

Programación con humanoide Nao

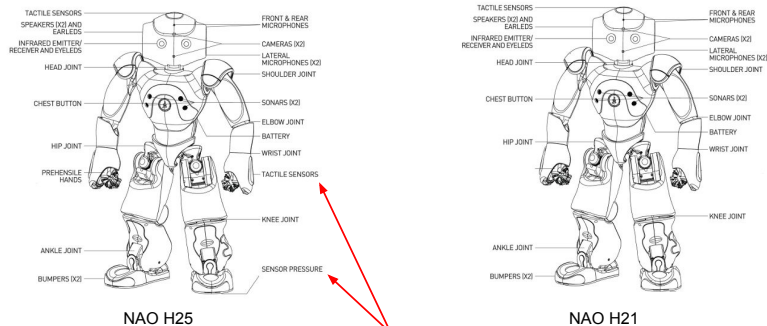
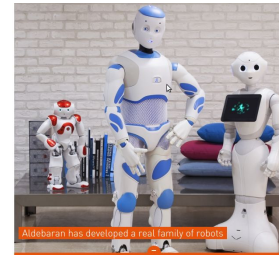
Clase 13
Ing. Alexander López

ALDEBARAN ROBOTICS



Fundada por Bruno Maisonnier en el año 2005.

Visión de Aldebaran: Desarrollar robots humanoides capaces de realizar actividades como recepción, asistencia, entretenimiento, asistencia en el hogar, terapia de autismo, entre otras.



Principales diferencias:
El cuerpo H25 ya cuenta con sensores de presión y táctiles en las extremidades.

COMPETENCIAS

ROBOCUP

OBJETIVO: Enfrentar al equipo ganador de la robocup con el actual equipo campeón del mundo para el año 2050

ROBOCUP

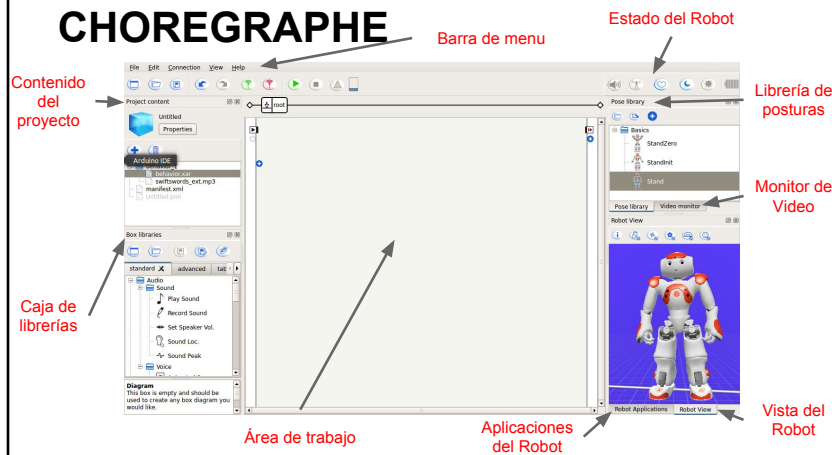
Se utilizó NAO desde el 2008 hasta la actualidad.



¿Tiene algún propósito?

- Acción en zonas de desastres.
- Ayudar a los ancianos.
- Ayuda en el hogar.
- Entretenimiento.
- Educación.
- ETC.

CHOREGRAPHE



Movimiento

- Caminar
- Saludar
- Pararse y sentarse
- Reacción ante obstáculos
- Tai chi

Sensores

- Sensores de presión
- Contacto con los pies
- Sensores de temperatura del procesador
- Sensores de temperatura de los motores
- Postura del robot
- Sensores táctiles en la cabeza
- Sensores táctiles en las manos

Conversación

- Decir texto
- Reproducir sonidos
- Grabar sonidos
- Sonido animado
- Establecer el idioma
- Reconocimiento de voz

Visión

- Detección de rostros
- Aprender un rostro
- Reconocimiento de rostros
- Grabar un video
- Tomar una foto
- Selección de cámara

¡Gracias!

¡La única pregunta tonta es la que no se hace!