

Nao - VR Stand März 2021

Von Vincenzo Ciullo und Dennis Wiebe

Bisher erledigt:

- Sprechen auf Knopfdruck
- Laufen mit einem Tracker am Bein
- Kamerabild verbessert -> keine Sickmotion mehr
- Greifen konstanter
- Neue Klettbänder bestellt -> 40 cm
 - 3 miteinander kombiniert für den Tracker am Bauch
- Python Skripte in C# ausführbar
 - Nao kann schnell und direkt in gezielte Posen übergehen
- Einige Video-Schnipsel aufgenommen
- Roboter Bewegung (Rotation, Hocke, Aufstehen) implementiert

Erkenntnisse:

- Mikrofon muss in den Einstellungen von Windows verwaltet werden, um in Unity verwendet zu werden
 - Einstellungen -> Datenschutz -> Freihand- und Eingabeanpassung aktivieren
 - Zusätzliche Einstellung bei Unity:
 - File -> Build Settings -> Windows Player Settings -> Publisher Settings -> Mikrofon Haken aktivieren
- Beim aktiven Unity Projekt funktioniert die Sprache nicht wenn Unity nicht den Fokus hat
 - Fokus muss also erhalten bleiben (Unity-Fenster im Vordergrund bleiben)
- Klettband für Beine sind zu klein (kleiner als 30cm)
- Nao ist nicht zu gebrauchen nach 2 Stunden Arbeit mit ihm
 - Kopfprozessor zu heiß sowie Arme und Beine
 - Folge: Sehr starke Verzögerung
 - Zu Beginn sehr gute Leistung, aber starker Abfall
- Neustarten von Ros-core in der VM kann Verzögerung verbessern
- Tracker Device ID hat sich geändert
 - 5 und 6 sind jetzt die IDs 1 und 2
- Nachdem der Roboter 1 Woche ausruht, sind die Motoren immer noch zu heiß

To-Do's:

- Dokument weiterschreiben
- Video schneiden
- Poster ausdrucken