

UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI NAPOLI "PARTHENOPE"  
SCUOLA INTERDIPARTIMENTALE DELLE SCIENZE, DELL'INGEGNERIA E DELLA SALUTE  
DIPARTIMENTO DI SCIENZE E TECNOLOGIE  
CORSO DI LAUREA IN INFORMATICA



RELAZIONE DI FINE TIROCINIO

Interazione Uomo-Robot: Implementazione di Funzionalità su Pepper e Android

TUTOR

Mariacarla Staffa

A handwritten signature in black ink, appearing to read 'Mariacarla Staffa'.

TIROCINANTE

Riccardo Andrea

Spinosa 0124002253

Anno Accademico 2024-2025

# Introduzione

## Obiettivi del tirocinio

L'obiettivo di questo tirocinio è stato quello di acquisire conoscenze su Pepper, il robot umanoide sviluppato da SoftBank Robotics, e studiare il suo ambiente di sviluppo per poter interagire con esso.

- Studio del framework QiSDK e Android, per comprendere come programmare il robot e interagire con le sua funzionalità.
- Prime interazioni con Pepper, testando movimenti semplici e funzionalità base come il riconoscimento vocale e la sintesi del parlato.
- Apprendere Android Studio, per sviluppare un'interfaccia grafica che permettesse di interagire con il robot.
- Collegamento tra Pepper e un'app Android, per esplorare le possibilità di interazione tra il robot e un'interfaccia utente sviluppata in Kotlin.

Il tirocinio ha avuto quindi un approccio pratico, alternando lo studio delle tecnologie con la loro applicazione diretta.

# Attività svolte

Durante il tirocinio, ho seguito un percorso che mi ha permesso di passare dalla teoria alla pratica. Le attività svolte possono essere suddivise in tre fasi principali:

- Ho iniziato esplorando android studio poi il framework utilizzato per gestire le funzionalità del robot.
- Ho analizzato la documentazione ufficiale e testato i primi comandi base per far muovere Pepper e farlo parlare.
- . Ho imparato come realizzare interfacce interattive con android-studio
- Ho imparato a utilizzare il QiSDK, il kit di sviluppo software per Android che permette di interagire con il robot tramite codice Kotlin

## Test pratici con Pepper

- Ho sperimentato il controllo del movimento del robot, eseguendo semplici comandi.
- Ho testato il modulo di sintesi vocale per far sì che Pepper parlasse in risposta a determinati stimoli.
- . Ho provato il riconoscimento vocale, esplorando le API di Pepper per comprendere come reagisce ai comandi dati dall'utente.
- Ho imparato come realizzare ed eseguire animazioni semplici mediante l'apposito strumento.

## Studio e sviluppo di un'interfaccia Android

- Ho studiato Android Studio, imparando a creare interfacce grafiche con XML interattive a gestire la logica dell'applicazione.
- . Ho testato il collegamento tra l'app Android e il robot, verificando che i comandi fossero inviati e ricevuti correttamente.

# Architettura NAOqi e Framework QiSDK

NAOqi è il cuore del sistema operativo di Pepper e fornisce le API per controllare il robot. È strutturato in moduli principali:

- ALTextToSpeech → Controllo della sintesi vocale
- ALMotion → Controllo del movimento
- ALAudio → Gestione del riconoscimento vocale
- ALBehaviorManager → Esecuzione di comportamenti predefiniti
- ALFaceDetection → Riconoscimento dei volti

## Codice Realizzato

Ogni classe che deve interagire con pepper deve estendere o implementare in caso di multiereditarietà RobotActivity. Ho aggiunto alcuni import non necessari nel Main in ma che potrebbero essere necessari per altre funzionalità.

```

1  import android.content.Context
2  import android.media.MediaPlayer
3  import android.os.AsyncTask
4  import android.os.Bundle
5  import android.util.Log
6  import android.view.View
7  import android.widget.Toast
8  import com.aldebaran.qi.Future
9  import com.aldebaran.qi.sdk.QiContext
10 import com.aldebaran.qi.sdk.QiSDK
11 import com.aldebaran.qi.sdk.RobotLifecycleCallbacks
12 import com.aldebaran.qi.sdk.`object`.actuation.Animate
13 import com.aldebaran.qi.sdk.`object`.actuation.Animation
14 import com.aldebaran.qi.sdk.builder.AnimateBuilder
15 import com.aldebaran.qi.sdk.builder.AnimationBuilder
16 import com.aldebaran.qi.sdk.builder.SayBuilder
17 import com.aldebaran.qi.sdk.design.activity.RobotActivity
18
19 class MainActivity : RobotActivity(), RobotLifecycleCallbacks {
20
21     override fun onCreate(savedInstanceState: Bundle?) {
22         super.onCreate(savedInstanceState)
23         // Register the RobotLifecycleCallbacks to this Activity.
24         QiSDK.register( activity: this, callbacks: this)
25     }
26
27     override fun onDestroy() {
28         // Unregister the RobotLifecycleCallbacks for this Activity.
29         QiSDK.unregister( activity: this, callbacks: this)
30         super.onDestroy()
31     }
32
33     override fun onRobotFocusGained(qiContext: QiContext) {
34         // The robot focus is gained.
35     }
36
37     override fun onRobotFocusLost() {
38         // The robot focus is lost.
39     }
40
41     override fun onRobotFocusRefused(reason: String) {
42         // The robot focus is refused.
43     }
44 }
45

```

## Riconoscere parole chiavi

```

fun riconoscereParole(qiContext: QiContext) {
    val phraseSet = PhraseSetBuilder.with(qiContext)
        .withTexts( ...texts: "Si", "No", "Ripeti")
        .build()

    val listen = ListenBuilder.with(qiContext)
        .withPhraseSet(phraseSet)
        .build()

    val result = listen.run()
    val parolaRiconosciuta = result.heardPhrase.text

    println("Pepper ha riconosciuto: $parolaRiconosciuta")
}

```

## 0.1 Far parlare Pepper

```

fun speak(frase: String) {
    val context = qiContext
    if (context != null) {
        // Esegui l'operazione in un thread separato usando AsyncTask
        AsyncTask.execute {
            try {
                // Crea l'oggetto Say
                val say = SayBuilder.with(context)
                    .withText(frase)
                    .build()

                // Esegui l'operazione di parlato in background
                val future: Future<Void> = say.async().run()

                // Gestisci il risultato quando l'operazione è completata
                future.thenConsume { result ->
                    if (result.hasError()) {
                        Log.e( tag: "SPEAK", msg: "Errore durante il parlato", result.error)
                    } else {
                        Log.d( tag: "SPEAK", msg: "Pepper ha parlato con successo")
                    }
                }
            } catch (e: Exception) {
                Log.e( tag: "SPEAK", msg: "Errore", e)
            }
        }
    } else {
        // Mostra un messaggio se QiContext non è disponibile
        Toast.makeText(context, text: "QiContext non disponibile", Toast.LENGTH_SHORT).show()
    }
}

```

## Riprodurre un suono su Pepper

```

fun soundSuccess() {
    mediaPlayer?.let { it: MediaPlayer
        if (it.isPlaying) {
            it.stop()
            it.release()
            mediaPlayer = null
        }
    }

    mediaPlayer = MediaPlayer.create(context, R.raw.success)
    mediaPlayer?.let { it: MediaPlayer
        Toast.makeText(context, text: "Play sound on Robot", Toast.LENGTH_LONG).show()
        it.start()

        it.setOnCompletionListener { mp ->
            mp.release()
            mediaPlayer = null
        }
    }
}

```

## eseguire un animazione .qanim su Pepper

```
fun playAnimation(animationResource: Int) {  
    // Esegui in un thread separato  
    AsyncTask.execute {  
        try {  
            // Crea l'animazione usando la risorsa locale (qanim)  
            val animation: Animation = AnimationBuilder.with(qiContext)  
                .withResources(animationResource) // ID della risorsa dell'animazione  
                .build()  
  
            // Crea il comportamento Animate  
            val animate: Animate = AnimateBuilder.with(qiContext)  
                .withAnimation(animation)  
                .build()  
  
            // Esegui l'animazione  
            animate.async().run()  
        } catch (e: Exception) {  
            Log.e( tag, "ANIMATION", msg, "Errore durante l'animazione", e)  
        }  
    }  
}
```



# Tecnologie e Piattaforme

## 0.2 Struttura del progetto

La struttura del progetto le cartelle o file può variare in base alla versione. Ciò significa che la loro posizione sarà diversa ma non il loro utilizzo!. Anche se usate una versione diversa e la posizione delle cartelle cambia riuscirete ad adattarvi a qualsiasi versione grazie ad un po' di teoria di base.

- 📁 **app/**
- 📁 **src/**
- 📁 **main/**
  - 📁 **java/com/example/mio\_progetto/** → Contiene i file **Kotlin/Java** per la logica dell'app
  - 📁 **res/** → Contiene le risorse (layout, immagini, stringhe, ecc.)
  - 📁 **layout/** → File **XML** per l'interfaccia utente
  - 📁 **drawable/** → Icone e immagini
  - 📁 **values/** → Definizioni di **colori, stringhe e stili**
- 📁 **gradle/** → File di configurazione del progetto
- 📄 **AndroidManifest.xml** → Definisce i permessi e le attività dell'app

# Configurazione dell'ambiente di sviluppo

Pepper è un robot umanoide sviluppato da SoftBank Robotics, progettato per interagire in modo naturale con gli esseri umani. Per sviluppare applicazioni su Pepper utilizzando Android, SoftBank Robotics ha reso disponibile il Pepper SDK per Android (QiSDK), basato sul framework NAOqi.

Il framework NAOqi è l'architettura software principale che gestisce il comportamento del robot, le sue funzionalità sensoriali e le API per l'interazione con gli sviluppatori.

Qui una panoramica delle tecnologie utilizzate e i passaggi per sviluppare applicazioni per Pepper con Android Studio. Per iniziare lo sviluppo con Pepper su Android, è necessario:

Connessione con un robot Pepper (opzionale per i test reali)

- Android Studio (versione compatibile Ad esempio la 4.1 Minimo 3.4)
- SDK Android (minimo API Level 23 o superiore)
- Pepper SDK per Android (QiSDK).

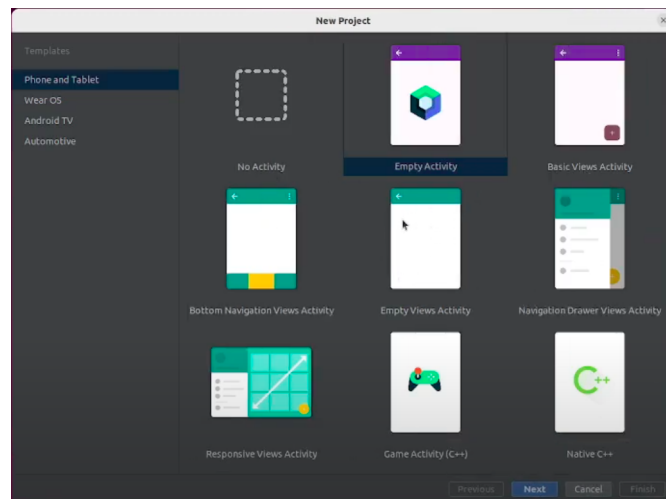
# Installazione di Android Studio

- Scaricare e installare Android Studio dal sito ufficiale: <https://developer.android.com>  
Se avete linux installate la versione binaria. aprite la cartella android e navigate fino alla directory bin. Dopo di che avviate studio.sh con il comando ./studio.sh. in tal caso abbiate difficoltà cercare sempre il file studio.sh.

```
riccardo@riccardo-VivoBook-ASUSLaptop-X512JP-F512JP: ~/Scrivania$ cd android-studio/  
riccardo@riccardo-VivoBook-ASUSLaptop-X512JP-F512JP: ~/Scrivania/android-studio$ ls  
bin          Install-Linux-tar.txt  lib          LICENSE.txt  plugins  
build.txt    jre                    license      NOTICE.txt  product-info.json  
riccardo@riccardo-VivoBook-ASUSLaptop-X512JP-F512JP: ~/Scrivania/android-studio$ cd bin  
riccardo@riccardo-VivoBook-ASUSLaptop-X512JP-F512JP: ~/Scrivania/android-studio/bin$ ls  
appletviewer.policy  game-tools.sh  log.xml      studio.png  
clang                idea.properties  printenv.py  studio.sh  
format.sh            inspect.sh      profiler.sh   studio.svg  
fsnotifier           libdbm64.so     restart.py    studio.vmoptions  
fsnotifier64         lldb            studio64.vmoptions  
riccardo@riccardo-VivoBook-ASUSLaptop-X512JP-F512JP: ~/Scrivania/android-studio/bin$ ./studio.sh  
2025-03-16 16:17:18,627 [ 1916] WARN - Container.ComponentManagerImpl - Do not use  
constructor injection (requestorClass=com.android.tools.idea.AndroidInitialConfigurator  
)
```

In caso abbiate Windows basta scaricare sul sito ufficiale la versione di windows e seguire le istruzioni grafiche farà tutto in automatico.

- Aprire Android Studio e creare un nuovo progetto e selezionare con "Empty Activity"



- Configurare il progetto con Java/Kotlin e selezionare API Level 23+

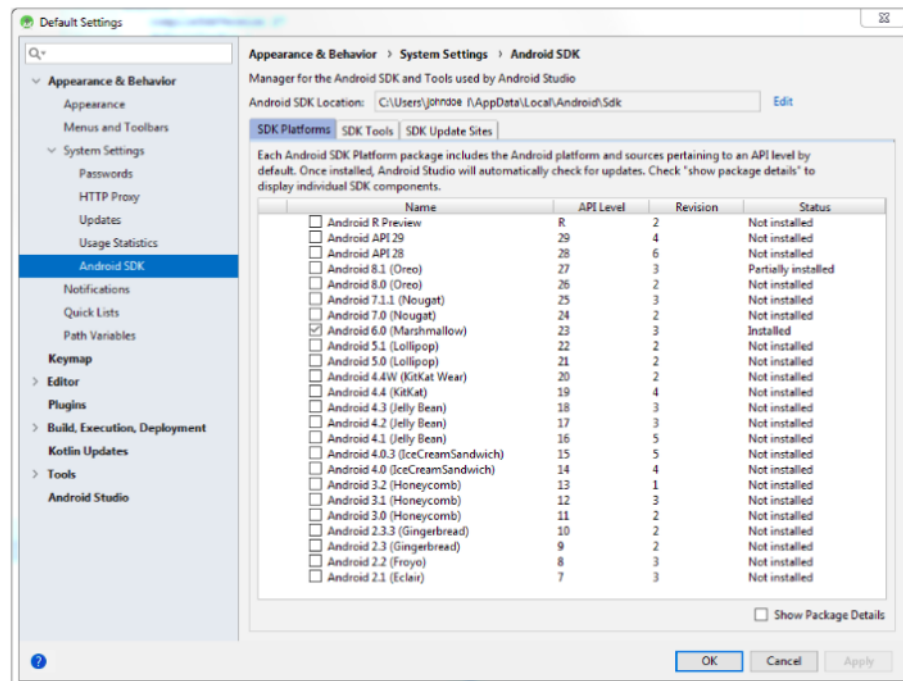
# Passi necessari al funzionamento di android e Pepper SDK(QIsdk)

Per integrare Pepper SDK nel progetto, modificare il file build.gradle (Module: app) e aggiungere:

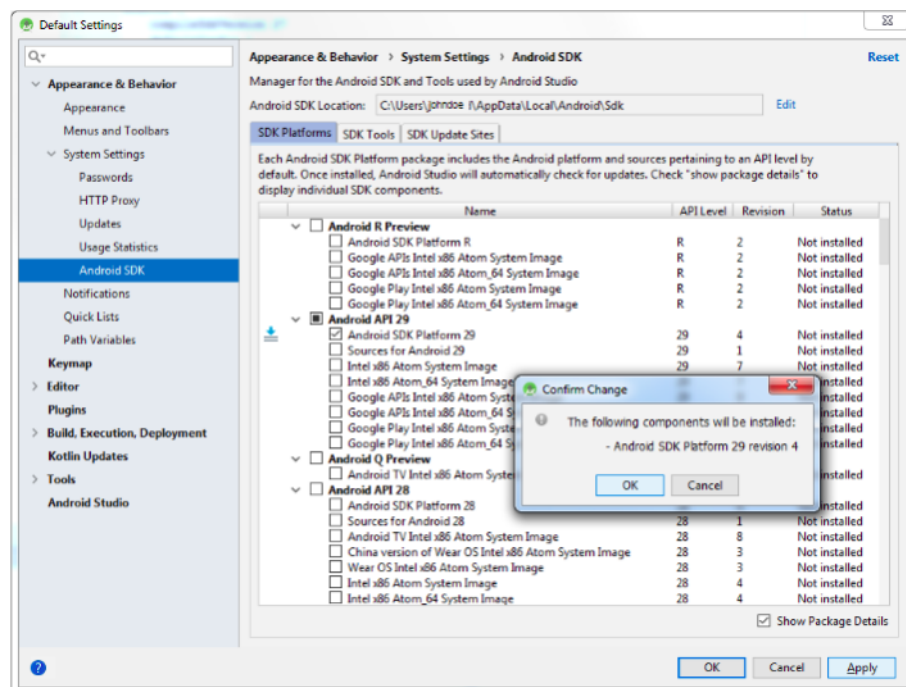
```
dependencies implementation 'com.aldebaran:qisdk:1.7.5' // Verificare l'ultima versione disponibile
```

Successivamente, sincronizzare il progetto cliccando su "Sync Now" in Android Studio.

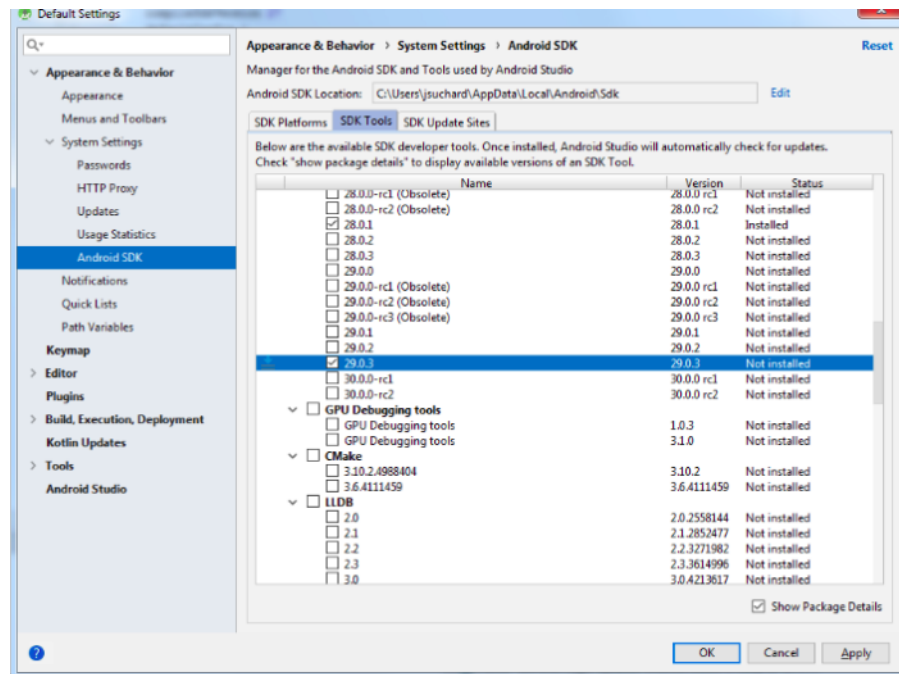
Selezionare File e selezionare setting(impostazioni). Nella barra di ricerca scrivere SDK e successivamente selezionare android SDK. Cliccare la spunta di android .0 marshmallow e cliccare su apply.



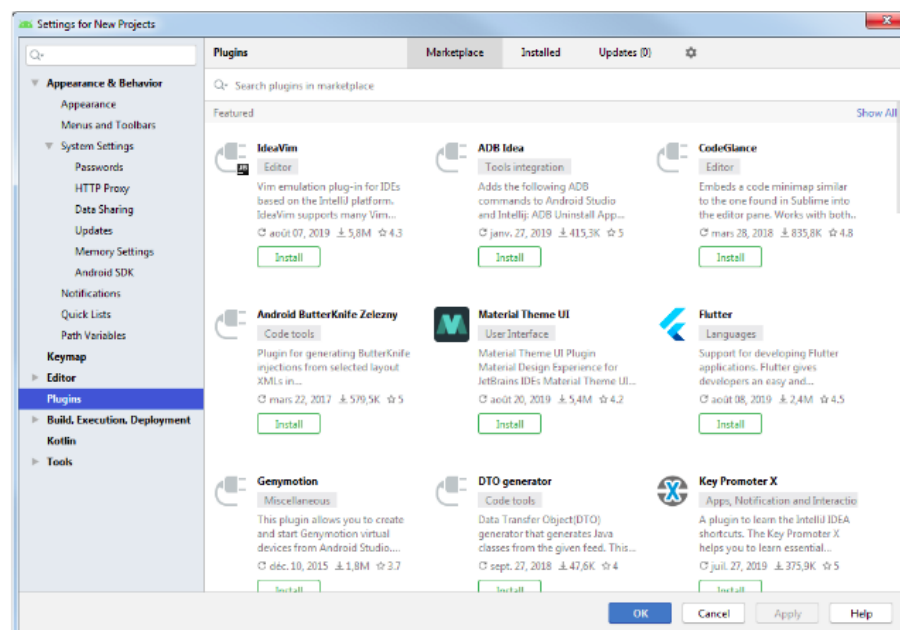
Installato il tutto tornate su android SDK e cliccate su Show Package Details in basso a destra. seleziona android SDK Platform io ho usato la versione 29 ed infine apply.

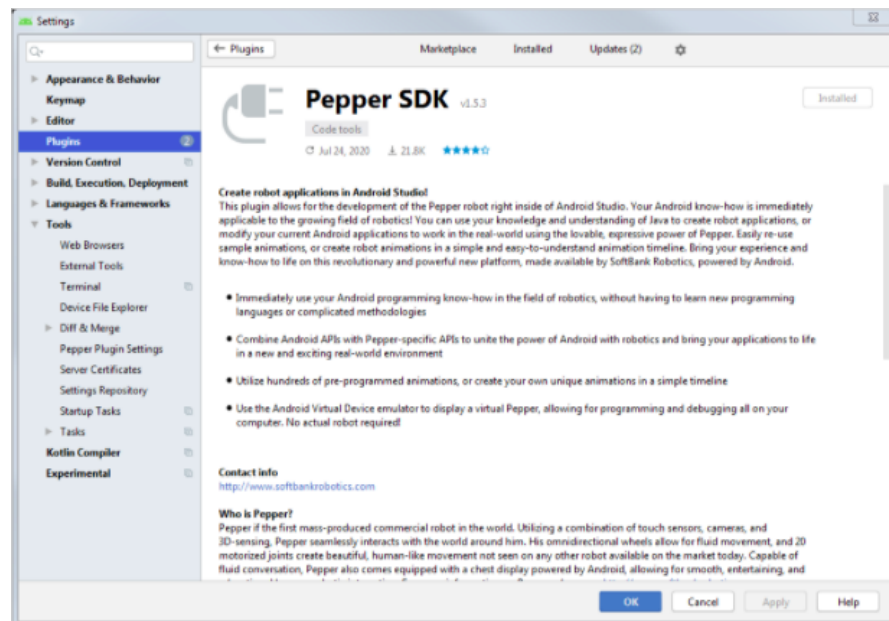


Fare clic sulla scheda Strumenti SDK, selezionare Mostra dettagli pacchetto e selezionare Strumenti di compilazione Android SDK (Android SDK Build-Tools) con la stessa versione, quindi fare clic sul pulsante Applica (apply).



Ora tornate su file selezionate setting (impostazioni) nel menù cercate plugin e con la barra di ricerca trovate ed installate l'estensione Pepper SDK

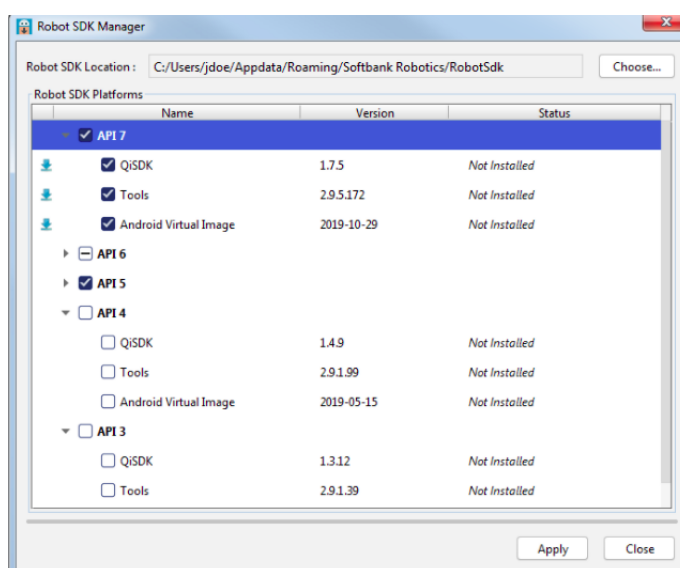






# Ottieni Robot SDK e tools

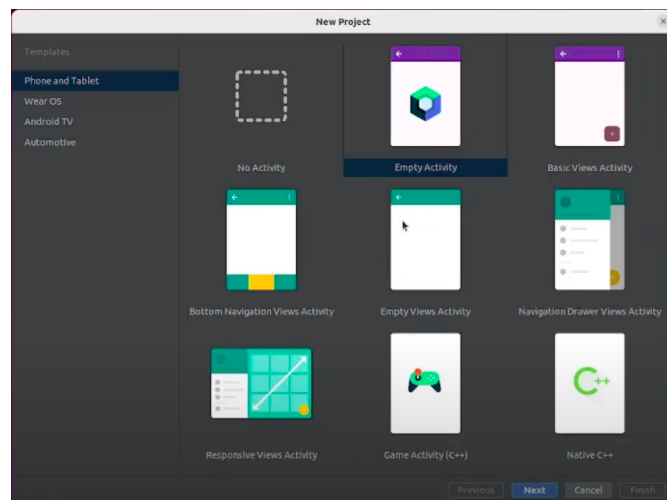
Seleziona Tools > Pepper SDK > Robot SDK Manager. Controlla la versione dell'API di destinazione in cui vuoi sviluppare l'applicazione robot e fai clic sul pulsante Applica.



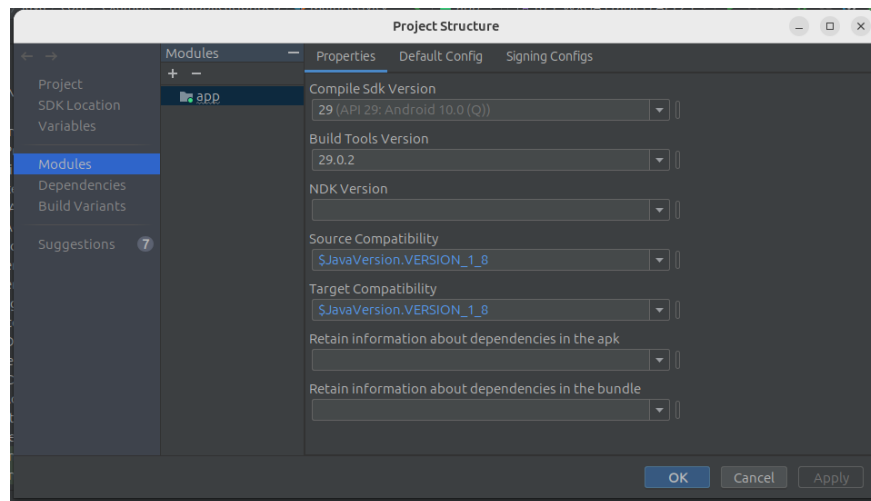
# Applicazione Realizzata

## Crea un Applicazione robot

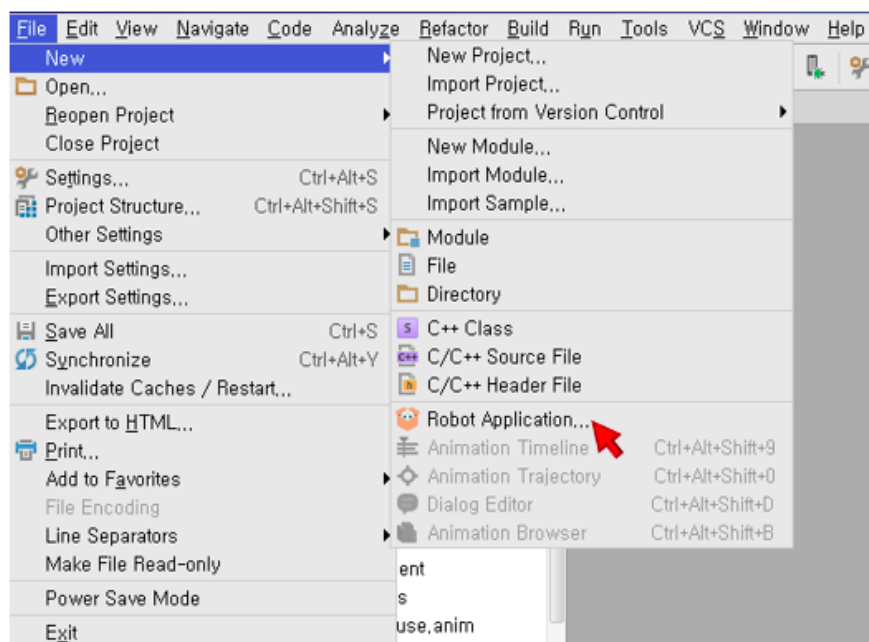
**Crea progetto:** Seleziona empty activity e crea un nuovo progetto o us quello già esistente.



aperto il progetto seleziona File > Project Structure... > Module e seleziona le API compatibili.

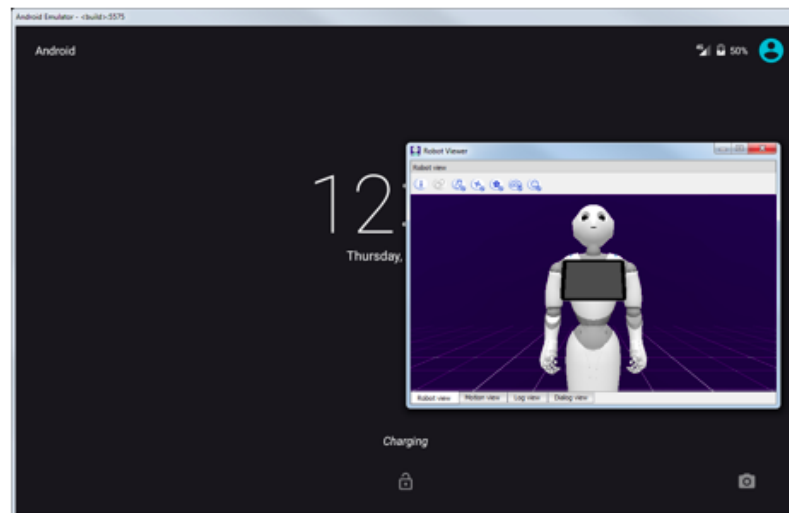


selezione File > New > Robot Application.



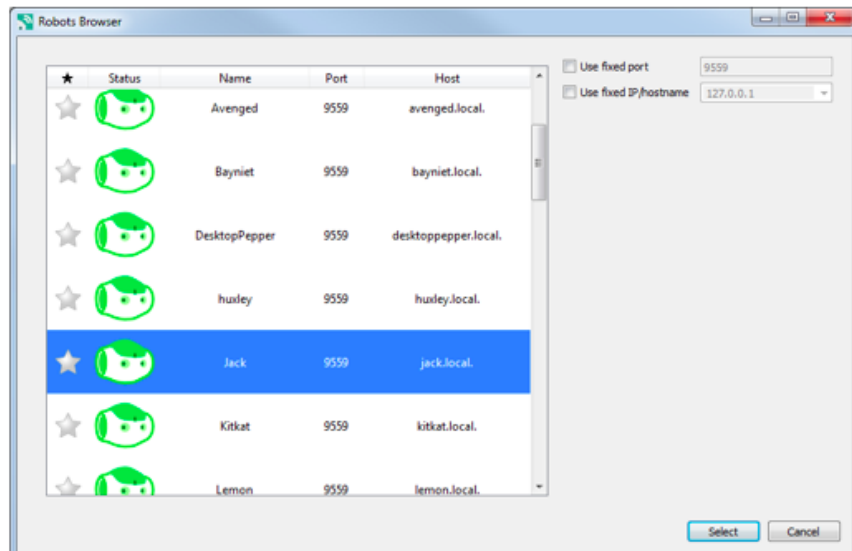
Seleziona la versione minima di Robot SDK e il modulo da robotizzare. Quindi fare clic su OK. Il tuo progetto è ora un'applicazione robotica! Di conseguenza, dovrebbero essere visualizzate le modifiche seguenti: Il file robotsdk.xml è stato aggiunto alla directory assets/robot. Contiene la versione minima di Robot SDK per il tuo progetto (quella che hai selezionato). Nuovi strumenti sono disponibili in Tools > Pepper SDK. Per lanciare l'emulatore del robot Tools > Pepper SDK > Emulator Usa l'emulatore per

avviare un nuovo emulatore di robot e connettiti a un vero robot. La dipendenza QiSDK è stata aggiunta al file build.gradle del modulo. Ti fornisce tutte le funzionalità per interagire con Pepper. Al tuo AndroidManifest.xml è stato aggiunto un tag uses-feature. Indica che l'applicazione utilizza Pepper e sarà disponibile solo per il tablet robot.



## Connettersi ad un robot reale

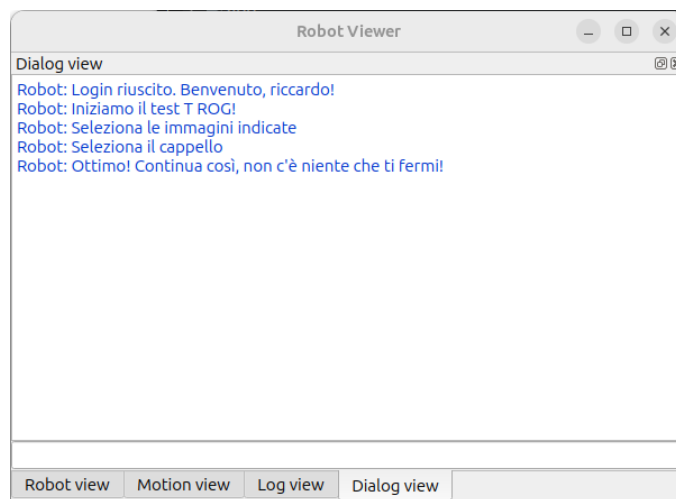
Choose Tools > Pepper SDK > Connect ed il Robots Browser apparirà. Seleziona uno dei robot nell'elenco. Se il robot non viene visualizzato, puoi anche selezionare e completare i campi Usa porta di correzione e Usa IP/nome host fisso. In questo caso, utilizzare 9559 come porta fissa.



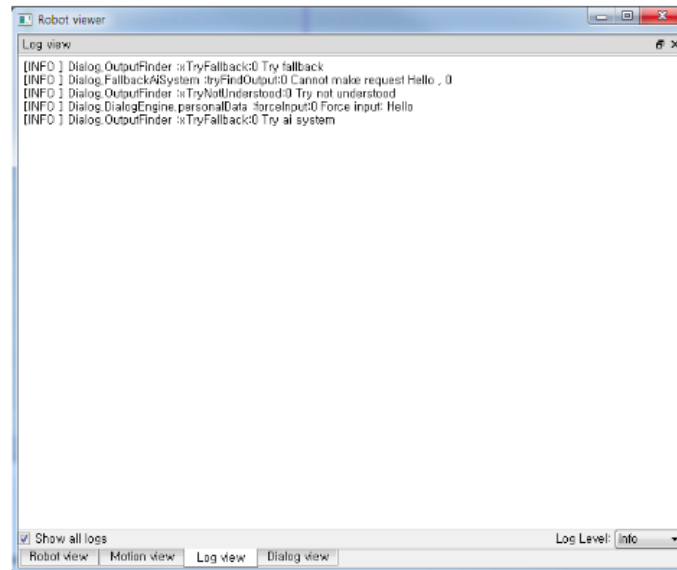
# Robot Viewer

Il visualizzatore Robot raccoglie diversi strumenti che consentono di monitorare il robot a cui è collegato il plugin: La vista del robot mostra una vista 3D del robot, Motion View consente di controllare i movimenti del robot, La vista dialogo consente di guardare gli output dei dialoghi e di inserire gli input dei dialoghi.

## Dialog view

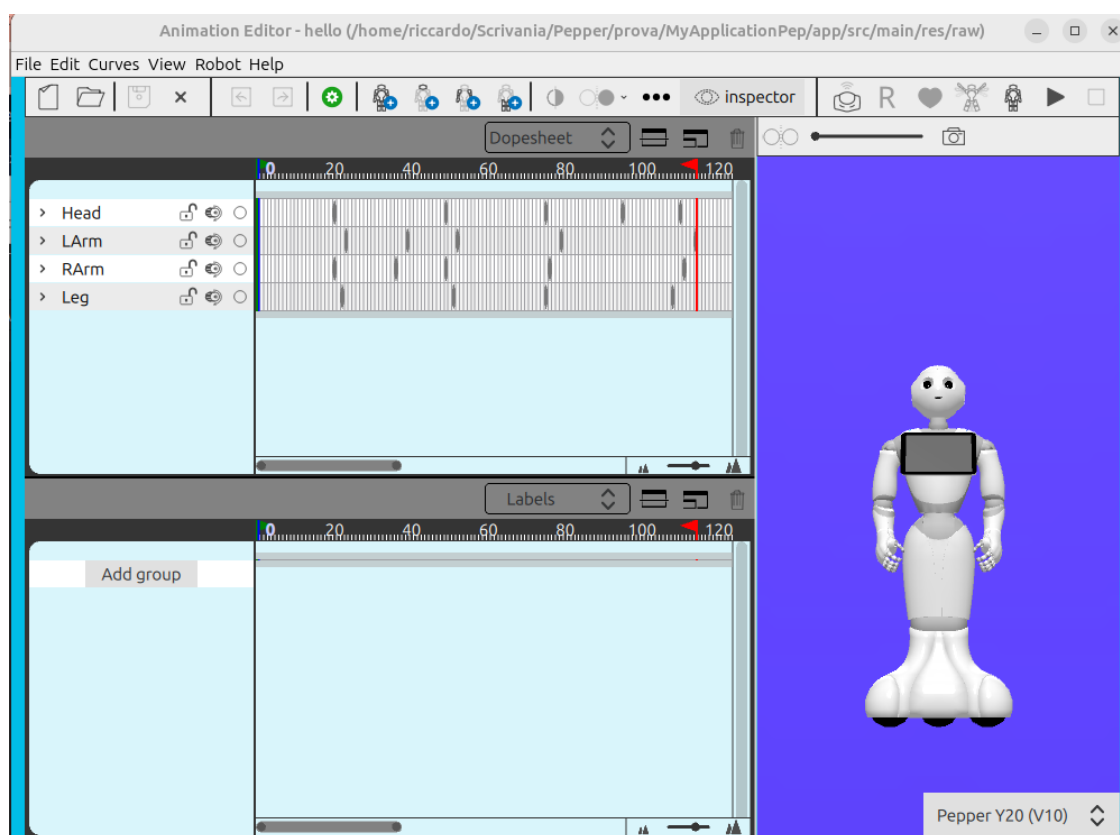


## Log view



# Animation Editor

Seleziona File > New > Animation Timeline. Dai un nome all'animazione e scegli clicca su create. Lo schermo mostrerà l'Animation Editor. Le animazione Timeline avranno come estensione .qianim file.



La vista Dopesheet mostra le chiavi come punti.

Una chiave assegna un valore a un attuatore. Un tasto Riepilogo raggruppa tutti i tasti definiti per un arto.



La vista Curve mostra le chiavi come punti su una curva.

Una curva rappresenta la variazione del valore assegnato al relativo attuatore.

Mostra l'interpolazione tra due chiavi.

I fotogrammi sono numerati sull'asse della sequenza temporale.

La bandiera verde indica l'inizio dell'animazione, La bandiera rossa indica la fine La linea blu identifica il Frame selezionato

li attuatori sono elencati sul lato sinistro delle viste.

Sono raggruppati in base agli arti: testa , braccio sinistro , braccio destro , gamba .

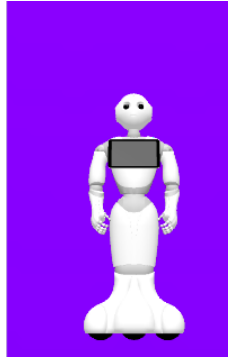
Per entrambe le visualizzazioni:

Gli arti possono essere espansi o compressi. Lock curve impedisce modifiche indesiderate su una curva. Quando attivato, il colore della curva cambia in grigio e le chiavi non possono essere modificate. La curva muta disattiva una curva quando l'animazione viene riprodotta. L'opzione AutoKey consente di creare chiavi modificando gli attuatori nella vista 3D del robot . Solo per la vista Curva :

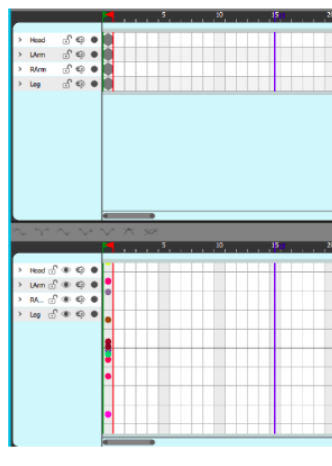
Il colore di ogni curva è visualizzato accanto al nome dell'attuatore. Cliccaci sopra per scegliere un altro colore. Nascondi curva consente di semplificare la visualizzazione della curva per concentrarsi su un attuatore specifico.

## Ciao mondo

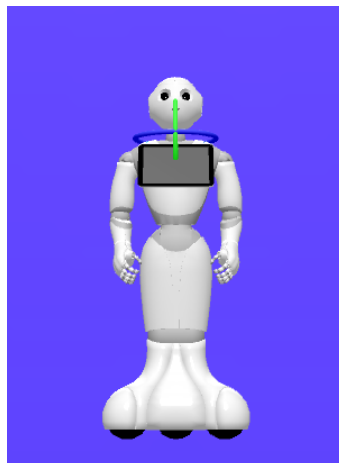
Selezionare Robot > Posture > Stand . La postura corretta è questa



Selezionare Edit > Create whole body key(s). Seleziona un altro Frame, ad esempio il Frame 15 . La linea blu mostra il Frame selezionato.



Nella vista Robot 3D , seleziona la testa. Compaiono cursori e rotelle che consentono di muovere la testa.



Trascinare la rotella verde o il cursore HeadPitch per abbassare la testa. La chiave principale viene creata automaticamente nel Frame 15.

Seleziona un altro Frame, ad esempio il Frame 30 . Trascinare la rotella verde o il cursore HeadPitch per sollevare la testa.

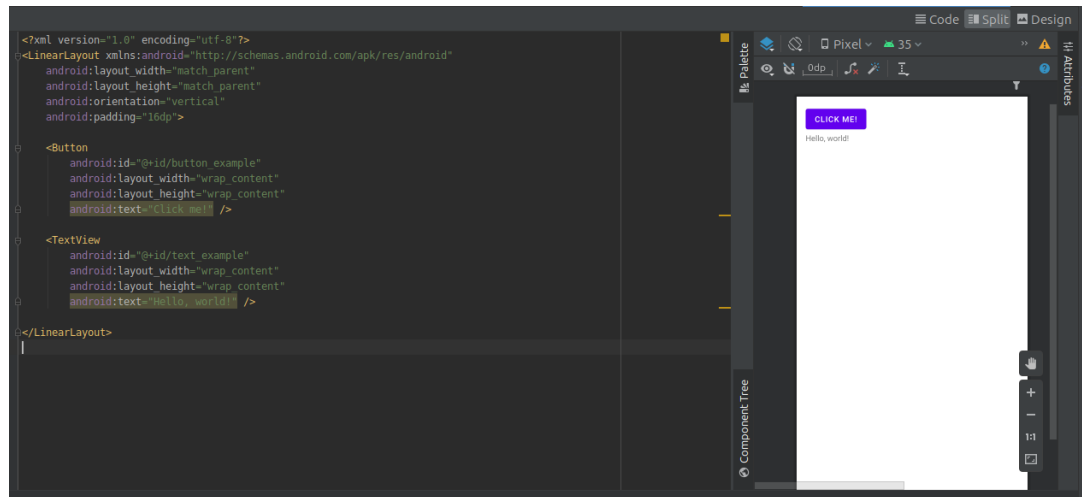
La chiave di testa viene creata automaticamente nel fotogramma 30.

Sull'asse Frame , seleziona le ultime 2 Chiavi. Trascinare la barra blu per spostare la selezione verso destra. questo permetterà di rendere il movimento meno brusco.

Animazione è pronta.

# Creare un'Interfaccia con XML

In Android, l'interfaccia utente (UI) viene generalmente definita utilizzando XML (eXtensible Markup Language). L'XML è un linguaggio di markup che consente di strutturare i dati in modo leggibile sia per le macchine che per gli esseri umani. In Android, viene utilizzato per definire il layout dell'applicazione, ovvero come gli elementi visivi (come pulsanti, etichette, campi di testo, ecc.) devono essere disposti nella schermata dell'app. Android Studio, l'IDE ufficiale per lo sviluppo di applicazioni Android, fornisce un potente strumento di Design View che consente di creare e visualizzare l'interfaccia utente in modo intuitivo. All'interno di Android Studio, possiamo passare tra la Code View (dove scriviamo il codice XML) e la Design View (dove vediamo un'anteprima dell'interfaccia utente). La Design View di Android Studio offre anche un'interfaccia drag-and-drop che permette di posizionare elementi UI direttamente sulla schermata, come bottoni, etichette, caselle di testo, senza la necessità di scrivere manualmente il codice XML. Quando si spostano gli elementi nell'editor visivo, Android Studio aggiorna automaticamente il codice XML, il che rende il processo molto più rapido e user-friendly.



Nel codice sopra, un `LinearLayout` è il contenitore principale che contiene due componenti: un `Button` e un `TextView`. Ogni componente ha un id che può essere utilizzato per fare riferimento ad esso nel codice Kotlin/java e modificarne le proprietà.

# Gestire gli Eventi in Kotlin/java

In Android, un evento è una reazione a un'azione compiuta dall'utente, come un tocco su un pulsante, uno swipe o un inserimento di testo. Gli eventi più comuni in Android sono quelli legati ai click (ad esempio, il clic su un bottone) o all'input (come la scrittura in una casella di testo). Un evento si verifica quando un utente interagisce con un elemento dell'interfaccia utente (UI). Ad esempio, un utente può cliccare un bottone, e questo è un "evento di click". Gli eventi vengono gestiti attraverso listener (ascoltatori) che monitorano e reagiscono all'azione dell'utente.

Android fornisce diversi tipi di listener per diversi tipi di eventi ad esempio:

- OnClickListener: gestisce gli eventi di clic su un bottone.
- onTouchListener: gestisce gli eventi di tocco (come swipe o tap).
- onFocusChangeListener: gestisce quando un elemento perde o guadagna il focus.

Per gestire gli eventi in Android, associamo un listener agli elementi dell'interfaccia. Ad esempio, se vogliamo gestire un evento di click su un bottone, possiamo farlo nel seguente modo:

Codice XML per il layout (come visto prima):

```
<Button  
    android:id="@+id/button_example"  
    android:layout_width="wrap_content"  
    android:layout_height="wrap_content"  
    android:text="Click me!" />
```

Nel file Kotlin associato all'attività (Activity) o al fragment, possiamo usare il seguente codice per gestire l'evento di click del bottone. Si noti che in caso non è stata importata la libreria android fornisce in automatico l'inclusione.

```
import android.os.Bundle
import android.widget.Button
import android.widget.Toast
import androidx.appcompat.app.AppCompatActivity

class MainActivity : AppCompatActivity() {

    override fun onCreate(savedInstanceState: Bundle?) {
        super.onCreate(savedInstanceState)
        setContentView(R.layout.activity_main)

        // Trova il bottone tramite il suo id
        val buttonExample = findViewById<Button>(R.id.button_example)

        // Imposta un listener per gestire il click
        buttonExample.setOnClickListener { @View()
            // Azione da compiere quando il bottone viene cliccato
            Toast.makeText(context, this, text="Bottone cliccato!", Toast.LENGTH_SHORT).show()
        }
    }
}
```

Un altro modo semplice è aggiungere nell'xml `<Button android:onClick="Function">` e definire la funzione nell'activity responsabile.

```
<Button
    android:id="@+id/button_example"
    android:layout_width="wrap_content"
    android:layout_height="wrap_content"
    android:text="Click me!"
    android:onClick="personalFunction"/>
```

# AndroidManifest.xml

Il file `AndroidManifest.xml` è un componente essenziale di qualsiasi applicazione Android. Si trova nella cartella principale del progetto e svolge il ruolo di "dichiarazione" dell'app, specificando informazioni fondamentali per il suo funzionamento. Il file `AndroidManifest.xml` è necessario per:

- \* Dichiarare le attività (Activity): Ogni interfaccia utente dell'app è associata a una Activity, e queste devono essere registrate nel Manifest affinché possano essere riconosciute dal sistema operativo.
- \* Specificare i permessi: Se l'app ha bisogno di accedere a risorse particolari come Internet, la fotocamera o il GPS, deve richiedere l'autorizzazione dell'utente attraverso il Manifest.
- \* Definire intent-filter: Indicano come l'app può essere avviata da altre applicazioni o dal sistema.
- \* Impostare l'icona e il nome dell'app: Il Manifest contiene riferimenti all'icona dell'app e al suo nome visualizzato.
- \* Specificare la versione dell'app e la compatibilità: Il file definisce la versione minima di Android supportata e la versione target per cui l'app è ottimizzata.



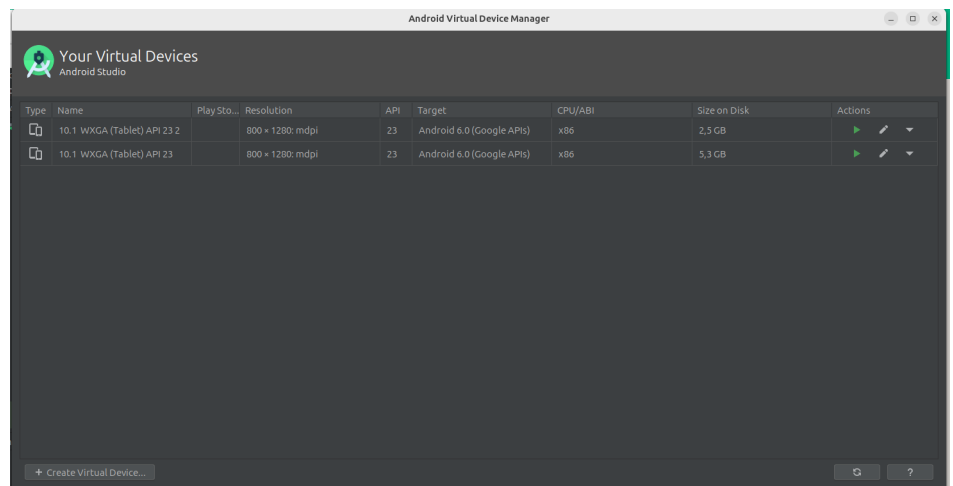
# Emulatore Android

L'emulatore Android è uno strumento integrato in Android Studio che simula dispositivi Android, permettendo agli sviluppatori di testare le loro applicazioni su vari dispositivi e configurazioni senza la necessità di utilizzare dispositivi fisici. Grazie alla sua capacità di emulare diversi tipi di dispositivi, versioni del sistema operativo e risoluzioni dello schermo. L'emulatore di Android Studio offre una serie di funzionalità che lo rendono un potente strumento di test:

- Simulazione di diversi dispositivi: È possibile emulare diversi modelli di dispositivi Android con specifiche caratteristiche hardware, come schermi di dimensioni variabili, risoluzioni, e versioni del sistema operativo.
- Simulazione di sensori: L'emulatore permette di simulare anche vari sensori, come GPS, accelerometro e sensori di orientamento, che possono essere utili per testare applicazioni che dipendono da questi.
- Test delle prestazioni: L'emulatore fornisce una piattaforma per monitorare il comportamento delle app, tra cui il consumo della memoria e delle risorse di sistema, essenziale per ottimizzare la performance dell'app.
- Debugging in tempo reale: Durante il processo di sviluppo, l'emulatore permette di eseguire il debug dell'applicazione, visualizzare i log in tempo reale e testare il comportamento delle funzionalità implementate, senza la necessità di dispositivi fisici.

Sebbene l'emulatore sia uno strumento potente, presenta alcune limitazioni, in particolare riguardo alle prestazioni rispetto a un dispositivo fisico. In alcuni casi, l'emulatore può risultare più lento, soprattutto quando si testano applicazioni complesse o quando si simula un dispositivo con caratteristiche hardware elevate. Tuttavia, per lo sviluppo di applicazioni Android in combinazione con la robotica, come nel mio caso, l'emulatore si è rivelato più che sufficiente per le prime fasi di test e debugging.

Se volete creare un Emulatore Android andate su Tools > AVD manager e selezionare create virtual device.



...

# Risultati e obiettivi raggiunti

Durante il tirocinio, sono stati raggiunti diversi obiettivi chiave, contribuendo allo sviluppo di un'applicazione con Pepper. Il lavoro svolto si è concentrato principalmente sulla creazione di un'interfaccia grafica interattiva e sulla gestione dell'interazione con il robot.

# Conclusioni

Durante il tirocinio, ho avuto l'opportunità di approfondire lo sviluppo di applicazioni Android e l'interazione con il robot umanoide Pepper. Grazie all'uso del Pepper SDK per Android e del framework NAOqi, ho imparato a gestire le capacità interattive del robot, sviluppando un'applicazione in grado di comunicare con Pepper e adattarsi alle esigenze dell'utente. Tutto ciò che ho imparato è all'interno di questa relazione.

Oltre agli aspetti legati alla robotica sociale, ho acquisito una conoscenza approfondita di Android Studio, imparando a strutturare un progetto, a gestire interfacce grafiche in XML e a implementare logiche di interazione utilizzando Kotlin. La possibilità di testare le applicazioni su un emulatore e su un dispositivo reale mi ha permesso di ottimizzare l'esperienza utente e migliorare la fluidità dell'interazione tra Android e Pepper.

- Sviluppo di interfacce interattive per dispositivi Android e tablet di pepper sia la parte Front end e Back end.
- Utilizzo di NAOqi e QiSDK per il controllo del robot, comprese le funzionalità vocali e motorie.
- Gestione del ciclo di vita di un'app Android, inclusi debugging, testing e distribuzione.
- Integrazione di API e librerie esterne, adattando l'app alle esigenze di un ambiente robotico.

L'esperienza maturata rappresenta un'importante base per future applicazioni nel campo della robotica sociale e dello sviluppo mobile. Questo tirocinio non solo mi ha permesso di applicare conoscenze teoriche in un contesto pratico, ma mi ha anche

fornito una prospettiva più ampia sulle potenzialità della tecnologia nell'interazione uomo-robot oltre che la conoscenza di uno strumento per la realizzazione di applicazioni android su dispositivi mobile.

# Bibliography

- [1] Android Developer Documentation  
<https://developer.android.com>.
- [2] SoftBank Robotics NAOqi Documentation  
<https://developer.softbankrobotics.com>
- [3] PepperSdk. <https://qisdk.softbankrobotics.com/sdk/doc/pepper-sdk/index.html>
- [4] Jakob Nielsen t *Manuale interazione uomo computer*. Usability Engineering
- [5] Andrea Bonarini e Mandelli Zamponi (2012) *Interazione Uomo Robot*. Human-Robot Interaction Tesi Politecnico di Milano

TUTOR UNIVERSITARIO  
O RESPONSABILE DI LAB-  
ORATORIO

Nome e Cognome

Mariacarla Staffa

Firma 

Giudizio: Ottimo