Les (12) travaux de Lagadic

# Prérequis :

**ViSP (VIsual Servoing Platform) :**

Executer la commande suivante :

sudo apt-get install ros-kinetic-visp

Afin de permettre la connexion à Pepper, clonez le package launch de l’équipe lagadic :

git clone https://github.com/lagadic/pepper\_launch.git

Mon package (demo\_control) l’utilise pour se connecter à Pepper.

# Utilisation :

**Utilisations de ViSP :**

Installer le package ROS vision\_visp

sudo apt-get install ros-kinetic-vision-visp

Afin de tester le package visp\_auto\_tracker, effectuez cette démonstration :

roslaunch visp\_auto\_package tutorials.launch

**Application sur Pepper :**

Lance la reconnaissance de qr code (package visp\_auto\_tracker), [exemples de codes ici](Image).

roslaunch pepper\_launch qr\_tracker.launch

L’inria de Rennes fournies d’autre package utiles à l’expérimentation de ROS avec Pepper, c’est sur le [github de l’équipe Lagadic](https://github.com/lagadic?utf8=%E2%9C%93&q=pepper&type=&language=) (Rainbow aujourd’hui) que vous les trouverez.