

COMPTE RENDU REUNION

Ordre du jour

- Présentation du travail effectué lors de la semaine de SPRINT 3.
- Présentation du diagramme de Gantt et des prochaines étapes.

Les présents

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

Les points abordés

- Présentation de l'installation de ROS effectuée sur un des ordinateurs du groupe, et, du premier tutoriel d'initiation à ROS.
- Nous vous avons aussi présenter le diagramme de Gantt
- Nous avons apporté des modifications au diagramme à la suite de la correction de Mme. Bouchemal
- Nous avons mis en avant l'importance d'aborder l'intégration des capteurs et la fusions des données dès la première phase du projet
- Présentation du cahier de charges mis à jour en intégrant les différents jalons à accomplir pour mettre en place la simulation de notre projet

Actions à mener

- Début de la phase 1 du projet
- Commencer à utiliser ROS avec notre robot sur un environnement de simulation vierge
- Démarrer l'intégration du robot et des librairies nécessaires sur ROS
- Prendre compte de l'intégration des capteurs et la fusion des données dès la phase 1
- Rentrer en contact avec le groupe PFE au sujet de l'environnement de simulation et du scénario à entreprendre

COMMENTAIRES MENTORS :

Prochaine réunion :

A la rentrée en janvier

.....
.....
.....
.....