



RobAIR : Guide robotique



Cédric LAFRASSE - Xavier DEVOS





Présentation du projet

Introduction et aspects généraux

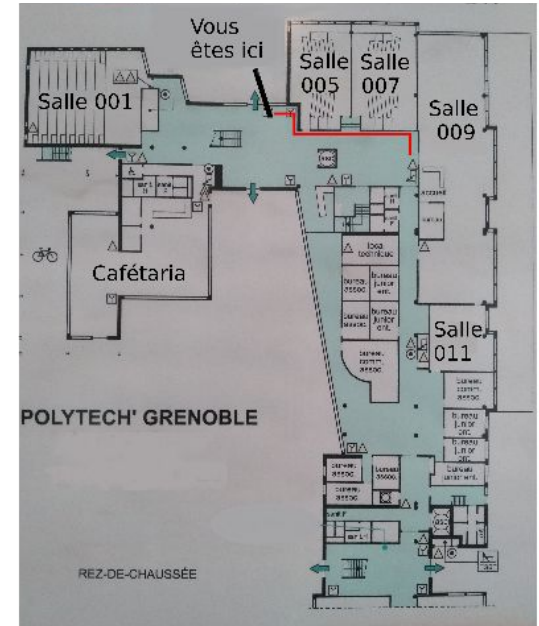
Qu'est-ce que RobAIR ?

- Plate-forme robotique de téléprésence basée sur Google
- Destiné à l'enseignement de la robotique



Objectifs de ce projet

- Fournir une carte du bâtiment où se trouve RobAIR.
- Afficher le chemin pour atteindre cette salle
- Être guidé jusqu'à la salle





Comment cela fonctionne-t-il?

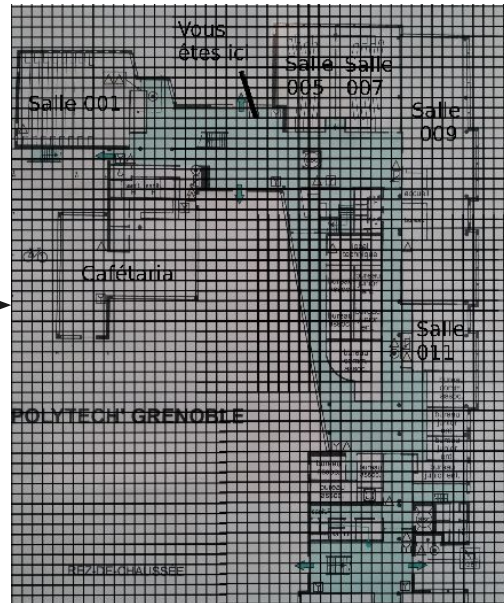
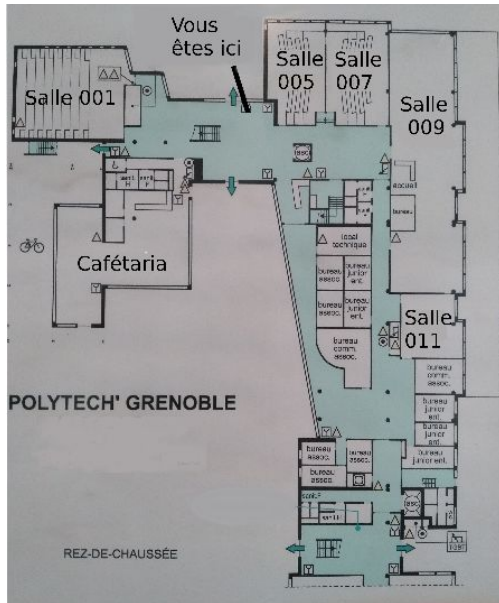
Aspects techniques



Technologies utilisées



Préparation de la carte pour Dijkstra



La carte est écrite sous la forme d'une séquence de 0 et 1.



Aperçu de l'interface

Robair Client

← → ↻ 🏠

🔍 Saisir un terme à rechercher ou une adresse

🔍 Rechercher

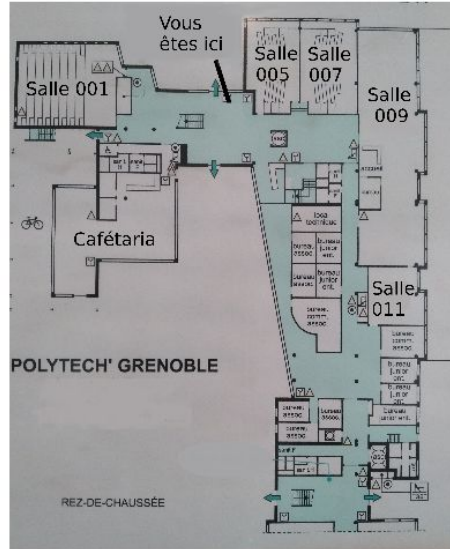
☰ 📄 📄 📄

RobAIR

Veuillez choisir la salle vers laquelle RobAIR doit vous guider :

Souhaitez-vous que RobAIR vous y amène?

ok Reload



Interface client

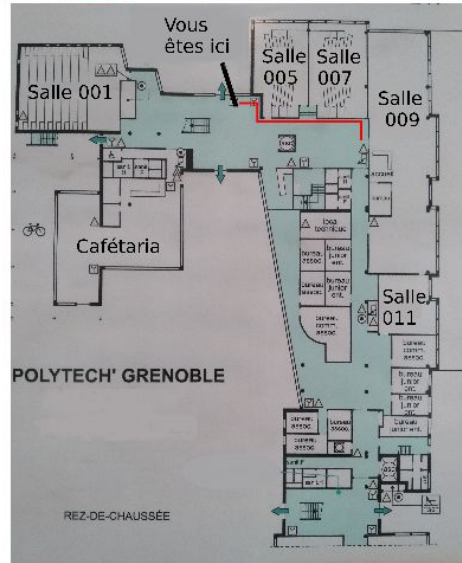
RobAIR

Veuillez choisir la salle vers laquelle RobAIR

doit vous guider : 009 ▼

Souhaitez-vous que RobAIR vous y
amène?

ok Reload



Interface client, avec le chemin vers la salle 009



Conclusion



Difficulties

- Technologies
- Installation
- Disponibilité du FabLab

Benefits

- Découverte de JavaScript
- Découverte de ROS
- Sensibilisation à la technologie actuelle (LiDar, Intel Movidius)



Nous vous remercions pour votre attention.