

Daily Meeting (30.03.2026)

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

Location: 23N316 / Online | **Time:** 8h15 | **Scribe:** Louis

Marco

- **Ce WE:**
 - testé le fine-tuning avec les modèles 3D + 6 vues
 - 1ère itération → dumb-down le modèle, problème de couleurs
 - 2ème itération → pas bcp de changement, pas bcp de signal positif
 - éventuellement tester l'augmentation de données (actuellement 30 d'inputs)
- **L:** Temps ?
- **M:** 60 epochs = 30 min
- Ajd
 - 1-2h de fine-tuning, plus de données
 - intégration du benchmark avec Kevin
 - **BLOCKER:** serveur sur le user de Kevin
- **A:** data augmentation, si ça marche, est-ce intégrable dans le temps imparti ?
- **M:** oui, dans la config, il suffit de changer « poids intégrés » → « poids custom »
- **A:** possible de tester autre chose que la data augmentation ?
- **M:** un peu la seule chose possible dans le temps à disposition

Jeremy

- Vendredi
 - Pouvoir exclure plusieurs couleurs de la palettization
 - Participation aux tests avec la team robot
- Ajd
 - Finir ce qui a été commencé vendredi
 - configurer la taille du stylo
 - Traces complètes pour la démo

Alexandre

- Vendredi
 - Impression de l'adaptateur pour feutre
 - A fini le rapport GenAI
- Pas encore de réponse de M. Darbellay pour filmer une impression
- Ajd
 - **Continuer le site de promotion:** clarifier le contenu
 - Si les nouveaux feutres sont mieux → éventuellement achat de feutres supplémentaires
- **M:** éventuellement mercredi après-midi, peut aider pour la vidéo (montage, etc.)

Louis

- Vendredi
 - Intégration robot dans l'interface
 - Regarder avec Cédric pour un merge de branche
 - Labo avec P-Y
 - **Robot :** utiliser force ?
- Auj
 - Poursuite de la partie robot dans l'interface

- **BLOCKER** Si Kevin valide la PR, GenAI intégrée

Pierre-Yves

- Vendredi
 - **Tests au labo:**
 - Test avec l'ordi de Louis
 - Fait fonctionner la lecture des forces
 - Visite de Lettry, très enthousiaste → être ambitieux et tester des choses
- Utiliser les forces
- Corriger la calibration et la transformation → p.ex. avec ICP (nuage de points) pour augmenter la précision
- Ce WE
 - beaucoup de changements
 - nettoyage du dead-code de pathfing
 - essai d'amélioration du smoothing
 - **montre les nouveaux plots:** encore quelques pics mais nette amélioration
- Ajd
 - utiliser les traces pour faire des vrais dessins
 - intégrer le flip du canard dans le pipeline (rotation des traces au milieu)
 - tester ICP et voir si amélioration de la précision
 - quelques corrections des angles
- **J:** timing pour le robot ?
- **PY:** pour moi, **le plus possible:** ce matin, cet après-midi, demain, ...
- **J:** quelles contraintes ?
- **PY:** utilisation par d'autres personnes

Cédric

- Vendredi
 - Tests au labo
 - **Logs des forces:** ok, à analyser
 - Quelques corrections du code
- Ajd
 - Regarder avec Louis pour merge dans main
 - Filtre pour avoir les coordonnées dans le bon sens quand on tourne le canard
 - Analyser et intégrer les forces
 - Labo + debugging

Nathan

- Vendredi
 - Containerization du pipeline
 - Docker compose pour tout lancer → à tester si chaque partie fonctionne correctement
 - Docker compose pour lancer Gazebo en même temps
 - À **faire:** tester la communication avec Gazebo
- Ajd
 - Tester et vérifier, avec 1 personne de chaque groupe

Commentaires

- **Alex à la team robot:** testez les nouveaux feutres, pour savoir s'il faut aller en chercher d'autres
- **Pierre-Yves:** d'autres priorités, p.ex. précision de la calibration
- **Alex à Marco:** possible de fournir les meilleurs modèles pour mettre sur le site ?
- **Pierre-Yves:** traces dessinables pour les textures de démo ?

- **Jeremy:** Pas encore tracées, mais normalement dans la matinée c'est bon
- **Louis** possible de rajouter un offset manuel ?
 - **Cédric** rotation z oui, pas encore pour la position