

Daily Meeting (18.03.2026)

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

Location: 23N415 / Online | **Time:** 9h05 | **Scribe:** Kevin

Kevin :

- **Rétrospective :**
 - Commencé / mis à jour la branche d'intégration avec Calypso, adapté pour Disco
 - Encore quelques changements nécessaire
- **Aujourd'hui :**
 - Finir la pull request d'intégration du pipeline GenAI

Louis :

- **Rétrospective :**
 - Regardé avec Cedric et Pierre-Yves sur les besoins de la partie robot pour l'interface , développé un prototype graphique
 - Commenté / Répondu a la pull request de Jeremy
- **Aujourd'hui :**
 - Regarder avec Kevin pour finaliser la pull request d'intégration GenAI
 - Partie Tracing finie globalement

Jeremy :

- **Rétrospective :**
 - Terminé les corrections d'un bug de remplissage d'ilôt
 - Créer 10 tests différents de dessins / formes à faire sur le canard pour benchmarker à quel point le système de dessin est robuste
- **Aujourd'hui :**
 - Rien à faire

Cédric :

- **Rétrospective :**
 - A fait un fichier python d'intégration de la partie robot à la pipeline globale
 - A développer le test de transformation et essayé sur le robot => erreur
- **Aujourd'hui :**
 - Corriger le test de transformation (à essayé hier et problèmes de points)

Pierre-Yves :

- **Rétrospective :**
 - **Plotting des joints :** Essaie de fix le problème des joints du robot qui change radicalement entre 2 positions cote à cote => pas idéal / réaliste

Nathan :

- **Rétrospective :**
 - A développé la fonction de filtrage (séparer en deux coté tout les points du modèle 3d)
- **Aujourd'hui :**
 - Intégration du bras robot dans la pipeline globale ?
 - Intégration

Alexandre :

- **Rétrospective :**

- Préparé pour la session test robot de hier (s'adapter et s'intégrer dans une pipeline)
- Préparé les ressorts et les nouveaux sets de supports , **Problème** : à coupé aléatoirement les supports + pleins de problèmes étrange (comportement bizarre (pince de s'ouvrait pas ou fermait pas))

- Aujourd'**hui** :

- Va chercher a Hornbach les nouveaux ressorts
- Session de test robot à 15h
- Adapter tout le code pour être compatible avec le code de Cédric (code d'intégration de la partie robot à la pipeline globale)

Redistribution des taches :

- Louis → aider pour résoudre le problème de position instable du bras (w/ PY) / Intégration de la partie robot dans la pipeline globale
- Nathan → Refactor/Fix le code d'Alex sur le mécanisme de transitions de feutres
- Jeremy → Review complète du code d'intégration robot dans la pipeline globale

Bloquants :

- Le support du robot ne tient pas assez avec le scotch
 - **Solutions potentielles :**
 - Utiliser la colle ?
 - Trou des goupilles plus petit ? -> Doit réimprimer le support -> Doit redemander a Darbellay une plaque en bois avec des trous plus petits
 - Mettre des vis sur du plastique ? -> Pas sur de résister à la pression / abîmer le support