Date de séance : 26/04/2023

Compte Rendu APP robot Séance 11 :

Présence :

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

<u>Description des objectifs du semestre :</u>

- -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 :

- -Connecter nao au serveur
- -Tester l'envoie de commande via le serveur
- -Améliorer le suivi de mur

Travail effectué:

Serveur : tests de la liaison entre pepper et le serveur, affichage du php sur la tablette

Déplacement Pepper : ajustement de la trajectoire de pepper suite à un virage, enlèvement du déplacement centré dans le bloc de déplacement sans suivi de mur

Nao: connexion au serveur

Problèmes rencontrés :

- conditions très variables d'un essai à l'autre
- déconnexion de nao du réseau (utilisation d'un câble ethernet et factory reset prévue)

A faire:

Le rapport