

## COMPTE RENDU REUNION

### Ordre du jour

- Présentation de l'avancement du projet.
- Présentation du travail effectué depuis le début de la semaine de SPRINT, des problèmes rencontrés et des changements de directions pris.

### Les présents

Mme. Naila BOUCHEMAL	M. Jae Yun JUN KIM	
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 et des nouveaux chemins pris :
  - Changement de robot du Husarion au turtlebot3 car beaucoup de problème de mis à jour et de package entre les différentes versions des fichiers sources du robot et des packages.
  - Abandon de Noetic pour Kinetic pour pouvoir mieux intégrer le turtlebot et le projet PFE.
  - Changement de Ubuntu 20.04 à Ubuntu 16.04 pour pouvoir avoir une version compatible avec Kinetic.
- Partir sur la méthode tentaculaire pour la détection d'obstacles (même si c'est une vieille méthode elle est intéressante à mettre en place).
- Reporter le rendu du poster au 26 Mars et adaptation du poster au fur et à mesure de l'avancer

### Actions à mener

- Se répartir le travail à travers trois groupes avec des objectifs différents :
  - **Avancer sur le turtlebot sur theconstructsim (Justine et Franck)**
  - **Intégrer le projet PFE sur les ordinateurs du labo (Pascal et Elyes)**
  - **Avancer sur le rapport et finir le poster**

### COMMENTAIRES MENTORS :

.....

.....

#### Prochaine réunion :

- Vendredi 19/03 à 14h
- Vendredi 26/03 à 16h30 sur Teams