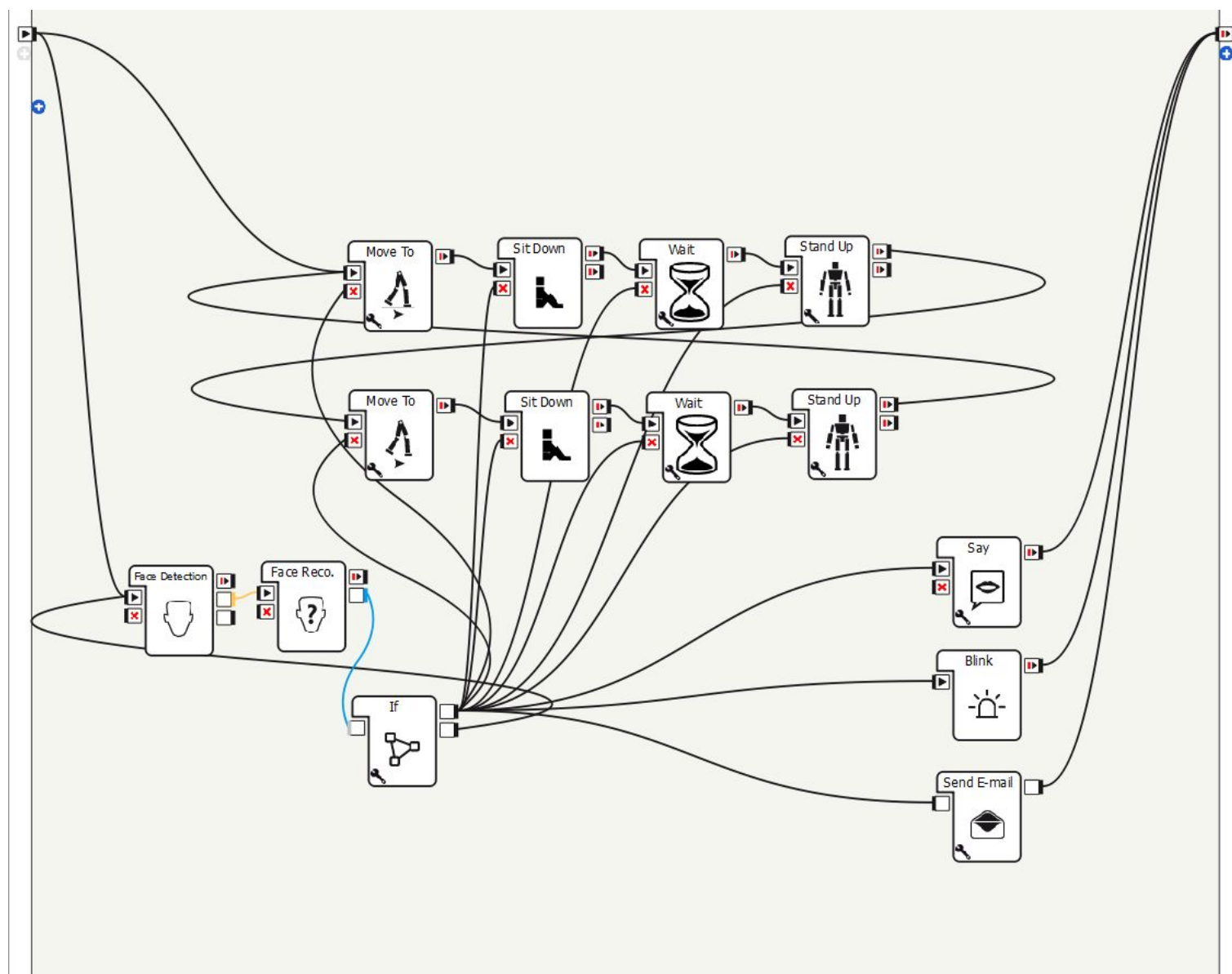


# MSI - Robot Nao

## Sprawozdanie

Józef Jasek

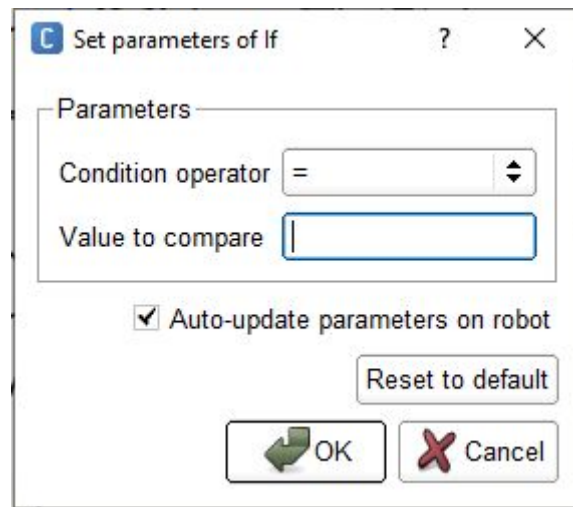
W ramach pracy z programem Choregraphe stworzono zestaw instrukcji dla robota Nao, który zostaje dzięki nim zutilizowany jako strażnik domu. Robot odbywa patrol i szuka intruzów. Jeśli zobaczy twarz, której nie będzie mógł rozpoznać uruchomi alarm.



Zdjęcie 1: schemat instrukcji robota

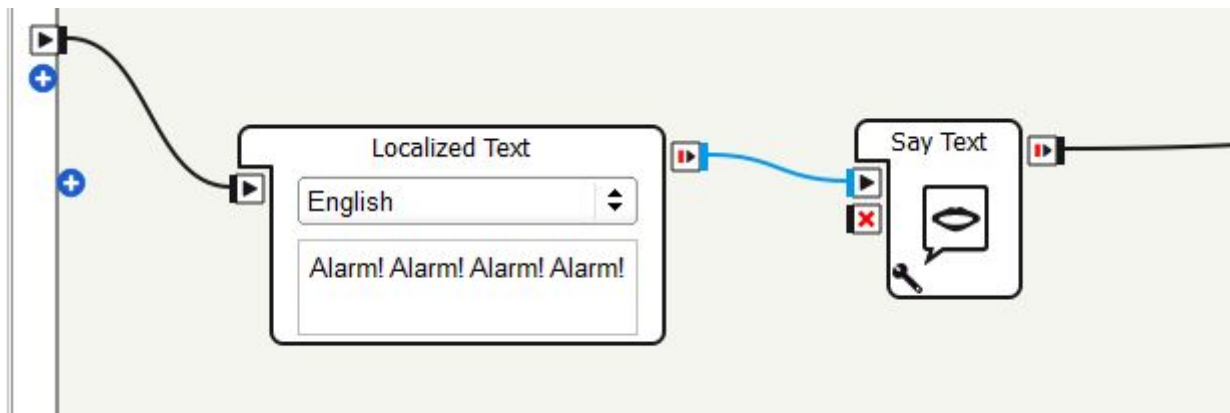
W trakcie "patrolu" robot przechodzi 2 metry do przodu, siada na 5 sekund, po czym wstaje, wraca, siada znowu i tak w kółko. Równocześnie z odbywaniem patrolu robot wyszukuje twarze potencjalnych intruzów.

Face recognition zwraca string skoncatenowanych imion rozpoznanych osób. Jeżeli Nao nie rozpoznaje żadnej osoby zostaje zwrócony pusty string. Jeżeli zatem nikt nie zostanie rozpoznany (blok if odbierze pusty string), to uruchamiamy alarm.



Zdjęcie 2: parametry bloku if

Kiedy zostanie uruchomiony alarm, Nao przestaje wykonywać patrol, wysyła email z wiadomością o włamaniu oraz zaczyna mrugać diodami i wołać “alarm!” by odstraszyć intruza.



Zdjęcie 3: tekst wypowiedziany przez Nao podczas wykrycia włamania

Set parameters of Send E... ? X

Parameters

From ourrobot@email.com

Password

To myemail@email.com

Subject You are being robbed

Contents Please save me

Attachment

SMTP address smtp.email.com

Port number 587

☒ Auto-update parameters on robot

Reset to default

OK Cancel

Zdjęcie 4: zawartość e-maila wysłanego gdy zostanie wykryte włamanie