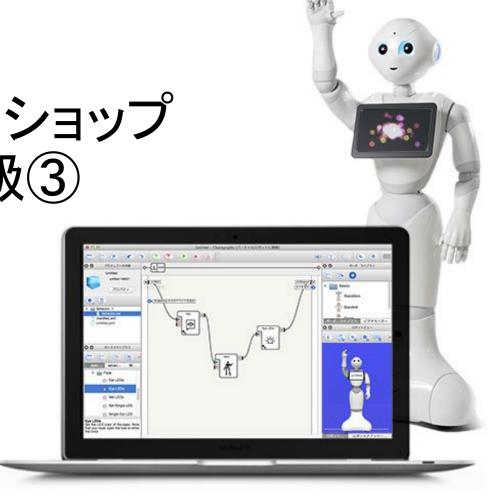
Pepper ワークショップ 中級③

2018/1/07

Softbank Robotics



アトリエ秋葉原について

実体験とコミュニティーで開発を促進する

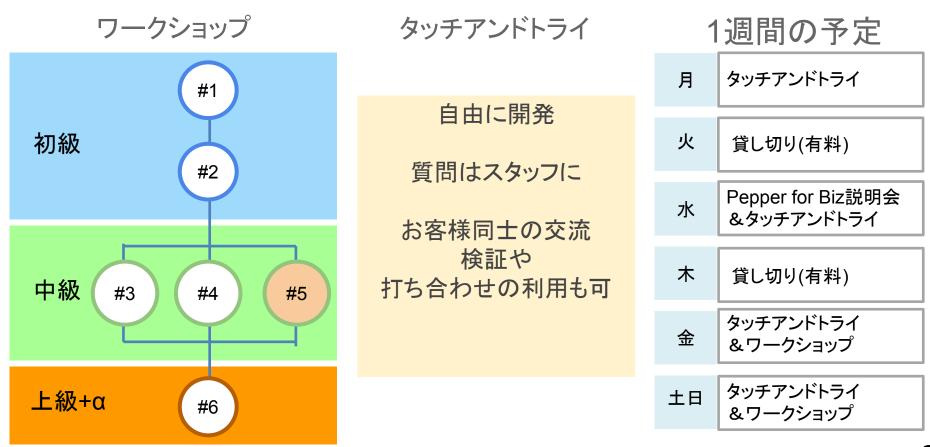
アトリエ

コミュニティー



Pepperのアプリ開発という 実体験 経験や知見を コミュニティーで共有

アトリエ秋葉原について



Softbank Robotics Corp. 2017 All rights reserved.

ワークショップ番外編について

アトリエスタッフが製作したオリジナルワークショップ

- ・外部APIとの連携を試そう(天気とTwitter)
- ・Pepperのディレクトリ構造を知ろう
- ペッパーリモコンを作ろう
- •NAOqi2.5.5とNAOqi2.4.3の違い
- ・Pepperで学ぶPython基礎講座その1(変数の扱い方)
- ・Pepperで学ぶPython基礎講座その2(制御文を知る)
- •Pepperで学ぶPython基礎講座その3(関数を作る)
- •Pepperで学ぶPython基礎講座その4(BOXを編集)
- ・既存のBOXをPythonで書きかえてみよう(メールとQRコード)
- •Azure Face APIで顔認証 ハンズオン
- •Pepperで学ぶ、はじめてのWatson(Visual Recognition編)
- •Pepper x TensorFlow 入門

アトリエ秋葉原について

実体験とコミュニティーで開発を促進する



アトリエサテライト

有志でPepperと開発スペースを 提供している 企業、大学、コミュニティスペース

秋葉原で回答できない質問は 各サテライトへ

はじめる前に

軽く自己紹介をしましょう!

- お名前
- 所属
- プログラミング経験や本日の意気込み

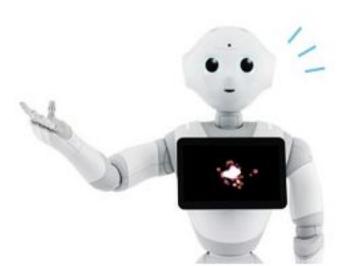
今回ワークショップ講師を務める XXXXと申します。 よろしくお願いします 1.ALmemory

(内部メモリイベント)

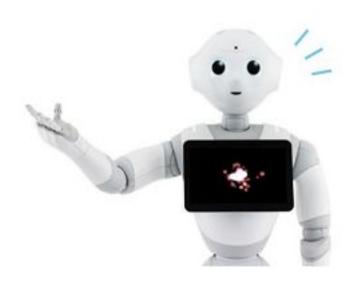
2.タブレットの概要

3.touch イベントの利用

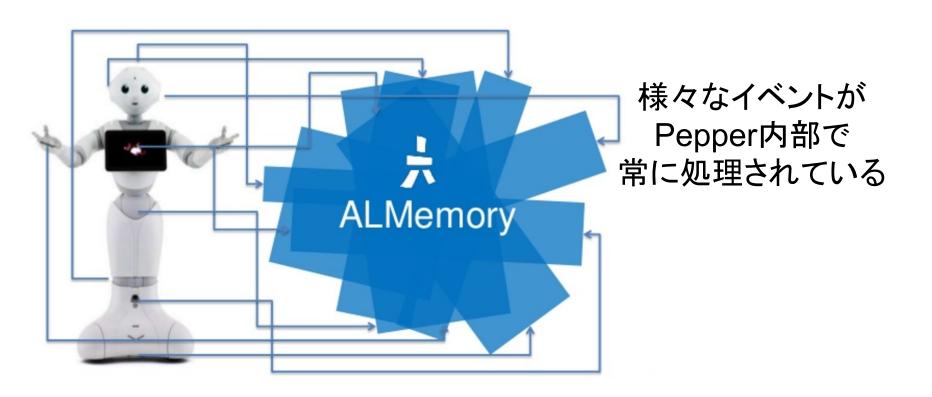
このワークショップでは Pepper内部の機能とタブレットについて 理解を深めます



内部メモリイベント



ALMemory



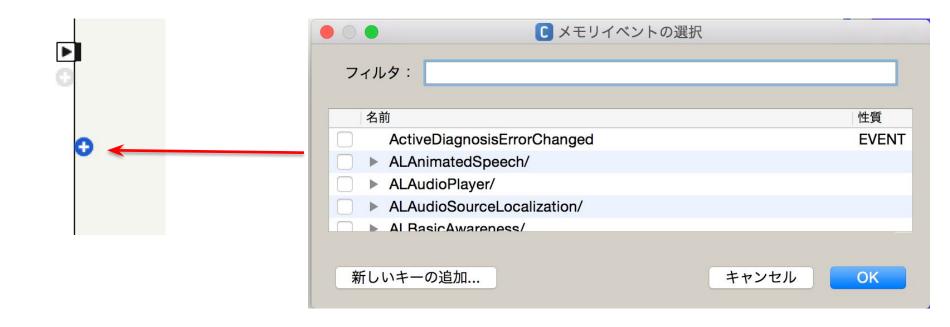
ALMemoryの利用方法①

※ ⑤ メモリウォッチャー		
名前	性質	値
AutonomousLife/State	EVENT	solitary
Device/DeviceList/ChestBoard/Bo	UNKNOWN	
Dialog/Hour	DATA	21
Dialog/Minute	DATA	53
EngagementZones/PersonEntered	EVENT	
FrontTactilTouched	EVENT	
RightBumperPressed	EVENT	
RobotConfig/Head/HeadId	UNKNOWN	
<監視するメモリキーの選択>		

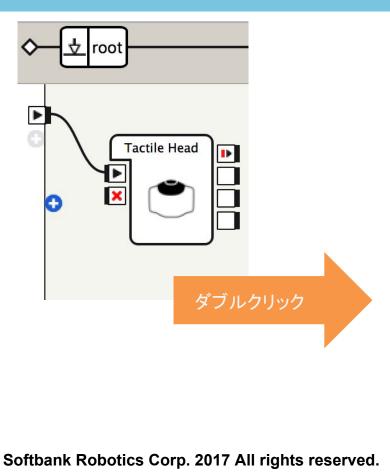
メモリウォッチャーを利用

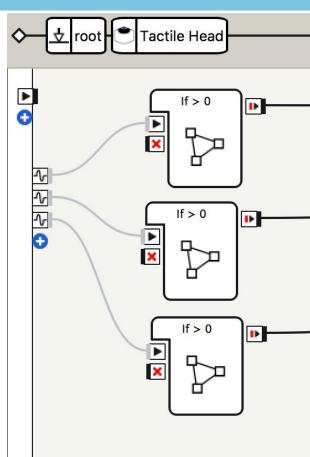
この場合、オートノマスライフの 状態、ボディーID、時刻、エン ゲージメントゾーン などがひと目でわかる

ALMemoryの利用方法②



ALMemoryの利用方法②

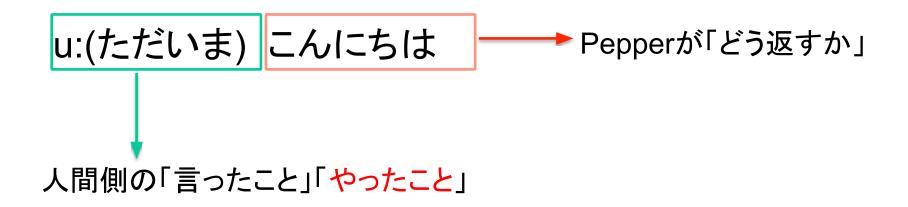




Tactile系のBOXも ALMemoryを利用している

内部メモリイベントの利用方法3

User rule



※カッコの半□、全□、半□スペースの挿□などに注意

内部メモリイベントの利用方法3

u:(e:RightBumperPressed) 右バンパーが押されました
→右バンパーを押されると発音
u:(e:FrontTactilTouched くすぐったいよう)
→前のタッチセンサーを触ると発音

内部メモリイベントの利用方法3

元々内蔵されている様々なプログラムで イベントを簡単に呼びだす事ができる

u:(e:onStart)ダイアログを開始します

→BOXのonStartに信号が入った時点で発音

u:(e:Dialog/NotUnderstood)聞き取れませんでした

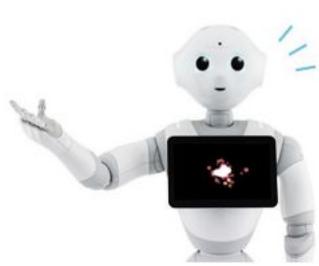
→pepperが聞き取れなかった場合に発音

内部メモリイベント一覧

「Nao Event index」で検索 http://doc.aldebaran.com/I-14/naogi-eventindex.html

choregarapheへルプから
「Naoqi event index」で検索





Pepperのディスプレイ



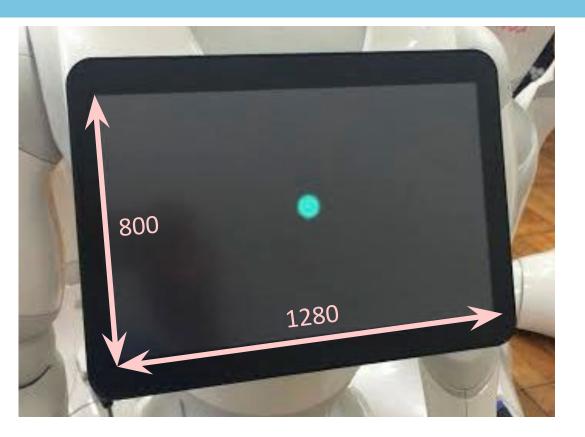
PepperのOS(NAOqi OS)とは 独立したOS(Android OS)が動作して いる

- 1.画像・動画などをうつす
- 2. JavaScriptなどを含む

HTMLコンテンツを実行する

3.タッチイベントを取得する

Pepperのタブレット



1067 x 1707は

801の1.333333倍

引き伸ばしてしまうと楽

Naoqi2.5.5

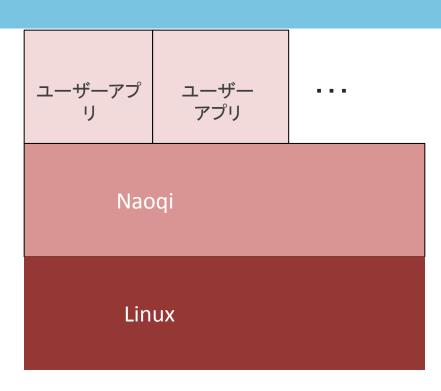


2017/4/4正式リリース Pepper for biz 対応

・新機能 SLAM機能(自己位置推定と環境地 図作成) 中国語(繁体)

今後発売される新型ディスプレイ 横 962 ピクセル × 縦 601 ピクセル

PepperのOSはNaoQi



ロボット本体

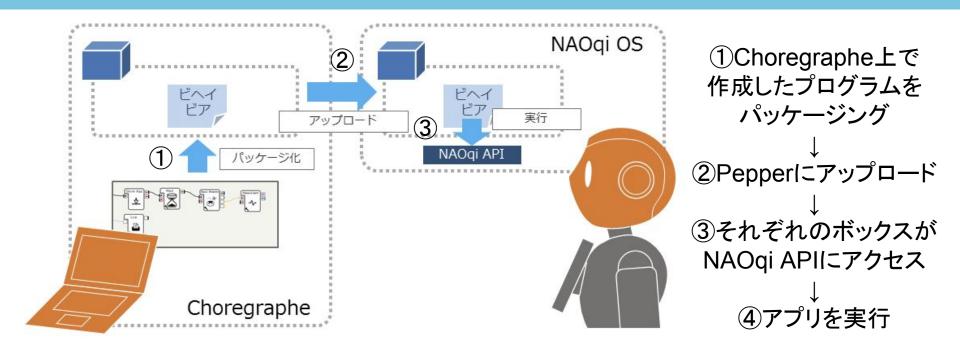
分散処理可能な通信プロトコル

ロボットを制御するための各種API

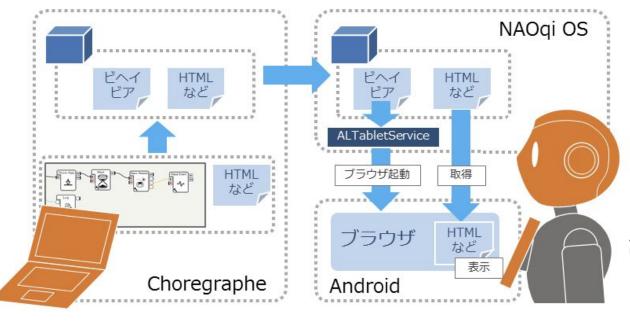
詳しくはドキュメント Choregraphe>ヘルプ>参照API

有志による日本語訳 http://naoqi.memo.wiki/

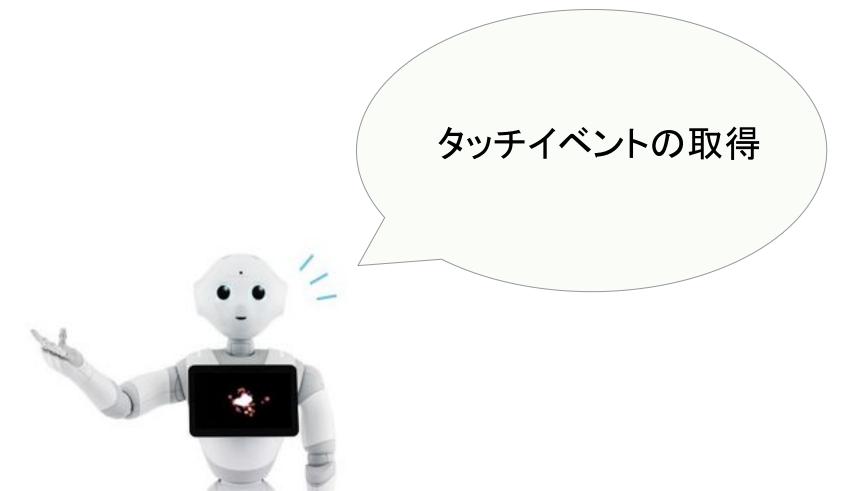
NAOqiでのアプリケーション実行



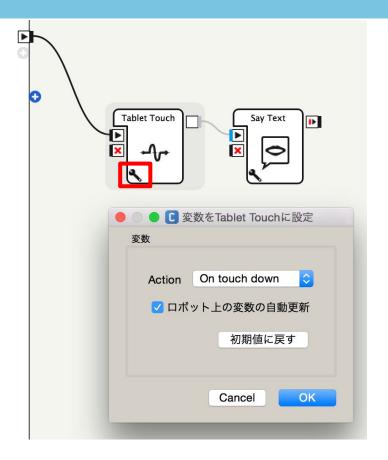
タブレットでの画像や動画の表示



- •htmlフォルダが読み込まれる
- •NAOqiが指示を送りAndroidが動く
- ※Choregarapheから最初にデータを 送るのはNAOqi OS
- ・タブレットで画像やHTMLを 読み込むときはALTabletSerbice というAPIを通じて指示を送る

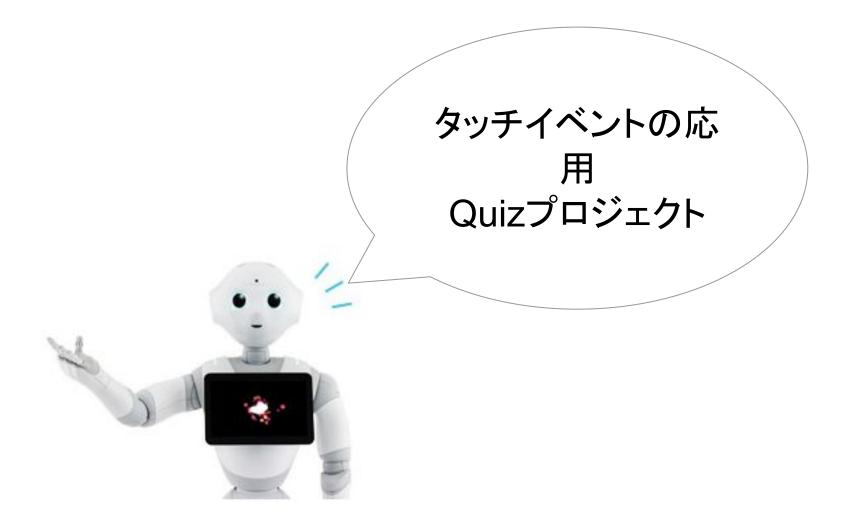


Tablet Touchボックスの利用

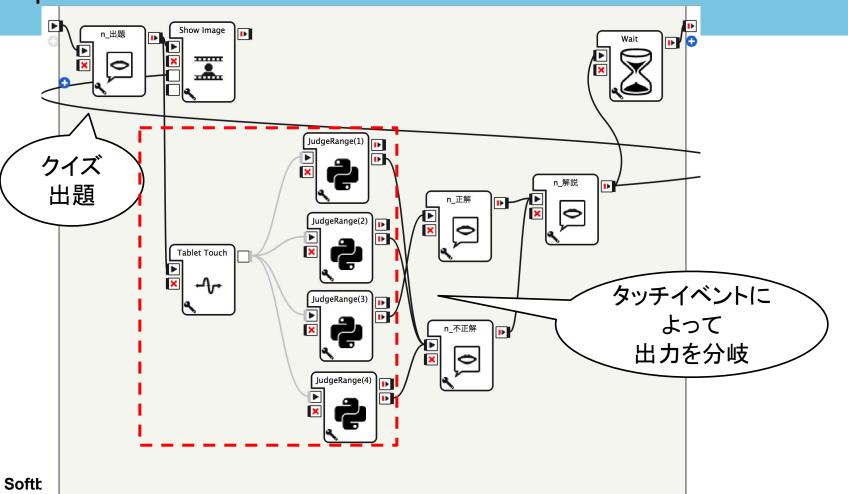


- ①プロパティを開き、 変数>Action 「On touch down」に変更
- ②アプリを実行

タブレットにタッチすると タッチした場所に応じた座標が出力



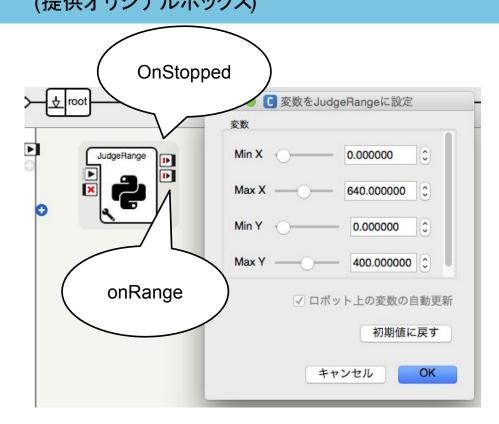
quizプロジェクト



27

Judge Rangeボックスの利用 (提供オリジナルボックス)

quiz



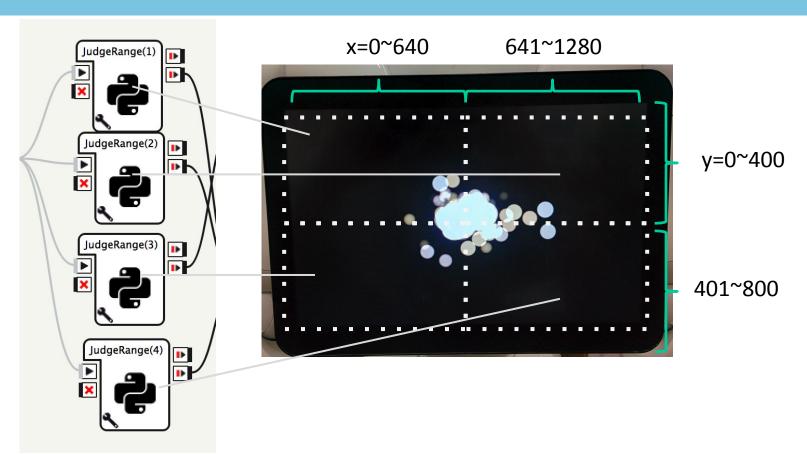
- ①プロパティを開き、 x、y座標の最小値、最大値を それぞれ設定する
- ②アプリを実行する

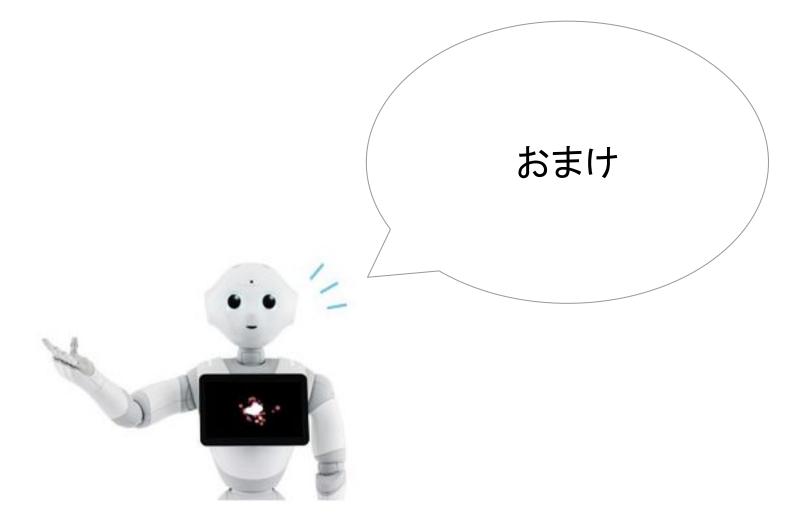
タッチされた場所が

指定範囲外ならonStoppedから出力

指定範囲内ならonRangeから出力

quiz







SDK

FAO

リンク集

Pepper アトリエ秋葉原 with SoftBank

「アトリエ秋葉原ブログ」で検索

「Arduinoファンもくもく会#019 with アトリエ秋葉原(Pepper開発体験)」 イベントレポート

アトリエ サテライト

利用予約



アトリエ秋葉原とは

ホーム

先日アトリエ秋葉原にてArduinoファンもくもく会#019 with アトリエ秋葉原(Pepper開発体験)を開催... Read More »

th いいね! 0 ■ Tweet

イベント イベントレポート AtelierStaff

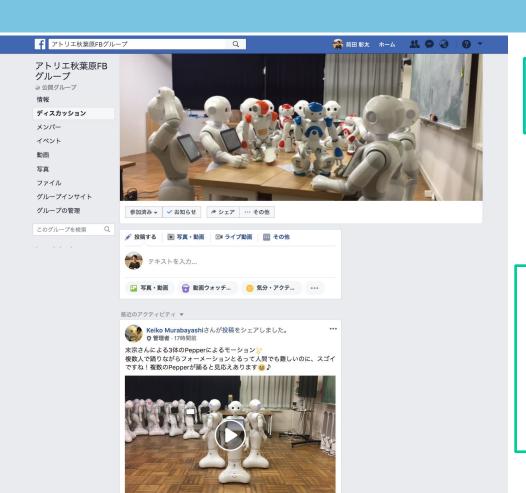
グウンロード
ワークショップ教材
80点のモーションライブラリ

最近の投稿
「Arduinoファンもくもく会#019 with アトリエ
秋葉原(Pepper開発体験)」 イベントレポート
今回は温度センサとPepperを連動させたラズパ

イハンズオン!

ワークショップのスライドを ダウンロードできます

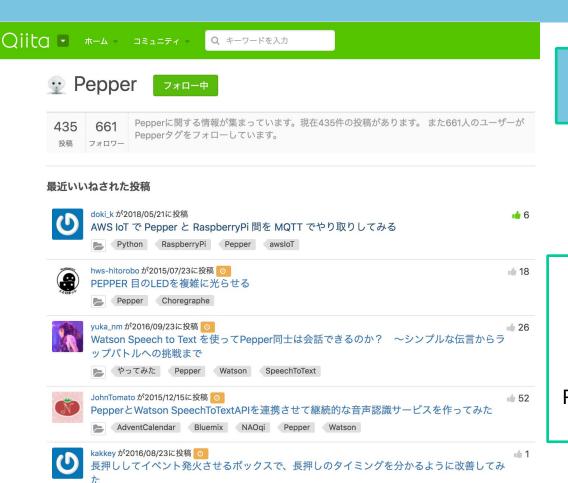
・イベントの紹介とイベントのレポートが見る ことができます



アトリエ秋葉原FBグループ

「アトリエ秋葉原 FB」で検索

- ・アトリエ秋葉原のFacebookグループです
 - •情報共有や質問ができます



Qiita

「Qiita pepper」で検索

- ・プログラミングに関する知識を 記録・共有するためのサービス
- Pepperタグに有志による
 Pepperに関する様々な技術情報があります



Pepper Developer Network チャンネル登録者数 127人

チャンネル登録 **127**

ホーム

動画

再生リスト

チャンネル

フリートーク

アップロード済み すべて再生

並べ替え



第17回 Pepperと外部センサ ーを繋いでみよう!(Mesh編)

視聴回数 108 回・4 か月前



第16回 PepperにSlackから指 示を送ってみよう!

視聴回数 149 回・6 か月前



第15回 Pepperでテレビ画面 を制御してみよう!...

視聴回数 47 回・7 か月前







Pepper Developer Network

「Pepper Developer Network」で検索

SBR公式Youtubeチャンネル

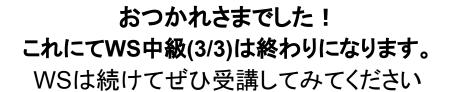
ロボアプリ開発でよく使うパターンや知らな いとハマっちゃうポイントについて説明して います。



ロボアプリ開発事例本

Amazon & 1階 特設ブースで販売中

- 開発経験豊富な企業が執筆
 - ・ソースコードを公開&解説
 - •8種類 発売中!



お帰りの際はアンケートの記入にご協力ください



https://bit.ly/pepperatelier

