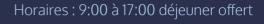
PROGRAMME





Débuter avec Ubuntu Linux et ROS

Usage du terminal sur Ubuntu 18.04 Bionic Beaver Installation de ROS 1 Melodic Morenia Simulation d'un robot roulant et d'un robot manipulateur



Naviguer avec un robot roulant

Cartographie automatique de l'environnement

Navigation avec évitement d'obstacles

Challenge de navigation autonome sur un robot roulant réel



Manipuler avec un bras articulé

Approche, saisie et dépose de pièces

Mouvements avec évitement d'obstacles

Challenge de pick-and-place sur un robot manipulateur réel



Percevoir l'environnement

Traitement d'images avec openCV

Entrainement d'un réseaux de neurones pour la vision

18:30 : Apérobot ouvert à tous les passionnés de robots



Appliquer à un cas industriel

Labyrinthe final avec robots réels sur un scenario industriel Votre challenge : conditionnement des pièces de production

