

COMPTE RENDU REUNION

Ordre du jour

- Présentation du travail effectué lors de la semaine de SPRINT 2.
- Présentation du cahier des charges et du scénario de la solution.

Les présents

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

Les points abordés

- Présentation d'une première esquisse du scénario que l'on pourrait mettre en place pour tester notre solution.
- Présentation de l'État d'art de la voiture connectée et autonome
- Présentation du cahier de charges V1
- En raison de la pandémie mondiale, le projet consistera en la mise en place d'une simulation de la solution à travers ROS
- Fragmentation du projet en 3 grandes secteurs de travail :
 - Fonctionnement des capteurs
 - Planification de trajectoire et déplacement du robot
 - Cartographie de l'espace de simulation
- Il faudra prévoir deux niveaux de planification : **locale** en fonction de l'environnement proche du robot et **générale** pour sa localisation sur le parcours.
- Les obstacles devront être statiques dans un premier temps et si possible ajouter un obstacle dynamique à la simulation (ex : piéton qui traverse)
- Un algorithme de fusion de données sera utilisé pour les capteurs

Actions à mener

- Fixer de nouvelles deadline due à la réadaptation du projet en simulation
- Se renseigner sur les algorithmes de fusion de données
- Fixer de nouveaux objectifs à atteindre lors réalisation de la simulation
- Peaufiner l'État de l'art en précisant les références des produits et les noms d'algorithmes utilisées
- Mettre en place un schéma avec ordonnancement des tâches et responsables de chacune (mission 1, 2...).

A la fin de la semaine du 9 Nov :

- Faire un point sur la réparation des tâches
- Faire un point sur problème avec ordinateur

COMMENTAIRES MENTORS :

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....