Le package pepper\_walking

# But :

Effectuer un exemple concret de boucle de contrôle entre Pepper et ROS.

# Fichiers :

Walking\_sensor\_return: Permet de récupérer les informations complexes des capteurs de Pepper et de les simplifier.

Walking\_autonomous : Permet la gestion des mouvements de Pepper, evitement d’obstacle et choix de direction. Utilise les données du fichier précédent.

# Commandes de terminal :

Rosrun pepper\_walking walking\_sensor\_return

A l’origine le déplacement devait commencer lorsque l’utilisateur appuyait sur l’avant de la tête de Pepper. Sans autonomous life on ne peux pas récupérer la valeur des capteurs, nous allons donc simuler un état :

Rostopic pub head\_touch

Rosrun pepper\_walking walking\_autonomous