Utilisation de ROS pour Pepper, utilisation du nœud pour la détection de marker

Tout d’abord il faut se connecter au Pepper, pour cela il faut ouvrir un **terminal** et faire les commandes suivantes :

Pour se connecter au Pepper :

ssh nao@192.168.1.102

passeword : clermontpolytechge

Pour désactiver le mode autonome life :

nao stop

naoqi --disable-life

Une fois ces étapes réaliser il faut que que le robot se remette droit afin que l’on puisse communiquer avec lui, pour cela on ouvre un autre **terminal**.

Pour réactiver le robot :

ssh nao@192.168.1.102

qicli call ALMotion.wakeUp

Maintenant on peut commander avec lui et donc lancer le programme, pour cela on ouvre un autre **terminal**.

Pour exécuter le fichier launch:

cd Bureau/catkin\_ws

catkin\_make

roslaunch mes\_paquets test\_pepper\_aruco.launch

Une fois ces étapes réalisées avec succès on peut afficher les résultats, on ouvre donc un autre **terminal**.

Pour publier le résultat de détection du marqueur :

rosrun image\_view image\_view image:=/aruco\_marker\_publisher/result