

# IOT 회의 11.02

- 장거리 연애 로봇 vs 반려 로봇 정하기 -> 반려 로봇

*펫, 유틸리티 기능 (시계, 알람, 날씨 등) + 단순 통화 및 인터랙티브 기능*

## 기능

### 데스크 모드

- 시계, 타이머, 알람
- 날씨

### 감정 상호작용

- 보통, 슬픔, 화남, 졸림, 어지러움, 배고픔 (배터리)
- 눈 마주치면 따라옴
- 길막 당하면 화냄
- 공중에 들면 동공 흔들림
- (객체인식 상호작용: 개, 고양이, 사람, 물건)

### 앱 연동

- 홈캠 (조종 여부 O)
- 눈 커스터마이징

### 모듈화

- 상판 트레이

## 부품

*라즈베리파이 400 말고 작은 모델 4개 구해야함*

- 외관 모델링
- 마이크, 스피커, 카메라
- 모터, 서보모터
- 7인치 lcd
- 센서
  - 자이로 센서
  - 근접 센서

외형 - 궤도, 눈 두개, 귀



명세

로봇

- 파이 **1**: 시스템 제어
  - YOLO
  - 영상 송신
  - 감정: LED 표정
- 파이 **2**: 하드웨어 제어
  - 정보 전달: 시계 알람 날씨 등
  - 이동: 모터 제어
  - 인식: 자이로 센서, 초음파 센서 등

컨트롤러

- 파이 **3**: 로봇 제어
  - 영상 수신 및 디스플레이
  - 컨트롤 신호
- 파이 **4**: 음성 명령
  - 오늘 날씨 어때?
  - lot 가 정확히 무슨 뜻이야?
  - 한바퀴 돌아. 따라와. 멈춰.
  - 등등

파이1 / 파이2 + 로봇 외관 / 파이3 + 컨트롤러 외관 / 파이4

역할 분배

구민정 : 파이 1

안재현 : 파이 2 + 로봇 외관 + 다음주 발표

정훈석 : 파이 3 + 로봇 명령 형식 + (컨트롤러 외관)

황재현 : 파이 4 + 발표자료 + (컨트롤러 외관)