

Date de séance : 09/02/2023

## Compte Rendu APP robot Séance 2 :

### Présence :

Léglise, Cloé	Absente
Sangouard, Marine	Présent
Dindelli Dylan	Présent
Benhima, Mehdi	Présent
Jenny, Camille	Présent
Mison, Jules	Présent
Ruiz, Florian	Présent

### Description des objectifs du semestre :

- Atteindre les objectifs fixés pour le niveau 2.
- Etablir la liaison entre les différentes parties de notre projet.
- Essayer de mettre notre projet en marche avec des situations pratiques.

### Objectifs de la séance :

Serveur : adaptation de la partie Client pour recevoir et envoyer les bonnes données

Déplacement Pepper : Réalisation du programme pour générer la trajectoire de Pepper

### Travail effectué :

**Serveur** : Travail sur le client Serveur pour récupérer et envoyer les bonnes données au bon récepteur

**Déplacement Pepper** : Correction d'un problème sur un bloc Pepper, Début de la mise en forme du programme de la génération de la trajectoire de Pepper. (Réflexion sur la façon de mettre en place le parcours).

Recherche sur les virages et la trajectoire de Pepper (comment les appréhender)

### Problèmes rencontrés :

- Problème de robustesse de Pepper ce qui nécessiterait une bonne adaptation des données envoyées depuis le serveur.
- Problème d'adaptation des types de différentes données partagées entre nos différents éléments en tenant compte des caractéristiques de chaque élément de notre projet.
- Problème sur Nao: problème de connexion au cloud et problème d'horaire

- Difficultés à prendre en compte tous les paramètres pour la mise en mouvement du robot
- Problème de bloc : bloc de déplacement ne fonctionne plus depuis ajout suivi de mur

**A faire :**

Regarder “replace” (programme Python déplacement)

Tests à réaliser