

Simulateur global \* Installation \* Utilisation \* Développement [modifier] Sous  
 projets \* Coeos Création des scripts. \* Hardware Gestion du matériel. \* Lib-  
 comm Communication réseau inter promethes. \* Themis Lancement et debug-  
 gage des scripts. [modifier] FAQ Taille du simulateur 290 883 lignes de codes (en  
 2011) Un processus s'arrête sans raison vérifier qu'il y a suffisamment de mémoire  
 vive Quelles conventions de programmation adopter on pourra déjà voir les  
 standards GNU même si pour l'instant ils ne sont pas bien respectés. [modifier]  
 Projets \* Adrien Jauffret - Stage M2 - Cellules de grille / Fusion (vision / grille)  
 \* Benjamin Blanchard - Stage M2 - Reconnaissance de composantes expressives  
 et utilisation des expressions faciales pour faire apprendre une tâche de naviga-  
 tion \* Antoine de Rengervé - Thèse - Imitation immédiate (katana) \* Antoine  
 de Rengervé - Thèse - Tri appris par démonstration (katana) \* Alex Mesnil -  
 Stage M2 - Apprentissage d'un mouvement rythmique par Nao \* Josselin Bon-  
 heure - Stage M2 - Navigation autonome d'un robot : de la planification au  
 comportement automatique (simplification/spécialisation de la carte cognitive)  
 [modifier] Divers \* la page des réunions.simulateur \* la page des Robots \* la  
 page de Modelisation \* Wiki sur les call for papers et Google Doc de Julien \*  
 les informations relative à l'Administration (Contacts, scanner ...). \* la page  
 des Images (logos, photos robot) pour illustrer vos posters, articles et autres  
 présentations [modifier] Logiciels \* codeblocks \* eclipse \* linux \* urbi \* svn \*  
 Neural network simulators Etat de l'art. \* OpenMP Langage de parallélisation  
 (en C ou autre). \* PowerTop Economiser la batterie. \* unison Synchronisa-  
 tion de compte \* Doxygen Documentation des fonctions de promethe [modi-  
 fier] Robotic framework \* ROS US (google) \* Genom french (laas) \* Robotic  
 Developer Studio Microsoft \* Orocos européen \* Fichier:Ros-orocos-genom-  
 euron2010-tutorial-final.pdf Comparaison Orocos, ROS, Genom N'oubliez pas  
 de référencer les pages que vous créez. En règle général ne pas faire de nouvelles  
 pages si elles sont presque vides. Mettez les infos dans la page mère. Découpez  
 la page mère quand elle devient trop grosse. Pareil pour les sections. Mettre  
 les infos dans la section mère, découper une section qu'une fois qu'elle est trop  
 grosse. [modifier] Autres liens \* site du labo \* l'intranet ETIS: