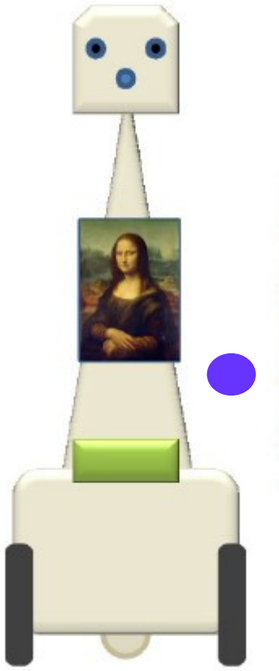
Projet RobAIR 2013 RICM5

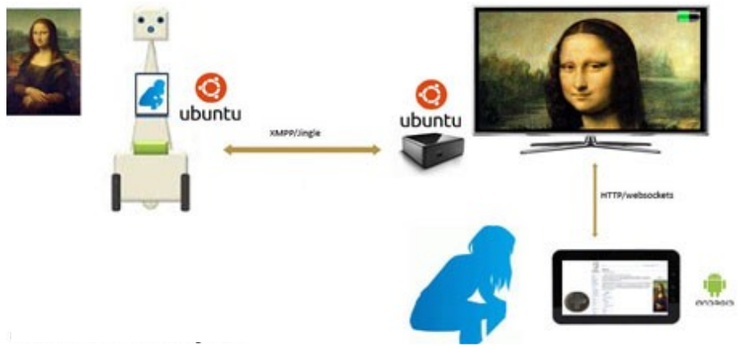


Objectifs

L'objectif de ce projet est de spécifier une architecture qui permettra l'intégration de toutes les sous-parties qui vont être développées par les autres groupes qui travaillent sur ce projet.

Scénario

Scénario principal : le robot de télé-présence RobAIR2014 sera utilisé dans le cadre d'une visite au musée d'histoire naturelle de Grenoble. L'utilisateur pourra piloter le robot depuis chez lui (grâce à une tablette de contrôle) et il pourra faire une visite et observer toutes les œuvres.



Architecture

RobAIR2013 est divisé en 4 composantes:

- Le système RobAIR qui gère les actions du robot
- Le système SmartTV, qui propose d'afficher des informations récoltées par le robot
- Les tablettes pour déplacer le robot
- Le portail de réservation pour administrer l'utilisation du robot.

Technologies

- ROS pour le cœur du système
- Accès distant avec XMPP
- GStreamer pour la vidéoconférence
- Client léger avec HTML5/Websocket
- Interface Tv avec PySide (QT)
- Langage de programmation Python

POLYTECH GRENOBLE

Projet RICM5: RobAIR2013

Arthur ALEXANDRE
Salem HARRACHE
Mickael NICOLACCINI
Elizabeth PAZ