



Documentation Gnubiquity

Installation du serveur

Commencez par extraire l'archive que vous avez reçu avec GNUBIQUITY. S'il s'agit de votre première utilisation, installez Python2.7, flask et Naoqi sur votre pc. Pour cela, allez dans le dossier **Gnubiquity\robot\server_setup** puis lancez le fichier **robotServerSetup.bat**. Une fenêtre de commande doit alors s'ouvrir et prendre en charge l'installation de tous les composants nécessaires. Pour la suite, le robot doit être allumé. Dans le dossier robot vous trouverez le fichier **win_server.bat**. Double cliquez sur ce fichier afin de lancer le serveur, une console s'ouvre et affiche des messages concernant l'état du serveur. Vous n'avez plus qu'à vous connecter à présent en entrant l'url du serveur (**Ipconfig** dans l'invité de commande) dans un navigateur internet via un pc, une tablette ou un smartphone. Une fois l'utilisation finie, fermez la fenêtre du serveur pour l'arrêter.

Changement de robot

Le programme d'origine est prévu pour un robot Nao de la marque Aldebaran. Cependant, vous pouvez changer de robot facilement. Pour cela, vous devez modifier le fichier **NaoApplication.py** dans le dossier robot. Ceci est un programme python. Vous devez mettre l'adresse IP de votre robot (ligne 26). Ensuite, vous devez remplacer le code dans les fonctions suivantes (lignes **76 à 122**) :

- avant
- rotation
- arret
- bras
- tete
- prisephoto
- repos
- debout

par le code correspondant à votre robot. Si une fonctionnalité n'est pas disponible (par exemple, si votre robot n'a pas de bras), il suffit de laisser la fonction vide. Ensuite, sauvegardez le fichier et lancez votre serveur.

Pour tout problème ou question, vous pouvez nous contacter via facebook sur notre page Gnubiquity.