

Descriptions des scénarios

1 – Receptionist :

But : Evoluer dans un environnement domestique, accueillir un invité à l'entrée, dialoguer avec lui en apprenant des informations personnelles (ex : âge, nom, boisson préférée) et présenter cet invité aux autres convives déjà connus.

Briques technologiques nécessaires :

- Navigation
- Interaction
- Perception
- Contrôle du bras

Fonctionnalités implémentées :

- Navigation vers un point d'intérêt
- Interaction vocale et manuelle
- Détection d'un nouvel invité
- Présentation d'un nouvel invité aux autres convives
- Présentation des convives au nouvel invité

Fonctionnalités non implémentées ou à optimiser :

- Pointage du bras vers un siège libre (**non implémentée**)
- Pointage du bras vers un invité (**non implémentée**)
- Stratégie de recherche d'un invité connu (**à optimiser**)
- Détection d'un siège libre (**à implémenter**)

2 - Clean Up :

But : Evoluer dans un environnement domestique, inspecter une pièce choisie pour y détecter des objets éventuellement mal placés, les attraper, les amener jusqu'à leur emplacement de rangement prédéfini et les ranger.

Briques technologiques nécessaires :

- Navigation
- Interaction
- Perception
- Contrôle du bras

Fonctionnalités implémentées :

- Navigation vers un point d'intérêt
- Détection des objets

- Interaction vocale et manuelle

Fonctionnalités non implémentées ou à optimiser :

- Contrôle du bras pour attraper l'objet et le ranger (**non implémentée**)
- Stratégie de choix des objets mal placés ou non (**non implémentée**)
- Stratégie d'approche vers l'objet (**à optimiser**)
- Stratégie d'aide du robot pour attraper et stocker un objet (**à optimiser**)