Stage au LAAS

Journal de bord

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
- Migration de robot_properties_solo vers uv [6]
- Début du packaging de xacro sur NixOS/nixpkgs [7]
- Création d'un JSON Schema [8] pour des fichiers de configuration de robot_properties_solo et mise en place d'une CI pour les valider [9]
- 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://docs.astral.sh/uv/
- [7] Accessed: May 22, 2025. [Online]. Available: https://github.com/NixOS/nixpkgs/pull/409754
- [8] Accessed: May 23, 2025. [Online]. Available: https://json-schema.org/draft/2020-12/json-schema-core
- [9] Accessed: May 21, 2025. [Online]. Available: https://github.com/open-dynamic-robot-initiative/robot_properties_solo