

Procès-verbal de la séance de kickoff

Informations générales

- **Date** : 2 décembre 2025 (réunion de kickoff).
- **Lieu** : EMF – École des métiers de Fribourg.
- **Participants** : Maxime Bardy (Product Owner), Romain Kolly (développeur), Julie Lefort (Scrum Master), Cyril Hohl (développeur) et Silvin Meylan (client).
- **Objet** : clarifier les éléments essentiels avant la phase d'exploration du projet de rover et organiser la coordination de l'équipe.

Points discutés et décisions

Clarification de la phase de pré-exploration

- **Éclaircir la notion de pré-exploration** : déterminer exactement ce qui doit être préparé ou étudié avant l'exploration terrain.

Connectivité et contrôle du rover

- **Connexion automatique du rover** : le rover doit pouvoir se connecter seul, sauf lorsqu'il y a plusieurs unités actives. L'équipe vérifiera que le processus d'auto-connexion fonctionne correctement.
- **Abandon du mode crabe** : il a été décidé de ne pas développer ou utiliser de mode de déplacement latéral (mode « crabe »).

Gestion des pertes de signal et retour d'informations

- **Identification des pertes de signal** : en cas de perte de connexion, le robot devra envoyer un message indiquant que le signal est perdu. Le système doit également afficher un message clair d'absence de signal pour l'utilisateur.
- **Contrôleur (manette)** : il a été demandé de vérifier la compatibilité avec une manette de type **PlayStation** afin de faciliter le pilotage.
- **Vérification du matériel** : vérifier la disponibilité et le fonctionnement des caméras embarquées, ainsi que des LED et autres équipements sous réserve du matériel disponible.

Versions du logiciel et pilotage

- **Trois versions distinctes** : développer trois versions du logiciel pour séparer les

fonctions de pilotage, les capteurs et les caméras. Cela permettra de tester et d'itérer plus facilement chaque composant.

- **Pilotage par clavier** : intégrer un mode de pilotage au clavier dans la version pilote pour les tests lorsque la manette n'est pas disponible.
- **Fil d'Ariane** : discuter de l'intégration d'un fil d'Ariane (trace du chemin parcouru) pour aider à la navigation et au retour du rover.

Organisation et communication

- **Réunions quotidiennes** : Julie organisera des réunions chaque matin pour suivre l'avancement et une comparaison globale des progrès sera faite en fin de journée. Les réunions permettront d'ajuster les priorités et de résoudre les problèmes bloquants.
- **Invitation du client** : Julie enverra un e-mail pour convenir du moment où le client sera invité à assister à une séance daily, à une rétrospective et à une séance de planification. L'objectif est de présenter les avancements et de répondre aux questions issues du kickoff.

Actions à réaliser

1. **Clarifier la pré-exploration** : définir et documenter les tâches de préparation avant l'exploration.
2. **Tester l'auto-connexion du rover** : s'assurer que le rover se connecte automatiquement et gérer les cas où plusieurs rovers sont présents.
3. **Nettoyer le système** : désactiver le mode crabe pour simplifier la maintenance.
4. **Mettre en place une gestion des pertes de signal** : développer un mécanisme d'alerte envoyé par le robot et afficher un message clair pour l'utilisateur lors de la perte de signal.
5. **Vérifier la manette et le pilotage clavier** : tester la compatibilité avec une manette PlayStation et implémenter une alternative via le clavier.
6. **Contrôler le matériel** : vérifier la disponibilité et le bon fonctionnement des caméras, des LED et des capteurs.
7. **Développer les trois versions logicielles** : pilote, capteurs et caméra, en tenant compte de l'intégration d'un fil d'Ariane.
8. **Planifier et tenir les réunions** : Julie organise des daily meetings chaque matin et planifie l'invitation du client pour qu'il puisse voir une démonstration (daily, rétrospective et planification).

Prochaines étapes

Les membres de l'équipe doivent commencer à travailler sur les actions listées ci-dessus et faire un point lors de la prochaine réunion quotidienne. La clarification des objectifs de pré-exploration et la planification des versions logicielles constituent des priorités immédiates.