* expliquer l’utilisation des parties des autres pour la démo
* montrer le Niryo Studio
* montrer la tablette niryo
* montrer rapidement l’onglet niryo de l’ihm
* faire un apprentissage rapide
* utiliser la manette pour bouger le robot
* faire un redémarrage du robot
* pendant le redémarrage, montrer les fonctionnalités du robot
* montrer les étapes de lancement du programme
* montrer le système anti double-démarrage
* montrer le terminal techniciens
* montrer la gestion CLI
* présenter comment sont enregistrer les trajectoires
* puis présenter comment elles sont lus
* expliquer les classes TrajectoryController, Trajectory et TrajectoryLearning
* s’il reste du temps : faire jouer les juges avec le robot et tenter un apprentissage.