Daily Meeting (05.03.2026)

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

Location: 23N415 | **Time**: 9h00 | **Scribe**: Kevin

Marco :

Rétrospective :

- Dois push le pull request du benchmark
- Dois envoyer un mail un mudry

Suite :

- Faire des générations sur Disco

Kevin :

- Essayé d'utiliser Disco, bloqué par M. Pignat, ajd c'est bon
- Complété la documentation de recherche solutions AI
- Résolu partiellement les commentaires de PR

Ajd:
- Faire des générations sur Disco
- Finir la PR

Jeremy :

Rétrospective :

- Finir l'implémentation de l'amélioration du système de détection , presque terminé (corrections pull request)

Suite :

- Continuer sur d'**autres optimisations :** Être capable de gérer des formes à dessiner qui sont sur plusieurs faces

Louis :

- Continuer a essayé d'installer le docker de la Solution MV-Adapter (a rencontré pas mal de problèmes de dépendances)

Nathan :

- Continuer sur la fonction get_reacheable (retourne une liste de points TCP & les angles depuis où le bras peut atteindre ce point) + notebook de visualisation va commit
- Essayer de faire ramasser le stylo dans la simulation, a rencontré quelques problèmes mais fonctionne maintenant

Pierre-Yves

- A priori, pas possible de faire des tests sur le robot aujourd'hui
- Discussion avec Loïc, conseillé d'utiliser des solutions déjà existante dans le docker (Move-it to), va implémenter cette solution aujourd'hui
- Suggestion de M.**Lettry :** Passer sur tests & de la visualisation (graphes) pour chaque petite étape d'amélioration & de nouvelles implémentation (pour les tests de manière générale)

Cédric :

- Problèmes des angles après test sur le bras robot
- Mettre en place un protocole de test détaillé pour le bras robot afin d'améliorer le debuggage et le error finding (voir avec l'équipe robot)

Alexandre :

- a fait les dernieres modifications nécessaires pour les modèles 3d , à envoyer un mail a darbellay pour les pieces en bois
- Discussion avec cédric sur l'interet des pieces à se caller sur la plaque en métal (**conclusion :** semble pas important donc abandonné)
- Partie modélisation terminée , Aujourd'**hui :** Se met avec la team robot pour travailler

Commentaires

- **L :** présentation de demain à faire
- **M :** commentaire de Misk(Mudry) (faire des points)

Milestone mort