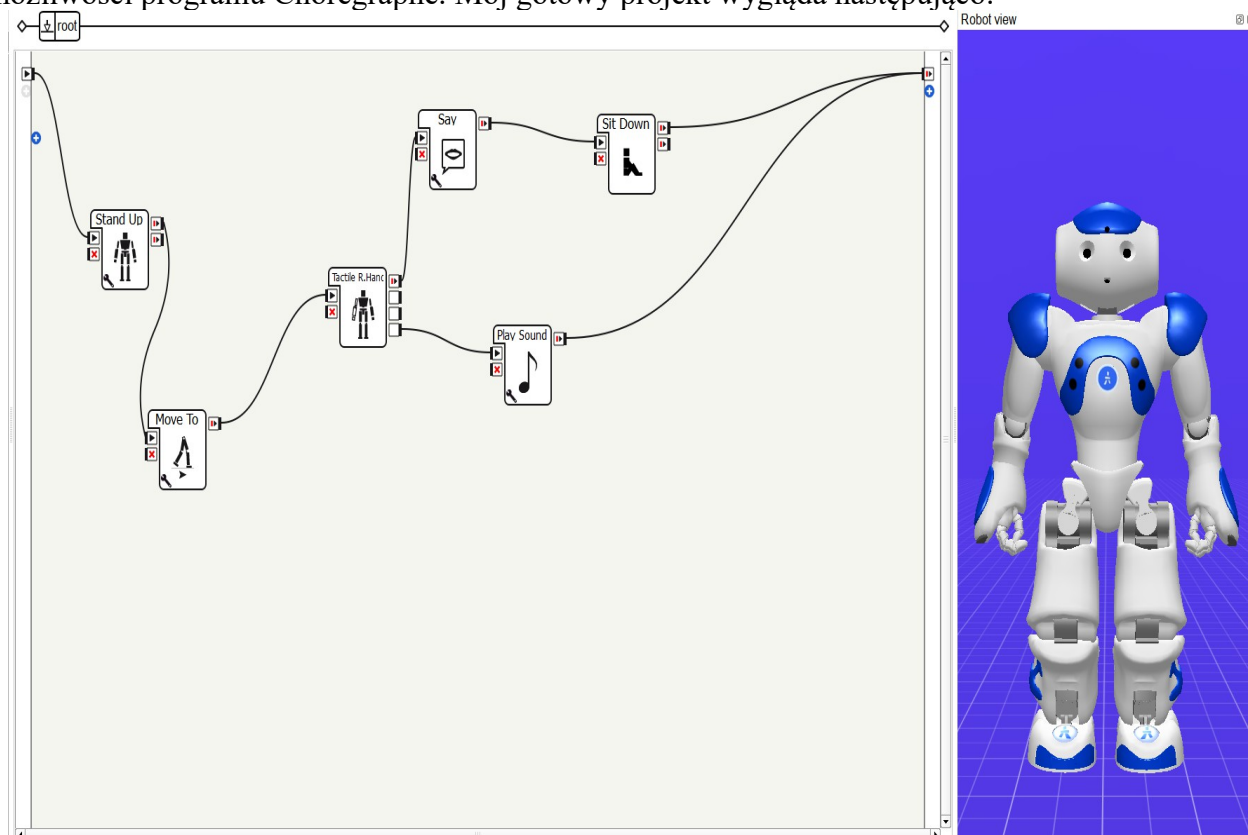


MSI NAO

Sprawozdanie Jan Górski

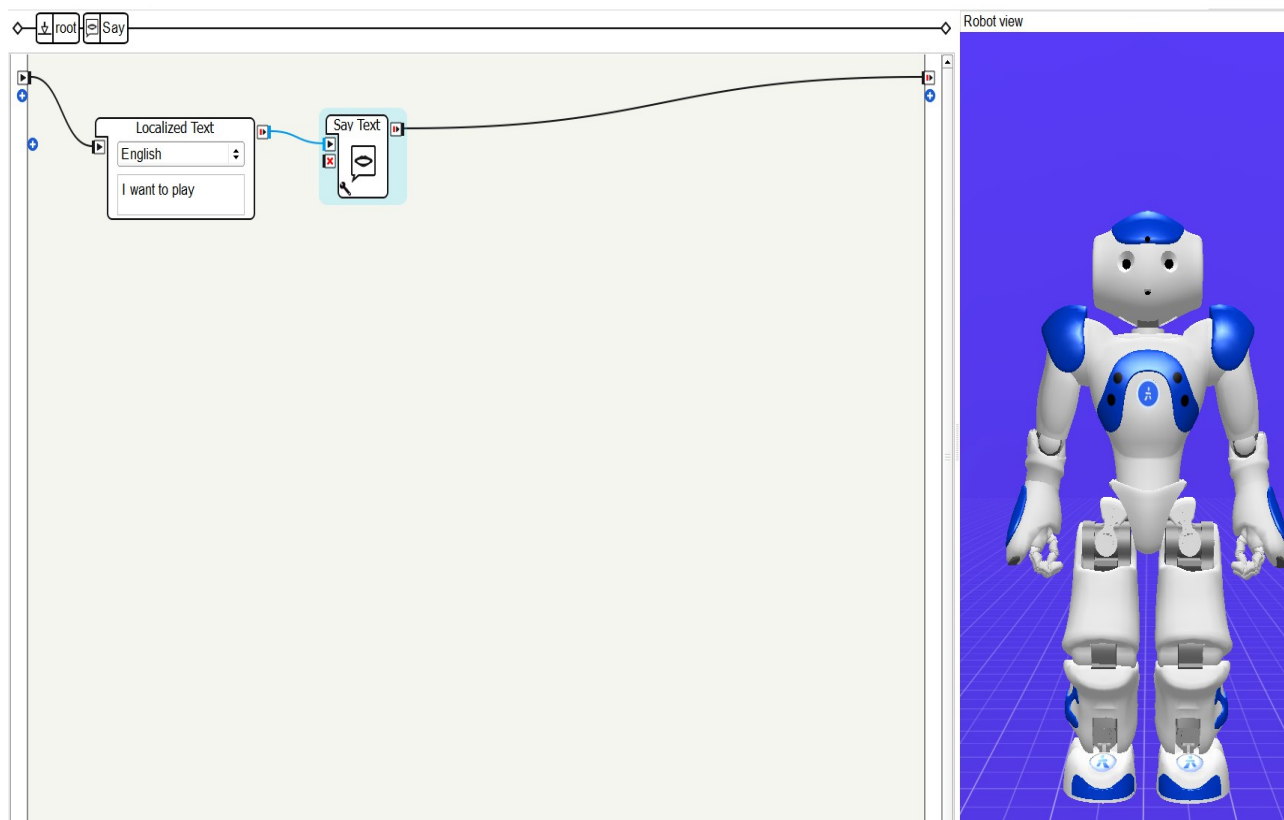
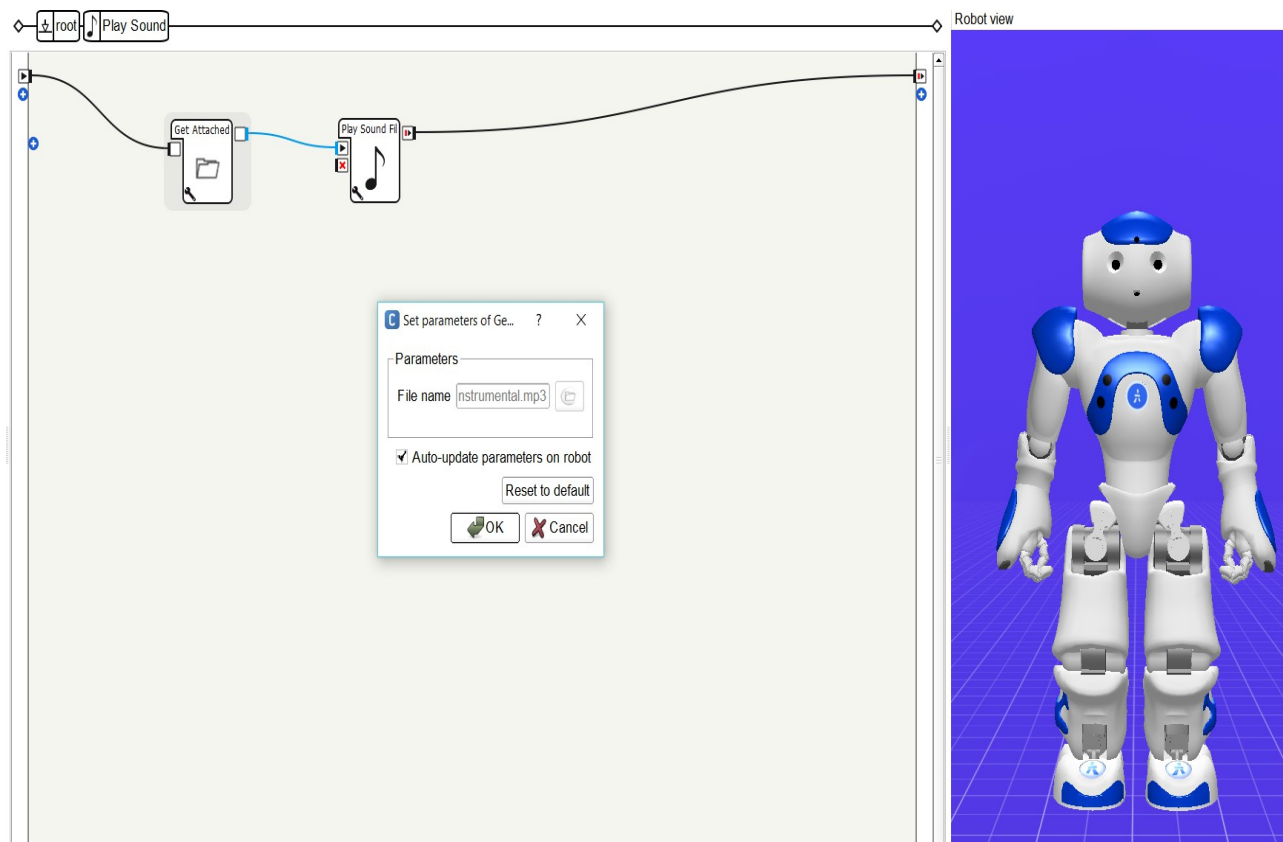
Zadanie 1

W tym zadaniu należało zaprojektować dowolną animację robota w celu przetestowania możliwości programu Choregraphe. Mój gotowy projekt wygląda następująco:



Robot wstaje z dowolnej pozycji, następnie idzie kawałek do przodu, potem czeka na dotknięcie prawej ręki. Jeśli jest dotknięta to śpiewa Ode do Radości w przeciwnym wypadku mówi a potem siada.

Jak widać na obrazku powyżej robot jest w stanie odebrać dotyk w trzech różnych miejscach, każde podpięte do innego wyjścia modułu, więc każde możemy obsłużyć inaczej. W moim prostym projekcie wybrałem obsługę tylko „prawę”, tj prawej strony ręki. Jeśli wykonanie zatrzyma się bez dotyku robot mówi „I want Play” oraz siada. Jeśli dotkniemy jednak jego ręki zacznie śpiewać:



Jak widać powyżej robota możemy poprosić o wypowiedzenie dowolnego wyrazu w języku angielskim korzystając z pola wejściowego widocznego powyżej. W tym wypadku robot powie „I want Play”. Łatwo też zauważyć, że do wyboru są inne języki – obsługiwany jest także polski.