

Récapitulatif de Stage - 07/05/2024

Depuis notre dernier entretien, j'ai consacré du temps à tester les mouvements des robots NAO en fonction du script fourni par Odysseo pour m'assurer que les actions effectuées par le robot soient compréhensibles pour tous. L'objectif secondaire était de vérifier la cohérence et la précision des mouvements par rapport aux actions programmées dans le script. J'ai pu filmer cette première version du résultat et l'envoyer à Odysseo pour obtenir des pistes d'amélioration.

Après avoir validé les mouvements lors des tests précédents, j'ai procédé à leur importation sur le robot NAO. Ensuite, j'ai effectué des tests sur l'application web de contrôle à distance pour vérifier l'intégration fluide des mouvements importés (les mouvements sont désormais stockés dans le robot, donc on peut effectuer des requêtes pour lancer les animations).

Une fois assuré que le contrôle distant était bien fonctionnel, je me suis intéressé à la sécurisation de la connexion entre le robot NAO et l'application web. J'ai donc mis au point un système de login pour m'assurer que le robot ne puisse pas être contrôlé par n'importe qui. Cette application de contrôle distant offre de nombreuses possibilités de développement futur.

Dans l'attente d'un retour de la part d'Odysseo, j'ai pour objectif d'avancer sur la programmation du robot Pepper. Je pense notamment qu'intégrer l'application de contrôle distant à la tablette du robot Pepper pourrait s'avérer pertinent pour les utilisateurs au sein de l'aquarium. Par exemple, effectuer un quiz sur la tablette et gérer le comportement du robot en fonction des réponses.