

# Daily Meeting (25.03.2026)

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

**Location:** 23N316 / Online | **Time:** 9h05 | **Scribe:** Jeremy

## Kevin

Retro :

- a réglé des bogues sur la pipeline GenAI
- a révisé des PRs
- a essayé de mettre en place le *repo* de Nathan (impossible)

Auj :

- en attente d'un retour de mail de Lettru
- continuer la mise en place de FreeU

## Marco

Retro :

- mise en pause du côté fine-tuning (**cause** : contrainte de temps et retours potentiel sur investissement insuffisants) (également en attente du retour de Lettru sur ce sujet. Pas de réponse = abandon)
- raffinement de performance du pipeline de GenAI (réduction de ~45s à ~25s par génération en ne chargeant le modèle qu'une seule fois)

Auj :

- correction de la PR (du raffinement) puis l'intégrer
- continuer de travailler sur le benchmark automatisé

## Jeremy

Retro :

- a répondu à des demandes de l'**équipe robot**:
  - a terminé la **réduction du nombre de points par trace**: p.ex. de 600pts → 150pts
  - a produit d'autres tests de traces spécifiques

Auj :

- résoudre d'autres bugs de fill slicing
- **secondaire**: bug à la jointure des îles UV

## Commentaires:

- **M**: Nouvelle UV map, changements positifs observés ?
  - **J**: pas de changements significatifs constatés, mais intuitivement, l'ajout d'espacement supplémentaire entre les blocs UV ne peut qu'éviter des problèmes de jointures trop proches
- **P-Y** : Possible de produire un test avec des points sur tout le canard et un test avec plusieurs couleurs ?
  - **J**: Bien noté, sera fait aujourd'hui

## Louis

Retro :

- a intégré la partie GenAI dans l'interface (avec conversion .obj en .glb et assurance du bon sens du modèle au travers du pipeline)

- a commencé à travailler sur la résolution du problème du placement optimal du canard et support dans l'espace atteignable du robot. (parallélisation des calculs de tests sur Calypso)

Auj :

- continuer à travailler sur la résolution du problème du placement optimal du canard et support
- intégration du code robot dans l'interface
- réviser la future PR de Marco lorsque faite

**Commentaires:**

- **P-Y** : Pense qu'une extension du modèle de test avec le *Planner* permettrait de trouver les meilleurs cas possibles

**Alexandre**

Retro :

- a continué à faire des générations pour Marco
- a commencé le site de démonstration
- a commencé de produire un rapport sur les générations faites

Auj :

- envoyer les travaux de génération fait à Marco
- finir le rapport de génération
- si temps à **remplir** : site de promotion

**Cédric**

Retro :

- a travaillé sur l'ajout d'arguments au main du pipeline Robot (mode manuel/auto, passer des parties du pipelines,...)
- a mis à jour et amélioré le système des logs

Auj :

- travailler avec P-Y pour que le pipeline robot soit prêt à faire des tests cette après-midi

**Commentaire:**

- **J**: Est-ce que mes observations fournies dans le rapport la semaine passée ont été utiles/intégrées ?
- **C**: Elles ont été utiles et intégrées

**Pierre-Yves**

Retro :

- a résolu les problèmes restants (erreurs de code, mise à jour avec la dernière version de PyBullet et compatibilité avec le pipeline de Cédric, agencement des *hover-points*) et a préparé l'intégration du pipeline robot dans *Duckify*

Auj :

- effectuer les tests avec le robot
- terminer l'intégration de la partie robot dans *Duckify* (à voir avec Cédric)

**Commentaires (Problème 1):**

- **N**: Problème de fonctionnement de *PyBullet* avec Python 3.13.X. Apparemment il fonctionnerait avec la 3.11.X, à build en local, mais besoin d'un compilateur

**Nathan**

Retro :

- a fait tourner le pipeline robot sur d'autres machines (-> problème 1)

Auj :

- Compléter le README.md pour décrire le pipeline robot, comment l'utiliser, les dépendances, la mise en place...
- mettre en place un docker pour résoudre le problème 1

#### **Commentaires:**

- **P-Y:** Comment va se passer la fin de l'intégration, la résolution du problème 1 ? Dans quel PR ?
- **L :** Résoudre le problème 1 avec la PR à venir du repo *ur3e*, puis effectuer une autre PR pour l'intégration dans Duckify

#### **Vue d'ensemble** (Par le chef d'équipe de cette semaine : Marco)

- Qui sera en télétravail cette après-midi ?
  - Personne, ceux qui sont en télétravail ce matin (N,A,L,K) prévoient de venir
- Avancement de l'objectif de la semaine ?
  - **sur le pipeline complet :** objectif est en cours, intégrations à finir
  - **sur la partie GenAi :** effectué
  - **sur la partie Robot :** intégration en cours/à venir
  - **sur le changement de couleurs automatiques :** (*Alexandre*) est fonctionnel mais aucun retour actuellement en utilisation intégrée
- **Décision :** Quid de l'intégration du docker GenAI ?
  - **L :** Ne dois pas être très compliqué à intégrer
  - A,L,**M :** C'est à fournir en tant que produit au client
  - **M :** L'intégration du docker passe en priorité de leur tâches **prévues : le choix est arrêté**
- **Décision :** Idée de la mise en place d'un docker pour la partie robot ?
  - **P-Y :** Possible d'avoir des versions différentes de python ?
    - **L :** Tout passer en 3.11.X si nécessaire
    - **C :** Tout mettre dans un docker
  - **L :** N'est pas la priorité
- **Question :** (L) Quid du droit de diffusion des images captées du robot en action sur notre Git, site web ?
  - Nathan (après une 1ère réponse à un précédent mail de Mr.Azzalini peu claire) se charge de clarifier la question