

Création d'un module Nabaztag pour URBI

La recherche en robotique

Posté par: Romain Lafforgue

Publiée le : 12/03/2006

Description:

Le robot Nabaztag est en permanence connecté à un flux de données en provenance des serveurs de la société Violet. Le but du stage est d'écrire un module URBI en C++ capable d'interpréter le flux assembleur à destination de Nabaztag et de le traduire sous forme d'évènements URBI. Ce module pourra ensuite être couplé à un Aibo ou un robot humanoïde Aldebaran et être utilisé pour animer ces robots. Un travail de recherche sur ces animations est à mener.

Connaissance préalable nécessaire:

* C++, environnement Windows/Linux/Mac

Bibliographie:

* Baillie JC (2005), URBI: Towards a Universal Robotic Low-Level Programming Language, IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS'05), Edmonton Canada, August 2 - 6.

* Baillie JC (2004), URBI: A Universal Language for Robotic Control, International Conference on Humanoids, Oct 2004, Santa Monica.

* Spécifications [URBI Forge](#):

* [Source](#)