

# Projet Innovant : RobAIR2013

## Présentation générale

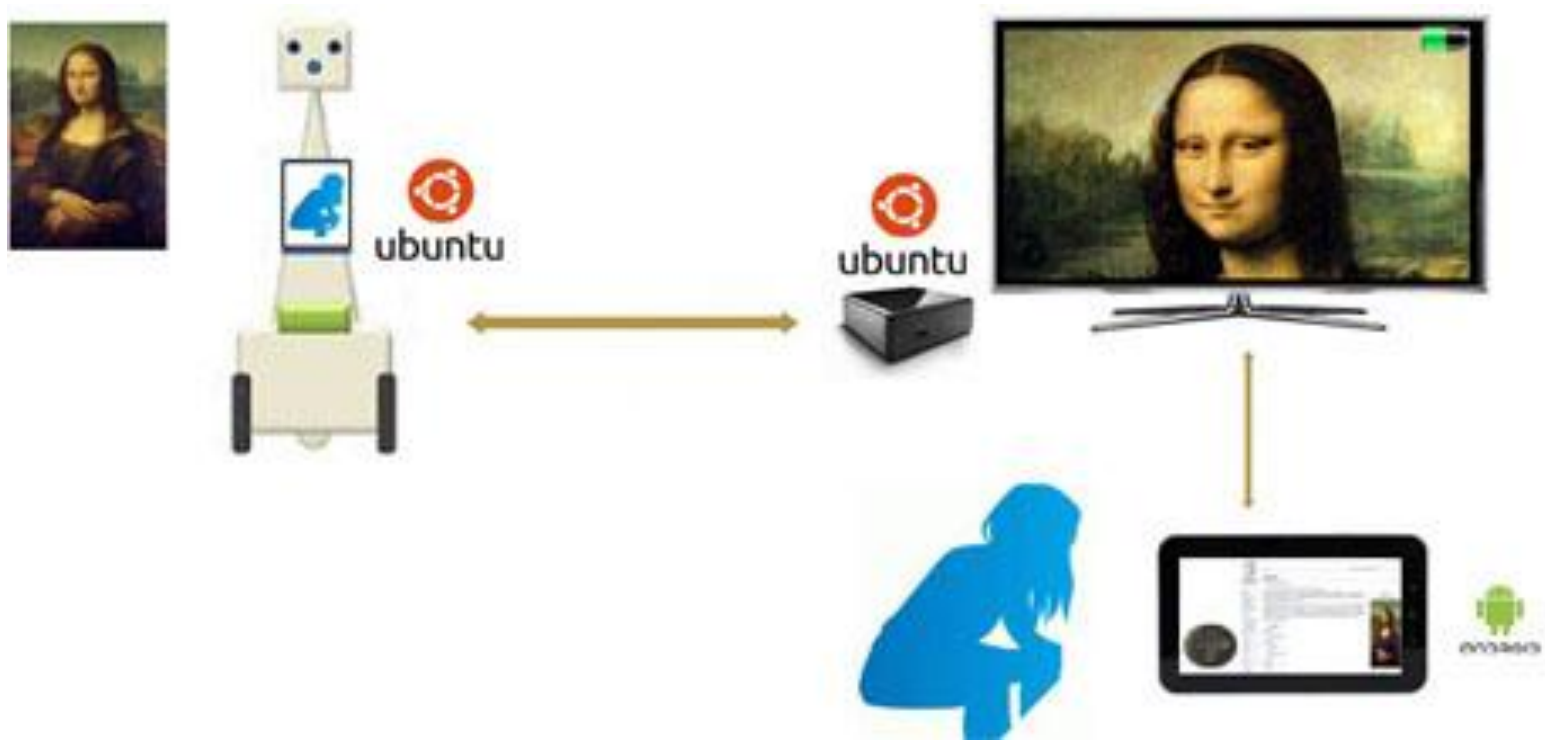
Nicolas Afonso - Groupe 2  
Morgan Bidois - Groupe 3  
Alexandre Corso - Groupe 1  
Laurène Guelorget - Groupe 1  
Thomas Nunes - Groupe 3  
Simon Planès - Groupe 2  
RICM4



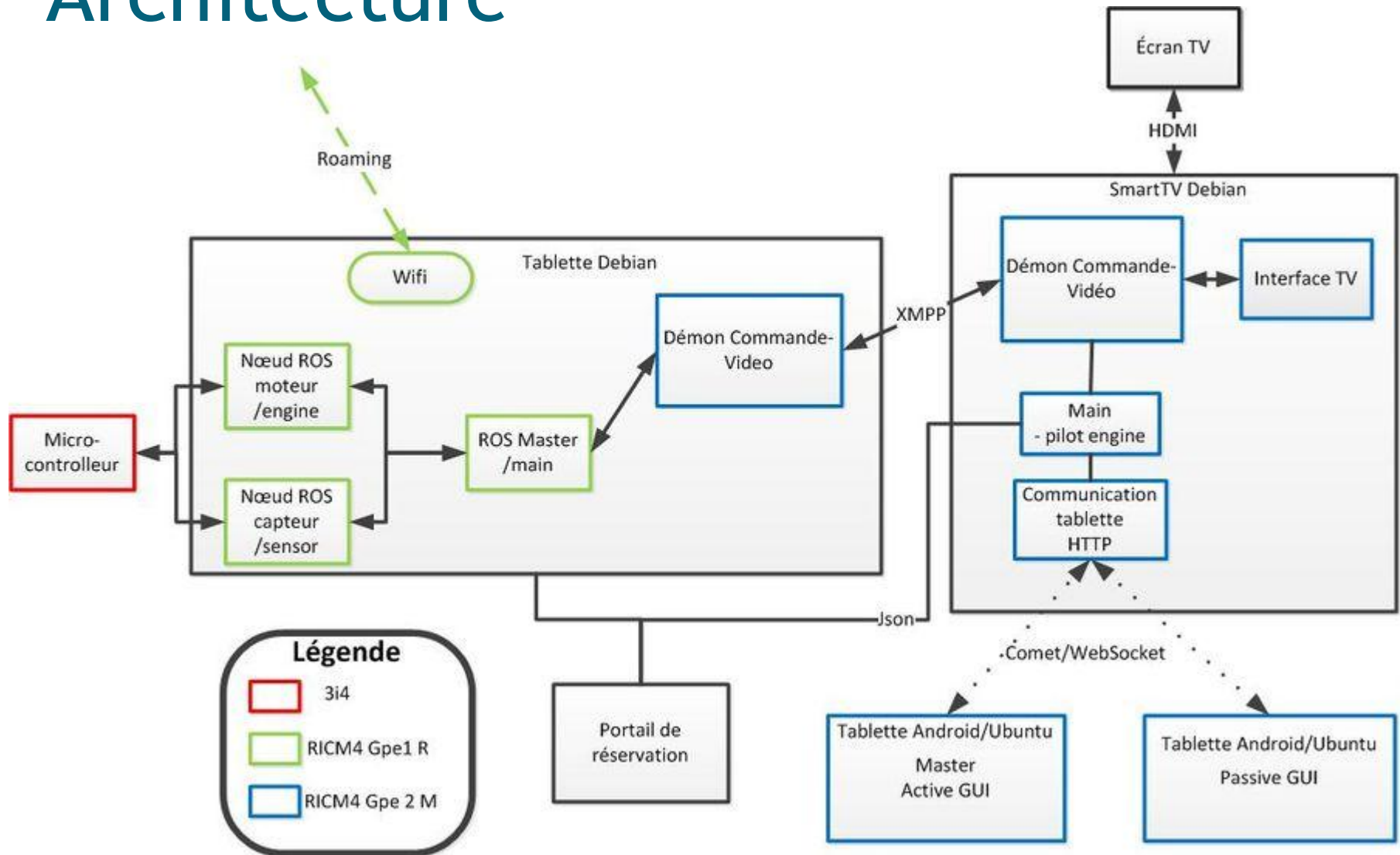
# Introduction

- Marché de la robotique de service en pleine expansion
- RobAIR2013 : contexte d'une visite au musée
- Plateforme robotique extensible et open-source
- Plusieurs écoles impliquées
  - RICM et 3I de Polytech'Grenoble
  - ENSIMAG
  - Pole Design de Villefontaine

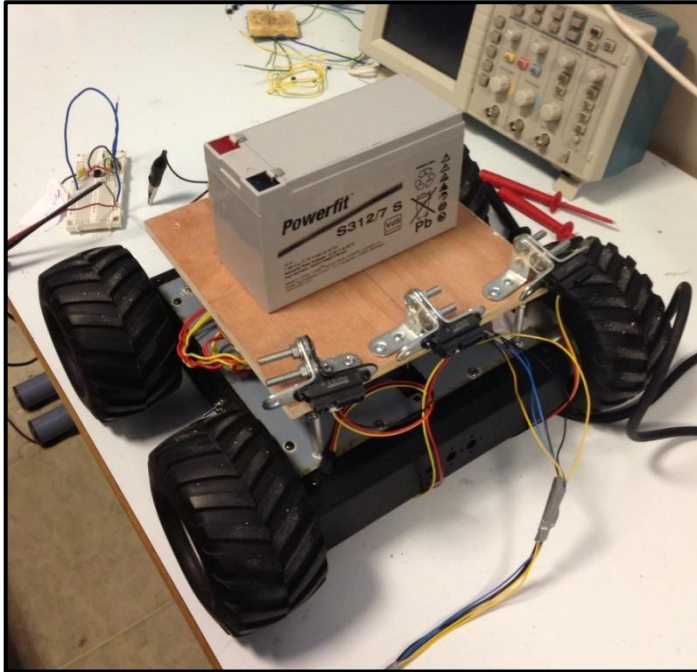
# Principe général



# Architecture



# Les 2 configurations

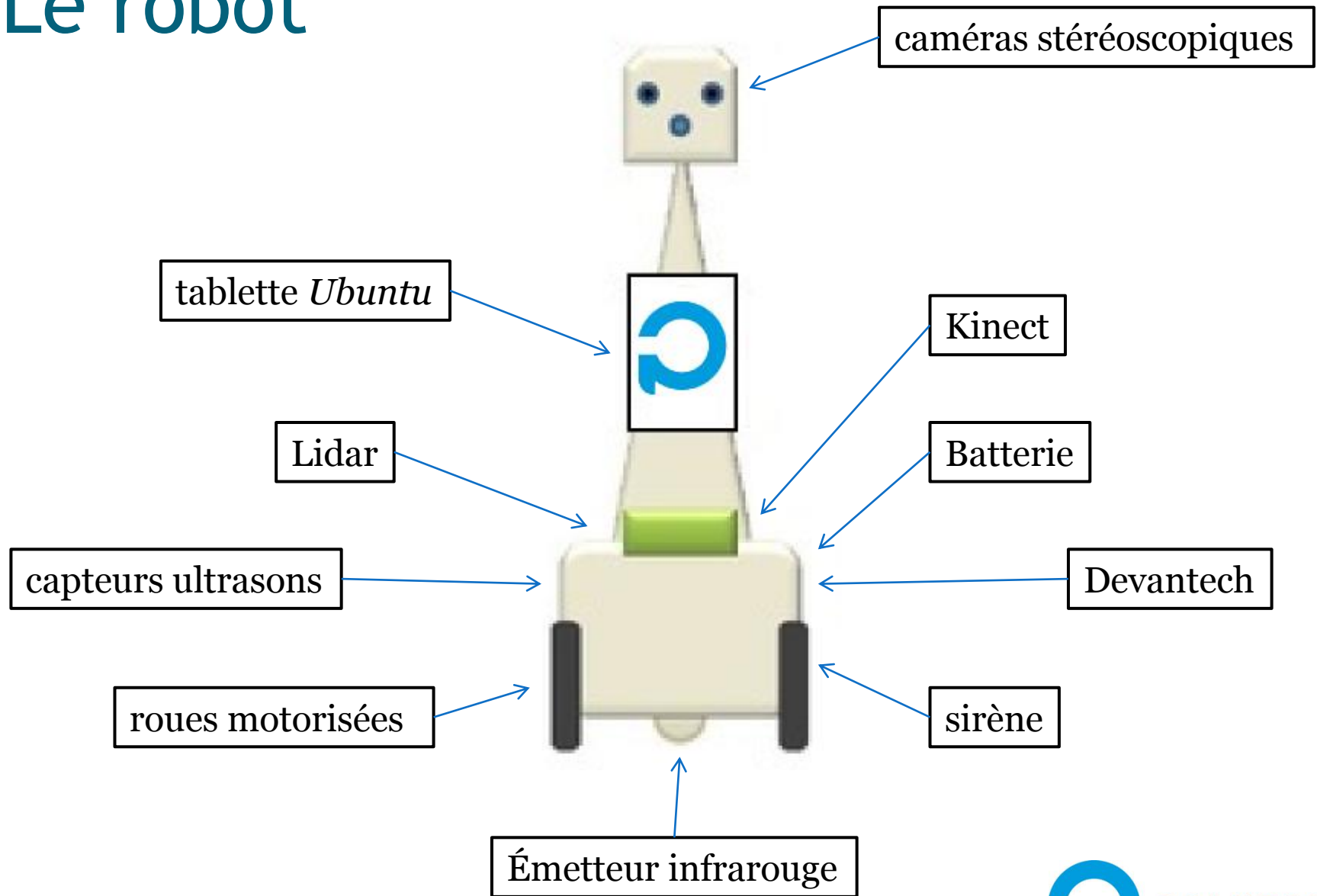


Configuration 1 :  
Robot des 3I



Configuration 2 :  
Robot de Didier

# Le robot



# Sous-projets

Différents sous-projets :

- Groupe 1 (Système & Réseau) : Wifi Roaming pour s'assurer que le robot soit toujours connecté
- Groupe 2 (Système & Réseau) : Système RobAIR (côté Robot) en utilisant la technologie ROS
- Groupe 3 (Multimédia) : Interface pour contrôler le robot, communication entre le robot et l'utilisateur et la plateforme de réservation

# Conclusion

- Une base pour les RICM3
- Un robot contrôlable à distance
- Formateur de travailler avec les RICM5
- Difficultés de communication inter-filières
- Introduction à la robotique