Data: 19/10

Presentes: Gonçalo. Bernardo. Eurico

Conteúdo:

- Demonstração do PP para apresentar a dissertação e sugestões a ele.

- Confirmação que no inicio, o trabalho vai ser feito em simulação e não com robôs físicos.

Data: 26/10

Presentes: Gonçalo; Bernardo; Eurico; João("Casar as tenologias)

Conteúdo:

- Esclarecer o uso do ROS (Ã© tipo uma API)

- Work plan

- Pequena dúvida sobre o titulo oficial do Bernardo

Data: 2/11 (Reunião menos formal)

Presentes: Gonçalo. Eurico

Conteúdo:

- Mostrar o que já tinha feito no unity que me tinham pedido. Devido a um erro, foi gasto algum tempo sem sucesso de como o arranjar.

- Sugerir mudar o model do robo para algo mais realista do que vai ser usado.

Data: 9/11

Presentes: Gonçalo. Eurico. Bernardo

Conteúdo:

- Demonstrar o Unity e Vuforia a dar com marcador custume.

- Falar sobre um dos artigos que estive a ler

- Esclarecer algumas dúvidas sobre referenciar uma referência.

- Sugestão de outros artigos pelos presentes.

Data: 16/11/2022

Presentes: Gonçalo; Eurico; João

Conteúdo:

- Demostração do modelo (um novo: Spot) e botão de movimentos.

- Discutir sobre utilizar ficheiros URDF para carregar modelos realistas utilizando uma biblioteca á parte.

- Ideias sobre o que poderia ser feito

Data: 23/11/2022

Presentes: Gonçalo; Eurico; João; Bernardo

Conteúdo:

- Mostrar uma implementação base dos controlos do robô usando AR e telemóvel.

- Duvidas e sugestões da melhor maneira de ler pdf

- Brainstorming de aspetos que gostariam ver implementados.