Ludovic Chavalarias 2022

# Titre et description des fichiers de données collectés

|  |  |
| --- | --- |
| tour\_bureau.bag | rosbag contenant les enregistrements de tous les topics lors d’un tour de l’étage |
| imu1\_data & imu2\_data | Enregistrement de 3 heures avec deux centrales MPU6050 différentes, immobiles, et cotes à côtes. |
| testData5\_nogravity | Données d’une centrale qui a été bougée de gauche à droite dans l’axe x sur une distance de 40cm environ. Le vecteur gravité a été retiré par ROS |
| testData5\_withgravity | Même chose que testData5\_nogravity mais le vecteur de gravité est présent |
| Tour\_bureau\_avec\_platformIMU.bag | Enregistrement rosbag contenant les données de tous les topics lors d’un tour de l’étage, avec aussi les données brutes de deux MPU6050 de la plateforme de test. |
| imu1\_raw\_tourBureau1 &  imu2\_raw\_tourBureau1 | Contient les données brutes des deux IMU de la plateforme de test extraite de tour\_bureau\_avec\_platformIMU.bag |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
| Tour\_bug\_recovery.bag | Enregistrement de tous les topic lors d’un tour de l’étage avec le bug de recovery au niveau du bureau des ingénieurs. |
| Tour\_bug\_skipEtRecovery.bag | Enregistrement de tous les topic lors d’un tour de l’étage. Deux bug présents :   * skip du point de passage au niveau de la pause IRDL * recovery devant le bureau des ingé ( clear manuel de la costmap via commande, le robot a repris le route) |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |