中期报告

一、研究目标：

基于nao机器人平台的android端软件开发；

即：由于nao机器人与人实时交互时会存在环境干扰，所以考虑开发一款app可是通过在移动端对nao机器人进行控制

二、研究成果

1.nao端主要控制接口的 python 集成控制平台（软件及代码）

2.android 端控制器的软件及代码；

3.对nao帮助文档的中文翻译博客

具体材料见附件

三、研究心得（作阶段总结）

1.由于各编程语言大部分都很好得封装了socket模块，所以跨平台、跨语言（不通过http后台）的通信，在同一局域网之下实现起来比较方便，并没有我们一开始想的那么困难；

2.android 端的软件开发往往要考虑到对不同机型，不同分辨率的适应性，所以在进行界面设计的时候并不能很简单的设计带有绝对大小的界面控件；所以android 端的软件开发要考虑的东西实际上比语法设计，算法设计要更多；

3.在对nao 端进行软件设计的时候，组内成员一开始考虑在nao 端实现比较复杂的动作控制，然而由于客观上接触真记的机会并不是很多所以在动作设计和测试的时候会面临很多的困难，我们后来改变了开发方向。由此也可见不同软件开发设计，往往需要考虑开发平台和测试平台的限制。

4.技术文档的积累，在软件开发，尤其是涉及不是很了解的领域时往往具有十分重要的重用，对于团队之间的交流，以及开发过程的回顾都具有很重要的影响。

4.由于我组项目是以实践开发为主，所以相关的研究总结会比较简洁