

# Plan de travail

## Teach and repeat

David Landry, Alexandre Gariépy

22 décembre 2015

### 1 Gestion des rotations

### 2 Choix du type de graphe

### 3 Expérimentations avec le husky

On devrait essayer une des cartes optimisées dans le cadre d'un teach and repeat réel, pour montrer que les cartes nous permettent réellement de nous localiser sans problème. Exemples de choses que l'expérience pourrait montrer :

- Que les cartes optimisées sont effectivement suffisantes pour se localiser.
- Que les cartes nous donnent une tolérance à l'erreur qui est à peu près équivalente à celle qu'on avait demandé lors de l'optimisation de la carte.
- Plus on demande une tolérance à l'erreur petite, moins le repeat est robuste.

Pour pouvoir faire cette expérience, il faudra apporter quelques modifications à l'implémentation actuelle du teach and repeat.

- Les cartes dans le teach and repeat sont légèrement différentes des cartes manipulées pendant l'optimisation. Il faudra uniformiser le tout.
- Dans l'implémentation actuelle du teach and repeat,