Résumé avancement projet robot du futur

Groupe détection d’herbes (Juliette et Anthony) : Algorithme de détection des herbes opérationnel. Reste à le tester sur la simulation du robot en temps réel. Début d’implémentation d’asservissement pour le déplacement jusqu’aux herbes mais il serait aussi peut-être possible de déplacer le robot de point en point à l’aide de codes déjà implémentés.

Groupe bras du robot (Louis et Maria) : Modélisation du bras opérationnelle. Reste à tester avec le reste du fichier URDF du robot et à implémenter la cinématique inverse.

Groupe capteurs (Sarah et Olivier) : simulation caméra opérationnelle, lidar et SLAM implémentés à tester sur la simulation du robot. La modélisation des capteurs avec les plugins est faite mais problème de connexion joint entre chassis et roues du robot sur le PC de Sarah.

Simulation environnement (Olivier) Programme python de génération de l’environnement opérationnel. Reste à l’appeler dans le fichier .launch du projet et à tester les collisions avec les murs, la friction avec le sol et la collision des lasers lidar avec les murs et les herbes.