

# Rapport d'avancement - Semaine du 07-09-2024 au 16-09-2024

## Résumé de la semaine dernière

- Installation de *rosbridge\_server* pour connecter le backend à la station au sol
- Création de la classe *RobotService* pour la liaison robot-station
- Mise à jour des Dockerfiles
- Refonte de la page principale en composants
- Implémentation d'une classe robot, d'enums et d'interfaces pour les commandes front-end/serveur
- Développement du service de communication pour l'envoi de JSONs depuis l'interface de contrôle.
- Relookage du site et ajout d'une section logs (mock).
- Traduction du site en français.
- Tests pour tout le front-end (hors composant logs).
- Maîtrise de la liaison ROS2 – Gazebo
- Génération dynamique de plusieurs robots et autres modèles [indépendants]
- Début de rédaction de la documentation du PDR
- Mise en place des sockets de communication Serveur et client
- Création d'un package ROS de communication avec le serveur (lancer la mission)
- Création d'un package ROS pour le stockage de topics de communication
- Test de communication serveur-robot sur Gazebo en utilisant *rosbridge\_websocket*
- Organisation des tâches, des rôles et des objectifs spécifiques pour le PDR
- Organisation de la base de l'architecture ROS et de communications client, serveur et robot

## Plan d'action de la semaine

- Créer un environnement de simulation complet (routes, obstacles).
- Tester les capteurs virtuels (Lidar, IMU, collision).
- Améliorer la gestion de plusieurs robots dans Gazebo.
- Continuer la rédaction de la documentation du PDR

## Notes additionnelles et enjeux :

- Obtenir l'IP du conteneur de simulation pour le lier au serveur.
- Difficultés avec Gazebo, dû au manque de documentation.