

Nao - VR Stand Februar 2021

Von Vincenzo Ciullo und Dennis Wiebe

Bisher erledigt:

- Erster Ansatz eines Speech Controllers implementiert
 - Sprache wird erkannt und Roboter kann es wiedergeben
- Tracker sind in Unity und Position wird ausgelesen
 - Erste Interpretation der Bewegung, um den Roboter zum Laufen zu bringen
- Einleitung der Studienarbeit verfasst

Erkenntnisse:

- Nach der Praxisphase wieder Laborbetrieb möglich
- Pose zum Initialen Stand: „StandZero“ vom Vorgänger funktioniert nicht
 - Neue Implementierung erforderlich
- In Unity funktioniert der Standard SpeechController nicht
 - Unity-Exclusive Implementation notwendig
- Position der Tracker in X, Y, Z Koordinaten möglich auszulesen

To-Do's:

- Ausarbeitung der Roboter Fortbewegung
- Spracherkennung anpassen
 - Zum Beispiel nur auf Knopfdruck
- Rotation der Tracker an Füßen berechnen
 - Roboter dreht sich synchron