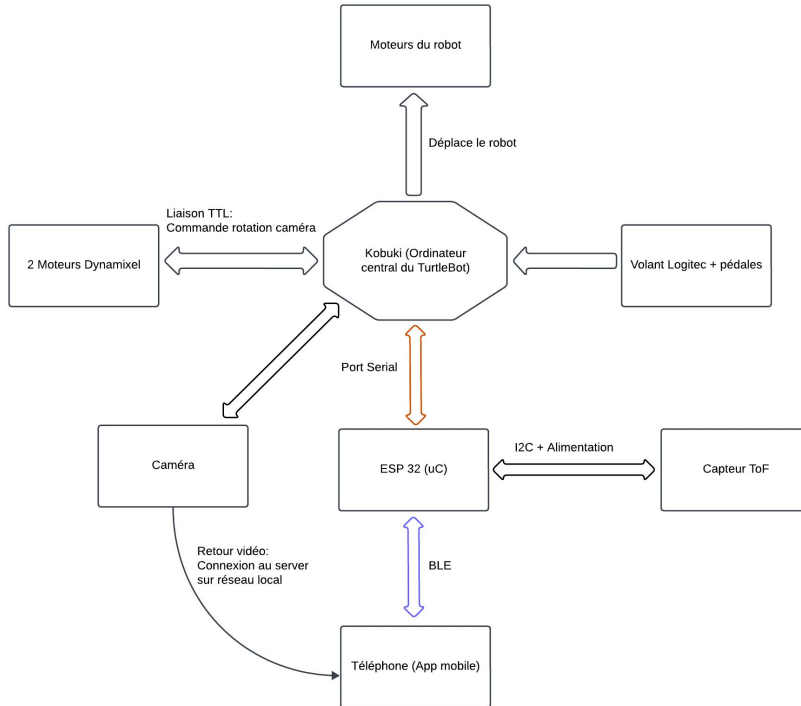


Projet Prototypage

Clément LECLERCQ / Axel GUILLET / Théo PANNETHIER
Professeur encadrant: Sébastien ALTOUNIAN

Schéma Hardware Communications



Création d'un robot de surveillance en entreprise avec de grands espaces de travail

- Mode Manuel -> conduite avec Logitech G29 et pédalier
- Mode automatique
- Mouvement Haut-Bas Droite-Gauche de la caméra

Noeuds ROS2

