

19-23 Mai

- Mise en place de l'environnement de développement
- Documentation sur Nix le langage [1]
- Découverte de la description d'une dérivation [2] et d'un flake
- Découverte de l'infrastructure autour de nixpkgs (github, la CI, Hydra [3]...)
- Packaging en flake et CI basique (nix build) de open-dynamic-robot-initiative/{interface_controls,master-board} [4], [5]
- Début du travail de packaging de open-dynamic-robot-initiative/robot_properties_solo
- Début du packaging de xacro sur NixOS/nixpkgs [6]
- Création d'un JSON Schema [7] pour des fichiers de configuration de robot_properties_solo et mise en place d'une CI pour les valider [8]
- Recherche autour d'une potentielle validation au runtime en C++ des fichiers de config par le JSON Schema
- Découverte des overlays Nix

Bibliography

- [1] Accessed: May 19, 2025. [Online]. Available: <https://nix.dev/manual/nix/2.17/language/>
- [2] Accessed: May 19, 2025. [Online]. Available: <https://nix.dev/manual/nix/2.17/language/derivations>
- [3] Accessed: May 21, 2025. [Online]. Available: <https://hydra.nixos.org/>
- [4] Accessed: May 20, 2025. [Online]. Available: https://github.com/open-dynamic-robot-initiative/odri_controls_interface
- [5] Accessed: May 20, 2025. [Online]. Available: <https://github.com/open-dynamic-robot-initiative/master-board>
- [6] Accessed: May 22, 2025. [Online]. Available: <https://github.com/NixOS/nixpkgs/pull/409754>
- [7] Accessed: May 23, 2025. [Online]. Available: <https://json-schema.org/draft/2020-12/json-schema-core>
- [8] Accessed: May 21, 2025. [Online]. Available: https://github.com/open-dynamic-robot-initiative/robot_properties_solo