Premier pas avec Pepper

avec First-control

Vous avez précédemment build votre workspace, donc le package first-control est utilisable.

Il permet de faire des tests simples autours des capteurs (tête et main), des bras et utilise deux topics différents pour faire avancer le robot.

# Les nœuds

1. pub-square
2. simple\_navigation\_goals
3. head\_hand\_touching\_say
4. grasping\_test
5. mvt\_arm

rosrun first-control pub-square

Ce nœud permet le contrôle de Pepper depuis le clavier, pour cela choisissez une direction (zqsdae) et appuyez sur entrée. Stop pour arrêter le mouvement en cours.

Il utilise le topic /cmd\_vel et permet de faire la distinction avec le prochain.

rosrun first-control simple\_navigation\_goals

Ce contrôle toujours au clavier, mais publie des buts sur le topic /move\_base\_simple/goal au lieu des vélocités.

rosrun first-control head\_hand\_touching\_say

Le nœud récupère les entrées des capteurs de la tête (3) et des mains (1/main).

Ensuite, il prépare une phrase et la publie à Pepper afin de la prononcer (ici les phrases énoncent les zones touchées).

rosrun first-control grasping\_test

Ce nœud est une démonstration expliquée dans ce compte rendu.

rosrun first-control mvt\_arm