

The Hanoying robot !

Ce projet vise à développer une expérience de collaboration humain-robot basée sur le jeu des tours de Hanoi. Le dispositif conçu dans le projet doit permettre d'envisager différents modes de collaboration : du plus directif (le robot joue à la place de l'humain) au plus passif (le robot suggère un coup quand l'humain hésite trop longtemps) en passant par de nombreuses variantes permettant de tester différents paradigmes de collaboration. Le but est aussi de mieux comprendre les choix d'un humain placé dans une configuration de collaboration encore peu commune. Ce projet est un condensé des compétences attendues chez un roboticien complet : conception mécanique, électronique, programmation, vision, commande d'un robot, facteurs humains... et offre une grande diversité de possibilités, de la plus simple à la plus décalée. Rejoignez-nous !

Encadrants : Jean-Marc Salotti (jean-marc.salotti@ensc.fr)
Vincent Padois (vincent.padois@inria.fr)

Matériels disponible: robots UR3 et Franka, moyens de prototypage,...

