

COMPTE RENDU REUNION

Ordre du jour

- Présentation de l'avancement du projet.

Les présents

Mme. Naila BOUCHEMAL		
Lucas Rietsch (SI)	Franck Zhang (Finance)	Mohamed Elyes Zahar (SI)
Justine Reynaud (OCRES)	Pascal Chen (SE)	Pierre Moreau (SE)

Les points abordés

- Présentation du travail effectué par l'équipe de projet depuis la dernière réunion :
 - Installation de ROS sur 3 ordinateurs
 - Intégration du robot Husarion, et affichage de ce dernier sur Gazebo et Rviz
 - Fonctionnement d'un premier capteur laser contenu dans le capteur RPLIDAR
- Nous avons aussi parlé de la réunion que le groupe PPE a pu avoir avec celui du PFE. Le groupe PFE nous à orienter sur la création de l'environnement de simulation, les problèmes qu'ils ont pu rencontrer comme l'affichage des textures sur Gazebo.
- Nous avons par ailleurs évoqué l'importance d'avancer davantage sur les capteurs et la fusion de données dans les prochaines semaines.

Actions à mener

- Dans un premier temps, solutionner les problèmes de latence rencontrés lors de l'utilisation de ROS sur la machine virtuelle. Essaye theconstructsim.com et voir si cela marche pour le robot Husarion
- Avancer en priorité sur l'intégration des capteurs et puis sur la cartographie de l'environnement de simulation (faire deux équipes)

A la fin de la semaine du 24 Janvier :
Faire un retour sur la plateforme de simulation en ligne

COMMENTAIRES MENTORS :

.....

.....

.....