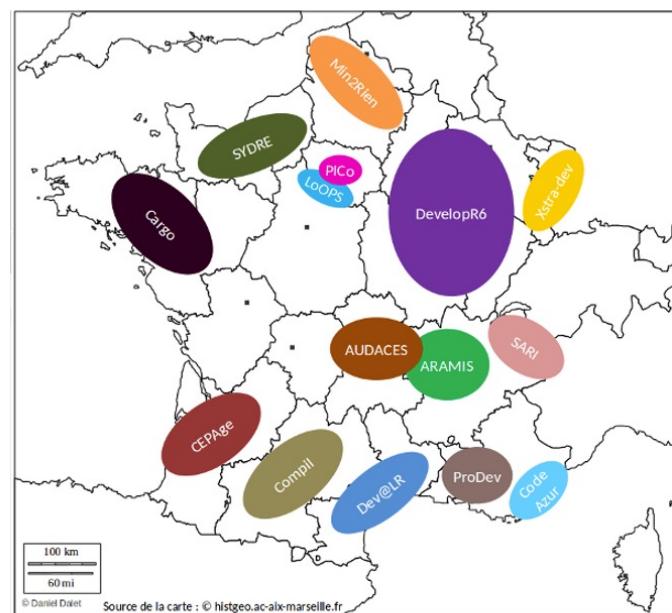


# Réseau DevLOG – session des partenaires



```
177     def __init__(self, **kwargs):
178         super().__init__(**kwargs)
179         self.global_align_setting = FloatProperty(
180             name="global_align",
181             min=-0.01, max=1000.0,
182             default=0.0,
183             )
184
185
186
187     def execute(self, context):
188
189         # get the folder
190         folder_path = os.path.dirname(self.filepath)
191
192         # get objects selected in the viewport
193         viewport_selection = bpy.context.selected_objects
194
195         # get export objects
196         obj_export_selection = []
197         if not viewport_selection:
198             obj_export_selection = bpy.context.scene.objects
199         else:
200             obj_export_selection = [obj for obj in bpy.context.scene.objects
201                                     if obj in viewport_selection]
202
203         # deselect all objects
204         bpy.ops.object.select_all(action='DESELECT')
205
206         for item in obj_export_selection:
207             item.select = True
208             if item.type == 'MESH':
209                 file_path = os.path.join(folder_path, "obj").format(item.name)
210                 bpy.ops.export_mesh.obj(filepath=file_path, use_selection=True,
211                                         axis_forward=bpy.context.scene.setting['axis_forward'],
212                                         axis_up=bpy.context.scene.setting['axis_up'],
213                                         use_smooth_groups=True,
214                                         use_smooth_group_edges=True,
215                                         use_smooth_group_normals=True,
216                                         use_smooth_group_tangents=True,
217                                         use_smooth_group_sharp=True,
218                                         use_smooth_group_sharp_normals=True,
219                                         use_smooth_group_sharp_tangents=True,
220                                         use_smooth_group_sharp_normals_tangents=True,
221                                         use_smooth_group_sharp_normals_tangents_normals=True,
222                                         use_smooth_group_sharp_normals_tangents_tangents=True,
223                                         use_smooth_group_sharp_normals_tangents_normals_tangents=True)
```



**1853 abonnés au 08/12/2025**

**13 réseaux régionaux**  
**+2 sans CoPil**  
(dont 1 en renaissance)

## Gouvernance

Évaluation MITI en 2028 (GT en préparation)

Utilisation d'un espace collaboratif RESANA

## Réseaux régionaux

Difficultés constatées par les CoPil :  
formations suivies en ligne, peu de présentiel

## Actions de formation

4 ANF : DeepRobot (<sup>2</sup>RM)

EN VOL

FIDLE

PyMoDAQ (Femto)

7 AN DevLOG

Actions en région : cafés, journées, séminaires...

## Communication

Newsletter : n°13 mars, n°14 juillet

Diffuser une annonce : devlog-newsletter@services.cnrs.fr

Site web

Liste de diffusion : 67,4 messages / mois

devlog@services.cnrs.fr

## Groupes de travail inter-réseaux

DOREMITI (rBDD, RIS, RESINFO, DevLOG, Calcul...)

Observabilité (rBDD, RESINFO, DevLOG)

Qir (QeR, RdE, RESINFO, ROP, DevLOG)

## Assises 2025

8-10 décembre au domaine du Lazaret (Sète)

Sessions communes avec RESINFO

## Gouvernance

Bureau 2026-2029

Feuille de route évaluation 2028

## 7 ANF déposées

DevLOG : Flask, Vue.JS

Calcul, Agoria : FIDLE, IA4Dev

ROP, Femto : PyMoDAQ

RIS : BP DevR

Calcul : Python scientifique avancé

## JDEV

Nouveau comité de pilotage

Prochaine édition : juin 2026 à Montpellier

## Réseaux régionaux

Occitanie (Languedoc-Roussillon)

Bourgogne-Franche-Comté

## Actions communes

Nous sommes ouverts à vos propositions :

ANF

Actions nationales

Groupes de travail

Merci 