

Semaine 8

PFE / MT

Simulation

- Debugger UWB (valeurs à $-\infty$)
 - Problème : le model *ground plane* est considéré comme *obstacle_entity* et avait une *d_obst* (taille de l'obstacle) de *inf*.
 - Solution : si *d_obst* == ∞ alors *d_obst* = 1
- Problème pas de signal lorsque robots l'un derrière l'autre
 - Problème n'apparaît plus

Simulation

- Framework `ros_task_manager`
 - Tâches `goTo`
 - Tâches `WaitForSync` pour la synchronisation
- Occupancy Grid
 - 3 états : unknown, empty, corroded
- Traverser les cylindres
 - OK
- Mission ski
 - En cours

Stratégie