Le package pepper\_launch

# But :

Fournir des launchfiles utiles à l’utilisation de ROS sur Pepper.

# Fichiers :

Pepper\_launch\_lagadic : permet de lancer le nœud lagadic de connexion à Pepper

Pepper\_launch\_withoutALife : lance en plus un noeud du driver naoqi qui désactive l’autonomous life de pepper, mais le contraint à rester **statique sur les mouvements articulaires**.

Qr\_tracker : Lance le tracking de QR code non asservit, utiliser [ce code qr](Image/template-qr-code.pdf).

# Commandes de terminal :

roslaunch pepper\_launch pepper\_launch\_lagadic

Afin de désactiver l’autonomous life de Pepper il y a plusieurs possibilités :

* Faites-le dans ses **paramètres**
* Avec la commande 1 (**kill le process** une fois pepper reveillé)
* Ou avec mon launchfile, commande 2 (retenez que pepper **ne bougera plus**, parfait pour de l’asservissement visuel)

1. roslaunch pepper\_dcm\_bringup pepper\_bringup.launch robot\_ip:=$NAO\_IP roscore\_ip:=localhost network\_interface:= yourInterface
2. roslaunch pepper\_launch pepper\_launch\_withoutALife.launch

Qr code tracker :

roslaunch pepper\_launch qr-tracker