

# Rapport d'avancement - Semaine du 19-11-2024 au 25-11-2024

## Semaine dernière :

- Finalisation de la journalisation de la distance et de l'odométrie pour plusieurs robots.
- R.F.9 : Visualisation de la position des robots en temps réel sur la carte, intégrée à l'interface utilisateur.
- R.F.19 : Avancement significatif dans la communication pair à pair, implémentation presque complète (reste la connexion au serveur).
- R.F.16 et R.F.14 : Ajout de fonctionnalités avancées côté interface utilisateur pour la mise à jour à distance et l'éditeur de code.
- R.F.6 et R.F.7 : Amélioration de la précision du retour à la base et gestion automatique en cas de batterie faible.
- R.F.17 : Ajustement des données dans la base historique des missions.
- R.F.12 : Avancement dans la spécification des positions initiales des robots.
- R.F.20 : Début de l'implémentation du geofence, en intégrant des règles de limitation spatiale.

## Cette semaine :

- R.F.19 : Terminer la connexion au serveur pour la communication pair à pair.
- R.F.6 et R.F.7 : Réaliser des tests finaux avec les robots physiques et en simulation.
- R.F.9 : Tester la position des robots sur la carte en temps réel avec un scénario complet sur robots physiques.
- R.F.17 : Ajouter les données manquantes à la base de données de l'historique des missions.
- R.F.12 : Finaliser les spécifications des positions initiales et les intégrer dans les simulations.
- R.F.20 : Poursuivre et avancer de manière significative dans l'implémentation du geofence.
- R.F.18 : Commencer l'intégration du suivi des tâches (task tracking) pour les robots dans l'interface utilisateur.
- RR : Début de la complétion du rapport final pour le Readiness Review

## Notes additionnelles :

- Les tests prennent une place importante cette semaine pour valider les fonctionnalités avant déploiement.

- La gestion du temps sera critique pour coordonner les efforts entre les différentes fonctionnalités en cours.
- L'ajout de documentation explicatives et des tests occupent également une place importante