Le package rosovbc

Package créé par Guillaume Caron et modifié ensuite pour s’adapter à Pepper.

# But :

Effectuer un asservissement visuel sur Pepper à partir de deux images.

# Fichiers :

DesiredImage: Permet de prendre une photo depuis le topic camera et de l’enregistrer sur la machine dans les logs du package.

VisualServoing : Permet d’effectuer l’asservissement visuel, recherche de l’image désiré dans le milieu où est pepper. Il agit uniquement sur la base de pepper si des contres mouvement sont activés.

# Commandes de terminal :

Tout d’abord prendre la photo désirée.

Roslaunch rosovbc desired\_image\_manager.launch

En suite bouger pepper et enfin lancer l’asservissement visuel.

Roslaunch rosovbc visual\_servoing.launch

Pour effectuer une [démonstration entière suivre ce protocole](../Vracs/Document/Scénario%20asservissement).