

Rapport SEOC 2A

Date limite vendredi 4 avril 18h

1ère partie (8 points)

Vous mettrez tout votre code source sur le git de l'ensimag. Il sera évalué automatiquement sur les jeux de données fournis et sur d'autres jeux de données.

2ème partie (7 points)

Dans votre git, vous créez un répertoire Data. Dans ce répertoire, vous ajouterez 7 jeux de données :

1. detection01.bag qui illustre le fonctionnement de votre détecteur uniquement en rotation ;
2. detection02.bag qui illustre le fonctionnement de votre détecteur en rotation et translation ;
3. datmo01.bag qui illustre le fonctionnement de votre suivi uniquement en rotation ;
4. datmo02.bag qui illustre le fonctionnement de votre suivi en rotation et translation ;
5. datmo03.bag, datmo04.bag et datmo05.bag qui illustrent les limites de votre implémentation. Vous montrerez que votre suivi ne fonctionne pas car l'implémentation demandée ne traite pas la situation que vous montrez. Vous pouvez lire le document "[How to perform tests and identify interesting situations](#)"

Chaque jeu de données doit faire au moins 30 secondes. Pour enregistrer un jeu de données, il faut lancer la commande `rosvbag record -all` puis arrêtez avec "CTRL + C". Enfin, il faut renommer votre jeu de données.

3ème partie (5 points)

Vous proposerez et implémenterez une amélioration de votre suivi. Pour cela, vous ajouterez dans `datmo.h` et `datmo.cpp` des attributs et des méthodes. Vous ne devez en aucun cas, modifier les méthodes que vous avez implémentées dans la première partie.

Le noeud `datmo_node` doit continuer à fonctionner de la même manière que dans la partie 1. Votre main sera dans `improved_datmo_node.cpp`.

N'oubliez pas de télécharger `improved_datmo_node.cpp` et `CMakeLists.txt`.