

# Daily Meeting (11.03.2026)

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

**Location:** Online | **Time:** 9h00 | **Scribe:** Alexandre

**Kevin** Hier :

- Choix des hyperparamètres avec marco (judicieux ?), seeds pas important à fixer

Auj :

- Pareil

**Marco** Hier :

- Faire des générations de test -> objectif 80% du travail fait assez vite

Auj :

- Continuité de hier

12 générations de calibration Intérêt de changer la seed, fixe le nom d'inférence et on change la guidance

Pour 1 prompt : 10 générations avec changement de paramètre pour les 2 méthodes

K : demain soir, fini la présentation et pris une décision (reproduction de prompt, qualité)

M : protocole en ordre, benchmark pas de grande quantité donc score à la main

**Louis** Hier :

- Vérifier les axes à l'export
- Corriger les axes du canard conformément à la discussion avec C
- Polygone de contours vérifié
- PRs en attente

Auj :

- avec J, finaliser les optimisations de tracing (**flou artistique** : micro pixel de différentes couleurs mélangés)

**Jeremy** Hier :

- Continuer de mettre en place les optimisations/correction du pipeline de tracing lorsqu'une image générée est input.

Auj :

- Continuer et finaliser ce travail d'optimisation

**Cédric** Hier :

- Simulation dessin sur le canard
- Investigation sur la force (pas encore de plot)

Auj :

- Poursuite de l'investigation sur les forces
- Test robot

**P-Y** Hier :

- Intégration sur les collisions, self-collision, get\_reachable

Blocant(s) :

- Problème de normal au niveau des yeux
- **Essai de symbole infini** : Pas tout est accessible, point manquant

- Normale qui varie de manière abrupt

Auj :

- Fixer les éléments bloquants
- Dessiner sur le canard

**Nathan** Hier :

- Essai de PyBullet (Quickstart guide) pour aider la team
- Workspace dans blender pour tester les collisions

Auj :

- Continuer sur PyBullet

**Alex:** Hier :

- Implémentation prototype code pour attraper et changer feutres (pas de mouvement entre le changement de feutre)

Auj :

- Test robot
- Feutre position calibration à voir -> C