

Nao - VR Stand Oktober 2020

Von Vincenzo Ciullo und Dennis Wiebe

Bisher erledigt:

- Studienarbeit der Vorgänger nachvollziehen
- Einarbeiten in Nao Choreographie
- Erste Schritte mit dem Nao Roboter
- **Erstellung einer komplett neuen Ubuntu VM Version 14.4**
 - Installation von ROS auf der VM
- Verbindung zwischen NAO, ROS und Unity
- **Widerherstellung des letzten Standes**
- Kontaktaufnahme mit den Vorgängern

Erkenntnisse:

- **Community Aldebaran Website wird nicht mehr unterstützt**
(<https://community.ald.softbankrobotics.com/en/resources/software>)
 - Software musste anderweitig gesucht werden, was einen unerwarteten Mehraufwand hinterlassen hat
- Kamera inklusive der Halterung nicht mehr vollfunktionsfähig
- Öffnen der Arme hat auch damals nicht richtig funktioniert (aus dem Gespräch mit den Vorgängern erschlossen)

To-Do's:

- Kamera Halterung erneuern
 - Evaluierung der gleichen Halterung oder evtl. Konzeption einer neuen Halterung
- Öffnen der Arme implementieren, sodass die Funktionalität konstant anwendbar ist
- Kameras durch funktionsfähige Modelle oder gar neue Kameras ersetzen
- Neue HTC Vive Tracker mit Steam VR verknüpfen und in Unity einbinden
 - Mögliche erste Implementierung von Fußbewegungen