

COMPTE RENDU DE REUNION

Régulation temps réel sur réseau sans fil	Réunion du : 30/01/2017
--	-----------------------------------

En présence de : Morgan OBEISSART - Vincent ROBIC - Alexandre BOE

Ordre du jour : Mise au point de l'avancement Présentation de l'application (routage statique)

Compte rendu : Nous avons mis en place un réseau statique constitué de 3 noeuds. Nous synchronisons les noeuds de ce réseaux sur l'horloge du premier noeud. Nous pouvons ainsi déterminer le temps de propagation d'un paquet. Dès lors, nous pouvons fixer une deadline et programmer les trois modes de fonctionnement du robot (normal, dégradé, arrêt d'urgence) : l'application fonctionne. Il serait intéressant de connaître le temps de transmission d'un paquet selon : <ul style="list-style-type: none">- la longueur de ce paquet- le nombre de noeuds- la distance Nous devons également regardé comment l'OS gère les threads pour le côté temps-réel. Enfin, nous allons prendre RDV avec Laurent Engels pour tourner la vidéo.
--

N°	Points discutés/Actions à entreprendre	Responsable	Echéance
1	Temps de propagation selon différents paramètres		
2	Gestion des threads		
3	Prise de RDV pour la vidéo		
4	Introduction RPL		

Documents liés :

Prochaine réunion : A définir
