

NaoControlCenter 使用说明

一、 连接步骤

NaoControlCenter 为简易版 Nao 机器人控制台，主要包括服务器端和浏览器客户端两部分。其中，服务器部署在 Nao 机器人上，Nao 开机后服务程序自动启动。浏览器客户端只需在使用时访问对应局域网链接即可，具体步骤如下详述：

1. 建立热点

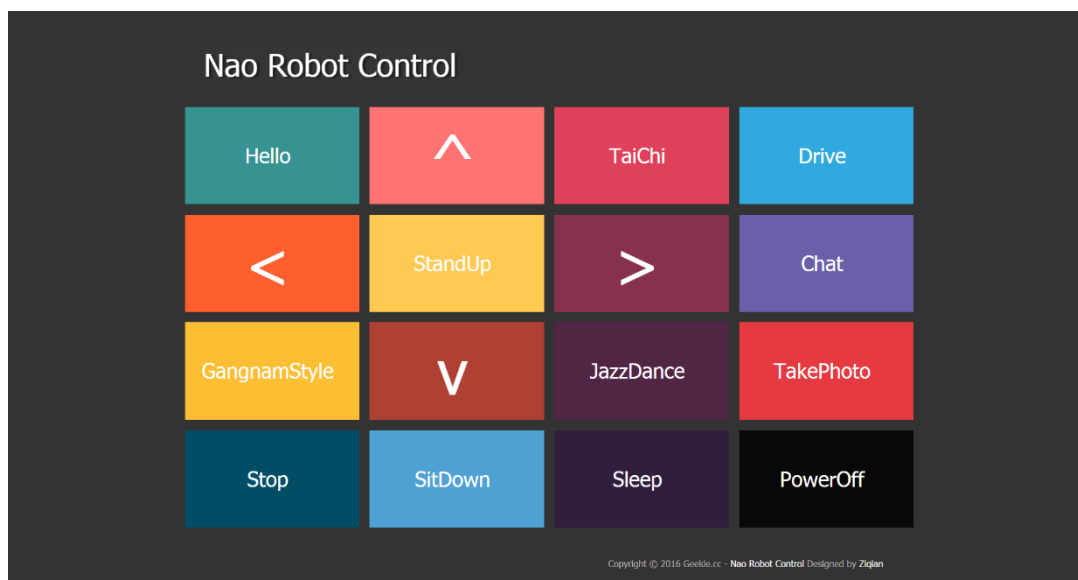
打开 Nao 机器人之前，请使用手机或其他设备开启一个热点，并修改热点名称和密码分别为 611，611611611，以便机器人开机能够自动连接到此局域网络，否则后续连接操作将无法进行。

2. 启动 Nao 机器人

短暂按下 Nao 胸部按钮，指示灯将亮起，启动 Nao 机器人，等待 3-5 分钟不等，待机器人发出“looking for connected …”的声音后，即表示完成启动。正常启动后，一般机器人会自动站立。

3. 获取 ip，访问控制台

再次短暂按下 Nao 胸部按钮，Nao 将会告知服务器地址，记下这个 ip (例如, 192.168.1.107)，然后用任意连接至此热点的设备访问 1111 端口，具体操作为：打开浏览器，访问链接 [ip:1111] (注意，冒号必须是英文符号，例如，192.168.1.107:1111)，以上操作无误即可进入如下控制台界面。



Nao Control Center UI

二、 控制台使用说明

控制台主要提供了基本的运动和简易交互控制功能，主要包括：移动（前后左右）、舞蹈、模仿、对话、休息、电源等功能。

1. 移动

◆ [^] [v] [<] [>]

分别对应前进、后退、左转 90 度、右转 90 度。方向为机器人参考方向。前进和后退会同时 [加/减 10%音量]，可根据需要执行相应操作。

◆ [StandUp] [SitDown]

站立/坐下。如果机器人当前不在该状态，将执行对应动作，否则无响应。

2. 舞蹈

◆ [GangnamStyle] [JazzDance] [TaiChi]

分别对应 “江南 style” “爵士舞” “太极”。舞蹈时间较长，期间建议不要点击 [Stop] 终止操作，有可能造成机器人摔倒。

3. 模仿

◆ [Drive] [TakePhoto]

分别对应 “开车” 和 “拍照” 模仿动作。同上，不要在运动中终止操作。

4. 对话

◆ [Chat]

启动对话模式，可与机器人进行对话，并可根据机器人提示说明，通过对话控制相关动作。目前版本的中文识别效果不佳，不推荐使用。

5. 休息

◆ [Sleep]

当长时间开启时，机器人关节和 CPU 会发热，如果散热条件不好会造成局部过热，此时可通过此操作将各关节电机卸载，缓解过热问题。

6. 电源

◆ [PowerOff]

执行关机操作，机器人将复位关机。

特别说明：

1. 由于采用远程控制方式，实际操作会有一定延时，一个动作未结束时，建议不要多次点击其他动作，有可能造成后续动作紊乱。
2. 机器人自平衡能力有限，仅限在平面硬地板上完成动作，以免造成意外跌落损坏。