

IHM: Hexapod

I.N.E.S : Imaginons de Nouvelles Espèces Synthétiques

Idée retenue

- Hexapode mobile, enfermé dans un « bocal ».
 - Tracking vidéo (bords)
- Peur en cas de choc
 - Capteur de vibration (parois du bocal)
- Intérêt à l'approche d'une personne
 - Capteur de luminosité (sur Hexapod)
- Présentation d'une évolution de la marche
 - Présentation annexe du logiciel GeneCraft

Technologies

- Elements physiques:
 - Webcam logitech
 - Capteurs
- Java
 - RXTX (Port série)
 - Phidget (Capteur vibrations)
 - JavaCV (Tracking)



Approche

- Fonctionnement général de l'Hexapod
- Récupération des codes d'interaction
- Réactions scénarisées
- Programme Java
 - Récupère les données environnementales
 - Fait réagir l'Hexapod

Exemple live

Conclusion

- Manque de connaissance OpenCV / JavaCV
- Manque encore capteur de luminosité
- Documentation de base rédigée (codes)
- Scénarios créés et documentés
 - Codes correspondants
 - Règles environnementales