

# Étude du Care'O'bot

Thibaud LAMBERT et Louis LECLECH

ENSEIRB-MATMECA

26 novembre 2013

# Plan

- 1 Presentation
- 2 Environnement
- 3 Proxémie
- 4 Contexte
- 5 Interaction
- 6 Conclusion

- 1 Presentation
- 2 Environnement
- 3 Proxémie
- 4 Contexte
- 5 Interaction
- 6 Conclusion

- Robot d'assistance
- Application :
  - Transport d'objet
  - Divertissement
  - communication
  - Urgence



- Caractéristiques :
  - un bras à 7 degrés de liberté
  - 8 moteurs contrôlant 4 roues
  - un système de vision composé de 2 caméra et un d'un capteur de profondeur





# Historique

Version 1



Version 2



Version 3



- 1 Presentation
- 2 Environnement**
- 3 Proxémie
- 4 Contexte
- 5 Interaction
- 6 Conclusion



# Environnement

- Type :
  - Intérieur
  - Connu
- Exemple :
  - Environnement domestique
  - Maison de retraite

## Evolution dans son environnement

- Mouvement
  - Lent
  - Fluide

- 1 Presentation
- 2 Environnement
- 3 Proxémie**
- 4 Contexte
- 5 Interaction
- 6 Conclusion

- 1 Presentation
- 2 Environnement
- 3 Proxémie
- 4 Contexte**
- 5 Interaction
- 6 Conclusion

- 1 Presentation
- 2 Environnement
- 3 Proxémie
- 4 Contexte
- 5 Interaction**
- 6 Conclusion

- Avec les humains :
  - Tablette Tactile
  - Hauts parleurs
- avec les objets :
  - "main" au bout du bras

- 1 Presentation
- 2 Environnement
- 3 Proxémie
- 4 Contexte
- 5 Interaction
- 6 Conclusion

# Conclusion

Merci de votre attention.  
Avez-vous des questions ?