

# Rapport d'avancement - Semaine du 08-10-2024 au 14-10-2024

---

## Résumé de la semaine dernière

- Début de la détection par lidar pour la cartographie dans la simulation
- Refactorisation des communications robots
- Complétion de la partie embedded pour le live status des robots (batterie, statut, position)
- Génération du random environment sur la simulation
- Transition vers services et topics pour préparer l'évitement d'obstacles
- Complétion du script de lancement (.sh) pour le robot

## Plan d'action de la semaine

- Finaliser la partie web pour le live status des robots
- Début de l'implémentation du component log (web)
- Refactorisation pour éliminer les console logs du code
- Compléter la détection d'obstacles

## Notes additionnelles et enjeux :

- Tentative de passer de topics et services à des actions, mais abandon de cette idée
- Ajustements nécessaires pour optimiser l'évitement d'obstacles