

1 Réunion Miquel

Yo Miquel ça va ? J'espère que t'as su soumettre ton papier à temps ce weekend. Pour le projet d'année, j'ai commencé sachant que j'ai enfin eu la data de Loems, mais plusieurs problèmes. Déjà, un problème de temps étant donné qu'on est en mars, cependant étant donné que le projet est devenu ma priorité numéro un je m'inquiète pas trop je vais tryhard ce mois ci et j'espère qu'on aura fini d'ici avril. En terme de temps pour être en accord avec le nombre de crédits ça fait à peu près 5h par jour pendant un mois, ce qui me semble raisonnable et si ça se trouve j'aurais même pas besoin de tout ce temps. En plus savoir que la deadline approche est un peu ma manière de m'activer un peu comme beaucoup de gens, je sais pas dans quelle mesure ça te rassure toi mais moi c'est comme ça que je fonctionne depuis quelques années pour mes projets que je fais seul. En plus l'autre jour, c'est tout bête hein, après des heures et des heures d'installation, j'ai enfin lancé Argos et rien que le plaisir de voir les petits robots bouger franchement ça m'a motivé.

Sinon, pour le sujet, le soucis que j'ai c'est que je suis un peu confus. Tu m'avais dit que ce que je devais faire c'est "implémenter ce qu'a fait Edwige de manière carrée", mais de un je me demande in fine ça veut dire quoi, juste faire un package de ce qu'elle a fait ? Je sais pas dans quelle mesure ça peut être utile à vous ou à moi même. De plus, étant donné que dans la carte SD il n'y a pas vraiment de argos, de lua etc, je ne sais pas y avoir accès directement, est-ce compilé c'est pour ça ? Ou alors c'est juste un bug de la carte SD qui fait des siennes (après compilation sur un RPI car j'imagine que la carte SD est à destination des Mercator de base). Mais donc, je dois juste reproduire et réécrire ce qu'a fait Loems sur Argos (rvr et simulation) au final ? À qui cela pourrait être utile ? Ou alors j'ai mal compris ce qu'on attends de moi...

Au pire on a encore le temps de pivoter de sujet, mais j'ai toujours plus envie de faire des trucs en rapport avec le mapping etc, plutôt que les senseurs et faire de la détection avec Lidar...

1.1 Dates

- Deadline = après Pâques ?
- Suffisamment de temps
- Mieux sous pression maintenant que je sais que la deadline approche → tous mes projets comme ça
- Cinq crédits → 1 mois à 5h par jour. Pour pas arnaquer vous.
- Kiffé juste lancer Argos, et utiliser le code aggregation.

1.2 Sujet

- Concrètement je dois faire quoi ? Je dois juste refaire le ARGOS d'Edwige ?
- Mit des plombs à installer ce putain d'Argos3 sur l'ordi ici.

1.3 Data

- Je trouve rien sur son data + plein de bugs
 - Utilisé RPI pour ça et ça m'a pris du temps
- Faut il que je récrive tout ? Et donc ça vaut la peine à faire ? Est-ce que ça peut vraiment être utile ? Ou ai-je mal compris ce que je dois faire ? Pourrait être utile à vous ? A moi 0?
 - C'est peut-être moi qui ai mal compris le principe de "implémenter ce qu'a fait Edwige de manière plus carrée"

1.4 Loems

- Capteur au sol, Capteur de vitesse, Accéléromètre 3 axes, Gyroscope 3 axes, Lumière et Odométrie
- Led RGB, Chenilles.

Commencé par essayer de débayer la data, j'ai rien trouvé, puis passé une après midi à installer argos avec tout le reste en usant du doc mercator.

Rendre la clé du mec.