1. **概述**

(1）机器人控制软件是一款控制nao机器人的软件，简单方便的控制nao机器人的执行各个指令，实现需要的动作和功能。此手册适用于使用此软件的相关人员，不需具备太多专业知识。

**2.软件安装配置**

**(1).**用android手机获取软件点击安装如图2-1（这里使用的android版本为android6.0）:

****

**(2).**点击安装，安装组件过程的长短与手机配置有关，需耐心等待，安装时同意读取该软件权限，否者将会闪退。

****

**（图2-1）**

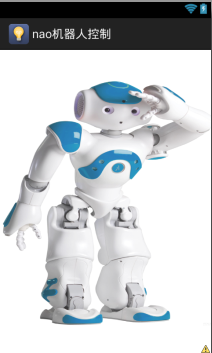
**(3).**安装完成后界面见图2-2。

****

**（图2-2）**

**3.软件使用说明**

（1）点击打开打开后如图3-1。



**（图3-1）**

2.打开软件后见图3-2，输入机器人IP地址，当连接上跳转至图3-4失败后显示图3-3。



**（图3-2）**

(3).连接失败界面弹出



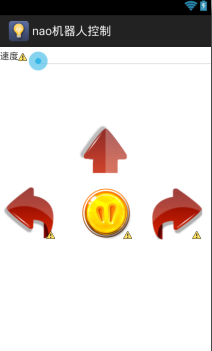
**（图3-3）**

1. .成功后进入控制界面见图3-4,点击各个模块可以进入模块操作。

![_I{](EEUWWZ}QUOP_UX3V3P](data:image/png;base64,)

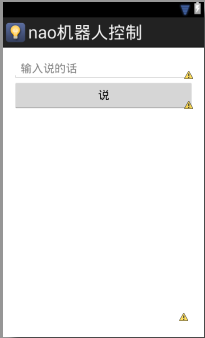
**（图3-4）**

(5).动作模块见图3-5，点击前后左右键可控制机器人的行走方向，上方可控制行走速度。



**（图3-5）**

1. 说话模块见提3-6，输入文字可点击说即可说话。



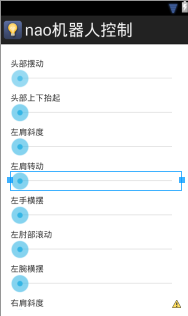
**（图3-6）**

(7).视觉模块见图3-7，点击获取即可获取机器人当前摄像头的视野显示在手机上。



**（图3-7）**

1. 关节控制如图3-8



（图3-8）

**4.软件后台环境搭建**

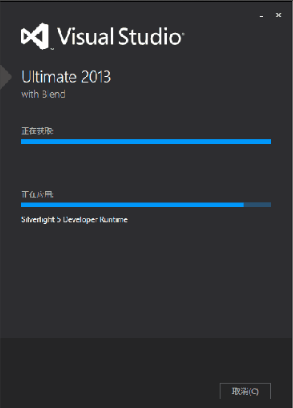
(1)将安装程序加载到虚拟光驱或将DVD安装盘放入光驱，操作系统会自动运行Autorun.exe文件并弹出安装对话框和安装选项。若系统以前未安装过Visual Studio软件，选择"安装Visual Studio 2013"选项；若系统已经安装过Visual Studio，则选择“更改或移除Visual Studio 2013”以添加更多功能组件，如图4-1所示。

****

（图4-1）

1. 阅读许可协议中的条款，并选择接受许可条款，单击"下一步"按钮继续安装，在选择“完全安装”或“默认安装”后，右下方会列出目前磁盘空间的分配情况，选择空间较大的磁盘分区作为软件存储分区后，单击"安装"按钮开始安装，如图4-2所示。安

装组件过程的长短与计算机的配置有关，需耐心等待。

****

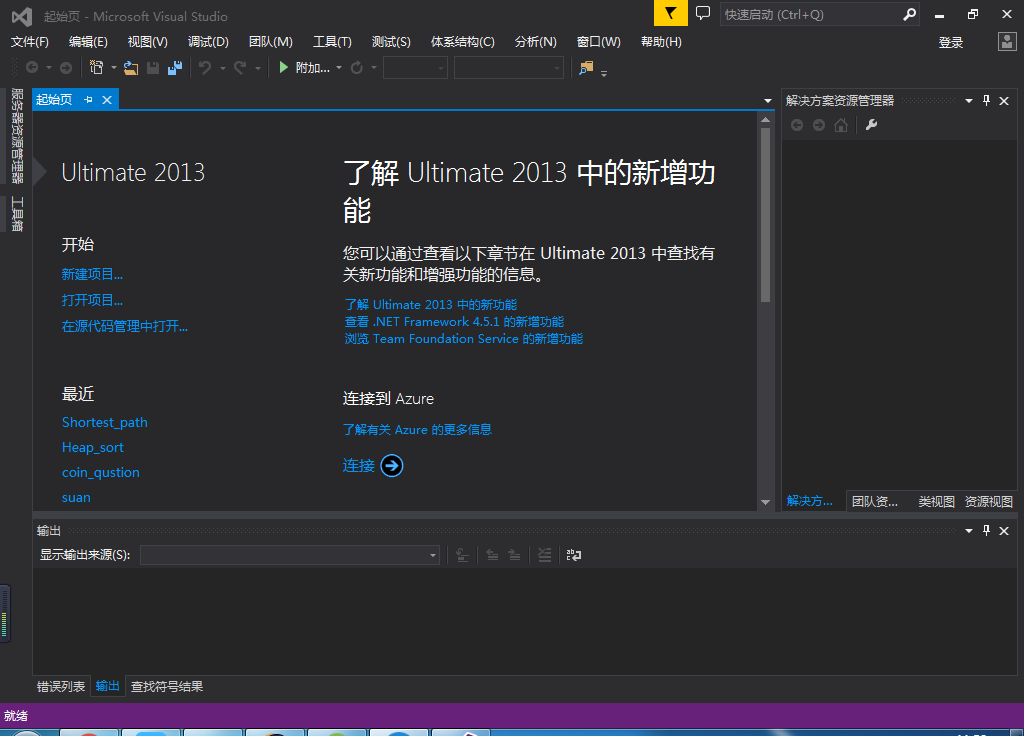
（图4-2）

**3.**等待一段时间后安装成功如图4-3所示

****

（图4-3）

1. 当看到如图4-4所示的起始界面时，表明已经安装成功，此时可利用Visual Studio 2013进行项目管理和软件开发。

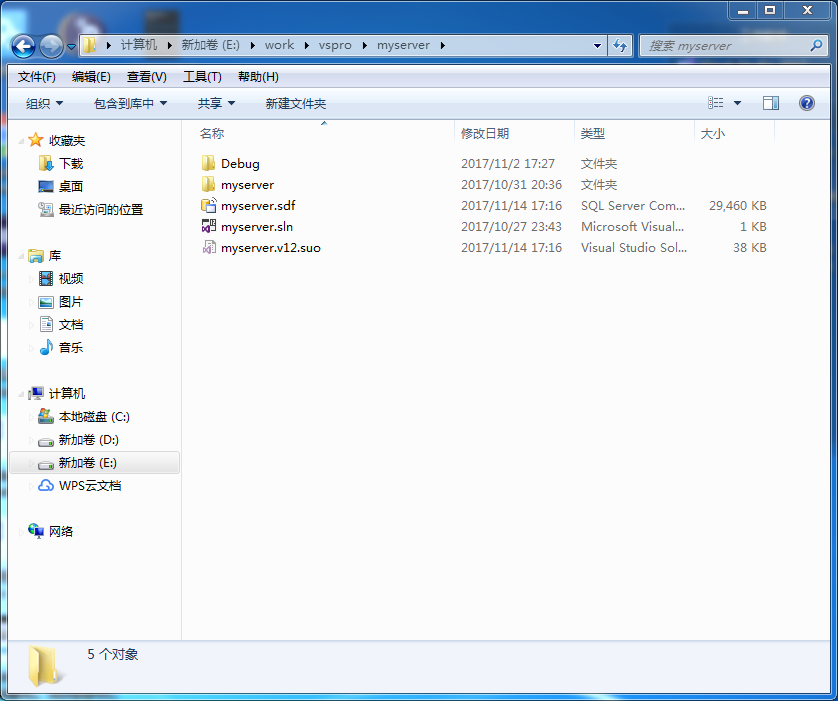


（图4-4）

**5.后台使用说明**

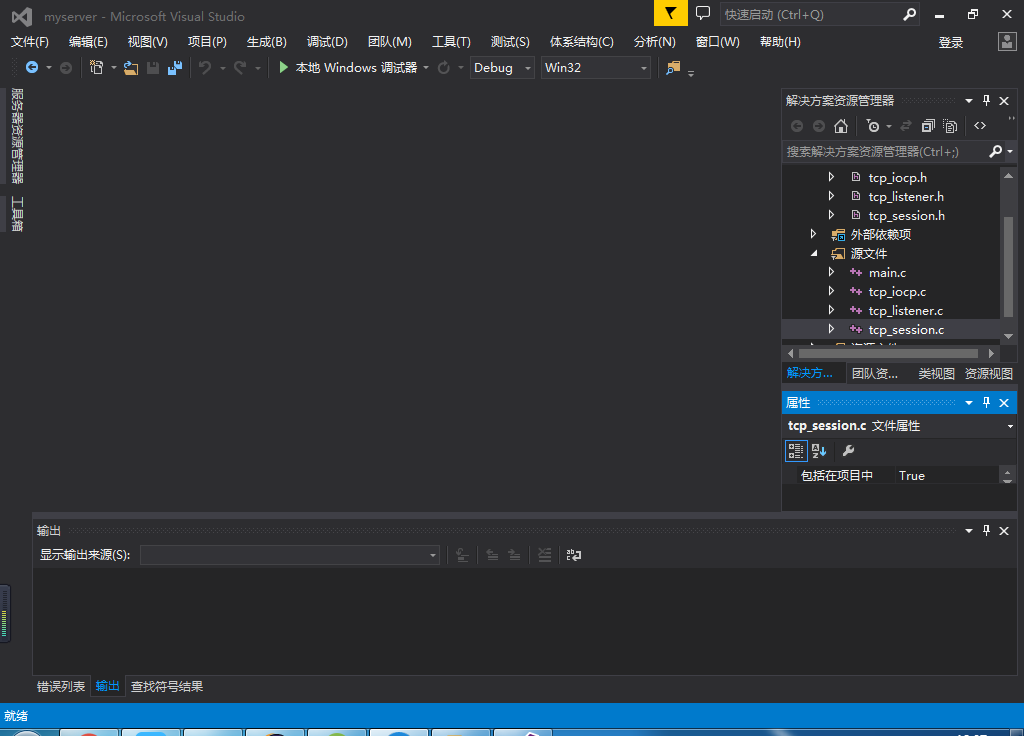
通过后台给软件升级

**1）**使用vs2013打开mysever.sln如图（5-1）

****

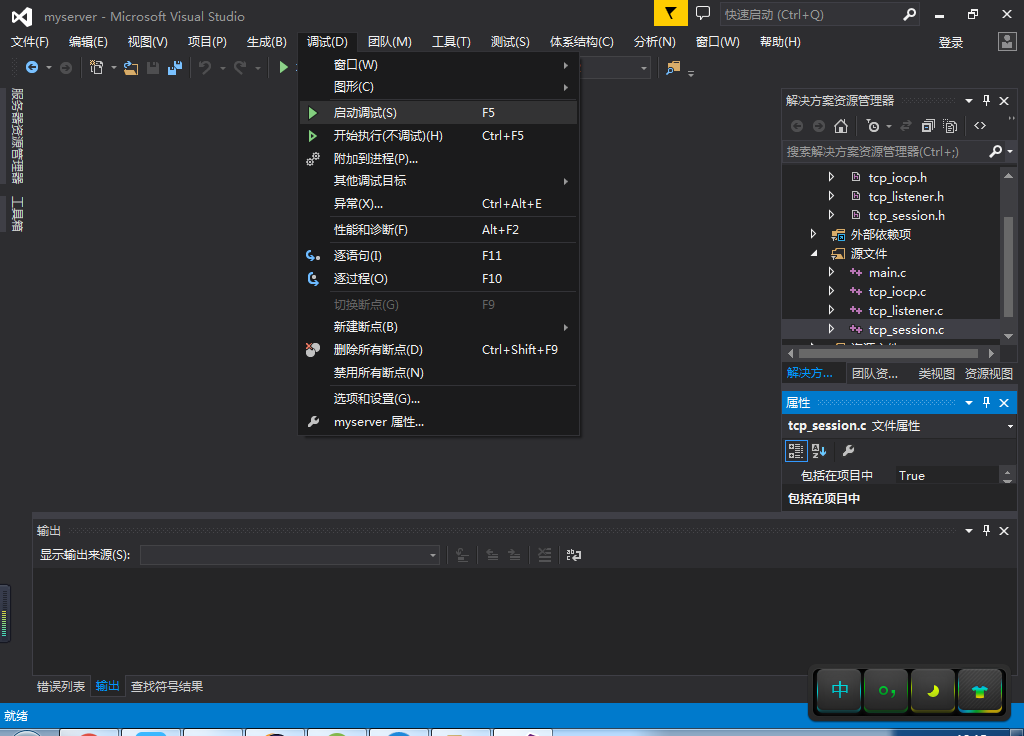
图（5-1）

1. 打开后看到图5-2



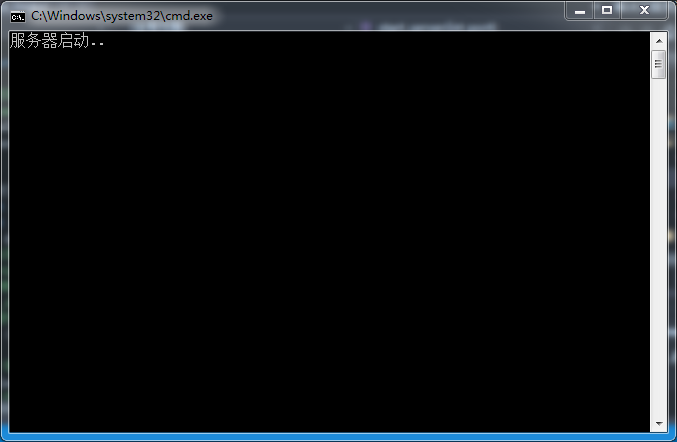
图（5-2）

1. 点击运行如图(5-3)



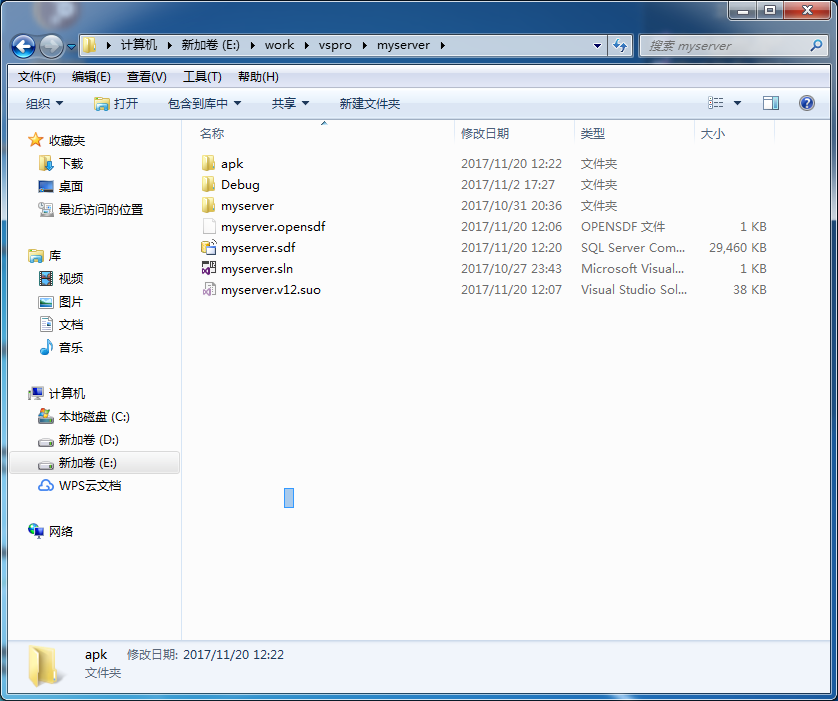
(图5-3)

1. 启动后出现图5-4后启动成功



（图5-4)

1. 将最新版的apk放入apk目录下即可如图5-5



（图5-5）

1. **相关说明**

（1）软件开发环境说明

1.

|  |  |
| --- | --- |
| 操作系统 | Windows7旗舰版 |
| jdk | JDK 1.8 |
| IDE | eclipse |