

IOT 회의 11.02

- 장거리 연애 로봇 vs 반려 로봇 정하기 -> 반려 로봇

펫, 유ти리티 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 따옴
- 길막 당하면 화남
- 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

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

컨트롤러

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

파이1 / 파일2 + 로봇 외관 / 파일3 + 컨트롤러 외관 / 파일4

역할 분배

구민정 : 파일 1

안재현 : 파일 2 + 로봇 외관 + 다음주 발표

정훈석 : 파일 3 + 로봇 명령 형식 + (컨트롤러 외관)

황재현 : 파일 4 + 발표자료 + (컨트롤러 외관)