

Présentation du projet CARTOBOT

jeudi 12 septembre 2024 11:00 (20 minutes)

Dans cette présentation, nous ferons un retour d'expérience du projet CARTOBOT financé par l'IRCICA et qui vise à utiliser un vecteur robotique autonome pour cartographier de manière semi-automatique des bâtiments ou des zones difficilement accessibles comme les carrières de Lezenne. L'accent sera mis sur les outils utilisés (middleware ROS, robotnik Summit XL, scanner FARO) pour concevoir ce démonstrateur et les premiers résultats seront démontrés pendant la pause déjeuner.

Orateurs: DHERBOMEZ, Gerald (CNRS CRISTAL); M. FERREIRA DA SILVA, Mathis; M. DUQUESNE, Maxime; BREMARD, Nicolas; LAPOTRE, Nicolas; DEGRANDE, Samuel; DIOUF, Souleymane