

## ❖ Etudiants

Frédéric de Blanchaud, Loïc Phalippou et Clément Puech

## ❖ Encadrants

Arnaud Moura, Julien Pinquier

## ❖ Résumé

Ce projet TER porte sur la localisation et la reconstruction 3D de l'environnement d'un robot mobile, le TurtleBot. Le but de ce projet a été de réaliser une interface graphique permettant de contrôler et d'avoir plusieurs rendus visuels de l'environnement dans lequel ce robot évolue.

## ❖ Mots clés

TurtleBot, ROS, Robot Mobile, ROS hydro



[https://dl.dropboxusercontent.com/u/18377660/S%C3%A9quence%2001\\_4.mp4](https://dl.dropboxusercontent.com/u/18377660/S%C3%A9quence%2001_4.mp4)