

Daily Meeting (19.02.2026)

Attendees: Pierre-Yves, Alexandre, Jeremy, Cédric, Marco, Nathan, Kevin, Louis

Location: 23N216 | **Time:** 9h00 | **Scribe:** Jeremy

Work done/todo

Marco :

- **done:**

- recherche modèle diffusion pour génération texture + communication avec team mapping pour besoin

- **todo:**

- continuer les recherches

Kevin :

- **done:**

- recherche modèle diffusion pour génération texture

- **issues:**

- problèmes de compatibilité de librairies. Les solutions testées date souvent des années 2022-23.

- **todo :**

- continuer les recherches

Louis :

- **done:**

- mise en place de la github policy
- milestone des de planifications des étapes algorithmiques
- mail envoyé au CTO pour questions au CEO

- **todo :**

- rajout de documentation dans le git
- update/cleaning jira
- travailler en collaboration avec Jeremy sur le milestone restant de la team Tracing

Jeremy :

- **done :**

- recherche sur le milestone de projection de texture par LLM

- **todo:**

- rédaction du rapport meeting
- poursuite des recherches

Pierre-Yves :

- **done:**

- faire tourner logiciel de simulation sur son laptop
- fait un wrapper pour résoudre le problème de compatibilités de librairies

- **issues:** librairies python qui fonctionnent avec le robot ne sont pas compatible avec l'environnement de simulation

- **todo :**

- faire un déplacement A-B dans le simulateur

- test avec le robot cette après-midi

Cédric :

- **done:**

- faire tourner logiciel de simulation sur son laptop
- fait un notebook/exemple plus explicatif que ce qui était fourni du simulateur
- Travail sur la calibration par caméra

- **todo:**

- finir notebook explicatif
- poursuivre la calibration Hand-Eye

Nathan :

- **done:**

- faire tourner logiciel de simulation sur son laptop

- **todo:**

- faire un déplacement A-B dans le simulateur
- test avec le robot cette après-midi

Alex :

- **done:**

- ébauche des supports

- **issues:**

- impossibilité de modifier un .obj sur le logiciel de modélisation

- **todo:**

- solution à l'issue avec une librairie trouvée à tester
- va avec la team robot au labo pour prendre mesure
- faire un assemblage support + modèle

Besoins :

- adaptateur ethernet pour la team robot

Missions :

- à tous mettre les tâches sur Jira

Questions :

- heure meeting vendredi matin ?