Commencer à utiliser ROS et Pepper

# Prérequis

* Commencez par [installer](http://releases.ubuntu.com/releases/16.04/) Ubuntu 16.04 Lts sur votre machine.
* [Installer](http://wiki.ros.org/kinetic/Installation/Ubuntu) ensuite ROS Kinetic.

PS : Si vous êtes débutant, profitez d’avoir un Ubuntu et ROS configuré pour [apprendre le fonctionnement](http://wiki.ros.org/ROS/Tutorials) de ROS.

# Configuration de la machine

## Ros pour Pepper

Suivez mon [tutoriel](docs/Tutoriel%20de%20connexion%20Pepper.docx) pour l’installation et la configuration de Pepper sur ROS.

## Les travaux de l’INRIA de Rennes

Certains nœuds vont être amené à utiliser des packages de [l’équipe lagadic](docs/Les%20(12)%20travaux%20de%20Lagadic.docx).

# Mon travail

## Téléchargement

Clonez mon travail, depuis la forge, dans votre workspace et compilez-le.

## Utilisation

Pour commencer à faire des tests avec Pepper, le package [first-control](docs/First-control%20Premier%20pas%20avec%20Pepper.docx) est bon début.

Ensuite des packages plus complet sont aussi disponibles :

* [Pepper\_launch](docs/Le%20package%20pepper_launch.docx) -> connexion simplifiée à pepper
* [Pepper\_tracking](docs/Le%20package%20pepper_tracking.docx) -> projet non abouti de pont entre VISP ROS Pepper et l’utilisateur
* [Pepper\_walking](docs/Le%20package%20pepper_walking.docx) -> déplacement autonome simple
* [Rosovbc (branche pepper)](docs/Le%20package%20rosovbc.docx) -> asservissement visuel sans rotation

# Compte rendu

[Résultats](docs/Image) et [compte rendu](docs/Cpt%20rendu%20test%20de%20precision.docx) des tests de précision des bras de Pepper.

[Démonstration](docs/GraspingTest.mp4) et [compte rendu](docs/Cpt%20rendu%20grasping%20test.docx) de saisie d’objet simple.

[Compte rendu](docs/Cpt%20rendu%20marche%20autonome.docx) de la marche autonome.

[Démonstration](docs/VisualServoing.mp4) et [compte rendu](docs/Cpt%20rendu%20asservissement%20visuel%20sans%20rotation.docx) d’asservissement visuel.