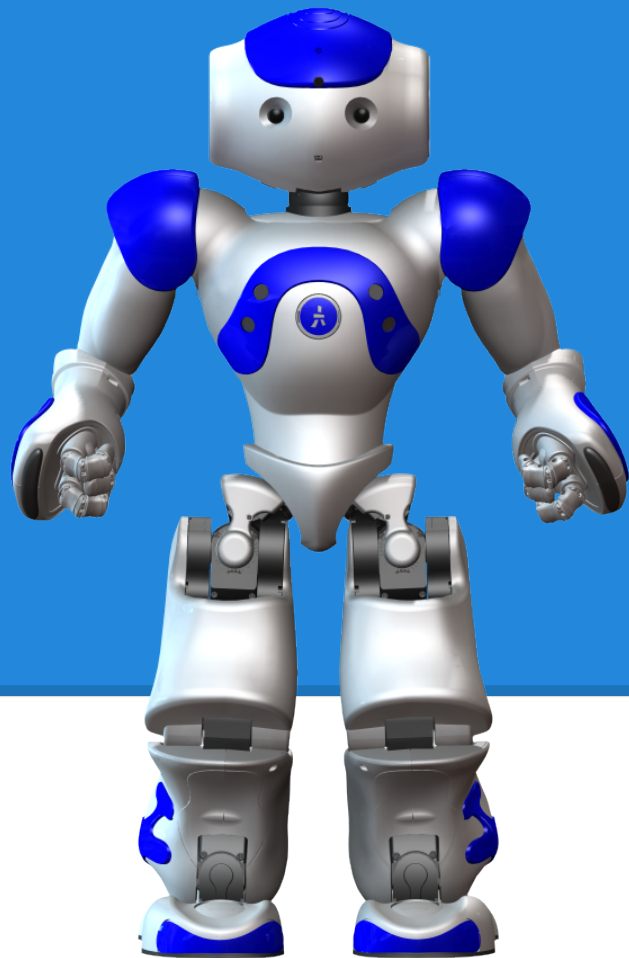


NAO

Remote Control



Johan HENIN
Amandine PALLAS
Kim SAVAROCHE

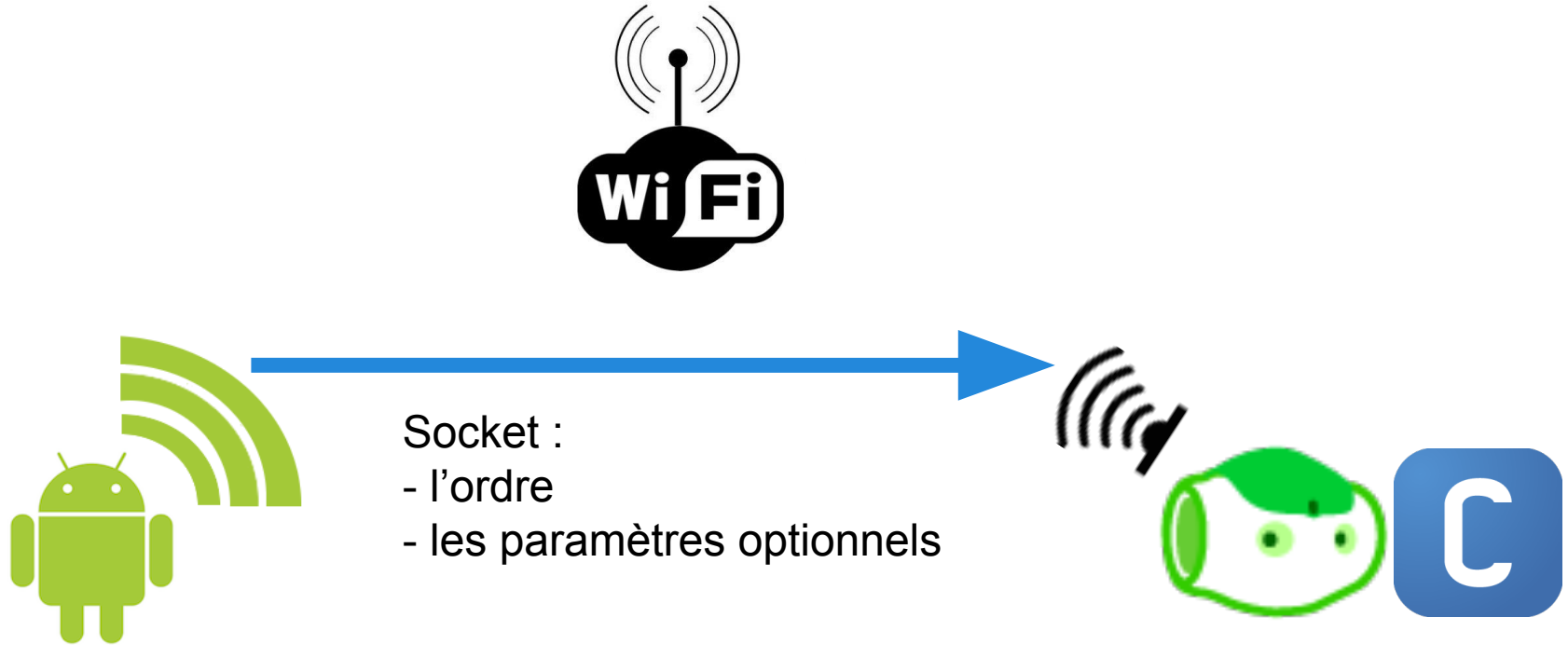
Sommaire

I. NAO Remote Control

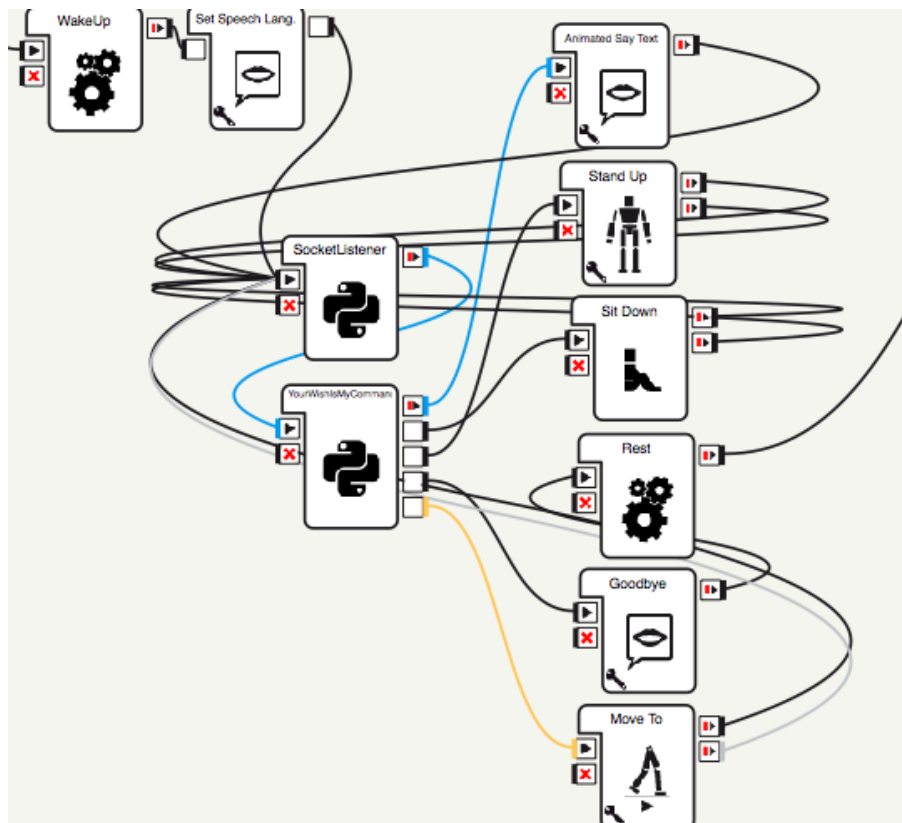
II. Démonstration

III. Rétrospective

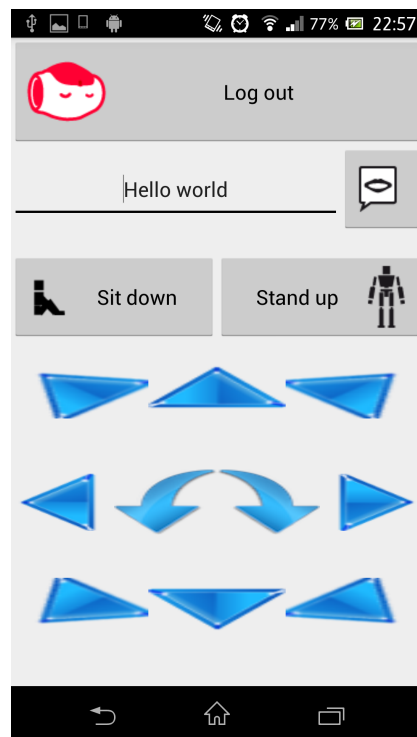
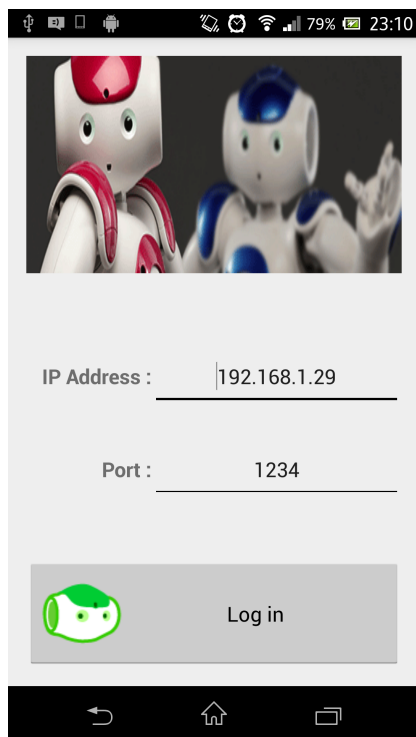
I. NAO Remote Control



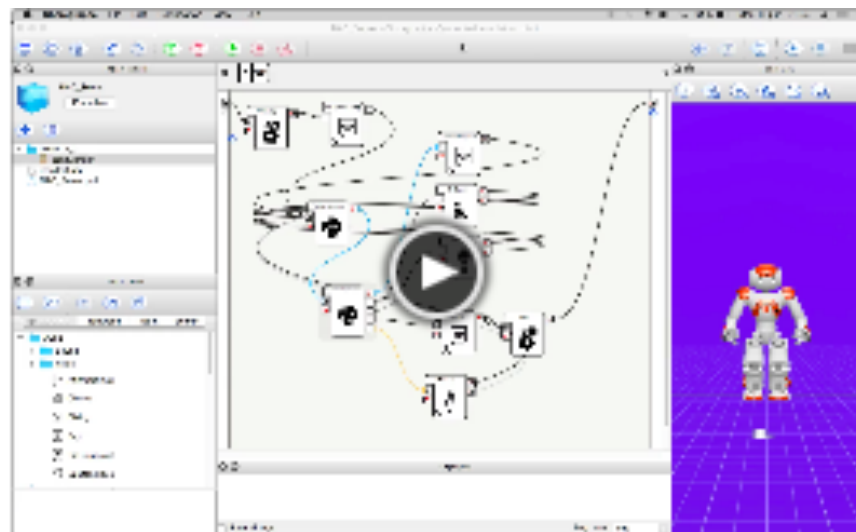
Le serveur sous Choregraphe



La télécommande Android



II. Démonstration



III. Rétrospective

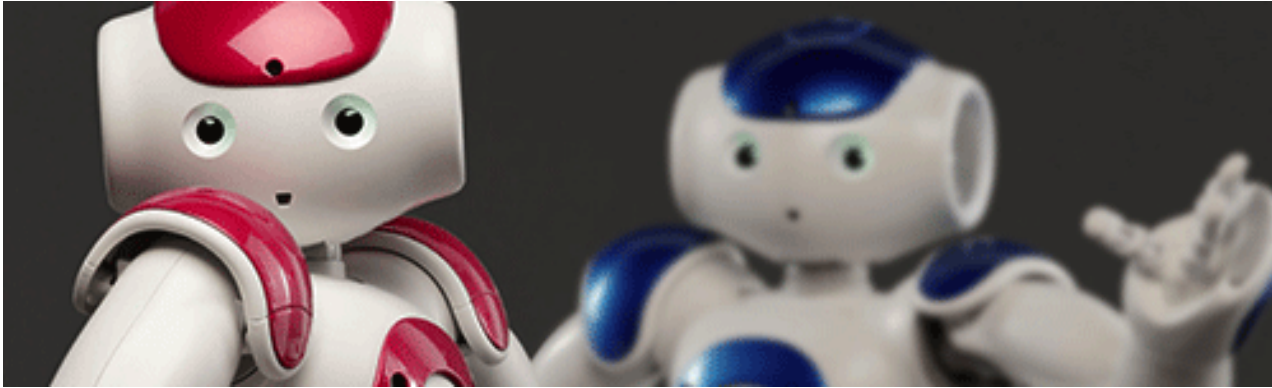
Compétences acquises

- + gestion et formalisation des sockets (protocole de communication)
- + comprendre la logique de Choregraphe
- + gestion du temps avec la robotique

Améliorations :

- Impossible de récupérer le flux vidéo en Python et dans l'émulateur
> disponible uniquement sous C++
- Gérer la limiter la connexion avec NAO :
 - un utilisateur à la fois
 - une whitelist

Avez-vous des questions ?



Merci pour votre attention

