

Jeudi 23 Février

PFE / Master Thesis

Simulation

- Occupancy grid
- Markers pour les lignes où la communication UWB est passée
- Mission peinture au rouleau
- Problème synchronisation des robots
 - `ros_task_manager_sync`
- Problème communication quand robots “un derrière l’autre”
- Problème puissance du signal à certains moment (valeur - inf)