Démonstration de saisie d’objet sur Pepper depuis ROS

# Prérequis :

Tutoriels de configuration.

Travail de Lagadic.

# But :

Tester la précision des mains de Pepper lorsque le robot attrape un objet.

# Problèmes :

Les mains de Pepper ont une charge utile très faible, de l’ordre d’une centaine de gramme.

# Solutions :

Seuls les objets petits et légers seront utiles à l’expérience, en se basant là-dessus il n’est alors pas possible d’utiliser les mains de Pepper pour des taches complexes, cela reste de l’ordre de l’expérience.

# Résultats et interprétations :

[Video](GraspingTest.mp4)

Les articulations de Pepper lui permettent de dresser le bras en l’air en évitant la table (70cm de haut) sur laquelle est posé l’objet à attraper (un tampon à effacer).

La vidéo montre qu’il est possible d’attraper et de garder un objet, mais cela reste laborieux, l’objet doit être très bien placé.

# Mise en marche :

Le nœud suivant permet de lever ou de baisser le bras droit :

rosrun first-control grasping\_test

Suivre les indications.