

# 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 de 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 ?