

ようこそアトリエ秋葉原へ

このスペースは写真OKです。

ぜひハッシュタグ#pepper_3331をつけて呟いてください

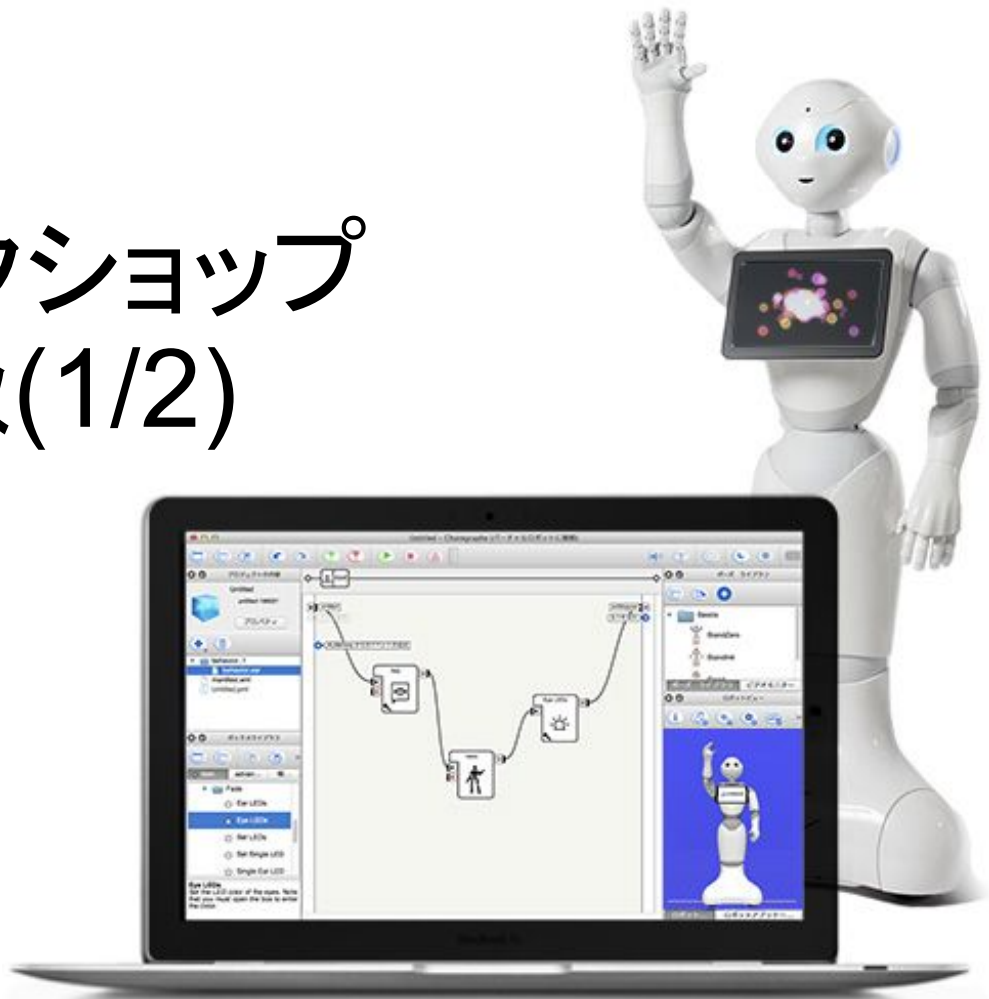
以下の事を確認してください

- (atelier-guest3)wifiに接続
- Choregrapheのバージョン(2.5.5)確認



アトリエ秋葉原

Pepper ワークショップ 初級(1/2)



実体験とコミュニティで開発を促進する

アトリエ

コミュニティ



Pepperのアプリ開発という
実体験

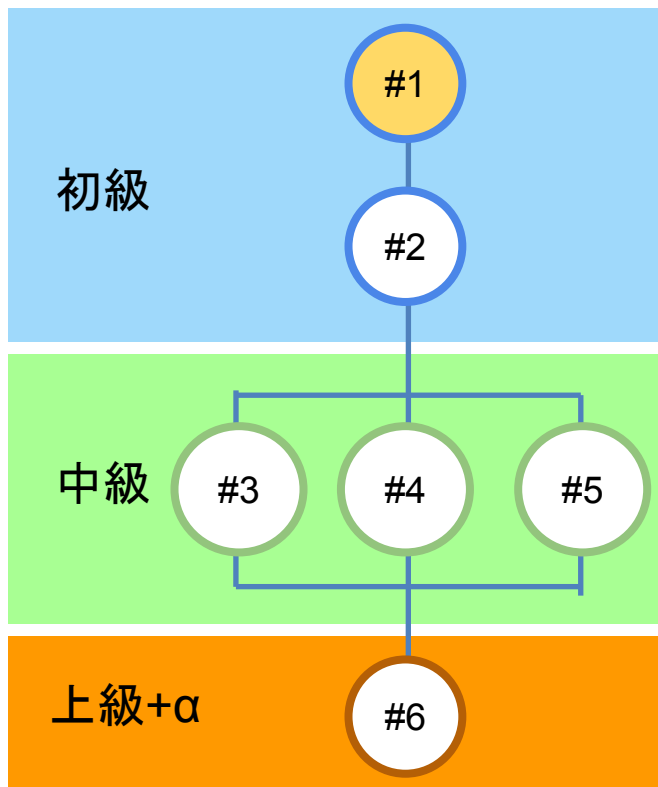
相互
促進



経験や知見を
コミュニティで共有

アトリエ秋葉原について

ワークショップ



タッチアンドトライ

自由に開発
質問はスタッフに
お客様同士の交流
検証や
打ち合わせの利用も可

1週間の予定

月	タッチアンドトライ
火	貸し切り(有料)
水	Pepper for Biz説明会 & タッチアンドトライ
木	貸し切り(有料)
金	タッチアンドトライ & ワークショップ
土日	タッチアンドトライ & ワークショップ

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)
- ・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

実体験とコミュニティで開発を促進する



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

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

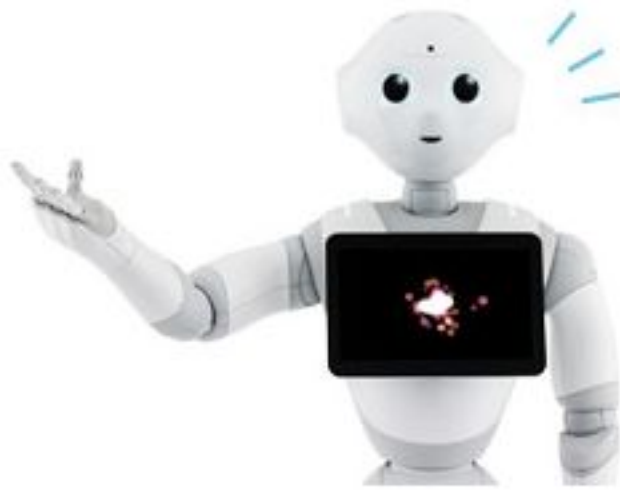
今回ワークショップ講師を務める

** と申します。

よろしくお願いします

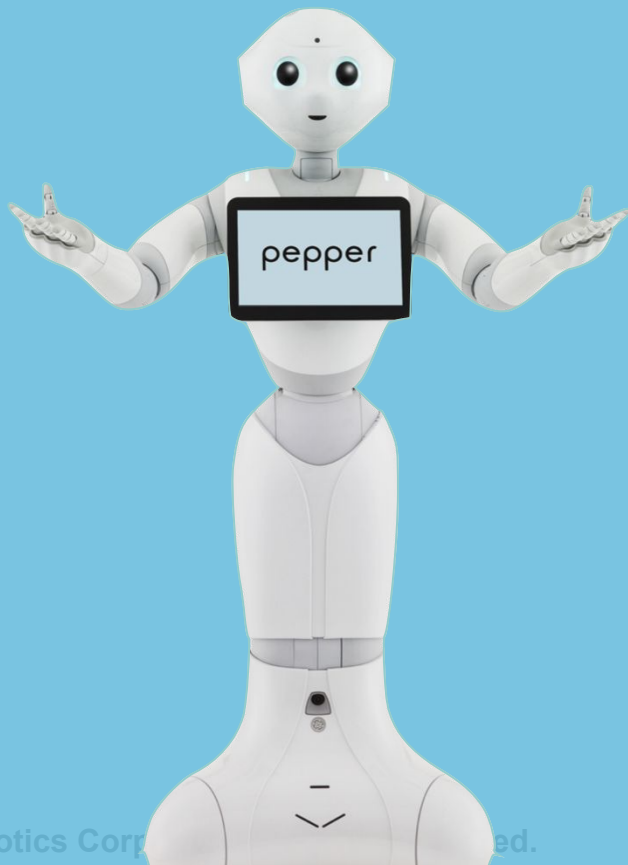
- 1.Pepperとは
- 2.Pepperに喋らせる
- 3.Pepperに話を聞かせる
- 4.Pepperと会話をする
- 5.おまけ

このワークショップでは
Pepperと挨拶を交わすプログラムを作
れるようになります



Pepperの基本仕様

‘ひとに寄り添うロボット’



身長 : 121cm

体重 : 29kg

稼働時間 : 12h以上

充電時間 : 約6h

OS : NaoqiOS

言語 : 日・英・(中)

性別 : なし

RGBカメラ

- ・画像認識
- ・撮影

3Dカメラ

- ・距離測定
- ・3D形状把握

タブレット

画像／動画の表示

Wi-Fi

マイク

音声／言葉の認識

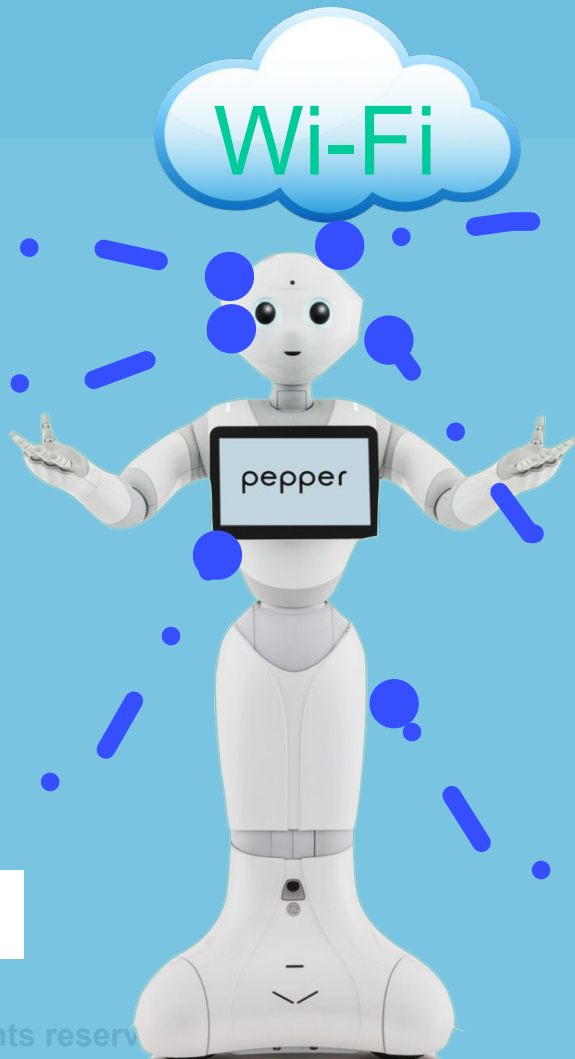
スピーカー

発話／音の再生

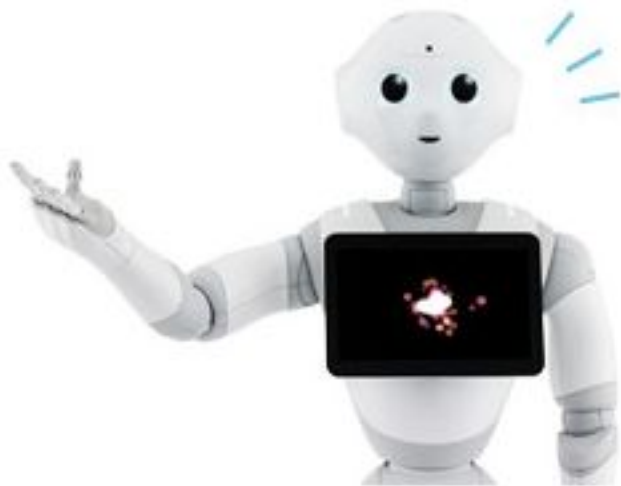
体

- ・身振り手振り
- ・踊り
- ・移動

Pepperの基本仕様



呼称	一般販売モデル	Pepper for biz	社会貢献プログラム
利用シーン	家族の一員として会話や エンタメ, 毎日のふれあいなど	働くスタッフとして 商品紹介や受付業務など	学校 プログラミング塾 プログラミング教育
特徴	感情生成エンジン 雑談	お仕事かんたん生成2.0 ロボアプリマーケット for biz インタラクション分析 スマートロボメンテナンス	RoboBlocks
発売時期	2015/06~	2015/10~	2017/4~
SDK	Choregraphe python SDK JAVA SDK C++ SDK	Choregraphe python SDK JAVA SDK C++ SDK	RoboBlocks Choregraphe python SDK JAVA SDK C++ SDK
金額(税抜)	本体価格 198,000円 Pepper基本プラン 14,800円×36ヶ月 Pepper保険パック 9,800円×36ヶ月 (合計1083,600円)	Pepper本体 27,500円×36ヶ月 Pepper for Biz基本プラン 27,500円 ×36ヶ月 (合計1,989,800円 有償オプション含まず)	2万円×36ヵ月 (合計72万円)



**Pepperを操るSDK
“Choregraphe”**

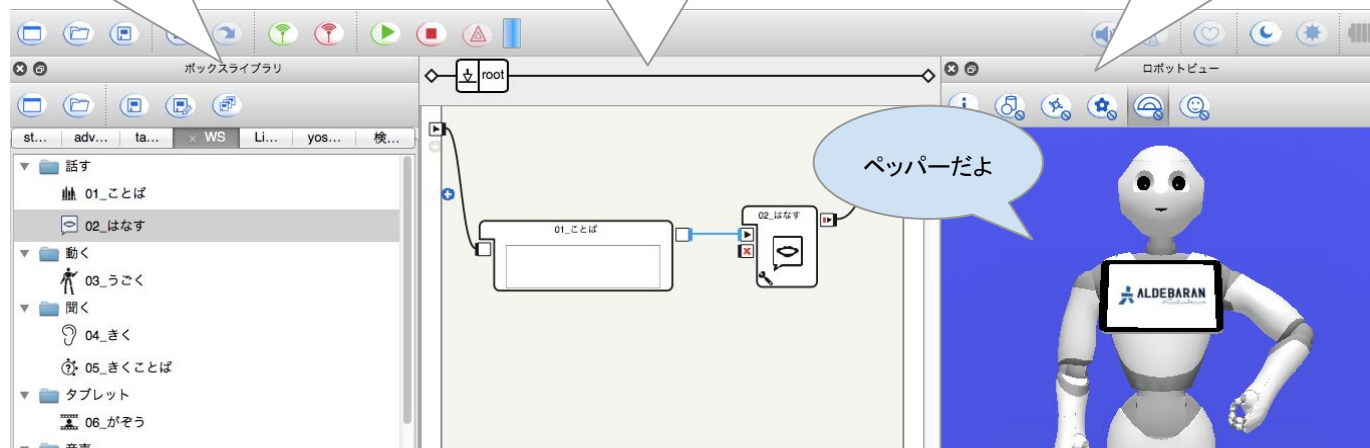
Choregrapheとは

- ドラッグ&ドロップのみで簡単なロボアプリ開発が可能なSDK

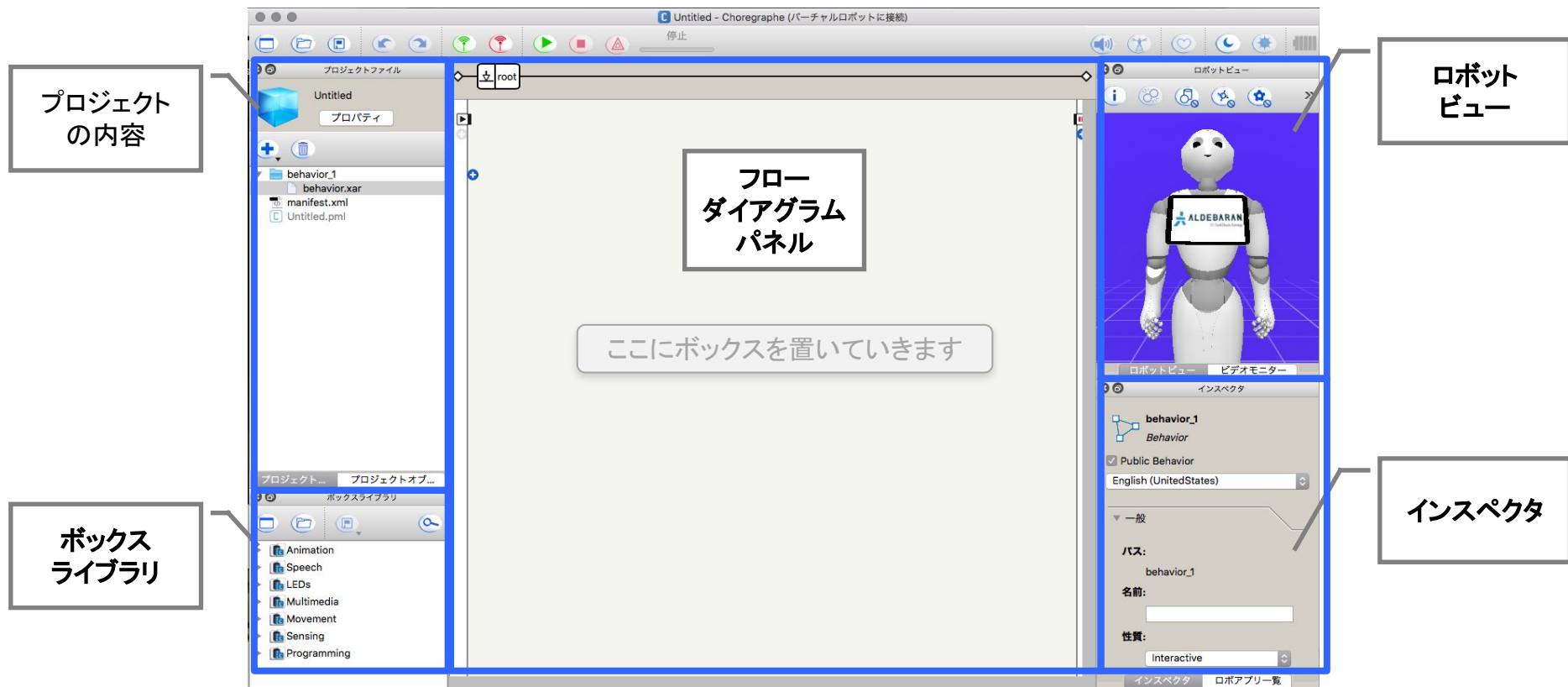
Boxを
ドラッグ&
ドロップ

Boxを
つなげる

ペッパーが
動く



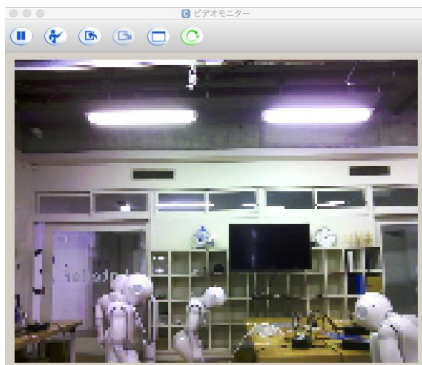
- 初期設定で表示されるビューは下記5つ



その他のビュー

- 必要に応じてその他ビューを活用する

ビデオモニター



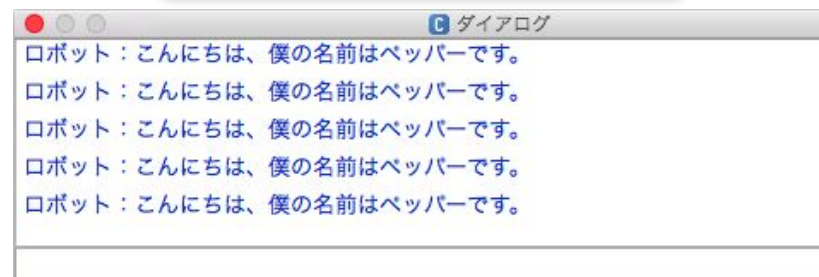
ログビューア



メモリウォッチャー



ダイアログ



※1PC(コレグラフ)に1台のペッパー



接続



1

接続ボタンをクリックする



2

接続したい機体をダブルクリック
または“選択”をクリックする

3

ロボットが表示されない場合は
IPアドレスを入力し、“選択”をク
リック

胸のボタンを1クリックすると、Pepperが話します



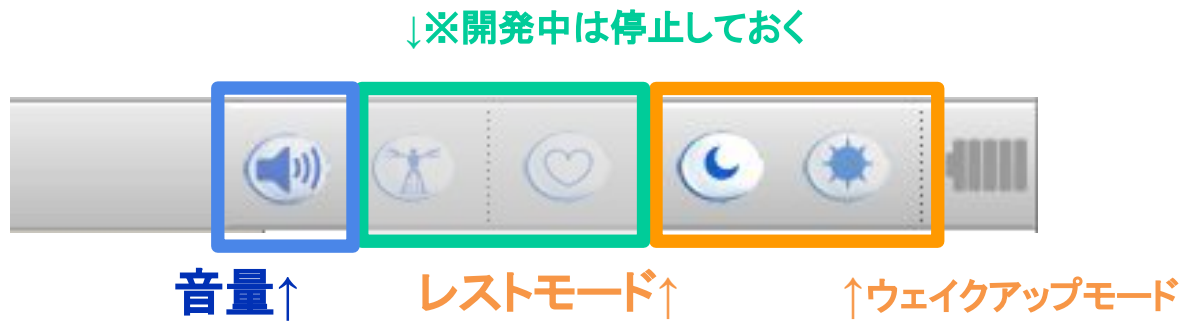
こんにちは、私は"Pepper 51"です。
私のインターネットアドレスは、"10.1.122.165"です。

ロボット名

IPアドレス



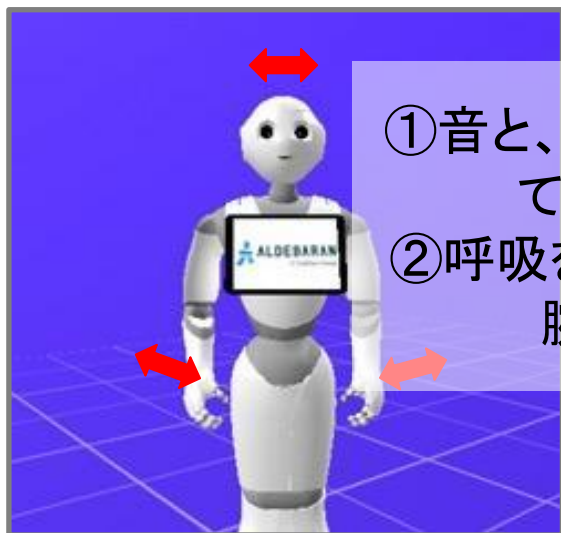
アイコンの説明



Pepperの状態について

ハートマーク♥が黒塗りのときはオートノマスライフ(自律モード)がオン
生きているかのように振る舞い、自発的に言葉を喋ります
ウェイクアップ状態では直立不動で、人間が設定した動きだけをするようになります。

オートノマスライフ状態



- ①音と、人の顔を認識して顔がうごく
- ②呼吸をしているように腕がうごく

ウェイクアップ状態



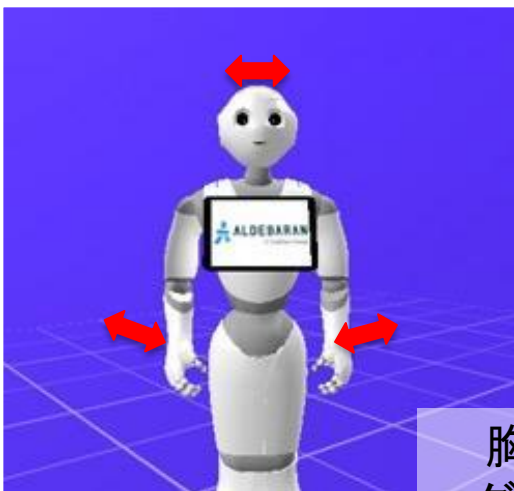
直立不動で
choregrapheから
指示しないと
動かない

Pepperの状態について

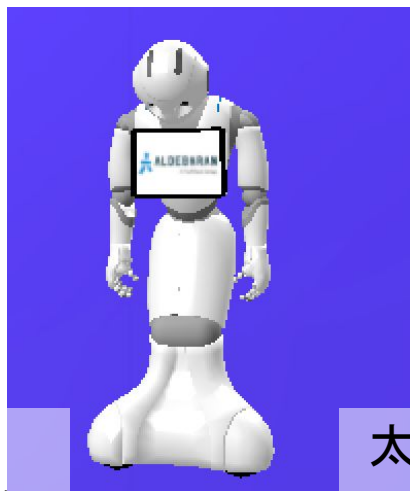
オートノマスライフ

レスト

ウェイクアップ



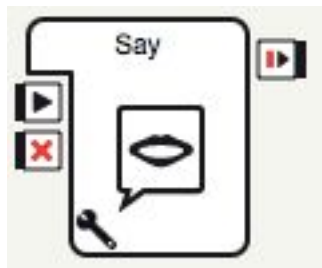
胸のボタンを
ダブルクリック



太陽マークをク
リック



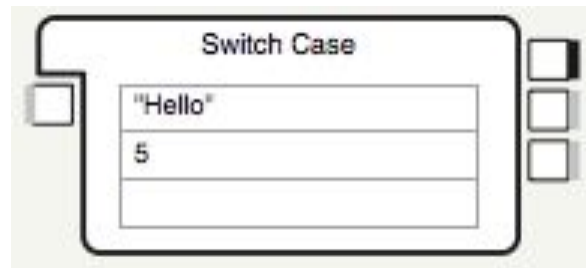
今日のワークショップで使うBOX



Say



Speech Reco.



Switch Case

必要に応じて他のboxも使います

しゃべらせてみよう

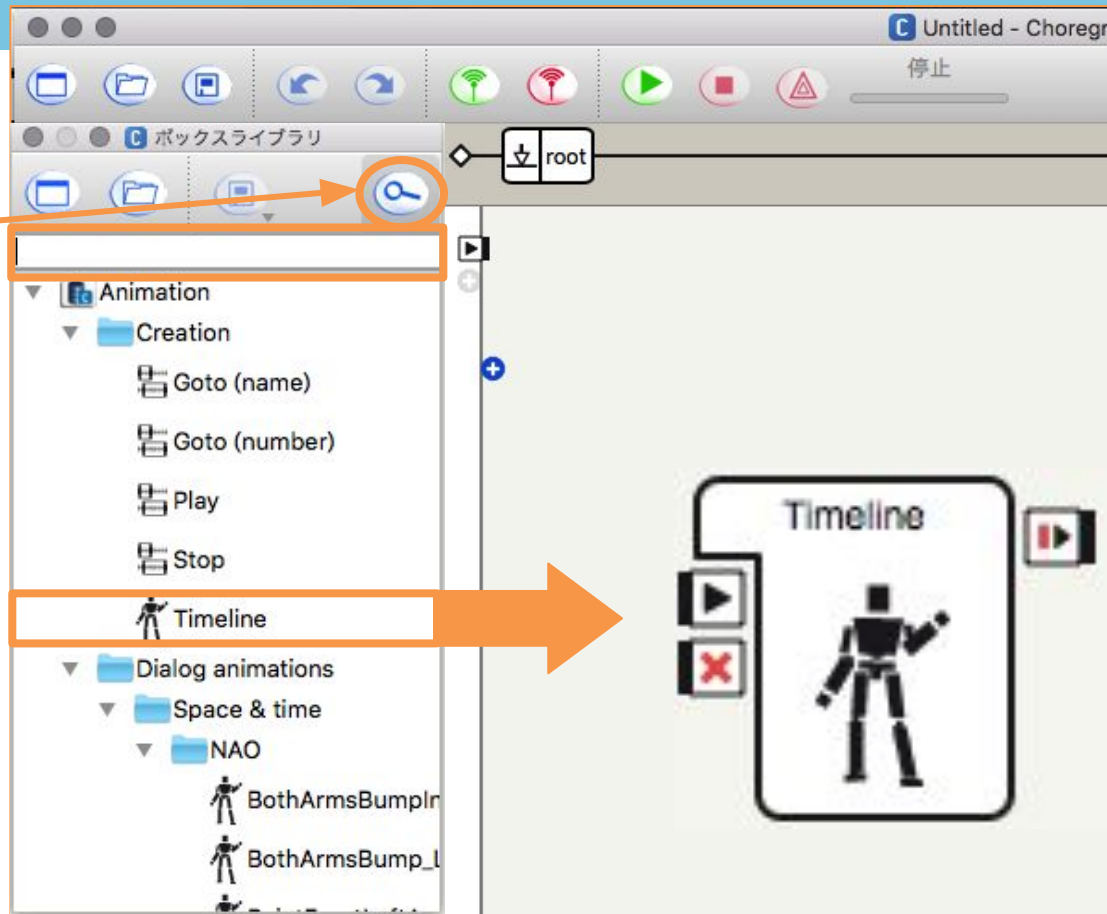


喋らせてみ
よう

ボックスの出し方


ボックスライブラリの
虫眼鏡マークを
クリックして
ボックス名を検索

でてきたBOXを
ドロップ&ドラッグ→

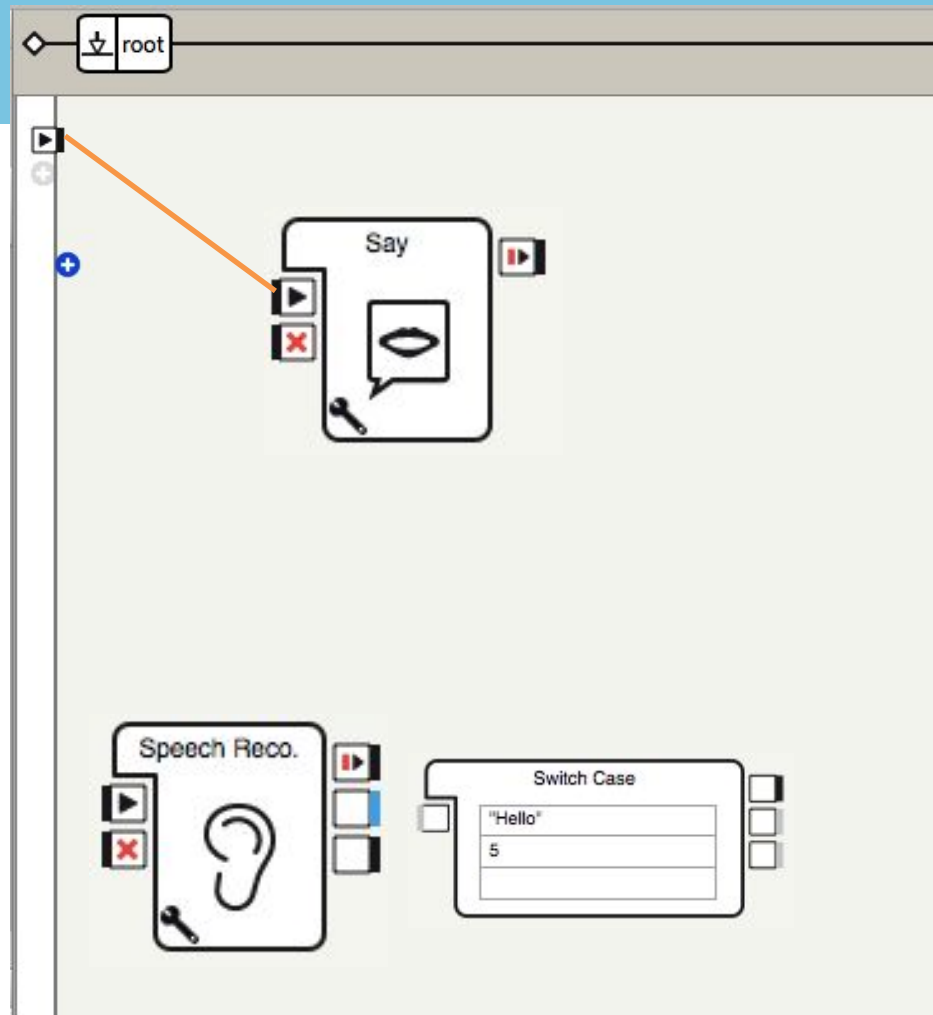


喋らせる “Say” 1/3

1. コレグラフの **onstart** と
ボックスの **onstart** をつなげる

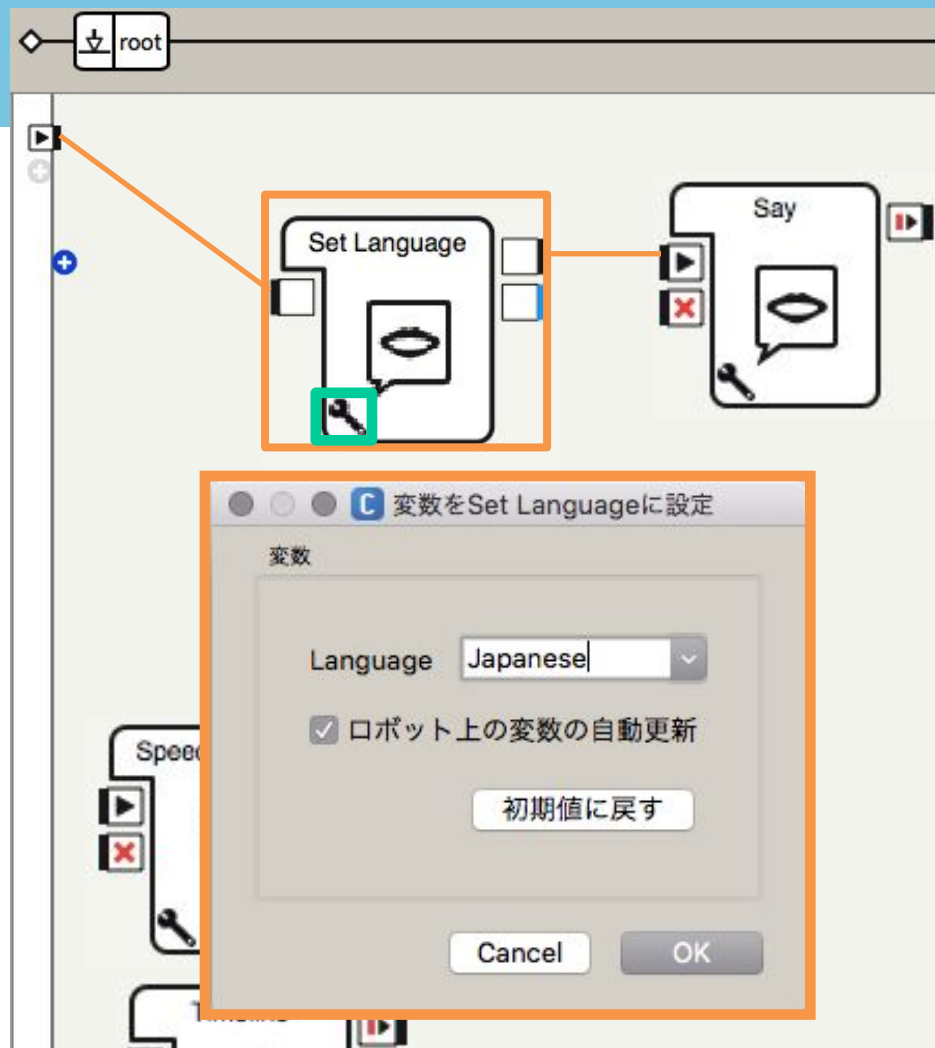
2.  ボタンでアプリを再生

3. 「へろ」とペッパーがしゃべる



喋らせる “Set language” 2/3

1. **Set Language**を
sayの前に置いて線でつなげる
2. レンチ(スパナ)の形をした
パラメーターボタンをクリックして
喋らせたい言語(English)を選ぶ
3. 「Hello」とペッパーがしゃべる

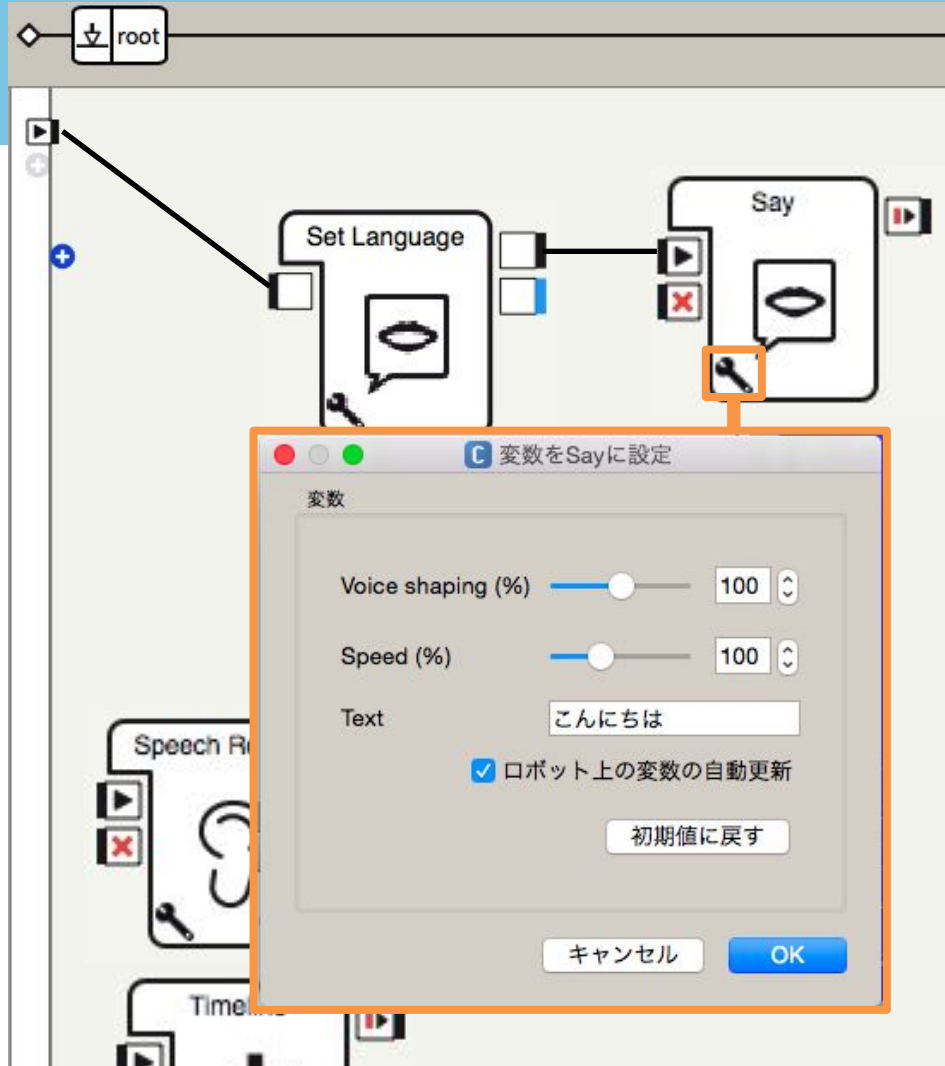


喋らせる “Say” 3/3

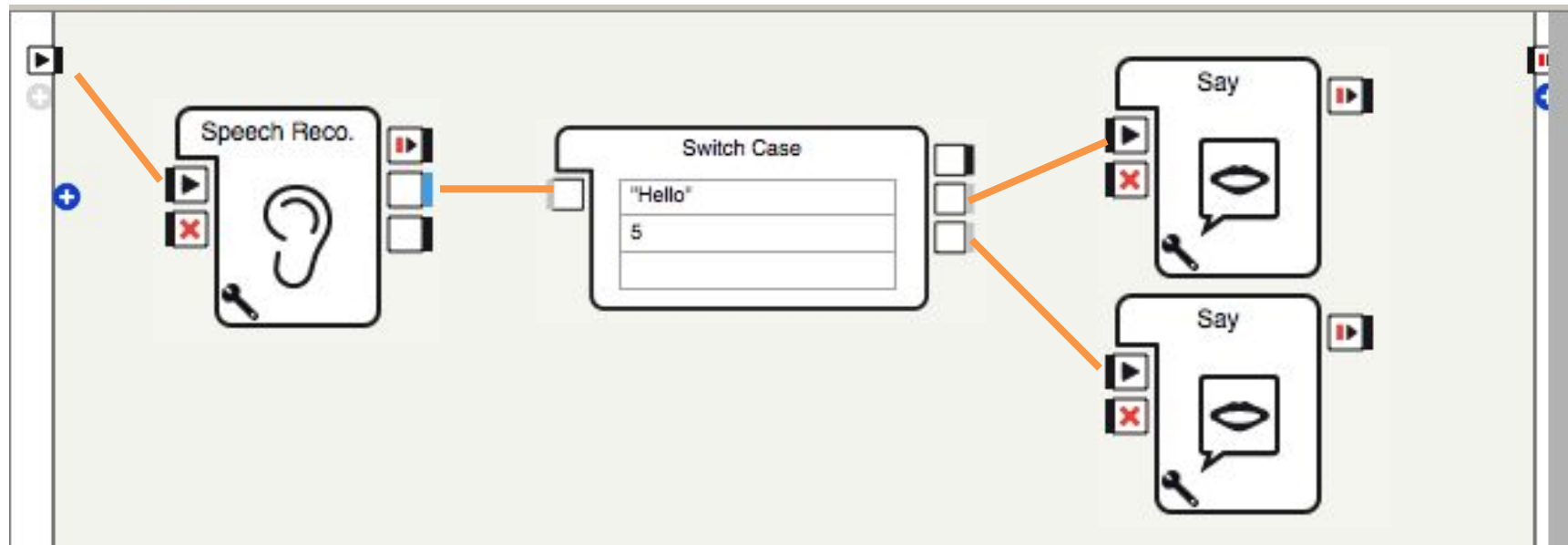
1. SayBOXのパラメーターボタンから
話す内容を変える

2. Voice shapingで声の高さ
Speedで話す速度を変えられる

3.  ボタンでアプリを再生

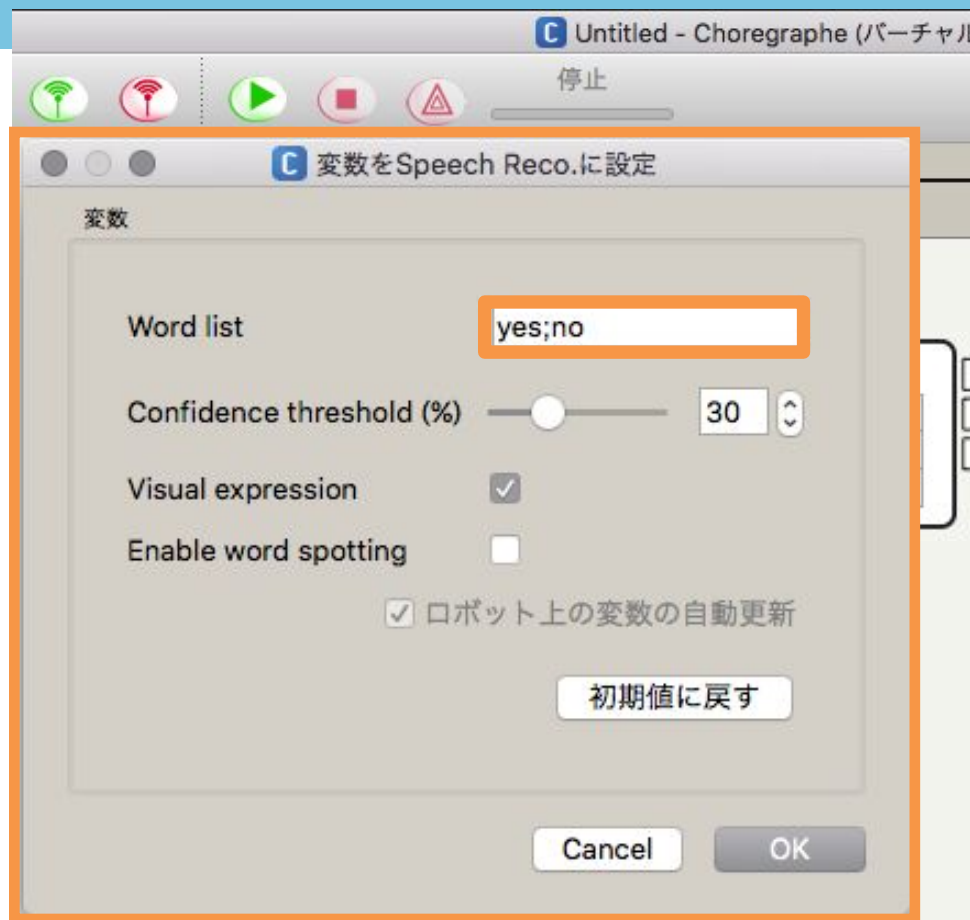


会話をする BOXを組み立てる



会話をする “Speech Reco.” の設定

1. **Speech Reco**の
パラメーターボタンで設定
2. 聞かせたい言葉を**Wordlist**を設定
今回は
「こんにちは」と「こんばんは」
3. **単語;単語**というように
半角セミコロンを挟ませると
いくつもの単語を認識できる



会話をする “Switch Case” の設定

1. Switch caseにWordListと同じ言葉を設定する

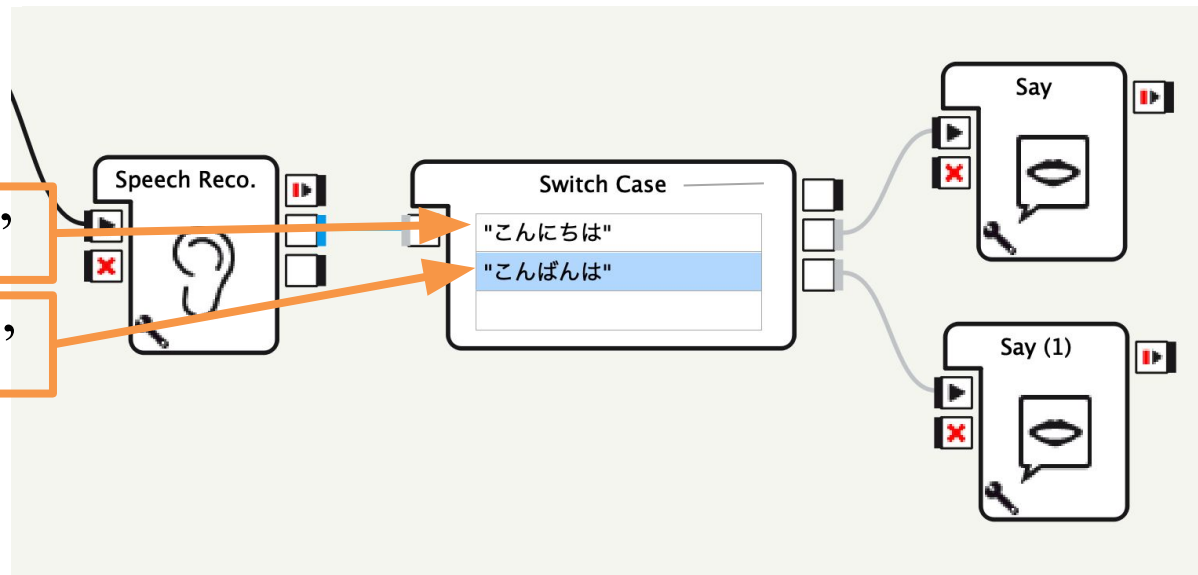
2. 1行に1単語を入力

今回は

“こんにちは”

”こんばんは”

3. Switch caseの出力は 単語の**真横**となるので注意

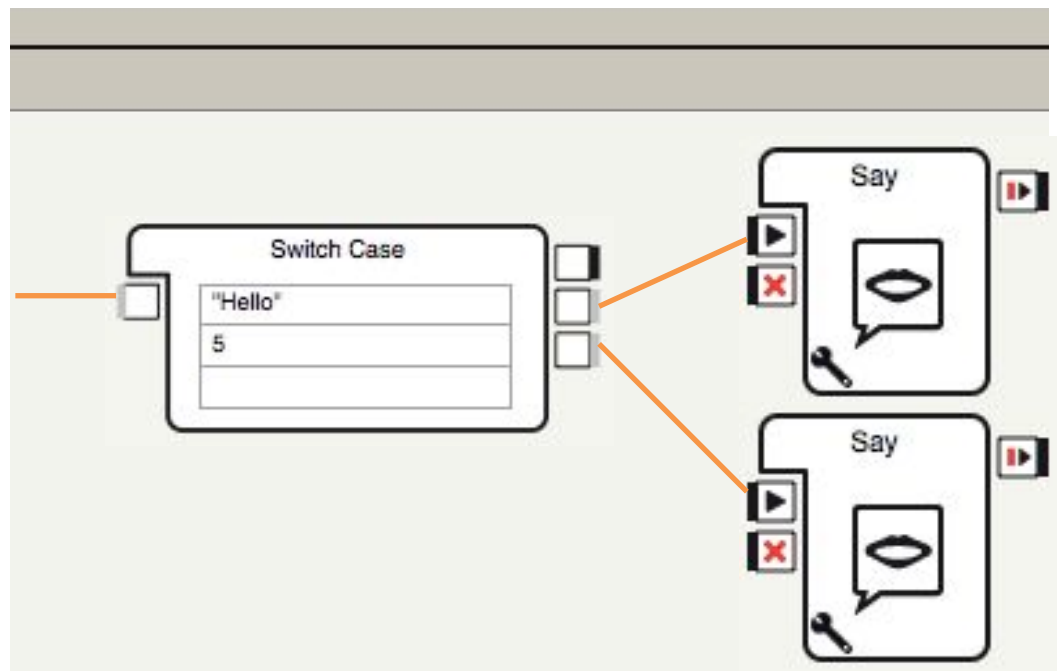


会話をする “Say”の設定

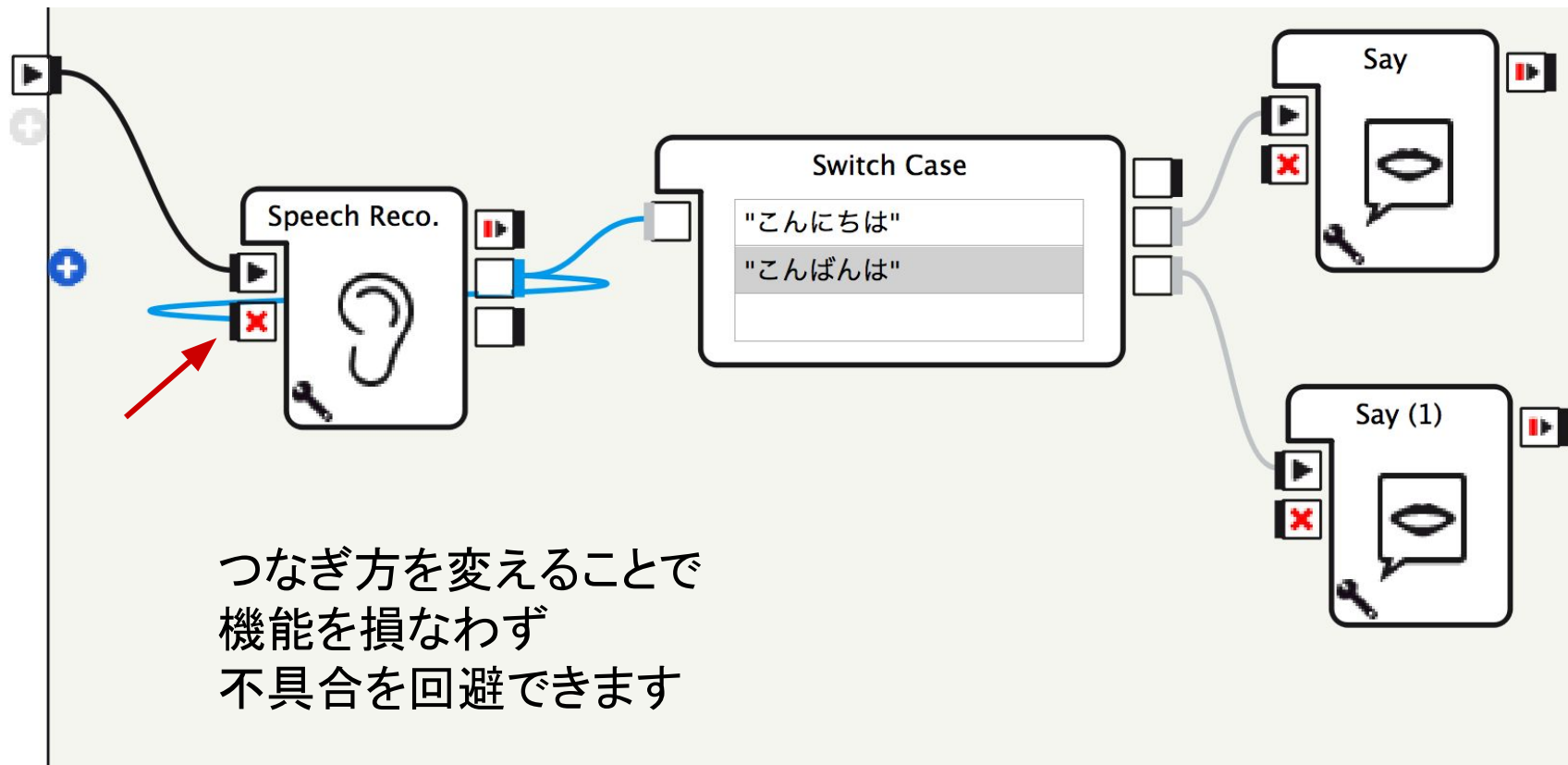
1. Switch Caseの出力に対応した返答をSayBoxに書き込む

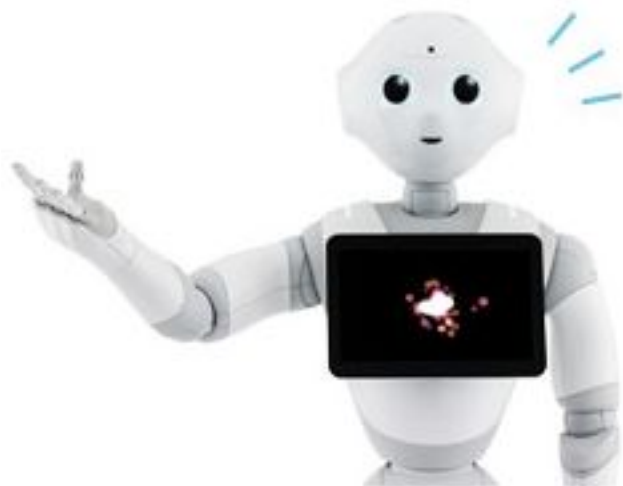
2.  ボタンでアプリを再生

3. 目と耳が青く光っているとき、音を認識している



ペッパーが自分の声に反応してしまうときは





おまけ



ホーム アトリエ秋葉原とは 利用予約 アトリエ サテライト SDK FAQ リンク集

「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



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 »](#)

いいね！ 0

Tweet

イベント イベントレポート

AtelierStaff

Pepper アトリエ秋葉原 with SoftBank

「アトリエ秋葉原 ブログ」で検索

・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

ダウンロード

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！



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

開発のための情報

Qiita  ホーム  コミュニティ 



Pepper

フォロー中

435

投稿

661

フォロワー

Pepperに関する情報が集まっています。現在435件の投稿があります。また661人のユーザーが Pepperタグをフォローしています。

最近いいねされた投稿



doki_k が2018/05/21に投稿

AWS IoT で Pepper と RaspberryPi 間を MQTT でやり取りしてみる

👍 6



Python



RaspberryPi



Pepper



awsIoT



hws-hitorobo が2015/07/23に投稿

PEPPER 目のLEDを複雑に光らせる

👍 18



Pepper



Choregraphe



yuka_nm が2016/09/23に投稿

Watson Speech to Text を使ってPepper同士は会話できるのか？ ～シンプルな伝言からラップバトルへの挑戦まで

👍 26



やってみた



Pepper



Watson



SpeechToText



JohnTomato が2015/12/15に投稿

PepperとWatson SpeechToTextAPIを連携させて継続的な音声認識サービスを作ってみた

👍 52



AdventCalendar



Bluemix



NAOqi



Pepper



Watson



kakkey が2016/08/23に投稿

長押ししてイベント発火させるボックスで、長押しのタイミングを分かるように改善してみた

👍 1

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



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)

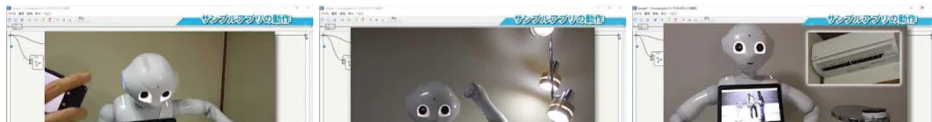
視聴回数 108 回・4 か月前

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ハマっちゃうポイントについて説明しています。



最新事例に学ぶ
ロボアプリ開発
単行本 & Kindle 版

Pepper ロボアプリ
パートナーが実際の
案件のノウハウを
堂々公開！



amazon 又は1F 特設ブースにて
絶賛好評発売中!

amazon からのご購入はこちら

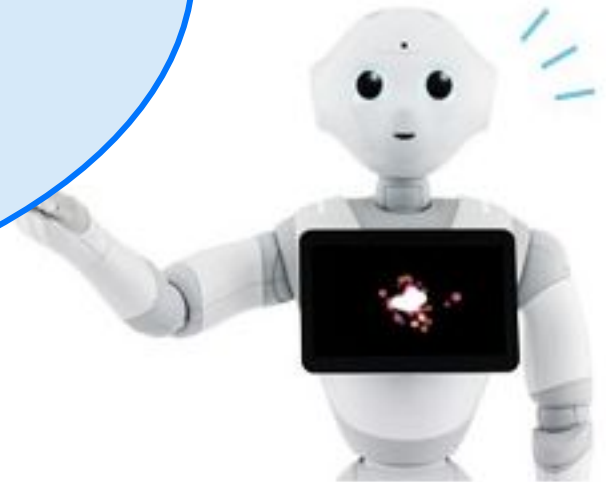


ロボアプリ開発事例本

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！

おつかれさまでした！
これにてWS初級(1/2)は終わりになります。
WSは続けてぜひ受講してみてください
お帰りの際はアンケートの記入に
ご協力ください



<https://bitly.com/atelierakb>

