



**POLYTECHNIQUE  
MONTRÉAL**

UNIVERSITÉ  
D'INGÉNIERIE

Département de génie informatique et génie logiciel

**INF3995**

**Projet de conception d'un système informatique**

Livrable hebdomadaire sur l'avancement du projet  
*Livrable #4*

***Conception d'un système aérien d'exploration***

Équipe No 105

Aymen-Alaeddine Zeghaida

Omar Azizi

Skander Soussou

Driss Benzekri

Persia Shahdi

Août 2021

## 1) Tâches complétées cette semaine

<b>Num° tâche</b>	<b>Tâche</b>	<b>Responsable</b>	<b>Débuté le...</b>	<b>Status</b>	<b>Remarque</b>
#1	Implémenter une machine à état qui prend en compte les informations reçues du serveur tel que "Take off" et "Land" avec le wall_following.	Skander	04 Octobre 2021	En cours	
#2	Amélioration du UI et création de différentes routes	Omar	4 octobre	Fini	
#3	Création du Canvas ainsi que d'un objet qui se déplace en fonction de x et y	Omar	4 octobre	En cours	Faut le faire pour Argos et le drone physique
#5	Répartition de certains problèmes avec la conteneurisation	Omar	11 October	Fini	
#4	Développement et amélioration de la partie web	Driss Benzekri Persia Shahdi	02 octobre 2021	Fini	Amélioration de l'interface et ajout de quelques tests
#5	Ajout des interfaces montrant l'état des drones	Driss Benzekri Persia Shahdi	02 octobre 2021	En cours	
#6	Implémentation d'un algorithme obstacle avoidance pour RF 4	Aymen	9 octobre 2021	En cours	Cet algorithme doit faire partie de la machine à état de chaque drone simulé

## 2) Tâches planifiées pour la semaine prochaine

Omar :

- Continuer la partie de connexion du serveur avec Argos
- Compléter le requis 3 ainsi que le 9

Aymen :

- Débuter RF3 : Soumettre l'état du drone simulé au serveur.

- Compléter RF4 : Implémenter un algorithme d'évitement d'obstacles

Driss & Persia :

- Continuer le développement de l'interface utilisateur pour pouvoir montrer l'état des drones à la fréquence de 1Ghz demandée et réaliser les tests liés à ces requis

Skander:

- Finir l'implémentation de la machine à état pour le wall following
- Envoyer les logs (informations du drone) au serveur.