



Présentation du projet HectorA

#ROS #AI #IOT #Gamification

Hello!

Abdoulaye Sy

Fondateur Chez
Obconnect

Cofondateur Chez
Hectora





Obconnect

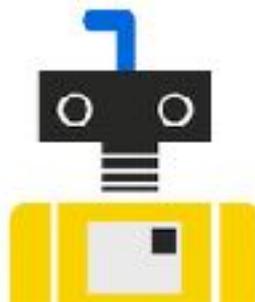
Marketplace 100% Objets Connectés

Connexio Ergo Sum

HECTORA

Think Tank de la robotique

「 PRÉPARONS ENSEMBLE
LA ROBOTISATION DE LA SOCIÉTÉ 」





HECTORA



Jérôme
LUCAS

HECTORA



Abdoulaye
SY

HECTORA



Maxime
GODART

Anticipons les prochaines mutations des thèmes régaliens !



MEDIA

C'est l'observatoire sur les technologies, les tendances, figures, événements... toutes les actualités de la robotique en France et dans le Monde via des articles sur le site internet d'HectorA,



TRANSMISSION

Nous nous engageons à organiser des événements autour de la robotique (Hackathon, meetup, séminaire,...)



LAB

Cette activité permettra de mettre en avant les entreprises, startup, projets et réussites soutenus par le Think Tank,



EVENEMENT

Le Think Tank de la robotique est tourné vers l'avenir, la notion de transmission est importante. Cette activité se caractérisera par des formations, des tutoriels, des conseils, ...

Le Projet HectorA

Ce robot rend
désormais l'attente
active à la MDPH de
Bobigny

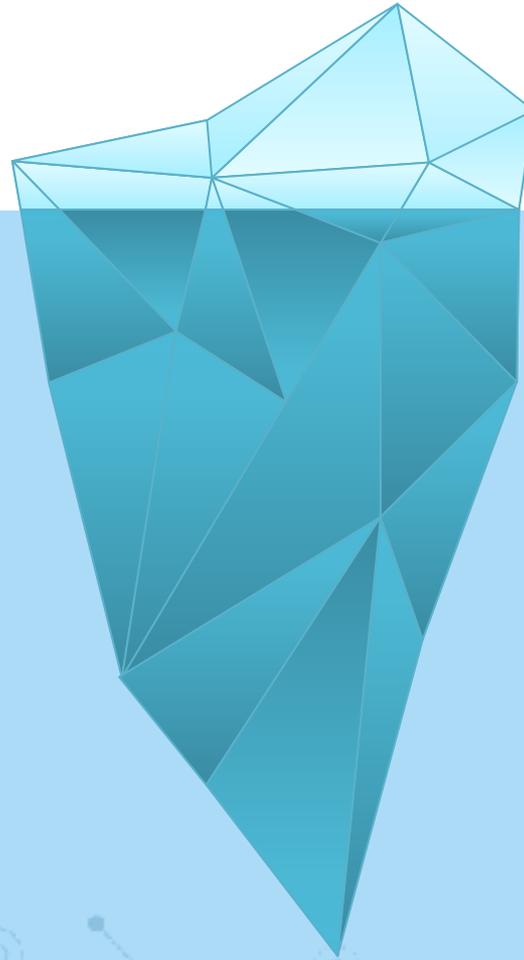


Comment améliorer l'expérience d'attente dans l'univers médical ?

Maison Départementale des Personnes Handicapées
(MDPH) de Bobigny

Que fait R2/D3

- Se Balader en évitant les Obstacles
- accès aux dossiers MDPH
- un questionnaire de satisfaction
- Des Jeux



- Reconnaissance Facial
- Assistance Vocal
- Gestion de Rendez-Vous



ET Aujourd'hui ...



The ROS logo is centered on the page. It consists of a 3x3 grid of dark blue dots on the left, followed by the letters 'R', 'O', and 'S' in a large, bold, dark blue sans-serif font. The background is a light blue network of nodes and lines.

ROS



“

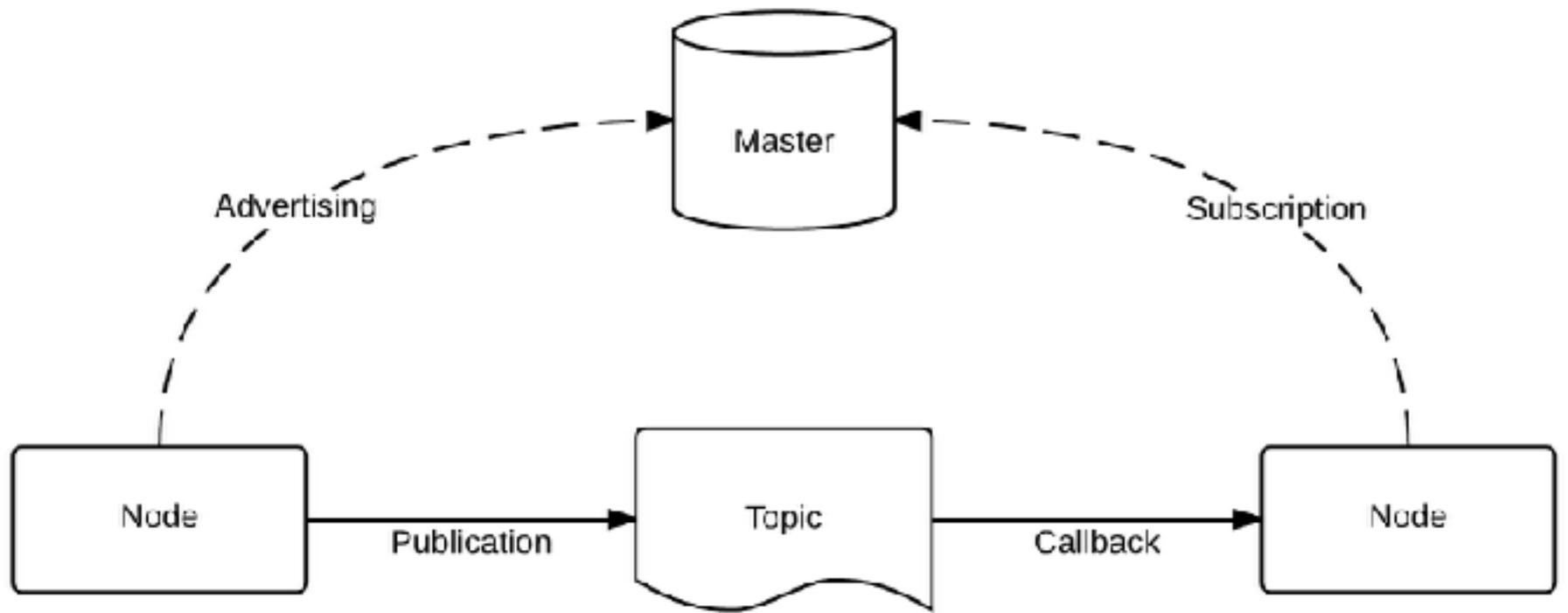
Ensemble d'outils informatiques open source permettant de développer des logiciels pour la robotique.

Développé en 2007 par la société américaine Willow Garage,

Distribution	Date de publication	Date de fin de vie
Lunar Loggerhead	23 mai 2017	mai 2019
Kinetic Kame	23 mai 2016	30 mai 2021
Jade Turtle	23 mai 2015	30 mai 2017
Indigo Igloo	22 juillet 2014	30 avril 2019
Hydro Medusa	4 septembre 2013	31 mai 2014
Groovy Galapagos	31 décembre 2012	31 juillet 2014
Fuerte Turtle	23 avril 2012	
Electric Emys	30 août 2011	
Diamondback	2 mars 2011	
C Turtle	3 août 2010	
Box Turtle	2 mars 2010	
ROS 1.0	22 janvier 2010	

Robots officiellement compatibles





IMU
 $\phi, \theta, \psi, \dot{\phi}, \dot{\theta}, \dot{\psi}$
 $\ddot{x}, \ddot{y}, \ddot{z}$

Camera
 $\dot{\phi}, \dot{\theta}, \dot{\psi}$

GPS
 x, y, z

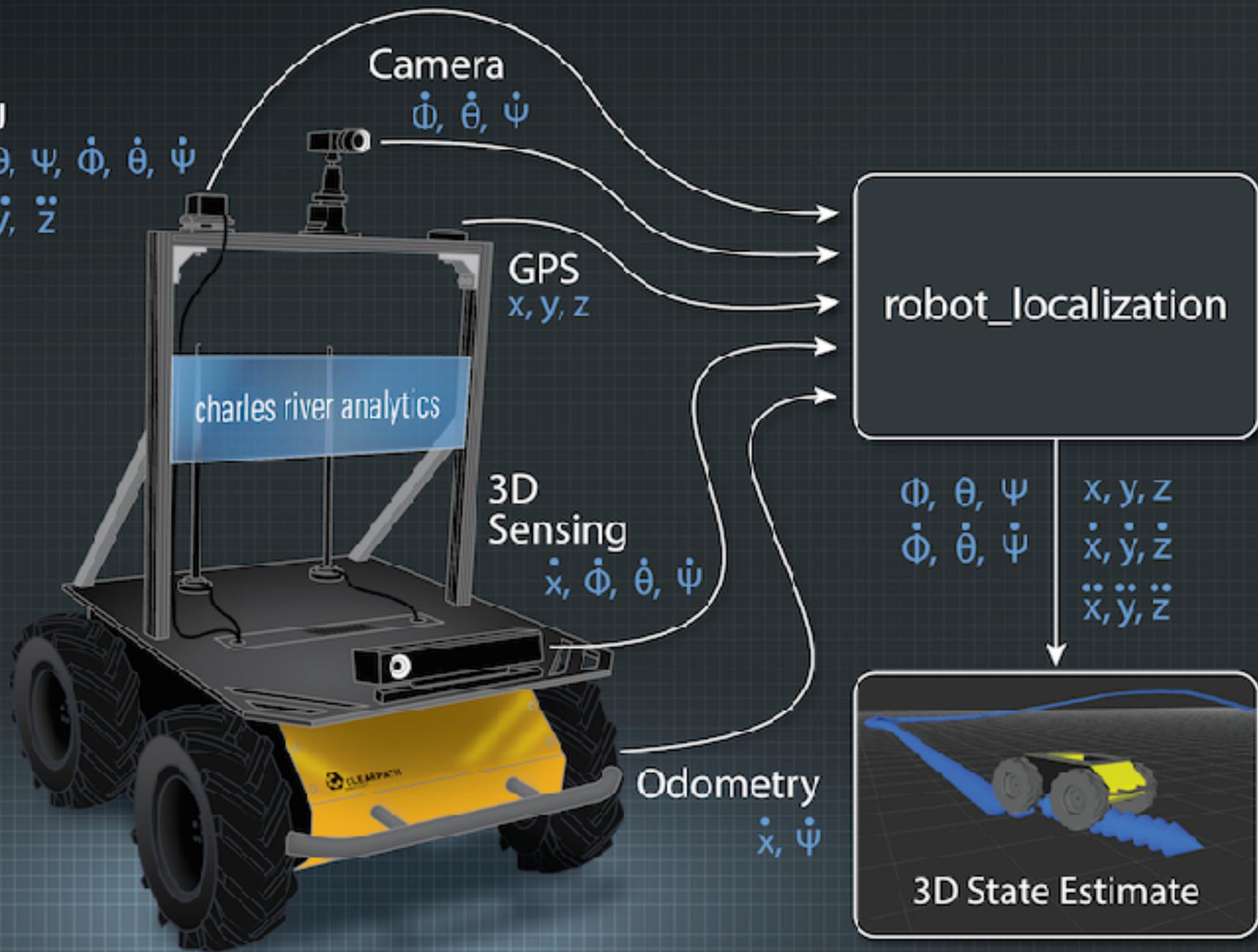
3D Sensing
 $\dot{x}, \dot{\phi}, \dot{\theta}, \dot{\psi}$

Odometry
 $\dot{x}, \dot{\psi}$

robot_localization

ϕ, θ, ψ x, y, z
 $\dot{\phi}, \dot{\theta}, \dot{\psi}$ $\dot{x}, \dot{y}, \dot{z}$
 $\ddot{x}, \ddot{y}, \ddot{z}$

3D State Estimate



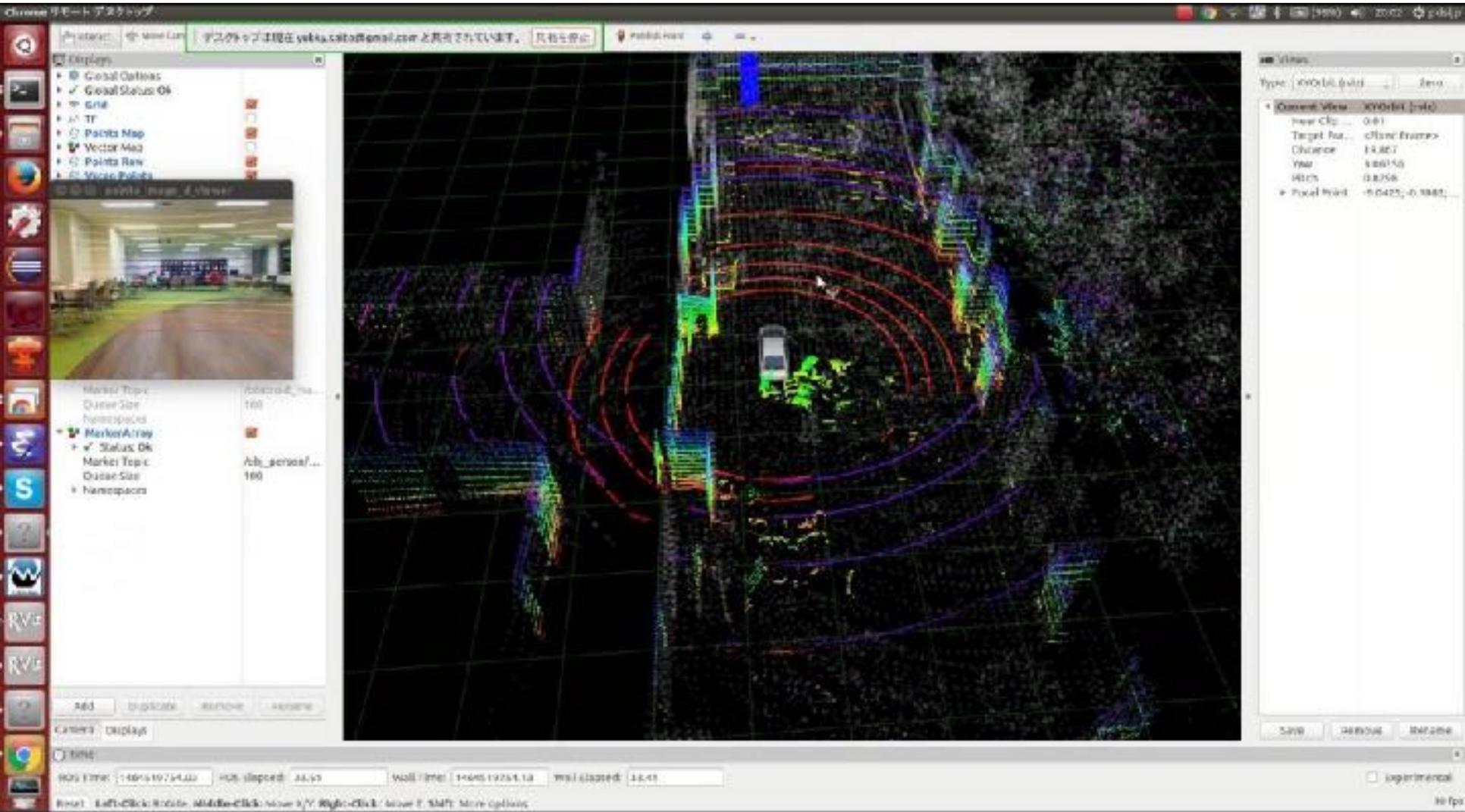


CLOSE ZOOM + POSITION SET GOAL waypoints

CANCEL GOAL

The map shows a robot's environment with green walls. A red dot with an arrow points to a 'back door'. A blue dot with an arrow points to a 'docking station' labeled 'dock'. Another blue dot with an arrow points to a 'sliding door'. A blue dot with an arrow points to a 'hallway'. A blue dot with an arrow points to a 'front door'. A red dot is also visible in the center of the map.





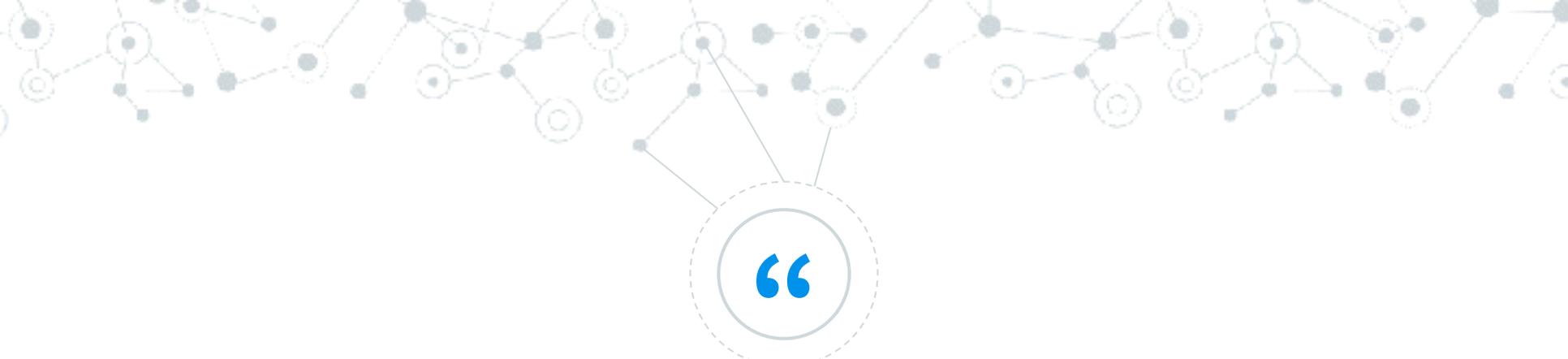


“

Exemple D'application

Reconnaissance d'image et la traduction





“

Code

```
1 // Insert your own API key here:
2 const googleKey = '@@@@'
3
4 export const apiUrls = {
5   cloudVision: 'https://vision.googleapis.com/v1/images:annotate?key=' + googleKey,
6   translate: 'https://www.googleapis.com/language/translate/v2?key=' + googleKey
7 }
8
9 const queryLangs = window.location.search.slice(1)
10
11 export const langList = queryLangs
12   ? queryLangs.split(',')
13   : [
14     'spanish',
15     'french',
16     'german',
17     'italian',
18     'chinese',
19     'japanese',
20     'korean',
21     'hindi',
22     'dutch'
23 ]
24
```

Sources

© <http://hectora.com>

© <http://www.ros.org/>

© <https://github.com/CaroleStromboni/robotR2D3.git>



Merci!

Des Questions ?

Me suivre

@AbdoulaySy

<https://www.fb.com/syabdoulaye>

sy@obconnect.com

