Daily Meeting (10.03.2026)

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

Location: 23N314 | **Time**: 9h00 | **Scribe**: Nathan

Alex:
- Mise en place + démarrage déplacement de stylo
- Setup environnement
- Imprimer support avec points de calibration
  - Peut réimprimer
- Mise à jour de documentation impression
- Nouveau Stylo
- Envoyer une nouvelle commande de goupille à Mme Richard

Marco:
- on premise solution image to texture
  - Modèle de diffusion local avec GPU Disco (plus GPT)
- Protocole de test
  - Hyper-paramètres configurable
- Choix image2texture ou text2texture pas encore sûre
- Comparaison des modèles avec benchmark et prompt similaire

Kevin:
- Génération avec prompts
- Comparaison des modèles avec benchmark et prompt similaire

Louis:
- Docker image MV Adapter « fonctionne »
  - PR à valider
- Export des axes (tracing) + documentation
- Contours Polygones

Jeremy:
- Réduction couleurs des images -> couleurs des stylos

PY:
- **PyBullet:** simulation des collisions
- Intégrer le canard et les traces dans la simulation

Nathan:
- **Hier:**
  - Intégration du canard dans la simulation + doc
  - Aidé Alex avec le simulateur
- **Ajd:**
  - Comprendre PyBullet
  - Fichiers 3D de collisions (table + environnement)

Cédric:
- Documentation UML calibration et docstring
- Comprendre code PyBullet et continuer documentation
- Voir la pression et la force du bras avec le stylo
  - Comprendre le signal de sortie du robot

Are the teams on track (personal opinion) ?

GenAI

- Oui

Tracing

- Oui

Robot

- Oui

Impression 3D

- Pas sûre
  - Trouver une solution pour le support