



PROJET  
NAO

# MANUEL D'UTILISATION

Johan Maurel | Mickael Peries | Guilhem Sabathier

# SOMMAIRE :

Menu .....	2
Contrôle pas à pas.....	2
Actions.....	2
Infos.....	3
Panneau d'administration.....	3
Connexion .....	3
Menu .....	4
Gestion des robots .....	4
Ajout / modification robot .....	5
Gestion des commandes.....	5
Ajout/modification de commande.....	6
Gestion des périphériques .....	6
Ajout/modification périphérique.....	6
Gestion des utilisateurs.....	7
Ajout utilisateur .....	7
Installation sur les postes de développement.....	6

## Menu

Depuis le menu nous pouvons effectuer plusieurs actions.

Nous pouvons premièrement voir la batterie du robot lorsque celui-ci est connecté, nous pouvons aussi lui demander de stopper l'action en cours (le bouton se dé-grise le cas échéant).

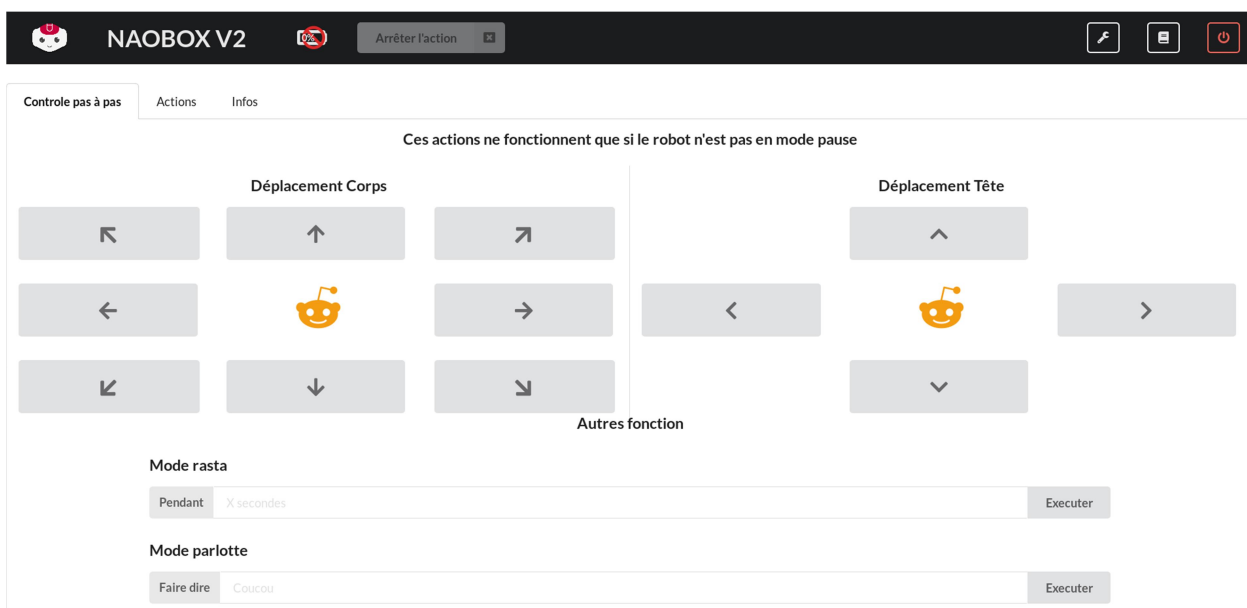
Nous pouvons depuis ce menu se connecter au panneau administrateur, récupérer le documentation (Manuel d'utilisation) ou bien tout simplement nous déconnecter.



## Contrôle pas à pas

Dans cet écran nous pouvons commander manuellement diverses actions au robot comme le déplacement du corps ou de la tête.


Nous pouvons aussi activer le mode rasta (clignotement des leds de NAO) pour un nombre défini de secondes ou bien lancer le mode parlotte qui consiste à faire répéter au robot la phrase passée en paramètre.



## Actions

Cet écran permet de lancer des actions en cliquant sur leurs boutons respectifs.




Lorsqu'une action est active toutes les autres se grisent, nous devons attendre la fin de l'action ou bien la terminer manuellement en actionnant le bouton d'arrêt dans le menu.



NAOBOX V2

0%

Arrêter l'action



Controle pas à pas

Actions

Infos


Tai Tchi

Air Guitar


Chercher la balle

Mode pause

Réveil




Le robot n'est pas connecté !



## Infos




Depuis cet écran nous pouvons visualiser l'état du robot lorsque celui-ci est connecté. Un grand nombre de capteurs y sont représentés ainsi que leurs valeurs de seuil d'alerte.



NAOBOX V2

0%

Arrêter l'action



Controle pas à pas

Actions

Infos

Informations concernant le robot paulo

NOM LOGIQUE DU CAPTEUR	LIBELLE DU CAPTEUR	VALEUR	SEUIL D'ALERTE
battery	Niveau de la batterie	0%	20%
lElbowTemperature	Température du coude gauche	0°C	60°C
lFootWeight	Poids du pied gauche	0 kg	5kg
lHipTemperature	Température de la hanche gauche	0°C	60°C
lKneeTemperature	Température du genou gauche	0°C	60°C
lShoulderTemperature	Température de l'épaule gauche	0°C	60°C
rElbowTemperature	Température du coude droit	0°C	60°C
rFootWeight	Poids du pied droit	0 kg	5kg
rHipTemperature	Température de la hanche droite	0°C	60°C
rKneeTemperature	Température du genou droit	0°C	60°C
rShoulderTemperature	Température de l'épaule droite	0°C	60°C
tempCPU	Température CPU	0°C	90°C

## Panneau d'administration

### Connexion

Ecran de connexion au panneau d'administration

## NaoBOX - Administration

Nom de compte \*

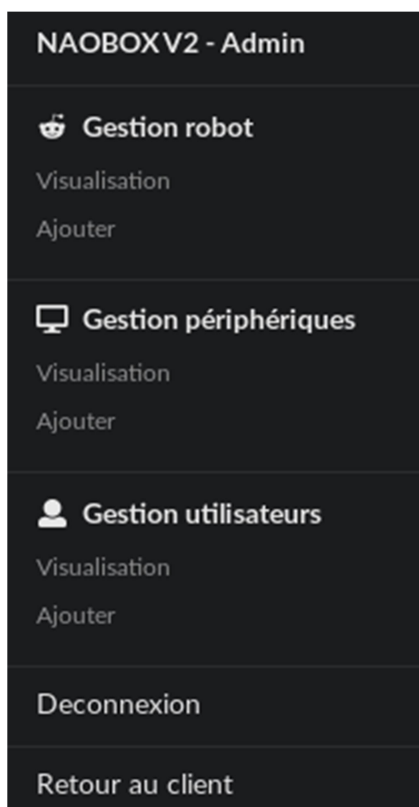
Mot de passe \*

☐ Se souvenir de moi

[Connexion](#) [ou](#) [Retour](#)

3il © 2017

## Menu



Menu du panneau d'administration. Depuis ce menu nous pouvons accéder à toutes les actions possibles :

- Gestion des robots
- Gestion des périphériques
- Gestion des utilisateurs
- Deconnexion
- Retour au client

## Gestion des robots

Depuis cet écran nous pouvons voir l'ensemble des robots déjà configurés.

Nous pouvons aussi ajouter de nouveaux robots, modifier des robots existants ou même en supprimer. Enfin pour chaque robot nous pouvons définir une liste d'action.

NAOBXV2 - Admin

Gestion robot

Visualisation

Ajouter

Gestion périphériques

Visualisation

Ajouter

Gestion utilisateurs

Visualisation

Ajouter

Deconnexion

Retour au client

Gestion des robots

Ajouter

Recherche ...

Nom	MAC	IP	Couleur	Par défaut	
paulette	bc:30:7d:74:9e:50	10.0.0.15		Oui	<div>Commandes</div> <div>Editer</div> <div>Supprimer</div>
paulo	ff:ff:ff:ff:f1			Non	<div>Commandes</div> <div>Editer</div> <div>Supprimer</div>

Précédent

Page 1 sur 1

5 lignes

Suivant

## Ajout / modification robot

### Modification du robot :paulette

Nom du robot \*

paulette

Adresse MAC \*

bc:30:7d:74:9e:50

Adresse IP \*

10.0.0.15

Couleur \*

#3498db

☐ Robot pas default

Enregistrer

Retour

## Gestion des commandes

Depuis cet écran nous voyons l'ensemble des actions configurés pour un robot. Nous pouvons aussi ajouter, modifier ou supprimer des actions.

NAOBXV2 - Admin

Gestion robot

Visualisation

Ajouter

Gestion périphériques

Visualisation

Ajouter

Gestion utilisateurs

Visualisation

Ajouter

Deconnexion

Retour au client

Gestion des commandes

Retour

Ajouter

Recherche ...

Nom	Description	Action	
Air Guitar	Le robot joue de la guitare avec ...	airguitar/behavior_1	<div>Editer</div> <div>Supprimer</div>
Chercher la balle	Le robot va essayer de chercher...	chercheballe/behavior_1	<div>Editer</div> <div>Supprimer</div>
Mode pause	Le robot se met en pause.	modepause/behavior_1	<div>Editer</div> <div>Supprimer</div>
Réveil	Le robot se réveille	dialog_engines/bhv_wake_up	<div>Editer</div> <div>Supprimer</div>
Tai Tchi	Exercices de Tai Tchi	taichi/behavior_1	<div>Editer</div> <div>Supprimer</div>

## Ajout/modification de commande

NAOBOXV2 - Admin

Gestion robot

Visualisation

Ajouter

Gestion périphériques

Visualisation

Ajouter

Gestion utilisateurs

Visualisation

Ajouter

Deconnexion

Retour au client

### Ajout d'une commande

Nom \*

Tai Tchi

Description \*

Le robot fait du Tai Tchi

Action \*

taichi/behavior\_1

Enregistrer

Retour

## Gestion des périphériques

Depuis cet écran nous pouvons voir l'ensemble des périphériques déjà configurés.

Nous pouvons aussi ajouter de nouveaux périphériques, modifier des périphériques existants ou même en supprimer.

NAOBOXV2 - Admin

Gestion robot

Visualisation

Ajouter

Gestion périphériques

Visualisation

Ajouter

Gestion utilisateurs

Visualisation

Ajouter

Deconnexion

Retour au client

### Gestion des périphériques

+ Ajouter

Q Recherche ...

Nom	Description	MAC	IP	
Docker-local-stub	Docker	00:00:00:00:00:00	172.17.0.1	<div>Editer</div> <div>Supprimer</div>
localhost	dev - stub pour le localhost	00:00:00:00:00:00	127.0.0.1	<div>Editer</div> <div>Supprimer</div>
test	test	ff:ff:ff:ff:ff:ff		<div>Editer</div> <div>Supprimer</div>

Précédent

Page 1 sur 1

5 lignes

Suivant

## Ajout/modification périphérique

NAOBOXV2 - Admin

Gestion robot

Visualisation

Ajouter

Gestion périphériques

Visualisation

Ajouter

Gestion utilisateurs

Visualisation

Ajouter

Deconnexion

Retour au client

### Modification du périphérique :Docker-local-stub

Nom du périphérique \*

Docker-local-stub

Description du périphérique \*

Docker

Adresse MAC \*

00:00:00:00:00:00

Enregistrer

Retour

## Gestion des utilisateurs

Depuis cet écran nous pouvons voir l'ensemble des utilisateurs déjà configurés. Nous pouvons aussi ajouter de nouveaux utilisateurs ou supprimer ceux existants.

NAOBOXV2 - Admin

Gestion robot

Visualisation

Ajouter

Gestion périphériques

Visualisation

Ajouter

Gestion utilisateurs

Visualisation

Ajouter

Deconnexion

Retour au client

 Gestion des utilisateurs

+ Ajouter

Recherche ...

Nom de compte	
admin	<div>Supprimer</div>
user_local	<div>Supprimer</div>

Précédent

Page 1 sur 1

5 lignes

Suivant

## Ajout utilisateur

### Ajout d'un utilisateur

Nom de compte \*

admin

Mot de passe \*

••••••••••

Mot de passe \*

••••••••••

Enregistrer

Retour