

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

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

Conclusion

Merci de votre attention.
Avez-vous des questions ?