

Robot a retour Kinésthésique

- [Description du Projet](#)

Description du Projet

Contexte :

Le **Cyathlon-VIS** est une compétition scientifique et technologique, au cours de laquelle des personnes en situation de handicap participeront à des épreuves, le tout accompagné par une équipe de scientifiques, démontrant ainsi l'apport des technologies pour les personnes en situation de handicap. La prochaine édition de la compétition aura lieu en 2024. Notre projet consiste à développer une technologie permettant de répondre aux objectifs du concours.

Ce projet est en cours, et sera terminé vers le mois de juin 2023. A cette date, nous avons déjà le design de notre robot, et nous essayons de le contrôler à l'aide de moteurs, et d'une caméra Kinect, ainsi que de divers capteurs. Il s'agit d'un projet d'un an. Nous sommes une équipe de 4 étudiants.

Ce projet est en collaboration avec le laboratoire français ISIR (Institut des Systèmes Intelligents et robotique). <https://www.isir.upmc.fr/>

L'algorithme derrière le contrôle de notre robot est basé sur le SLAM. Toutes nos implémentations seront faites en utilisant ROS.

Conception et modélisation

