

Metody Sztucznej Inteligencji

Wydział: Automatyki, Elektroniki i Informatyki

Kierunek: Automatyka i Robotyka, gr TI - 2

Temat: Roboty OHBOT

Sekcja:

Jakub Cieślik

Maksymilian Złotkowski

Martyna Kurbiel

Radosław Jędrzejek

Szymon Nowakowski

Michał Siedlaczek

1. Cel realizowanego laboratorium

Celem realizowanego ćwiczenia było utworzenie programu w języku Python umożliwiającego interakcję z robotem edukacyjnym firmy OHBOT.

2. Realizacja

Napisano program w środowisku PyCharm, który umożliwia wykonanie robotem określonych akcji w zależności od wybranego na klawiaturze komputera przycisku. Program umożliwiał wybranie jednej z czterech akcji aktywowanych przyciskami 'w', 's', 'a' lub 'd'. Zależnie od wyboru robot wykonywał następujące operacje:

- Podanie robotowi z klawiatury treści do powiedzenia
- Wykonanie ruchu do losowanej pozycji z losowaną prędkością
- Puszczenie muzyki oraz taniec do niej
- Zmiana głosu na męski

Kod programu: