

COMPTE RENDU REUNION

Ordre du jour

- Présentation du travail effectué lors de la semaine de sprint.
- Précision sur le sujet et le scénario à mettre en place.

Les présents

M. JUN KIM Jae Yun	Justine Reynaud (OCRES)	Pascal Chen (SE)
Pierre Moreau (SE)	Franck Zhang (Finance)	Mohamed Elyes Zahar (SI)

Les points abordés

- Présentation du tableau de bord réalisé lors de la semaine SPRINT 1
- Présentation de la diapo exposant les recherches effectuées sur sujet, et des aspects techniques que l'on pourrait développer.
- Solution à mettre en place :
 - Un petit robot qui évoluera en intérieur
 - Caméra RGB afin de générer la cartographie de l'espace
 - Capteur LIDAR
 - Le système devra être redondant et permettre les calculs parallèles
 - Système de localisation à l'intérieur qui pourrait se baser sur des caméras à hautes fréquences.
- Deux systèmes à développer donc :
 - Planification locale à travers la méthode tentaculaire.
 - Planification globale
- Nous avons aussi abordé le système d'exploitation ROS (=Robot Operating Systems) à travers sa capacité à mettre en place la méthode tentaculaire de détection d'obstacles et la gestion des capteurs grâce aux bibliothèques disponibles.

Actions à mener

- Commencer à budgétiser la solution.
- Attendre la validation et le retour du budget alloué pour ce projet et les équipements qu'il nécessite par l'ECE
- Commencer à s'imprégner du OS avec ROS wiki
- Préparer scénario pour un parcours urbain automatisé (cf. M.JUN KIM)