

# Rapport d'avancement - Semaine du 15-10-2024 au 21-10-2024

## Résumé de la semaine dernière

- Ajout en option de la surface d'exploration de la volière dans la simulation Gazebo.
- Correction de la taille des murs dans la simulation Gazebo.
- Création d'un fichier de lancement (launch file) pour le robot.
- Intégration de l'état de la batterie du robot sur l'interface web.
- Début de la configuration du mapping avec RViz2.
- Initialisation de l'exploration autonome et de l'évitement d'obstacles.

## Plan d'action de la semaine

- Connecter le statut de la batterie du robot au serveur et rendre ce statut accessible depuis l'interface web
- Finaliser le mapping en simulation.

## Notes additionnelles et enjeux :

- Transferts et visualisation des données de mapping vers le web de manière efficace