

# Little THUMB

## Robot de télé-presence

Ce robot permettra d'avoir l'impression d'être présent ou d'avoir une interaction ailleurs que sur son emplacement réel, vous pourrez visiter des musées, des entreprises et beaucoup d'autres lieux.



Cintia FERREIRA, Julien ATHOMAS, Flavien MAILLOT, Timothy BURDAIRON, Sophie DUMONT

### 1. LA PROBLEMATIQUE

De nombreux robots de téléprésence sont déjà commercialisés, l'un d'eux est d'ailleurs utilisé au sein de l'entreprise SmarDTV, mais certaines limites ont été soulevées. Par exemple, il ne retourne pas seul à sa base, il n'a pas de mode automatisé, il faut le contrôler à distance pour tous ses déplacements et l'évitement de certains obstacles est problématique (escaliers, angles, passages étroits).

### 2. LE PROJET

Afin de développer un robot qui réponde à nos besoins, le projet Little Thumb se compose de plusieurs collaborateurs comme AXYN qui fournit le robot (châssis et socle), PIXMAP et sa solution de modélisation 3D, Epitech qui développera les systèmes software du projet et SmarDTV, à l'initiative du projet, qui encadre les différents aspects et participe au développement de celui-ci.

### 3. LE COTE INNOVANT

Pour être innovant, le robot doit être autonome sur le chemin du retour à la base de recharge après son utilisation mais également posséder des capacités de cartographies et un évitement d'obstacle performant.

### 4. PROCHAINES ETAPES

Nous espérons pouvoir continuer de développer ces différents aspects techniques prochainement et éventuellement pousser encore plus loin la perspective d'un robot autonome dont on peut prendre le contrôle à distance et qui possède une aisance de déplacement d'un niveau plus élevé que les robots de télé-présence actuels.