

Daily Meeting (19.02.2026)

Attendees: Pierre-Yves, Alexandre, Jeremy, Cédric, Marco, Nathan, Kevin, Louis

Location: 23N216 | **Time:** 9h00 | **Scribe:** Jeremy

Work done/todo

Marco :

- **done:**
 - recherche modèle diffusion pour génération texture + communication avec team mapping pour besoin
- **todo:**
 - continuer les recherches

Kevin :

- **done:**
 - recherche modèle diffusion pour génération texture
- **issues:**
 - problèmes de compatibilité de librairies. Les solutions testées date souvent des années 2022-23.
- **todo :**
 - continuer les recherches

Louis :

- **done:**
 - mise en place de la github policy
 - milestone des planifications des étapes algorithmiques
 - mail envoyé au CTO pour questions au CEO
- **todo :**
 - rajout de documentation dans le git
 - update/cleaning jira
 - travailler en collaboration avec Jeremy sur le milestone restant de la team Tracing

Jeremy :

- **done :**
 - recherche sur le milestone de projection de texture par LLM
- **todo:**
 - rédaction du rapport meeting
 - poursuite des recherches

Pierre-Yves :

- **done:**
 - faire tourner logiciel de simulation sur son laptop
 - fait un wrapper pour résoudre le problème de compatibilités de librairies
- **issues:** librairies python qui fonctionnent avec le robot ne sont pas compatible avec l'environnement de simulation
- **todo :**
 - faire un déplacement A-B dans le simulateur
 - test avec le robot cette après-midi

Cédric :

- **done:**
 - faire tourner logiciel de simulation sur son laptop
 - fait un notebook/exemple plus explicatif que ce qui était fourni du simulateur
 - Travail sur la calibration par caméra
- **todo:**
 - finir notebook explicatif
 - poursuivre la calibration Hand-Eye

Nathan :

- **done:**
 - faire tourner logiciel de simulation sur son laptop
- **todo:**
 - faire un déplacement A-B dans le simulateur
 - test avec le robot cette après-midi

Alex :

- **done:**
 - ébauche des supports
- **issues:**
 - impossibilité de modifier un .obj sur le logiciel de modélisation
- **todo:**
 - solution à l'issue avec une librairie trouvée à tester
 - va avec la team robot au labo pour prendre mesure
 - faire un assemblage support + modèle

Besoins :

- adaptateur ethernet pour la team robot

Missions :

- à tous mettre les tâches sur Jira

Questions :

- heure meeting vendredi matin ?