

Fiche Bilan Com2I 2003

Projet : Robotique en environnements naturels

Responsable : Simon Lacroix

Groupe(s) concerné(s): RIA

Chercheurs effectivement impliqués et degré d'implication (%) : Voir fiche de demande correspondante

Doctorants et implication (%) : Voir fiche de demande correspondante

IT : Qui ont été effectivement impliqués : M. Herrb, S. Fleury, J. Manhes. P. Marcoul et X. Dollat sont intervenus pour de toutes petites opérations de maintenance.

Rappel des objectifs et calendrier: Voir fiche de demande correspondante – il s'agit d'un projet « permanent », support à différents contrats et collaborations.

Etat d'avancement :

- Faute de disponibilité, les travaux de mise à jour sur Dala n'ont pas été réalisés.
- Les travaux d'instrumentation du drone n'ont pas commencé suite à un retard dans sa livraison.
- Faute de disponibilité, les travaux d'intégration de capteurs supplémentaires à bord de Karma, ainsi que le développement d'un système automatique de charge des batteries n'ont pas eu lieu.
- Par contre, la réalisation d'une nouvelle interface entre la CPU et les actionneurs a très bien avancé. Il est important de noter que ces travaux sont suffisamment génériques pour être utiles à d'autres plateformes dans le futur.

Ce qui reste à faire et nouveau planning : voir la fiche de demande 2004.

Production du projet (publis et rapports, logiciels, etc.) : environ une douzaine de publications

Interactions groupe-service (fréquence, qualité) : bonne fréquence, bonne qualité !

Appréciation sur le déroulement du projet :

Relations excellentes avec les différentes personnes du service impliquées.

Il est essentiel de maintenir une capacité créatrice (la réalisation de l'interface entre la CPU et les actionneurs de Karma est un excellent exemple), mais aussi d'assurer la maintenance et l'évolution des développements existants. Au niveau des plateformes logicielles, cette capacité de création est malheureusement pénalisée par la surcharge de travail des personnes impliquées (chercheurs et IT).