

# 阅兵狗狗

屏幕作画/阅兵狗狗

让孩子体验黑科技

陆吾智能

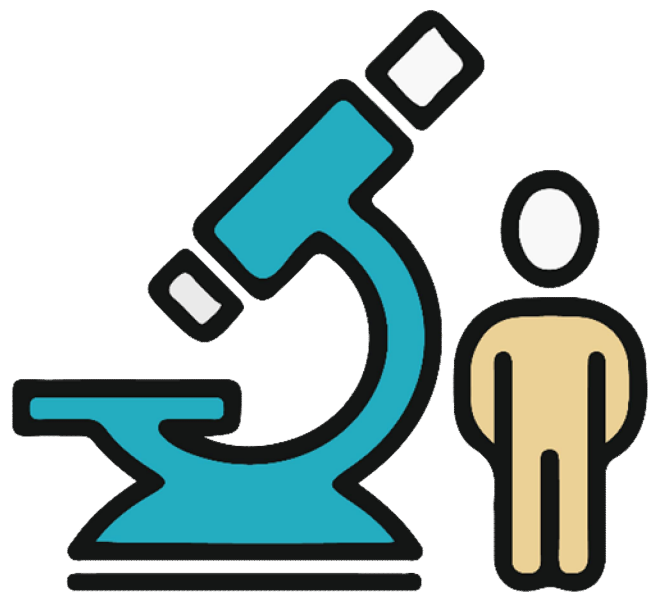


# 目录

① 阅兵仪式

② 制作阅兵狗狗





01.

# 阅兵仪式

PART 1



## 阅兵仪式







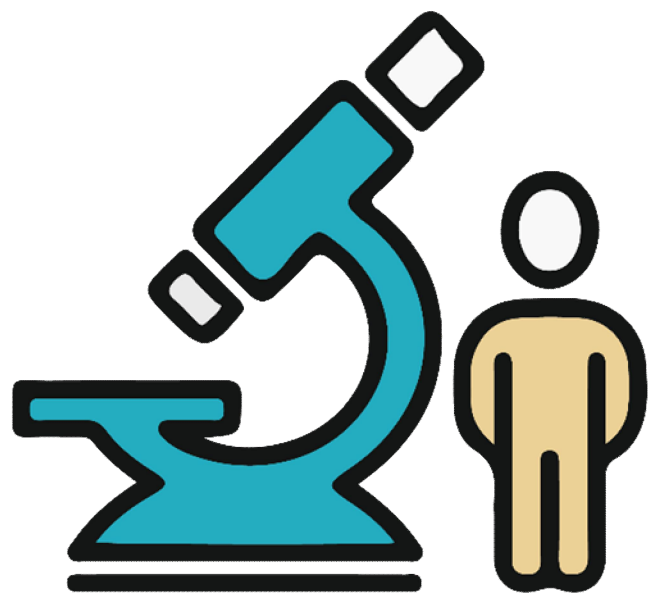
## 阅兵仪式

中国人民解放军大阅兵是体现中华人民共和国的国威，中国人民解放军的军威，中华民族的浩然正气的重要形式。历次大阅兵都是向中国人民汇报武装力量建设的新成就。





制作阅兵狗狗

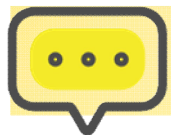


02.

# 制作阅兵狗狗

PART 2





## 制作阅兵狗狗

重复执行

并列



语音命令:

小狗你好

开始阅兵

正步走

踏步

停止



执行指令:

站立

踏步

前进

原地踏步

站立

屏幕显示:

首长好

开始阅兵

正步走

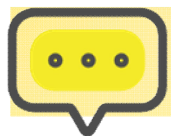
踏步

停止

执行指令:

握手



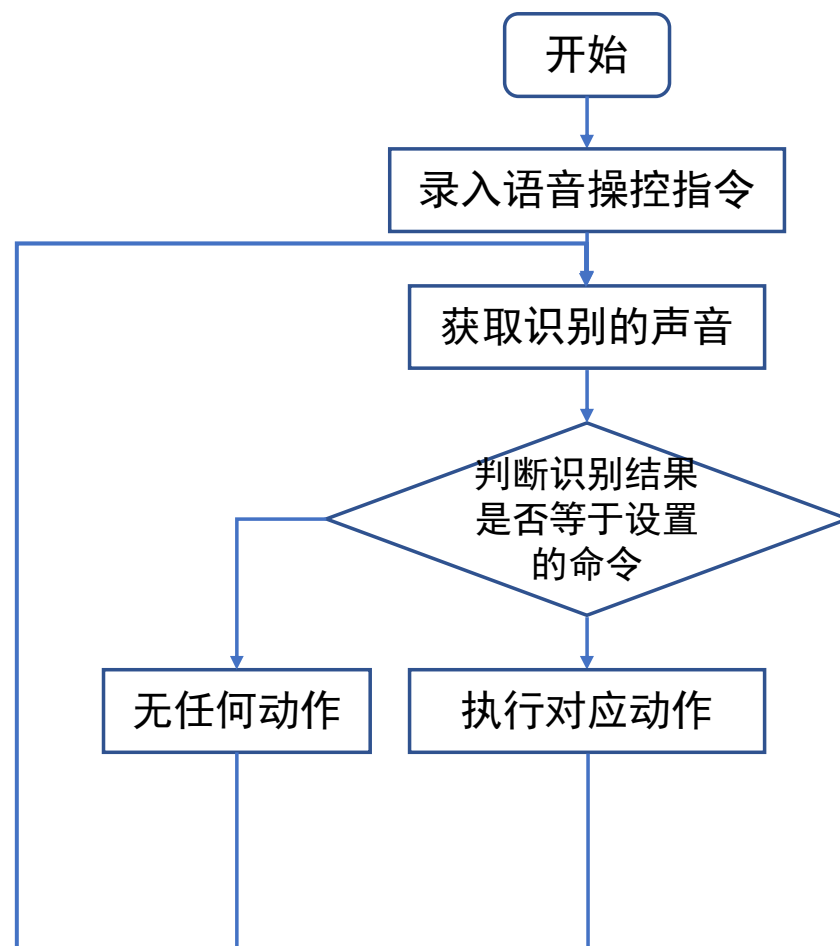


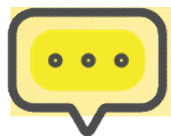
## 程序流程

第一部分：机器狗和屏幕初始化；

第二部分：语音识别

- 1.录入输入语音操控动作指令；
- 2.获取识别的声音；
- 3.根据识别声音判断是哪个语音指令，而后做出相应的动作。





## 程序流程



## 制作阅兵狗狗

### 所需积木指令：

在积木指令区点击拖拽以下指令，并依次放在积木程序设计区：

- ◆ 机器狗|【机器狗初始化】
- ◆ 扩展模块|屏幕：【屏幕初始化】
- ◆ 扩展模块|屏幕：【创建画布】



机器狗执行 卧下 指令



创建空白画布 canvas 尺寸：宽 240 高 240

初始化设置

获取语音识别结果

循环执行语音识别过程

Step1

Step2

Step3

Step4

Step5

输入语音操控动作指令

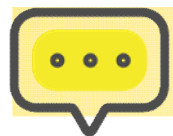
判断语音识别内容，并在一定时间内做出相应的动作



## 制作阅兵狗狗

### 参考程序：



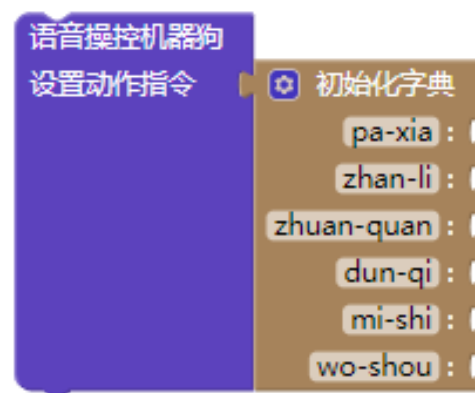


## 制作阅兵狗狗

### 所需积木指令：

在积木指令区点击拖拽以下指令，并依次放在积木程序设计区：

- ◆ 机器狗|语音操控：【屏幕初始化】
- ◆ 扩展模块|屏幕：【创建画布】



初始化设置

获取语音识别结果

循环执行语音识别过程

Step1

Step2

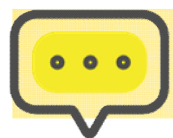
Step3

Step4

Step5

输入语音操控动作指令

判断语音识别内容，并在一定时间内做出相应的动作



## 制作阅兵狗狗

参考程序：

对应语音：

语音操控机器狗  
设置动作指令

⚙️ 初始化字典

xiao-gou-ni-hao : 0.1

kai-shi-yue-bing : 0.1

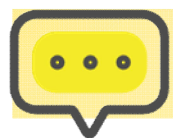
zheng-bu-zou : 0.1

ta-bu : 0.1

ting-zhi : 0.1

小狗你好  
开始阅兵  
正步走  
踏步  
停止





## 制作阅兵狗狗

### 所需积木指令：

在积木指令区点击拖拽以下指令，并依次放在积木程序设计区：

- ◆ 机器狗|语音操控：【语音识别结果】
- ◆ 变量|建立变量：【创建一个变量lis】
- ◆ 逻辑：【如果.....执行.....】
- ◆ 进行结果比对，如果等于，则执行相应运动，否则.....

获取语音识别的结果

赋值 lis 为 0



初始化设置

获取语音识别结果

循环执行语音识别过程

Step1

Step2

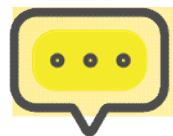
Step3

Step4

Step5

输入语音操控动作指令

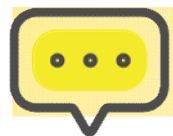
判断语音识别内容，并在一定时间内做出相应的动作



## 制作阅兵狗狗

### 参考程序：





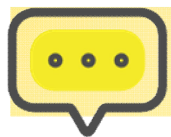
## 制作阅兵狗狗

### 所需积木指令：

在积木指令区点击拖拽以下指令，并依次放在积木程序设计区：

- ◆ 进行结果比对，如果等于，则执行相应运动，否则.....

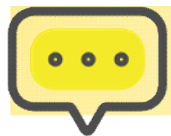




## 制作阅兵狗狗

### 参考程序：





## 制作阅兵狗狗

### 参考程序：

如果 **lis** = **“xiao-gou-ni-hao”**

执行 机器人执行 **站立** 指令

清除画布 **canvas** 中的所有内容

Aa

在画布 **canvas** 上绘制文本

设置起始点坐标 X: **80** Y: **80**

内容 **“首长好！”**

颜色 **颜色**

文本大小: (由 1 至 3 之间的整数) **3**

显示画布 **canvas**

等待 **1000** 毫秒

机器人执行 **握手** 指令

等待 **3000** 毫秒

否则如果 **lis** = **“kai-shi-yue-bing”**

执行 清除画布 **canvas** 中的所有内容

Aa

在画布 **canvas** 上绘制文本

设置起始点坐标 X: **80** Y: **80**

内容 **“开始阅兵”**

颜色 **颜色**

文本大小: (由 1 至 3 之间的整数) **3**

显示画布 **canvas**

设置机器人以 **150** (0~255) 的抬腿高度以固定频率执行原地踏步 持续 **5** 秒

否则如果 **lis** = **“zheng-bu-zou”**

执行 清除画布 **canvas** 中的所有内容

Aa

在画布 **canvas** 上绘制文本

设置起始点坐标 X: **80** Y: **80**

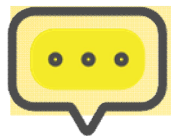
内容 **“正步走”**

颜色 **颜色**

文本大小: (由 1 至 3 之间的整数) **3**

显示画布 **canvas**

设置机器人执行 **前进 (129~255)** 方向位移运动步长为 **170**

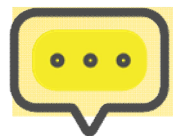


## 制作阅兵狗狗

### 参考程序：







## 制作阅兵狗狗

### 所需积木指令：

在积木指令区点击拖拽以下指令，并依次放在积木程序设计区：

◆ 循环|重复执行：【一直重复执行】



LCD 屏幕初始化

创建空白画布 canvas 尺寸: 宽 240 高 240

机器狗初始化

机器狗执行 坐下 指令

语音控制机器狗

设置动作指令

初始化字典

xiao-gou-ni-hao : 0.1

kai-shi-yue-bing : 0.1

zheng-bu-zou : 0.1

ta-bu : 0.1

ting-zhi : 0.1

自举启

执行 赋值 lis 为 获取语音识别的结果

如果 lis = "xiao-gou-ni-hao"

执行 机器狗执行 站立 指令

清除画布 canvas 中的所有内容

Aa

在画布 canvas 上绘制文本

设置起始点坐标 X: 80 Y: 80

内容 "首长好!"

颜色 颜色

文本大小 (由 1 至 3 之间的整数) 3

显示画布 canvas

等待 1000 毫秒

机器狗执行 握手 指令

等待 3000 毫秒

否则如果 lis = "kai-shi-yue-bing"

执行 清除画布 canvas 中的所有内容

Aa

在画布 canvas 上绘制文本

设置起始点坐标 X: 80 Y: 80

内容 "阅兵"

颜色 颜色

文本大小 (由 1 至 3 之间的整数) 3

显示画布 canvas

设置机器狗以 0~255 的抬腿高度以固定频率执行原地踏步 持续 5 秒

否则如果 lis = "zheng-bu-zou"

执行 清除画布 canvas 中的所有内容

Aa

在画布 canvas 上绘制文本

设置起始点坐标 X: 80 Y: 80

内容 "正步"

颜色 颜色

文本大小 (由 1 至 3 之间的整数) 3

显示画布 canvas

设置机器狗执行 前进 (129~255) 方向并移动步长为 170

否则如果 lis = "ta-bu"

执行 清除画布 canvas 中的所有内容

Aa

在画布 canvas 上绘制文本

设置起始点坐标 X: 80 Y: 80

内容 "踏步"

颜色 颜色

文本大小 (由 1 至 3 之间的整数) 3

显示画布 canvas

设置机器狗以 150 (0~255) 的抬腿高度以固定频率执行原地踏步 持续 5 秒

否则如果 lis = "ting-zhi"

执行 清除画布 canvas 中的所有内容

Aa

在画布 canvas 上绘制文本

设置起始点坐标 X: 80 Y: 80

内容 "停止"

颜色 颜色

文本大小 (由 1 至 3 之间的整数) 3

显示画布 canvas

机器狗执行 站立 指令



---

# 今天先学到这吧!

---

屏幕作画/换脸谱



陆吾智能

