

Rapport d'avancement - Semaine du 12-11-2024 au 18-11-2024

Semaine dernière :

- Ajout de la journalisation de la distance et adaptation de la journalisation de l'odométrie à l'interface utilisateur pour plusieurs robots.
- R.F.9 : Position des robots sur la carte de l'interface utilisateur.
- R.F.19 : Début de l'implémentation de la communication pair à pair.
- R.F.16 et R.F.14 : Implémentation des fonctionnalités côté interface utilisateur
- R.F.16 et R.F.14 : Implémentation de l'édition de code à distance en simulation
- R.F.6 et R.F.7 : Début de l'implémentation du retour à la base (amélioration de la précision).
- Finalisation de la fusion des cartes sur les robots physiques
- Correction de la navigation et de l'exploration pour plusieurs robots sur Gazebo.
- Début du développement de l'éditeur de code dans l'interface utilisateur.

Cette semaine :

- Finaliser R.F.6 (commande de retour à la base) et R.F.7 (retour en cas de batterie faible).
- Finaliser R.F.16 et R.F.14 (mise à jour à distance et interface d'édition de code).
- R.F.19 : Finaliser la communication pair à pair
- R.F.9 : Tester la position des robots sur la carte avec les robots physiques.
- R.F.17 : Ajouter les données manquantes à la base de données de l'historique des missions.
- R.F.12 : Spécifier la position initiale des robots.
- R.F.20 : Début de l'implémentation du geofence

Notes additionnelles :

- N/A