**Projekt NAO-Dashboard**

**Erläuterung aller umgesetzten Funktionen**

**MUST-HAVE**

1. **Application / Session:**

* Im Tab „Connection“ kann nach Eingabe von IP und Port des gewünschten NAOs mit dem Button „Connect“ eine Verbindung erstellt werden.
* Wenn Schreibrechte für das Verzeichnis bestehen, in dem die Anwendung liegt, werden die letzten **fünf** verbundenen Verbindungen gespeichert und lassen sich über eine Combobox neben den IP-/Port-Feldern auswählen.
* Um eine neue Verbindung aufzubauen, kann die aktuelle zunächst mit dem Button „Disconnect“ geschlossen werden.
* **Erweiterungen unter NICE-TO-HAVE**

1. **ALMotion / ALRobotPosture:**

* TODO

1. **ALMotion (Bewegung):**

* TODO
* **Erweiterungen unter NICE-TO-HAVE**

1. **ALMotion (Kopf):**

* Im Tab „Moves“ kann mit den vier Buttons rechts unter der Überschrift „Move head“ der Kopf des NAOs in alle Richtungen bewegt werden
* Horizontal bewegt er sich dabei pro Klick um eine Zehntel Drehung
* Veritkal bewegt er sich dabei pro Klick um eine Fünftel Drehung

1. **ALTextToSpeech:**

* TODO

1. **ALLeds:**

* TODO
* **Erweiterungen unter NICE-TO-HAVE**

1. **ALBattery:**

* Der aktuelle Akkuladestand des NAOs wird auf jedem Tab außer „Connection“ rechts oben im Eck visualisiert
* **Erweiterungen unter NICE-TO-HAVE**

1. **ALTemperature:**

* Leider liefern die NAOs nur sporadisch ihre Temperatur, obwohl sie angeblich warm/heiß sind. Gefühlt am häufigsten gab der rote seine Temperatur bekannt.
* Die aktuellen Temperaturen der „chains“/Extremitäten des NAO werden auf jedem Tab außer „Connection“ unten rechts im Eck visualisiert.

1. **ALAudioPlayer:**

* TODO

1. **AlTouch:**

* Im Tab „Speech“ lässt sich die aktuelle Sprachkonfiguration (Text, Sprache, Speed, Pitch) mit den drei Buttons in der oberen Mitte zu einem Kopf-Sensor („Tactil“) des NAO speichern.
* Da die Speicherung zur Laufzeit im Programm geschieht und nicht auf NAO-Seite, gilt die Zuordnung auch nach Trennen und Aufbau der Verbindung zu einem anderen NAO.
* Bei Berühren eines Kopf-Sensors mit Belegung sagt der NAO den gespeicherten Text gemäß der Konfiguration mit seiner **aktuell** eingestellten Lautstärke. Das Berühren wird über ein Label neben den Buttons visualisiert.

**NICE-TO-HAVE**

1. **ALSpeechRecognition:**

* TODO

1. **ALVideoDevice:**

* Im Tab „Moves“ wird mittig das aktuelle Kamerabild (live streaming) in der Auflösung 320x240 dargestellt.
* Zum Aktivieren/Deaktivieren der Kamera können die darunter positionierten Buttons verwendet werden (nötig aufgrund der Verlangsamung der restlichen Anwendung bei aktivierter Kamera.
* Über den Button „Photo“ kann ein PNG-Bild des aktuelles Kamerabildes erzeugt werden. Dieses wird im Verzeichnis, in dem die Anwendung liegt, im Unterverzeichnis „./nao\_dashboard/photos/“ als „naoCam-Tag-Monat-Jahr-StundenMinutenSekundenMillisekunden.png“ gespeichert. Vorraussetzung dafür ist Schreibberechtigung für das Verzeichnis, in dem die Anwendung liegt.

1. **ALTracker:**

* Im Tab „Postures & Tracking“ kann in der unteren Hälfte das Tracking gesteuert werden – der NAO kann hiermit einen roten Ball oder ein Gesicht verfolgen. Je nach NAO ist die „Sichtweite“ dabei unterschiedlich groß (neuer blauer NAO am besten, orangener am schlechtesten) .
* „Target“/Ziel: roter Ball oder Gesicht, bei „Target size“ sollte der ungefähre Durchschnitt in Zentimeter zur Distanzermittlung angegeben werden.
* „Mode“: Bei „Head“ verfolgt der NAO nur mit dem Kopf, bei „WholeBody“ dreht er sich auch etwas mit und bei „Move“ läuft er dem Ziel hinterher.  
  Achtung! Beim Modus „Move“ muss das Tracking aktiv beendet werden, um das Laufen zu beenden! Leider wird das zur Automatisierung gedachte Event „TargetReached“ nicht von den NAOs ausgelöst.
* „Effector“: Hier kann ausgewählt werden, ob der NAO das Ziel zusätzlich mit den Armen verfolgen soll. Dies ist im Modus „Move“ deaktiviert, da der NAO sonst eine hohe Sturzgefahr hat.

1. **Erweiterungen:**
   1. **Application / Session:**
   * Die zuletzt aktive Verbindung wird bei Starten der Anwendung automatisch in die Textfelder gesetzt, sodass nur noch verbunden werden muss.
   * Die gespeicherten Verbindungen sind nach letzter Verwendung sortiert.
   1. **ALMotion (Bewegung):**
   * TODO
   1. **ALLeds:**
   * TODO
   1. **ALBattery:**
   * Zusätzlich zur Visualisierung des Akkuladestands wird auch visualisiert, ob der Akku momentan aufgeladen wird. Leider kann dies nur erkannt werden, wenn das Kabel während die Anwendung verbunden ist an- oder abgesteckt wird. Dies liegt daran, dass es nur ein Event hierzu gibt und keine aktive Methode zum Abholen des Zustands.