

# Daily Meeting (26.02.2026)

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

**Location:** 23N316 | **Time:** 9h00 | **Scribe:** Cédric

## Alex :

- Support à feutre validé et imprimé, l'intégration ne sera normalement pas un problème
- Réunion fixée pour découpe laser
- Toujours du travail à faire pour le support du canard
  - Design
  - Taille

ajd :

- Révision de la plaque en bois pour fabrication
  - Passer d'un assemblage creuser à un assemblage par des goupille
  - Déterminer la position idéale pour principalement le support du canard et les supports à stylo
- Poursuivre le design du support (avoir une version validée + imprimée pour la review de la semaine semble complexe)

## Nathan:

- Algo pour permettre au robot de prendre et posé un stylo dans un Notebook
- Difficulté à calculer les collisions de tout l'espace de travail avec les objets
  - Change pour un fonction qui retournera si le point est atteignable depuis la position actuel

ajd:

- Test de fonction crée + sur robot

## Cédric:

- Correction de la formule pour la calibration TCP
- Possibilité de passer des coordonnées relatives à l'objet aux coordonnées TCP pour robot

ajd:

- Tester sur le robot
- Intégration de la calibration dans le pipeline
- Code pour dessiné plusieurs ligne/forme en un calibration

## Jeremy:

- Validation pipeline tracing

ajd:

- test pipeline complet
- PV réunion avec CEO

## Louis:

- P-Y + **Kevin:** définir la partie intégration du projet
  - Notebook pour setup intégration
- Implémenter transformation coordonnée texture sur objet
  - Contrainte UV mapping
- Review de Pull-Request

ajd:

- Finaliser pull request resampling
- Finaliser exportation donnée avec team robot

- Resampling contour sur 3D avec Jeremy

#### **Kevin:**

- Tester 6 solutions
  - Disco avec slurm
  - Trop long sans disco
- Réunion pour intégration avec P-Y et Louis

adj:

- Commencer structure de classes basiques d'intégration avec la pipeline globale afin d'accueillir la solution IA choisie
- Continuer de chercher des solutions avec calypso comme serveur

#### **Marco:**

- Test possible solution image2texture
- Mise en place du Benchmark
- Recherche pour la présentation (text2texture, image2texture)

#### **BLOCKER:**

- Pas de validation du modèle de canard

adj:

- Ajout d'images dans GitHub
- Création d'un container
- Décision pour un model (text2texture, image2texture)

#### **P-Y:**

- meeting intégration
- Kevin + **Jeremy:** défine model pour 1ère intégration
- *Discussion avec groupe robot:*
  - Dessin sur surface plan incliné
  - Plan, multiligne
- Discussion tracing pour le domaine du robot
- Utilisation de Trimesh pour les collisions
  - Simple algo pour éviter les collisions (convexe)

adj:

- Test avec le robot
  - finir le pipeline d'intégration (simple test)

Remarques:

- **Jeremy:** manque de communication dans l'équipe robot
- **Réunion avec CEO:**
  - Manque d'organisation pour la réunion
  - Les Slides n'étaient pas pertinentes pour le CEO
- **Louis:** Gestion des tâches sur JIRA a actualisé
  - *Team robot:* impression tâches déjà complétée?
- **Alex :** Pour l'instant, il n'est pas possible d'avoir de position fixe (se baser sur la position d'éléments pour dessiner donc) : Comment allez-vous vous y prendre ?
  - Possibilité d'utiliser la position relative -> Transformation des coordonnées sur objet à coordonnées robot TCP.

Décision:

- Utiliser Calypso pour la génération de texture, plus Disco

- 14h30: 1ère version du pipeline prêt à être testé
  - Pipeline complet
  - Dessiner sur deux faces d'un trapèze
- **Organisation:** idée désignation de responsable pour les présentations