

Le projet RobAIR a pour objectif le développement d'une plateforme de robotique de téléprésence ouverte destinée à la fois à l'enseignement et à l'expérimentation à faible coût de la robotique de service dans des environnements réels. Cette plateforme se veut extensible et libre (open software, open hardware, open design, open data).

Les applications

- Travailleurs à domicile
- Visite de musée pour personnes âgées ou fragiles isolées
- Insertion sociale des enfants bulles (participation aux anniversaires de copains, fêtes de famille...)
- Visite familiale des personnes âgées en maison de retraite
- Intervention d'experts à distance sur site sensible (salle blanche, nucléaire, fablabs...)



<http://air.imag.fr>

<http://fablab.ensimag.fr>

ROS.org

WebRTC

node
JS[®]