

Die bisherige Entwicklungsumgebung von Nao darf wegen Lizenzen nicht in der Lehre eingesetzt werden

Es ist keine bequeme Benutzerschnittstelle zur Simulation/Programmierung von Nao vorhanden

Es ist keine Simulation eines Roboters möglich, der den Nao-Spezifikationen entspricht

Es ist nicht möglich, eine Entwicklungsumgebung durch z.B. Module zu erweitern

Das Verhalten/die Programmierung ist nicht speicherbar

Die Simulation ist nicht pausierbar

Es gibt keine Visualisierung des Roboters

Es erfolgt keine Ausgabe, in welchem Zustand (Stellung der Gelenke) sich Nao befindet.

Es erfolgt keine 3D-Darstellung des Roboterzustands

Die 3D-Darstellung auf den Roboter lässt sich nicht manipulieren

Es ist nicht möglich, eine Programmierung für Nao auf Durchführbarkeit zu prüfen

Es ist keine Simulation von Bewegungen möglich

Es ist keine Überprüfung möglich, ob die Begrenzungen der minimalen/maximalen Winkel der Gelenke eingehalten werden

Es ist nicht möglich, die verwendeten Bibliotheken auszutauschen