

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

26-28 Mai

- Continuation du travail précédent

2-6 Juin

- Début de recherches sur l'installation de NixOS sur Raspberry Pi [10] 400 et 5
- Flash du firmware master-board sur un testbench
- Test du packaging de `odri_control_interface` [4] avec les scripts de démos à l'aide d'un testbench
- Début de recherches sur la création d'un plugin Gazebo [11] communiquant avec la couche bas niveau du SDK2 [12] d'Unitree afin de simuler du code pour le robot H1 [13] dans Gazebo

9-13 Juin

- Progrès sur l'accès à la couche bas niveau du SDK2 [12]
 - Analyse via Wireshark des paquets
 - Analyse du code source du plugin Mujoco [14] fourni par Unitree

16-20 Juin

- Réussite de l'accès à la couche bas niveau du SDK2 via les définitions IDL [15] fournies par Unitree
- Documentation sur le système de plugins de Gazebo [11]
- Début de travail sur le bridge Gazebo/unitree: `gz-unitree`
 - Implémentation de la communication DDS [16] entre un binaire d'exemple d'utilisation du SDK2 et le plugin Gazebo

23-27 Juin

- Construction du *lowstate* à envoyer au SDK2 depuis *gz-unitree*:
- Utilisation du modèle SDF [17] du robot H1-2 [18] au lieu de H1 [13], ajout d'un sol au monde du SDF

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
- [10] Accessed: Jun. 06, 2025. [Online]. Available: <https://www.raspberrypi.com/>
- [11] Accessed: Jun. 06, 2025. [Online]. Available: <https://gazebo.org/>
- [12] Accessed: Jun. 06, 2025. [Online]. Available: https://github.com/unitreerobotics/unitree_sdk2
- [13] Accessed: Jun. 06, 2025. [Online]. Available: <https://www.unitree.com/h1/>
- [14] Accessed: Jun. 16, 2025. [Online]. Available: <https://mujoco.org/>
- [15] “Interface Definition Language Specification Version 4.2.” Accessed: Jun. 18, 2025. [Online]. Available: <https://www.omg.org/spec/IDL/4.2/About-IDL>
- [16] “DDS Interoperability Wire Protocol Specification Version 2.5.” Accessed: Jun. 24, 2025. [Online]. Available: <https://www.omg.org/spec/DDS-RTSP/>
- [17] “SDFormat Specification.” Accessed: Jun. 30, 2025. [Online]. Available: <http://sdformat.org/spec>
- [18] Accessed: Jun. 30, 2025. [Online]. Available: <https://www.unitree.com/h1/>