

Nao - VR Stand Dezember 2020

Von Vincenzo Ciullo und Dennis Wiebe

Bisher erledigt:

- Farbe an den Roboter angepasst (Orange)
- Roboter wird ausgeblendet nachdem man sich positioniert hat
 - Sicht auf die echten Hände möglich
- Transmitter fest verbaut
 - Halterung ist jetzt stabiler als vorher
- Codeverwaltung
 - Code auf Git-Repository gepusht
- Batterien gekauft für die Kameras

Erkenntnisse:

- Frequenz der Kamera 1: 5863 und Kamera 2: 5725
 - Für einseitiges Bild, die Frequenzen beide auf eine Kamera stellen
- Alle Batterien sind kaputt
 - Neue bestellt
- Nur eine Kamera benutzen für bessere Sicht?
- Roboter läuft schnell heiß
 - Folge: nach einiger Zeit sehr hohe Latenz der Bewegung bzw. Gar keine Bewegung mehr möglich
- Labor ist zu ab dem 19.12
 - Keine Praktische Weiterarbeitung am Roboter möglich

To-Do's:

- Tracker als Beinbewegung erkennen
 - Und Roboter dementsprechend Bewegen
- Spracherkennung?
 - Man sagt etwas und der Roboter wiederholt das
- Dokument schreiben anfangen aufgrund der jetzigen Situation