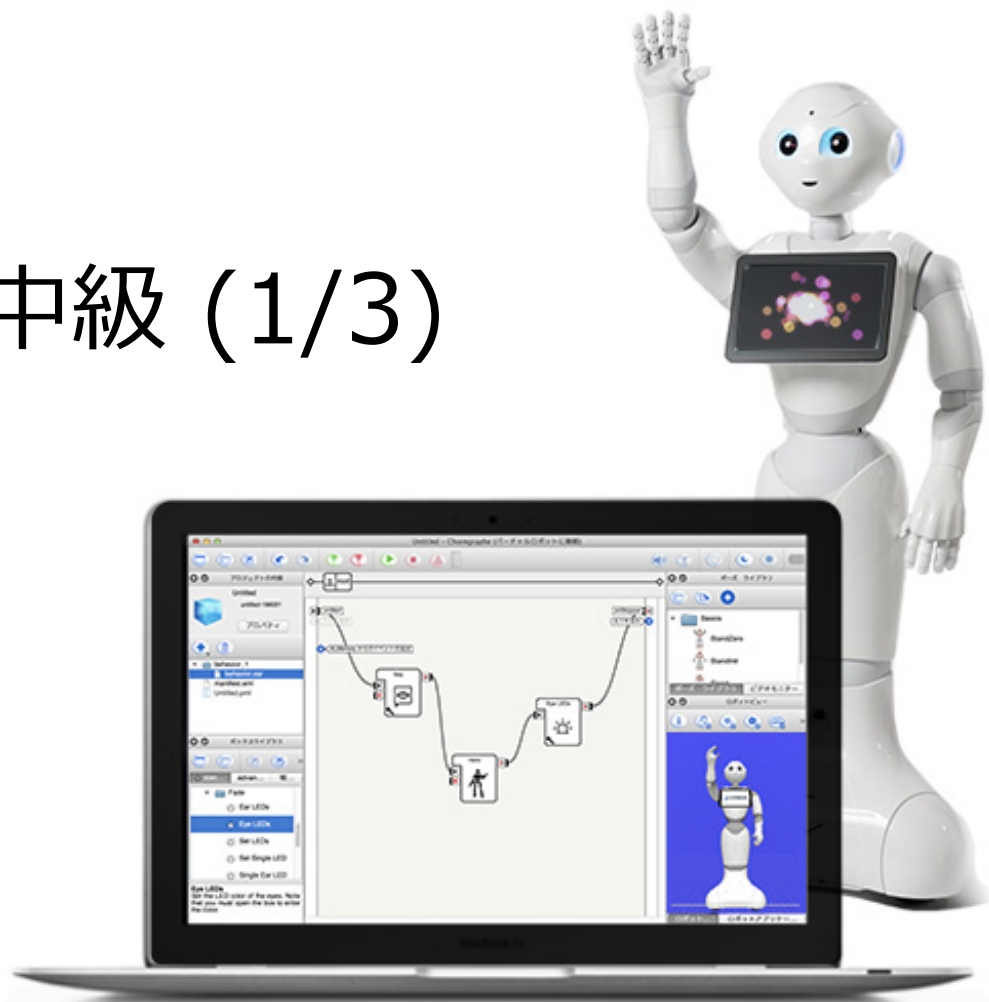


Atelier Akihabara

ワークショップ中級 (1/3)

2017/5/21

Softbank Robotics



実体験とコミュニティで開発を促進する

アトリエ



✓ Pepperのアプリ開発を実体験

コミュニティ

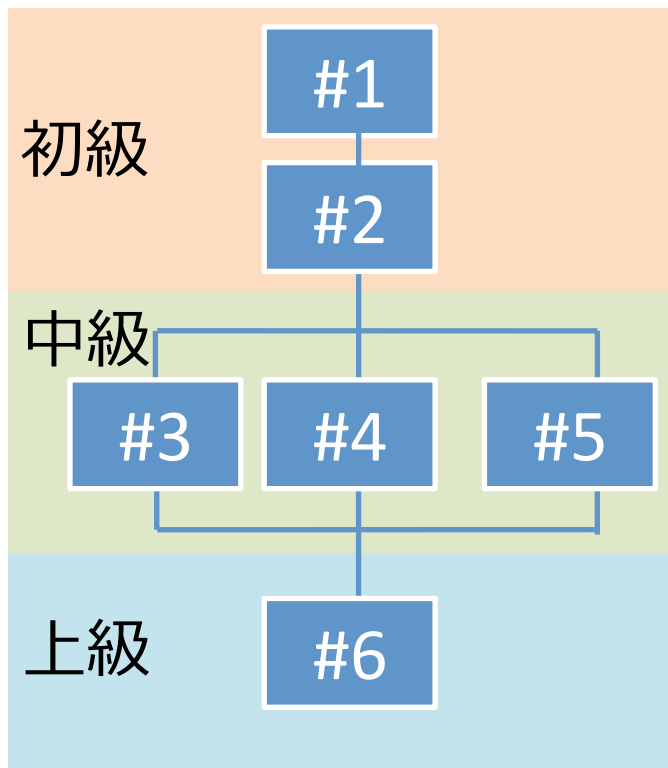


✓ 経験や知見を共有

相互
促進

アトリエについて

ワークショップ



タッチアンドトライ

自由に開発
質問はスタッフに
お客様同士の交流
検証や、打ち合わせの
利用も可

1週間の予定

月	タッチアンドトライ
火	貸し切り(有料)
水	Pepper for Biz説明会 & タッチアンドトライ
木	貸し切り(有料)
金	タッチアンドトライ & ワークショップ
土日	タッチアンドトライ & ワークショップ

アトリエスタッフが製作したオリジナルワークショップ

- ・ 外部APIとの連携を試そう(天気とTwitter)
- ・ Pepperの中身を知ろう
- ・ ペッパーリモコンを作ろう
- ・ NAOqi2.5.5とNAOqi2.4.3の違い
- ・ Pepperで学ぶPython基礎講座その1(変数の扱い方)
- ・ Pepperで学ぶPython基礎講座その2(関数を作る)
- ・ Pepperで学ぶPython基礎講座その3(BOXを編集)
- ・ 既存のBOXをPythonで書きかえてみよう(メールとQRコード)

実体験とコミュニティで開発を促進する

アトリエサテライト

有志でPepperと開発スペースを
提供している
企業、大学、コミュニティスペース

秋葉原で回答できない質問は
各サテライトへ



- ・ **お名前**
- ・ **所属**
- ・ **本日の意気込み**

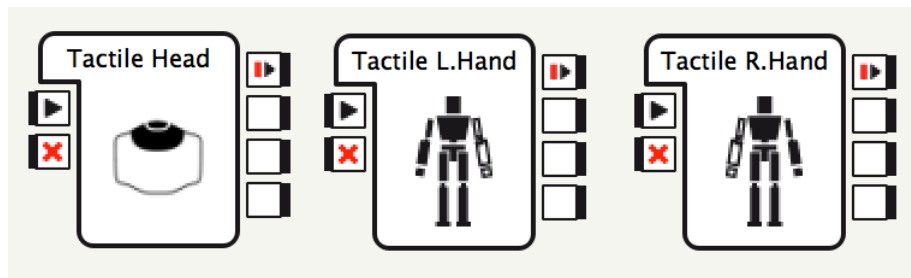
例：

本日の案内を勤めさせていただきます、
***と申します。

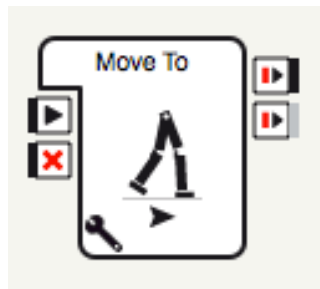
1. 触って反応させる
2. 移動する
3. 人の顔を追っかける
4. 身振り手振りつきで話す



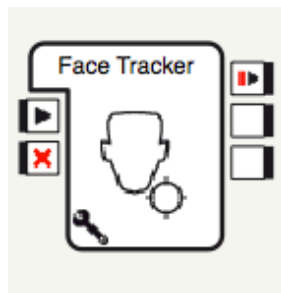
ペパダリング Jr.



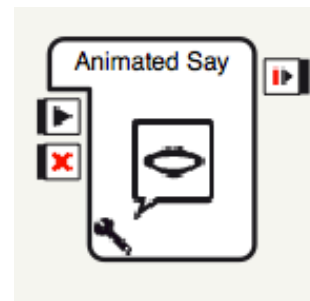
Tactile で検索



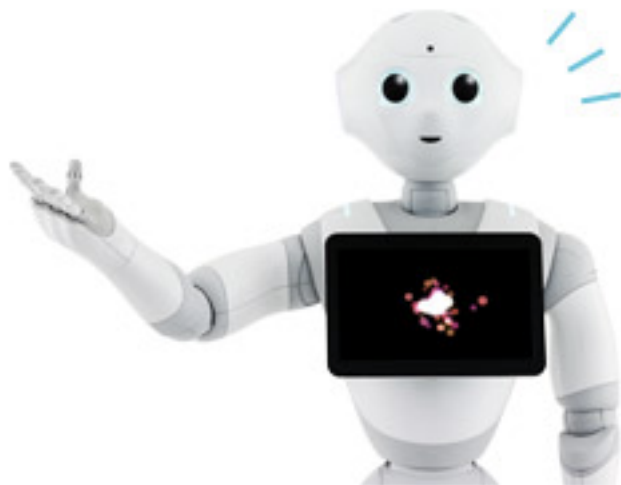
↑Move To



↑Face Tracker

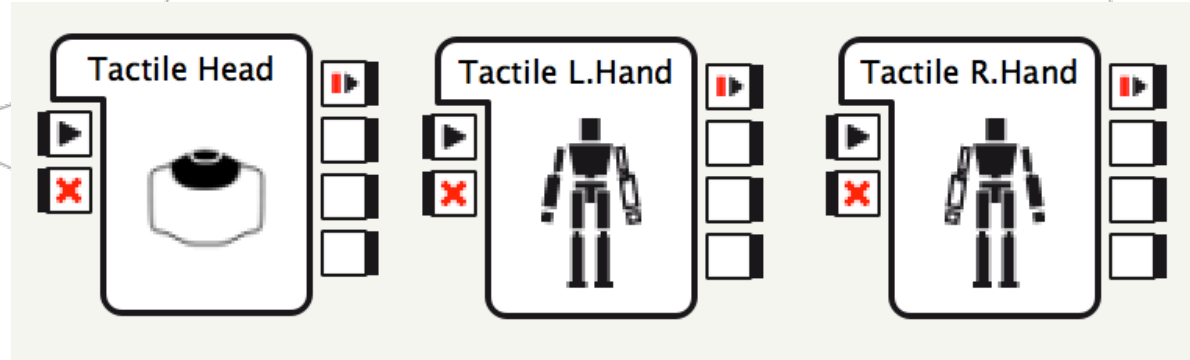
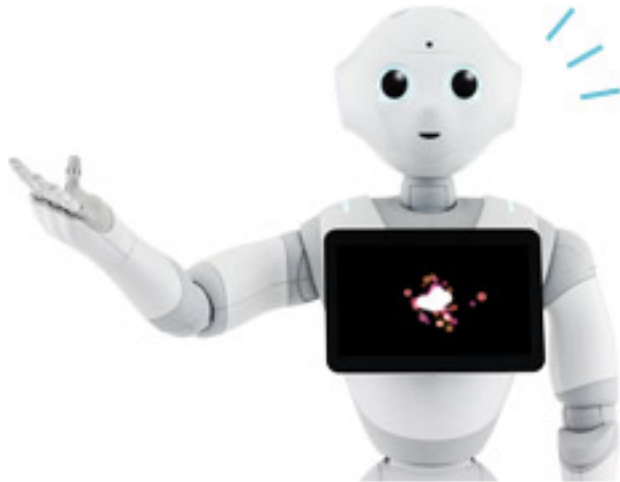


↑Animated Say

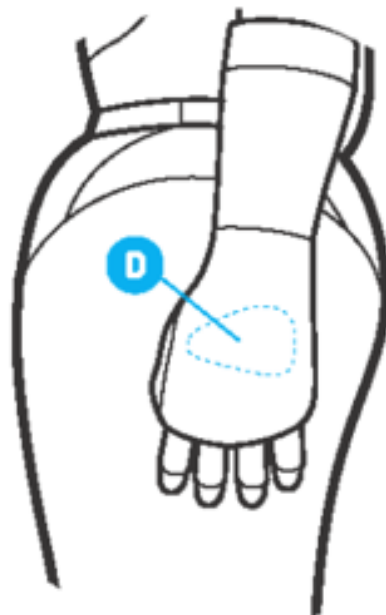
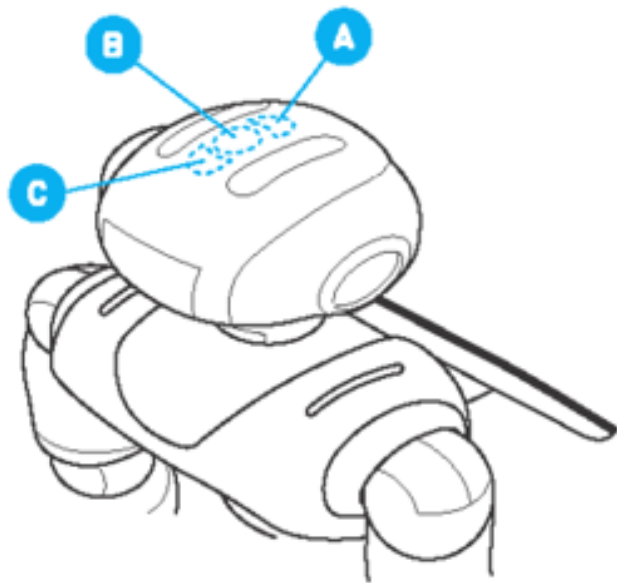


触って反応させてみよう

使うボックスはこれ！

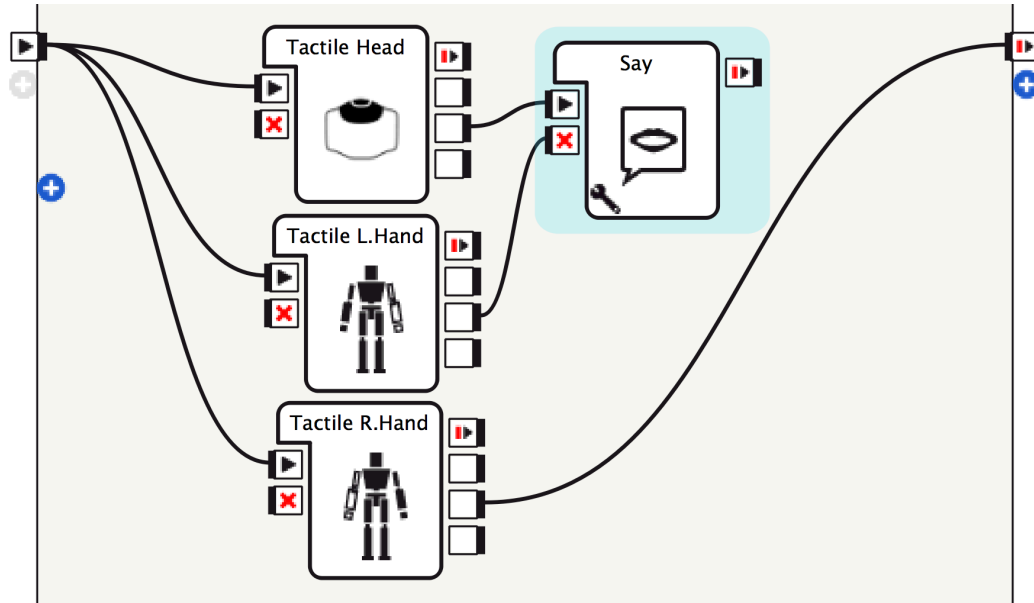


センサーの検知範囲



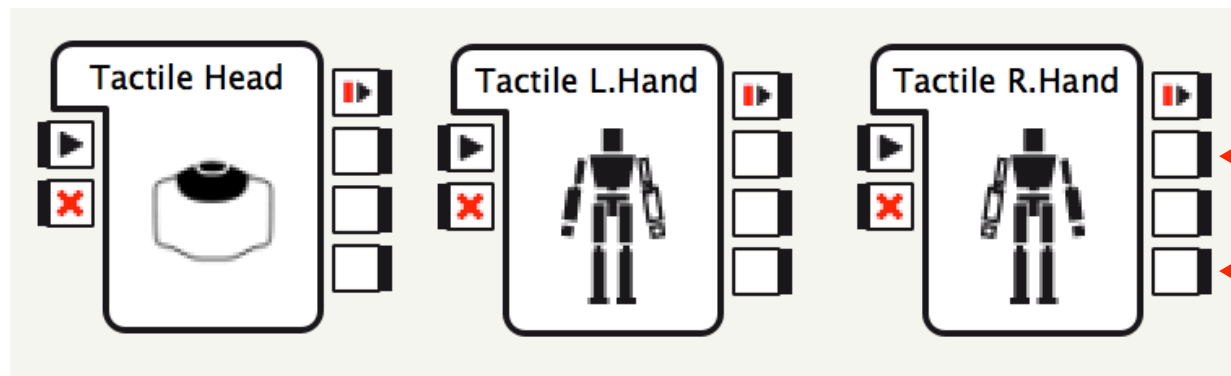
タッチセンサー
全身に5箇所

触って反応させる

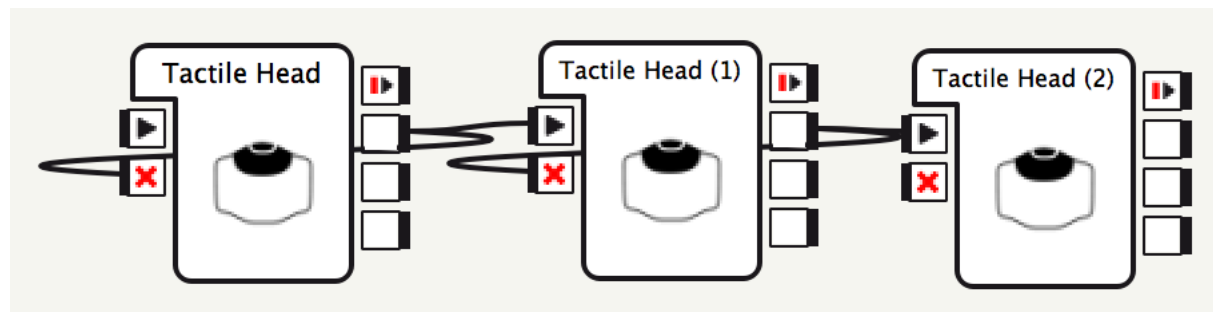


頭を触ったら話す
左手を触ったら話を止
まる
右手を触ったらアプリが
終了

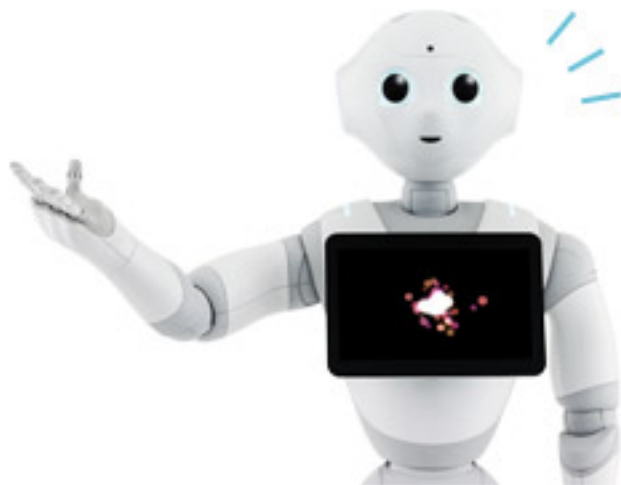
触って反応させる



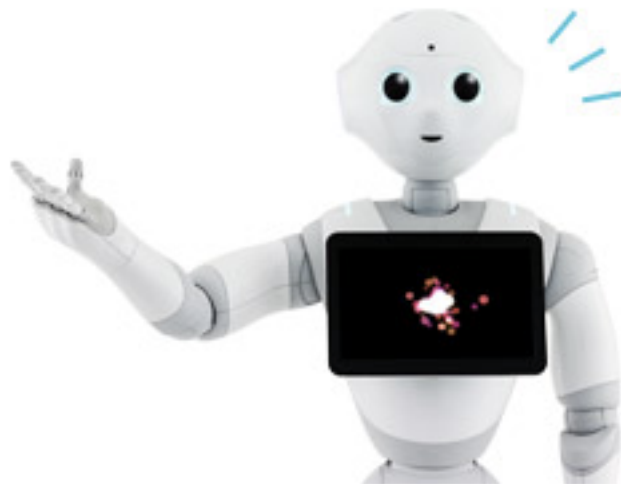
二つの出口は
反応しない



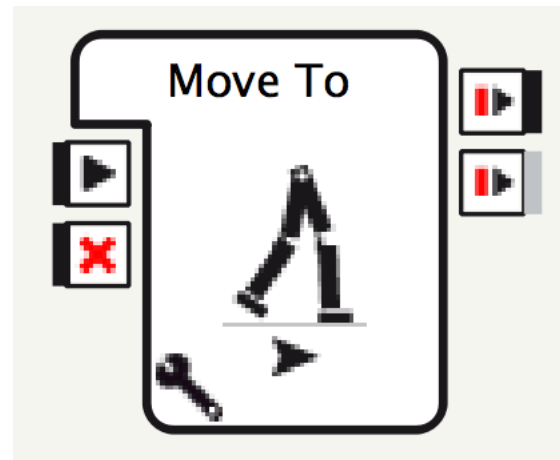
×にもつなげると
複数使える



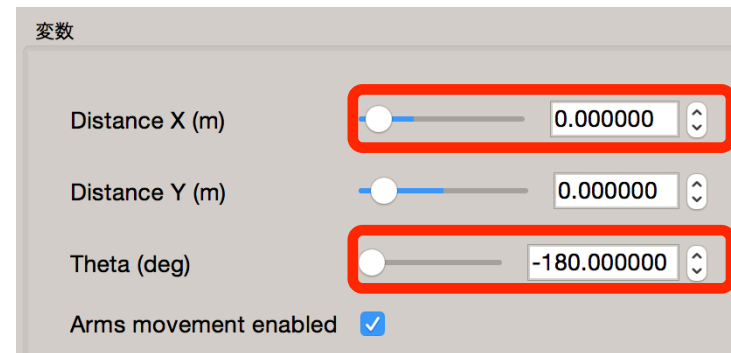
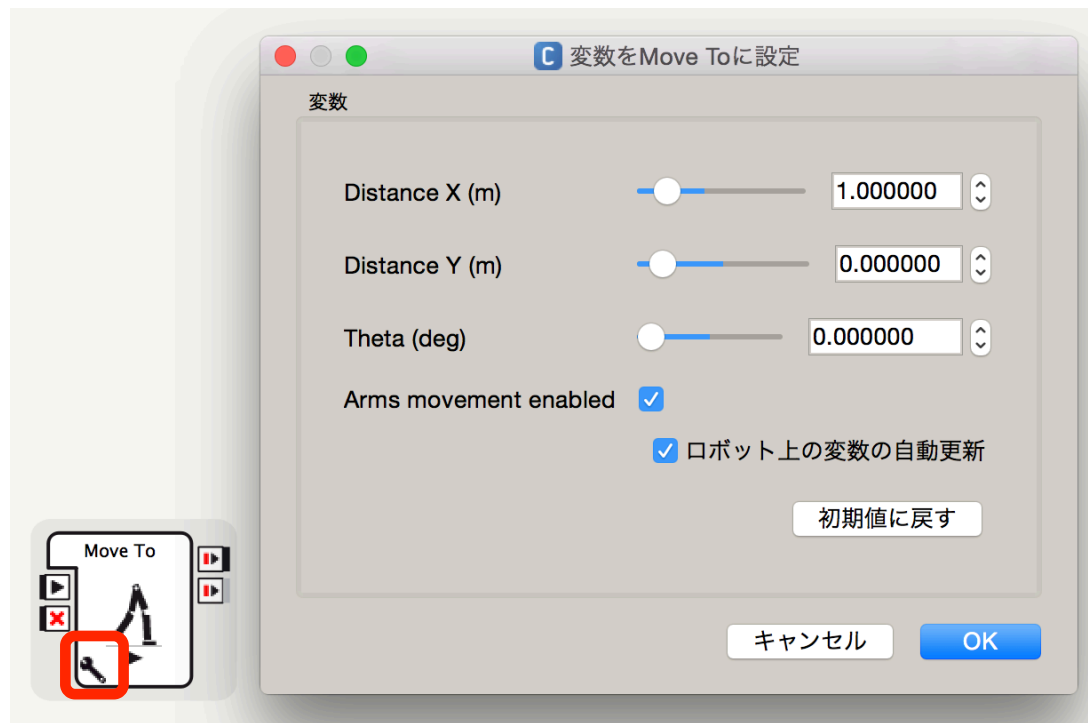
移動させてみよう



使うボックスはこれ！

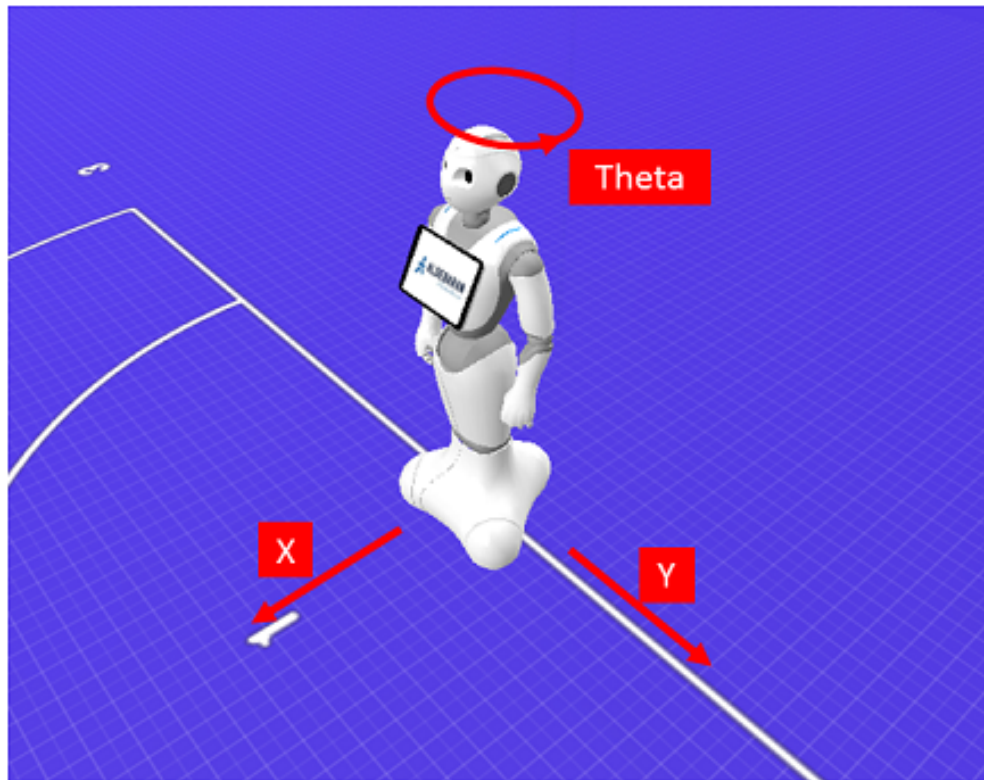


移動をさせてみよう①



xとThetaの値を変える

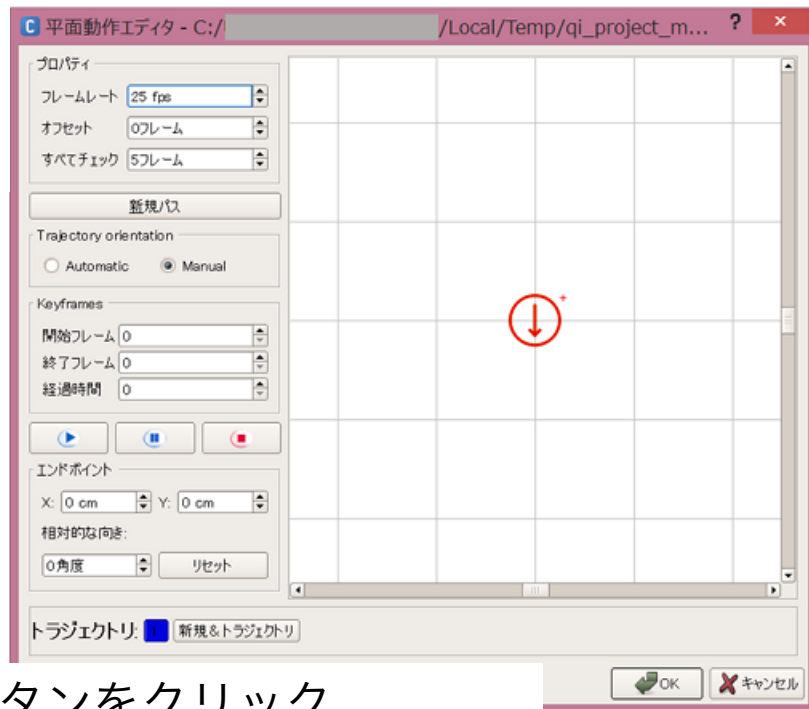
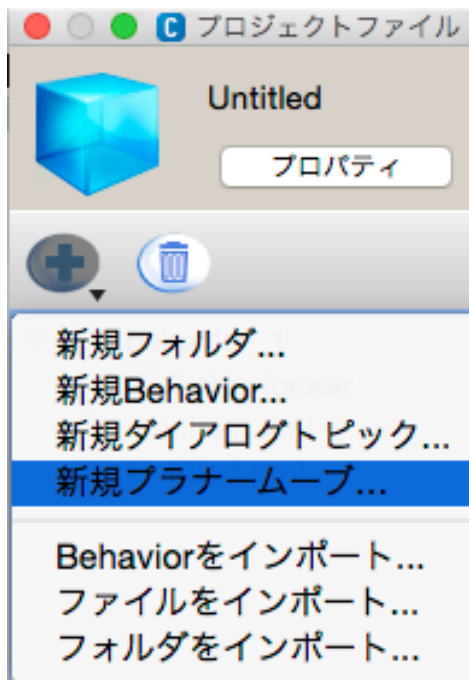
移動をさせてみよう①



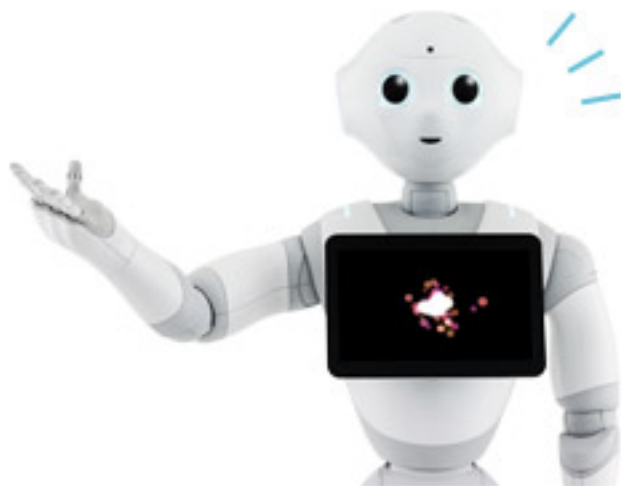
回転方向は
右ネジの法則と一緒に

移動をさせてみよう②

[+]ボタンをクリックし[新規プランムーブ]をクリックします。

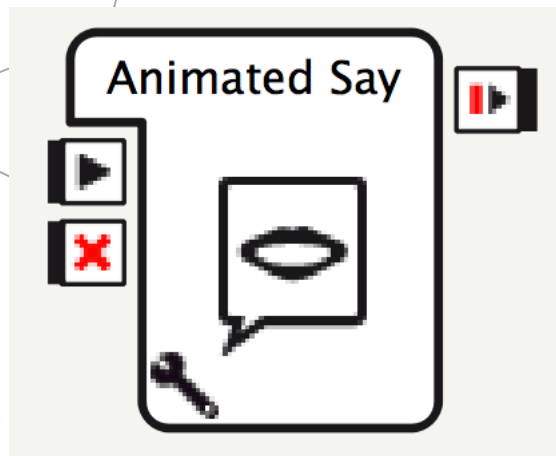
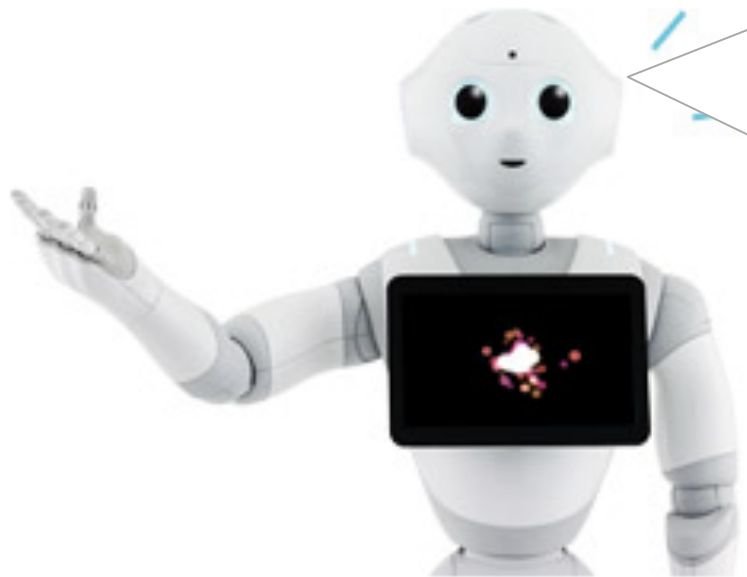


適当な名前を設定して、[追加]ボタンをクリックすると、平面動作エディタが開きます。

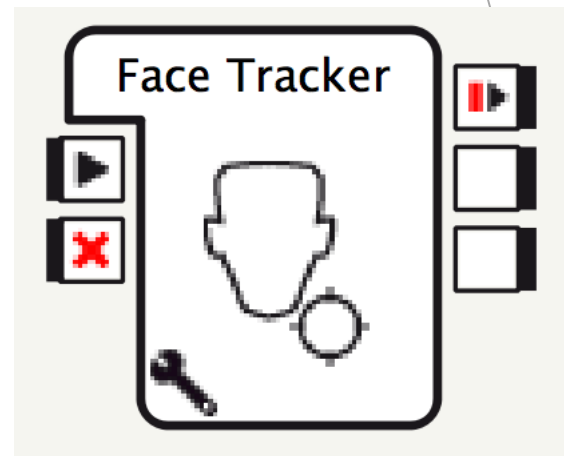


身振りをつけて
話してみよう

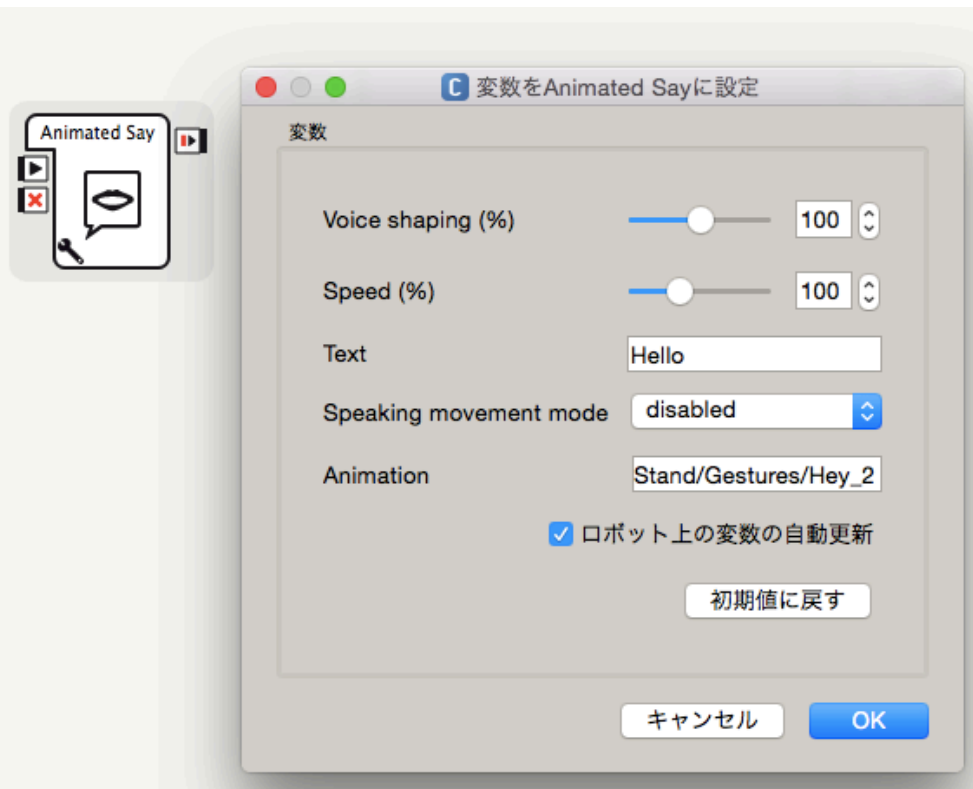
使うボックスはこれ！



↑手振り



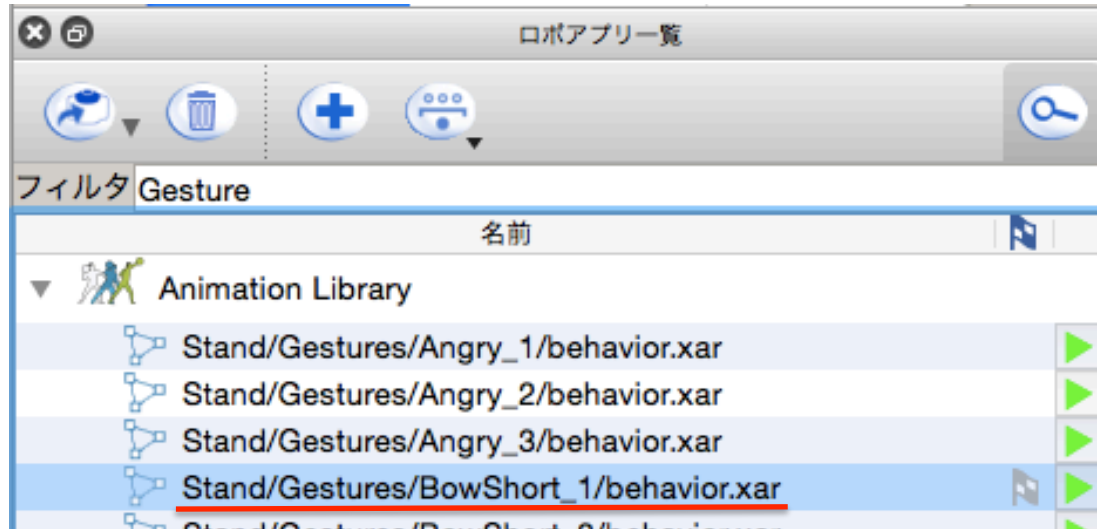
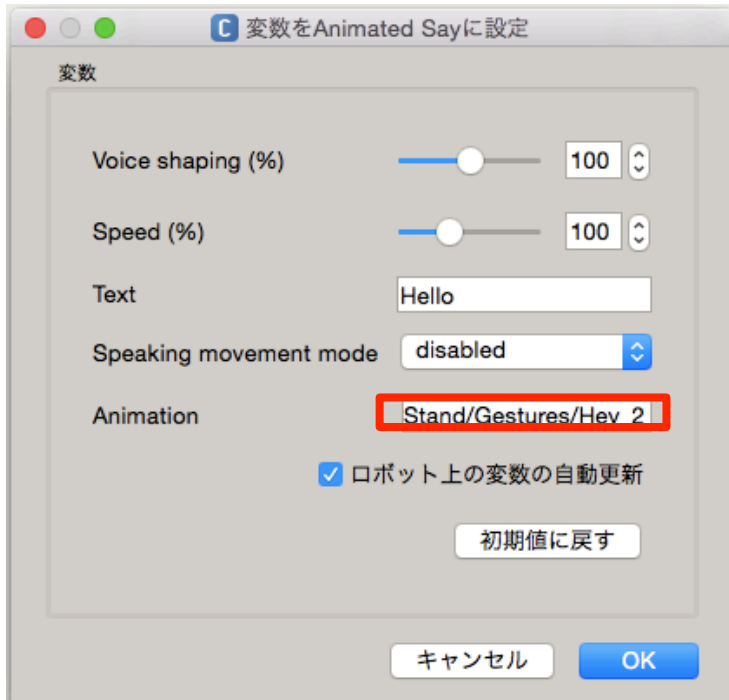
↑目線



Textの中身をSayBOXと同様に読み上げる

同時にAnimationにある
[Stand/Gestures/Hey_2]
という組み込まれている
動作をする

アニメーションを変えてみよう



[Stand/Gestures/Hey_2]を
[Stand/Gestures/BowShort_1]に
変更する

Speaking movement mode を変える

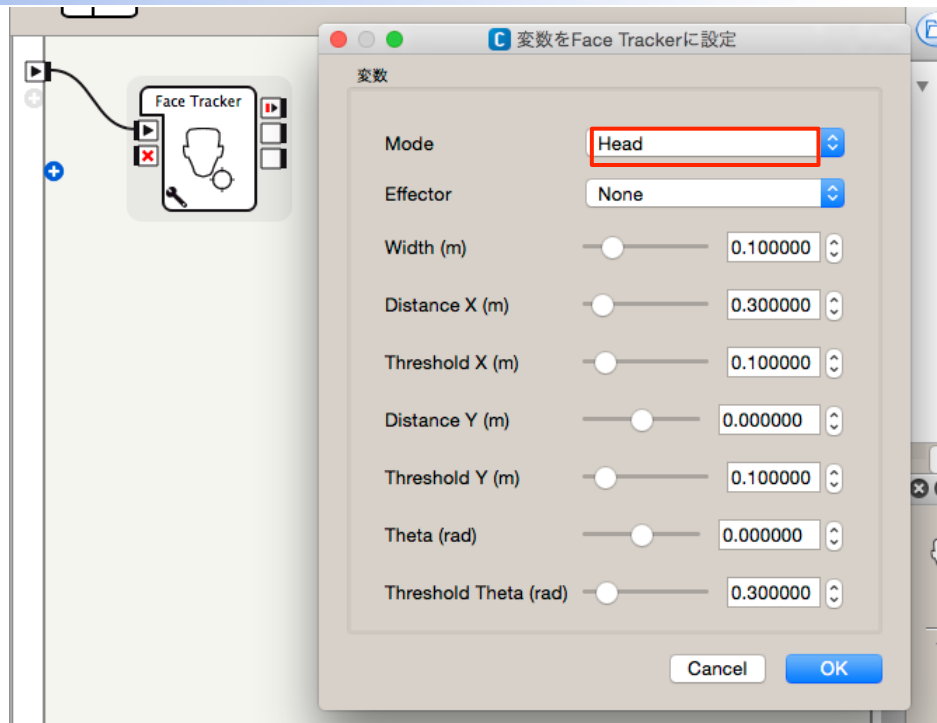


Speaking movement mode

- disabled(無効)
- random(ランダム)
- contextual(文脈から判断)

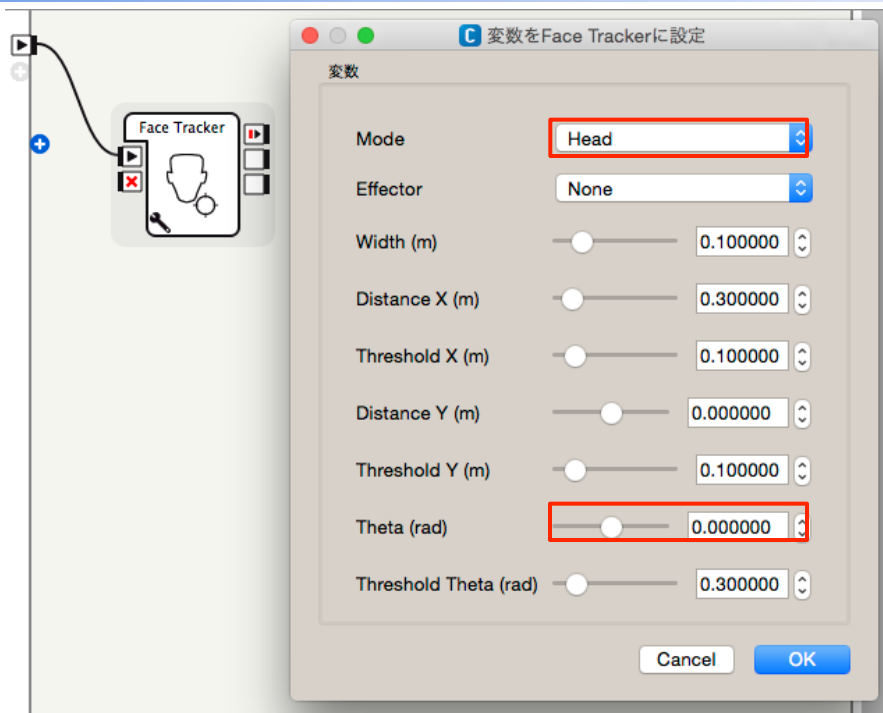
アニメーションを設定しなくても
手振りをつけることができる

目と目を合わせてみよう

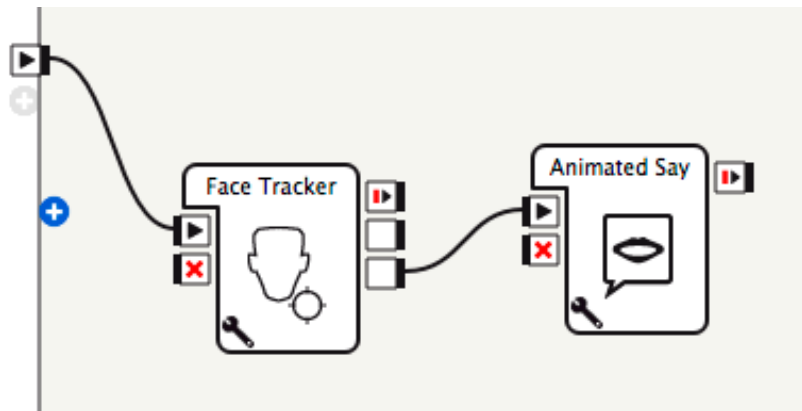


パラメーターのModeを「Head」に設定すると、頭を。
「WholeBody」に設定すると上半身を。
「Move」に設定すると体全体を移動させて目を合わせてきます。

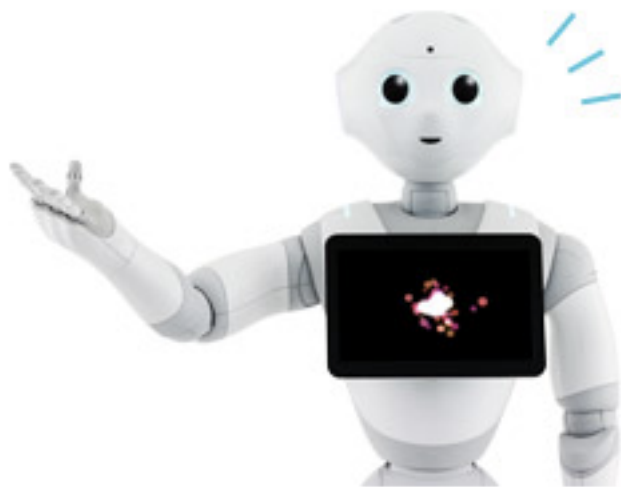
目と目を合わせてみよう



パラメーターのModeを「Move」に設定し、X(m)やTheta(rad)のThresholdを調整してあげると、近寄ってきたあと、多少の誤差があっても「targetReached」端子が発火します。



このように、FaceTrackerのtargetReached端子につないだ後にAnimatedSayを行うことで目と目を合わせてモーショントきのスピーチをすることができます。



おまけ

Pepper デベロッパーポータル

「Pepper developer」で検索

<https://developer.softbankrobotics.com/jp-ja>

Pepperに関するデベロッパー向けの情報を集約したポータルサイト

- ・ 技術ドキュメント
- ・ 事例を共有するショーケース
- ・ Pepper SDK for Android Studioのダウンロード
- ・ 最新ニュースの提供

Pepper アトリエ秋葉原 with SoftBank

「アトリエ秋葉原 ブログ」で検索

- ・ ペッパー開発に役立つ記事を見ることができる
- ・ イベントの紹介とイベントのレポートが見ることができる
- ・ tipsの項目から開発に便利なツールを手に入れることができる

アトリエ秋葉原FBグループ

「アトリエ秋葉原 FB」で検索

<https://goo.gl/ocUL9G>

- ・アトリエ秋葉原のFacebookグループです
- ・情報共有や質問ができます

Qiita

「Qiita pepper」で検索

- ・ エンジニアの情報交換サイト
- ・ PepperタグでPepperに関する様々な技術情報がある

アンケートにご協力ください

<https://goo.gl/XoNkfd>



**おつかれさまでした！
これにてWS中級(1/3)は終わりになります。**

WSは続けてぜひ受講してみてください
タッチアンドトライで質問もしてみてください

