



POLYTECH
GRENOBLE

UGA
Université
Grenoble Alpes

Intégration de l'Intel Movidius à RobAir



ROS

Objectifs :

- Installation complète et effective de ROS et des toolkits pour Movidius
- Documentation de ROS et de Movidius et de l'installation
- Création d'un topic ROS permettant de communiquer les objets détectés
- Être capable d'alerter l'utilisateur si on approche un obstacle

CAMÉRA

MOVIDIUS

TOPIC

NOEUD

ROBOT

envoi des images →

← analyse des images
et envoi des infos

← abonnement au topic

notification de nv
message →

← arrêt ou évitement

Choix :

- Ne pas passer par docker mais plutôt par un Raspberry Pi
- Se concentrer sur la Movidius plutôt que le MaixBit
- Documenter l'installation des outils nécessaires

Difficultés et limites :

- Difficultés d'installation de ROS et du toolkit Movidius
- Peu de documentation sur ROS
- Encore moins sur Movidius
- ROS2 déployé en fin d'année dernière
- Github assez peu documentés
- Difficulté du passage de la théorie à la pratique
- Pas vraiment de référent pouvant nous aiguiller