Gestion de Projet

**Daily Scrum**

Année Académique 2020-2021

Groupe N°8

Clément Raulier

Mathieu Bawin

Quentin Mettens

Antoine Dhainaut

Damien Ghys

Lundi 19 avril 2021, réalisé mardi 20 avril à (8h00)

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Nom/Question posée** | Hier | Problème | Aujourd’hui |
| **Mathieu Bawin** | * Installation de Raspbian * Réalisation de la configuration du SSH * Vérification du câblage * Vérification des différentes libraires | * Problème au niveau du formatage de la carte SD * Problème au niveau du schéma de câblage | * Régler le problème au niveau du hotspot Wi-Fi |
| **Antoine Dhainaut** | * Explication du Raspberry * Mise en commun pour les explications du client * Début du script pour tester le servo-moteur | * Impossibilité de démarrer le script permettant de tester le servo-moteur | * Essayer de régler le problème du servo-moteur |
| **Damien Ghys** | * Vérification des différentes libraires * Réalisation d’un script permettant le test d’une LED * Explication du python * Mise en commun pour les explications devant le client * Début du script pour faire avancer/reculer le robot | * Problème au niveau du moteur à courant continue * Problème au niveau de l’I2C | * Essayer de régler le problème au niveau des moteurs à courant continue, en implémentant les différentes librairies |
| **Quentin Mettens** | * Explication des servo-moteurs ainsi que des capteurs * Mise en commun des explications pour le client * Début du script pour faire fonctionner le capteur ultrasons (devant) | * Impossibilité de démarrer le script permettant de tester le capteur ultra-son (devant). | * Modifier le code pour permettre l’utilisation du capteur ultra-son (devant) |
| **Clément Raulier** | * Installation de Raspbian * Réalisation de la configuration du SSH * Vérification du câblage | * Problème au niveau du formatage de la carte SD * Problème au niveau du schéma de câblage | * Démarrage du test du capteur infra-rouge |

Mardi 20 avril 2021, réalisé mercredi 21 avril 2021 (8h00)

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Nom/Question posée** | Hier | Problème | Aujourd’hui |
| **Mathieu Bawin** | * Régler le problème au niveau du hotspot Wi-Fi | * Le hotspot Wi-Fi ne marche pas à l’extérieur de la salle de travail | * Vérifier le hotspot Wi-Fi en extérieur * Réalisation du code permettant de gérer la vitesse des moteurs à courant continue * Essayer d’implémenter le code qui permettra de longer le mur |
| **Antoine Dhainaut** | * Essayer de régler le problème du servo-moteur |  | * Réaliser le code permettant de faire tourner et avancer le robot |
| **Damien Ghys** | * Essayer de régler le problème au niveau des moteurs à courant continue | * Le script permettant de faire avancer le moteur à courant continue n’arrivait toujours pas à démarrer | * Correction et finition du code permettant de faire avancer le robot |
| **Quentin Mettens** | * Modifier le code pour permettre l’utilisation du capteur ultra-son (devant) | * Le script permettant de faire fonctionner les 3 capteurs en même temps ne démarrent pas | * Correction du code pour permettre l’utilisation des 3 capteurs ultra-son en même temps à l’aide du multithreading * Essayer d’implémenter le code qui permettra de longer le mur |
| **Clément Raulier** | * Démarrage du test du capteur infra-rouge | * Le script du test du capteur infra-rouge plantait le Raspberry | * Finalisation du code pour le capteur infra-rouge afin de détecter la ligne d’arrivée * Réalisation du code afin de pouvoir compter le nombre de fois que le robot passe la ligne d’arrivée. * Réalisation du script afin que le robot puisse faire demi-tour |

Jeudi 22 avril 2021 (9h00)

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Nom/Question posée** | Hier | Problème | Aujourd’hui |
| **Mathieu Bawin** | * Vérifier le hotspot Wi-Fi en extérieur * Réalisation du code permettant de gérer la vitesse des moteurs à courant continue * Essayer d’implémenter le code qui permettra de longer le mur | * Problème d’angles au niveau du servo-moteur pour longer le mur * Problème au niveau de l’utilisation du code permettant de faire marcher le capteur ultra-son | * Permettre au robot de longer les murs. * Permettre au robot de pouvoir éviter un obstacle |
| **Antoine Dhainaut** | * Réaliser le code permettant de faire tourner et avancer le robot |  | * Réorganisation de certains codes en POO |
| **Damien Ghys** | * Correction et finition du code permettant de faire avancer le robot * Réorganisation du code permettant de faire avancer et tourner le robot (POO) |  | * Réorganisation de certains codes en POO |
| **Quentin Mettens** | * Correction du code pour permettre l’utilisation des 3 capteurs ultra-son en même temps à l’aide du multithreading * Essayer d’implémenter le code qui permettra de longer le mur | * Problème d’angles au niveau du servo-moteur pour longer le mur * Problème au niveau de l’utilisation du code permettant de faire marcher le capteur ultra-son | * Permettre au robot de longer les murs. * Permettre au robot de pouvoir éviter un obstacle |
| **Clément Raulier** | * Finalisation du code pour le capteur infra-rouge afin de détecter la ligne d’arrivée * Réalisation du code afin de pouvoir compter le nombre de fois que le robot passe la ligne d’arrivée. * Réalisation du script afin que le robot puisse faire demi-tour |  | * Réalisation du code permettant de réaliser un nombre de tours aléatoire * Permettre au robot de pouvoir éviter un obstacle |

Vendredi 23 avril 2021 (8h00)

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Nom/Question posée** | Hier | Problème | Aujourd’hui |
| **Mathieu Bawin** | * Permettre au robot de longer les murs. * Permettre au robot de pouvoir éviter un obstacle | * Le robot pouvait presque longer le mur mais le temps de réaction de la voiture est encore trop long * Le robot sait contourner l’obstacle par la gauche mais il n’arrivait pas encore à revenir sur sa trajectoire de base | * Rassemblement des différentes parties de code * Améliorer la fonction permettant de longer le mur |
| **Antoine Dhainaut** | * Réorganisation de certains codes en POO | * Impossibilité d’implémenter le multiprocessing | * Rassemblement des différentes parties de code |
| **Damien Ghys** | * Réorganisation de certains codes en POO | * Impossibilité d’implémenter la classe esquive | * Rassemblement des différentes parties de code |
| **Quentin Mettens** | * Permettre au robot de longer les murs. * Permettre au robot de pouvoir éviter un obstacle | * Le robot pouvait presque longer le mur mais le temps de réaction de la voiture est encore trop long * Le robot sait contourner l’obstacle par la gauche mais il n’arrivait pas encore à revenir sur sa trajectoire de base | * Améliorer la fonction permettant de longer le mur |
| **Clément Raulier** | * Réalisation du code permettant de réaliser un nombre de tours aléatoire * Permettre au robot de pouvoir éviter un obstacle | * Le robot sait contourner l’obstacle par la gauche mais il n’arrivait pas encore à revenir sur sa trajectoire de base | * Améliorer le code permettant d’éviter un obstacle |