Réunion avec Alexandre, Clément et Annie pour discuter de l’interface homme machine. Ainsi qu’une exquise de stratégie établie.

**Les idées principales retenus sont 4 différents IHM** : 1 pour chaque Husky (2) ; 1 pour les deux drones ; 1 IHM « central ». Donc à priori, 4 opérateurs pour chaque ihm avec éventuellement une personne en assistance pour l’ihm central.

Idée principale pour la stratégie : [à venir]

**TODO pour la prochaine séance** : Réaliser esquisse pour les différentes IHM (organisation, croquis, …)(regarder les règles pour l’ergonomie d’une interface graphique) [Annie] ; Documentation pour ROS[Ros libjs] et question des différents Ros core (communication) [Clément]

Les IHM doivent avoir permettre :

* Changer de mode [Manuel, Trajectoire/ Chemin, Exploration (on donne une zone)]
* Allocation des tâches

Informations sur IHM principal : Carte (et zones), Visibilité de ce qui a été exploré ou non, information sur les pièges (code couleur, statut, type) et zone d’activité, Positions des satellites [ et zone de visibilité des satellites]

Générer un chemin le plus sur qu’on a pour le VAB (à chaque lima ?)

Information sur les ihm des satellites : Carte et pièges concernées, zone d’exploration, source vidéo, batterie, erreur ?(si objectif non réalisé/sable)

**Questions soulevées** : Problème de serveur web => comprendre comment on envoie de l'information

=> réseau, se connecter à un serveur (ros bridge)

**Ergonomie**: Taille des icones, couleurs [sachant qu’on peut avoir un gant], présentation de l’information importante [voir mission planner ou q ground control pour exemple d’autopilotes ergonomiques]

**Coordination :** Communication vocale envisagée

**Stratégie**: Exploration entre chaque lima, séparation de la zone en zone droite et gauche, les drones explorent déjà afin d’obtenir le plus d’information sur les pièges [position et si aérien ou non]. Et ensuite on redirige les huskys vers les différents pièges si terrestres ou hybrides