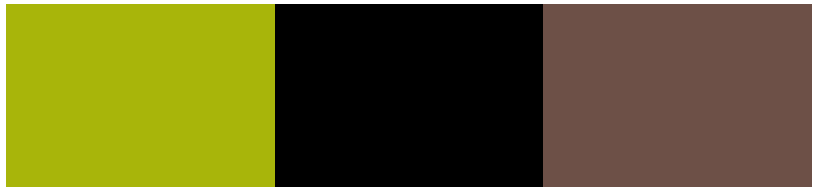


## Compte-rendu

4 5 février 2016

1<sup>ère</sup> réunion 4 avec les encadreurs  
techniques et le client



## Synthèse réunion de lancement Lancement du projet S4

Présents :

**Client** : Leila de Rengervé

**Encadrant** : Mai NGUYEN

Frédéric MAUSSANG

**Membre** : Van Duong NGUYEN

Zadi BROU

Ahmed HENTETI

Changyi SONG

Yi QIAO



Institut  
Mines-Télécom

## Sommaire

<b>1. ORGANISATION</b> .....	<b>3</b>
<b>2. DEROULEMENT</b> .....	<b>3</b>
<b>2.1 ANALYSER DES BESOINS</b> .....	<b>3</b>
2.1.1 Le fonctionnement statistique .....	3
2.1.2 Le fonctionnement comportemental.....	3
<b>2.2 INFORMANTION SUR LE PRODUIT</b> .....	<b>4</b>
<b>2.3 REPARTITION DES TACHES</b> .....	<b>4</b>
<b>3. RESTE A FAIRE</b> .....	<b>4</b>

## INTRODUCTION

La réunion de lancement du projet S4 a eu lieu au centre vie de Télécom-BRETAGNE, a débuté à 9h00 et s'est achevée à 12h00. Pendant cette réunion, les élèves en charge du projet 11 « Réponse d'un robot aux sollicitations grâce à la détection de personnes » du S4 ont rencontré le client et les responsables techniques qui les assisteront tout le long du projet. Elle s'est déroulée avec la présence des 5 membres en charges du projet-11, des 2 responsables techniques et du client.

# 1. ORGANISATION

~~Au premier~~ **Durant les 30 premières** minutes, nous avons continué à comprendre **décortiqué** le sujet afin **de mieux le comprendre pour** d'analyser des **certain**s besoins et préparer des questions **pour à l'endroit des** demander aux encadrants **encadreurs** techniques et ~~au~~ **du** client. ~~Puis nous avons aussi fait un peu de~~ **procédé** à la répartition des tâches ~~en général~~ **fonctions**. ~~Et puis~~ **Dès l'arrivée du client et des encadreurs techniques**, nous avons fait un tourne de table avec nos encadrants et notre client pour se présenter. Ensuite, elles **le client** nous ~~sont~~ **a présenté son entreprise, expliqué leur vision ainsi que le contexte du projet** expliquées le fonctionnement du robot et les tâches de notre projet, afin qu'on puisse bien **mieux** comprendre le **projet et ses enjeux** sujet. ~~Enfin~~ **A la fin**, nous avons **procédé à une séance de questions-réponses puis** commencé à lister **listé** et repartir **réparti** les principales tâches **à faire plus précises**.

Nous détaillerons dans la suite les différents défis à relever.

## 2. DEROULEMENT

### 2.1 ANALYSER DES BESOINS

L'environnement dans lequel le prototype devra travailler est ~~Notre produit utilise dans une pièce fermée, surtout le~~ (bureau). ~~Nous travaillerons avec le robot du client (camera + support pour rotation). Le but du projet est de pouvoir à l'aide de la caméra, détecter des personnes pour ensuite~~ Il sert à **les compter** le nombre de personnes dans le bureau pour calculer la concentration de  $CO_2$ . Par exemple, si la concentration est très haute, il peut ouvrir la fenêtre afin de changer l'air... Et, notre produit aussi permet de détecter le comportement de personnes qui a l'attention de l'interaction avec le robot, pour que le robot puisse aider ces personnes **et détecter si celles-ci désirent interagir avec le robot**.

~~Donc, nous~~ **Nous** avons ~~donc~~ 2 grande partie de travail à réaliser **problèmes à résoudre**.

#### 2.1.1 Le fonctionnement statistique

~~Ils nous demandent que~~ Le robot puisse **doit pouvoir** compter le nombre de personnes dans une pièce. On ne ~~compte tenir~~ **tiendra** pas à identifier les gens **ces personnes, mais** seulement ~~concentre sur la quantité~~ **de leur nombre**. Dans ce **contexte** côté-là, on considérera que la caméra **reste fixe et peut tourner** à 360 degrés tous le temps **sur elle-même**.

#### 2.1.2 Le fonctionnement ~~comportemental~~ **d'interaction**

~~Ils nous demandent que~~ Le robot puisse **doit détecter et** décider le comportement à **avoir si une personne s'intéresse à lui**. Par exemple, si ~~des gens quelqu'un le regardent au robot pendant un certain temps, longtemps (ou s'ils s'approchent au robot de lui, ou s'il lui fait~~ **font un** « coucou » avec **le bras** le robot), peut-être ils ont quelques demandes. Dans ce côté-là, on considérera que la caméra **est orientée à dans** une direction **fixe** pendant **un temps** longtemps pour observer le changement de comportement de la cible.

## 2.2 INFORMANTION SUR LE PRODUIT

- La caméra peut obtenir 3 images par second, **et 15 images par pour 360 degrés de rotation.**
- **Elle sera livrée avec un tutorial permettant sa prise en main.**
- **Le-Nous travaillerons sur un système d'exploitation est-Linux, et le code est sera implémenté par en C/C++.**
- **Nous utiliserons** La bibliothèque est **d'openCV.**

## 2.3 REPARTITION DES TACHES

Nous avons listé toutes les taches **à faire depuis le début du projet.** Pour chaque tâche, il y a des membres correspondants, et aussi le temps prévu.

**Voir le WBS pour plus de détail :** ( le détaill WBS sur Google doc : [https://docs.google.com/spreadsheets/d/1\\_mBKX9Pjo9dfvhwdCHhFrXKTOShHbQ-MaAIys9sfZpA/edit#gid=0](https://docs.google.com/spreadsheets/d/1_mBKX9Pjo9dfvhwdCHhFrXKTOShHbQ-MaAIys9sfZpA/edit#gid=0) )

## 3. RESTE A FAIRE

- **Cahier des charges**
- **Plan de management**
- **Signer le contrat avec notre client pour obtenir la caméra et la documentation.**
- **Choix l'éditeur pour le developpement et le système d'exploitation.**
- **Faire des Recherches sur l'article le thème.**
- **Prise en main d'OPENCV .**
- **Ecritures du code**
- **Décider la prochaine réunion**