

ИССЛЕДОВАНИЕ ВОЗМОЖНОСТЕЙ РОБОТОВ

NAO И DARWIN OP2

МИЭМ НИУ ВШЭ

ПРОБЛЕМЫ

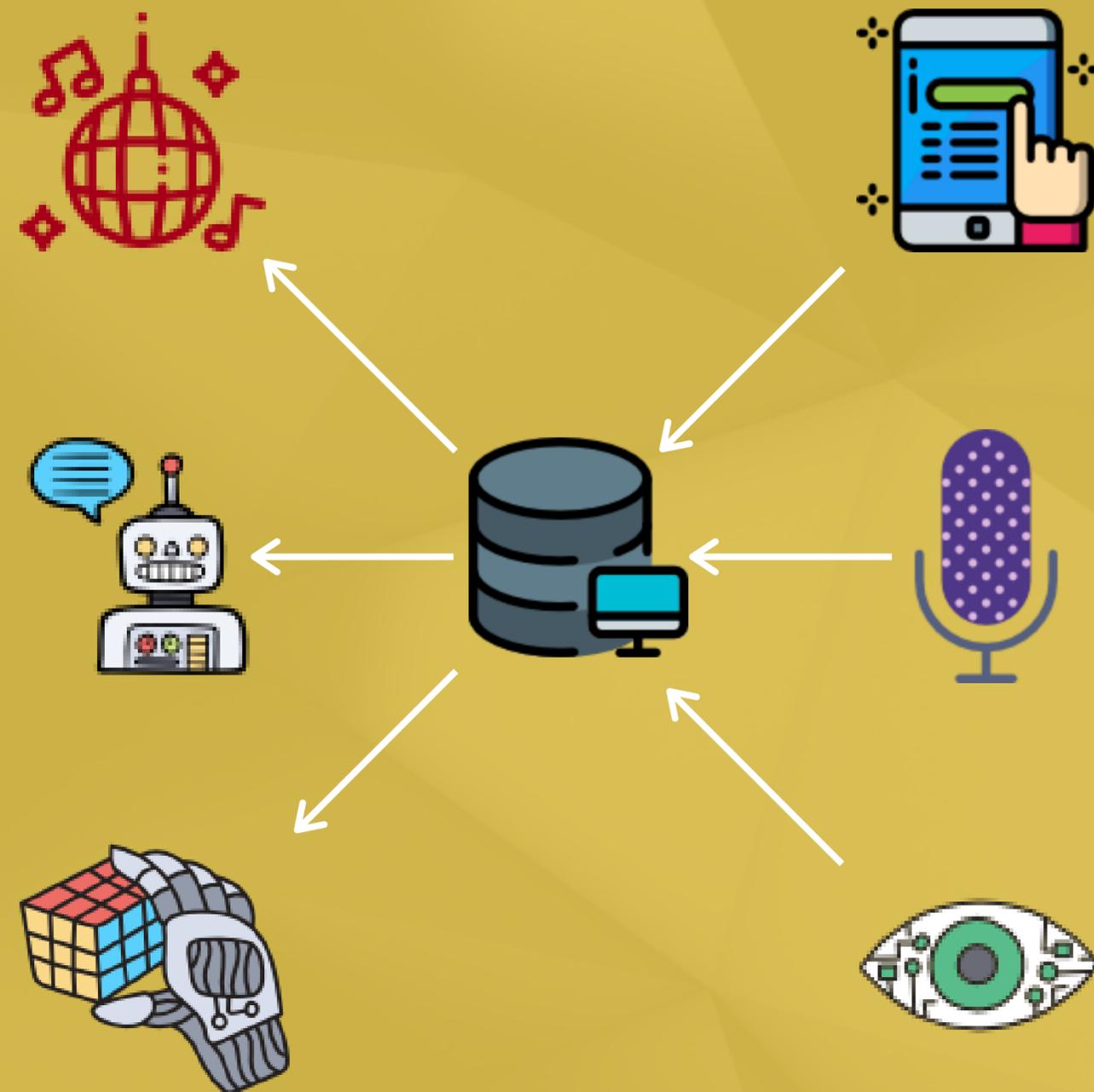
- Не все возможности используются
- Сложность разработки ПО
- Не лучшая обработка входных данных
- Слабая возможность контроля



ПРЕДЛОЖЕНИЯ

Развить функционал роботов с помощью сервера

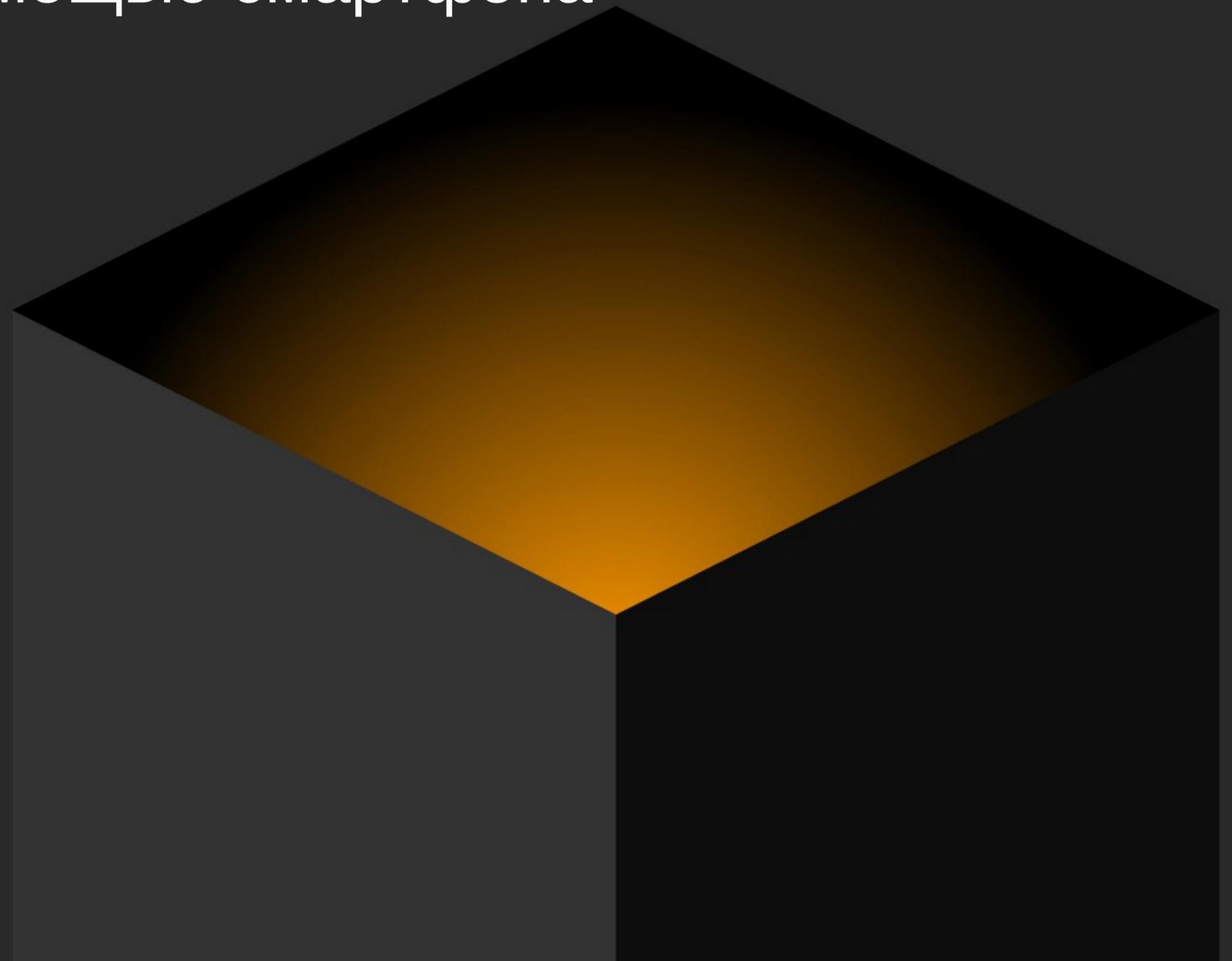
- Платформонезависимость
- Распределённые вычисления
- Гибкость разработки



ПРЕДЛОЖЕНИЯ

Возможность управлять с помощью смартфона

- Удобное управление
- Простая установка
- Понятный интерфейс



РЕАЛИЗАЦИЯ

- Хореография
- Улучшенное зрение
- Диалоговая система
- Сложное поведение



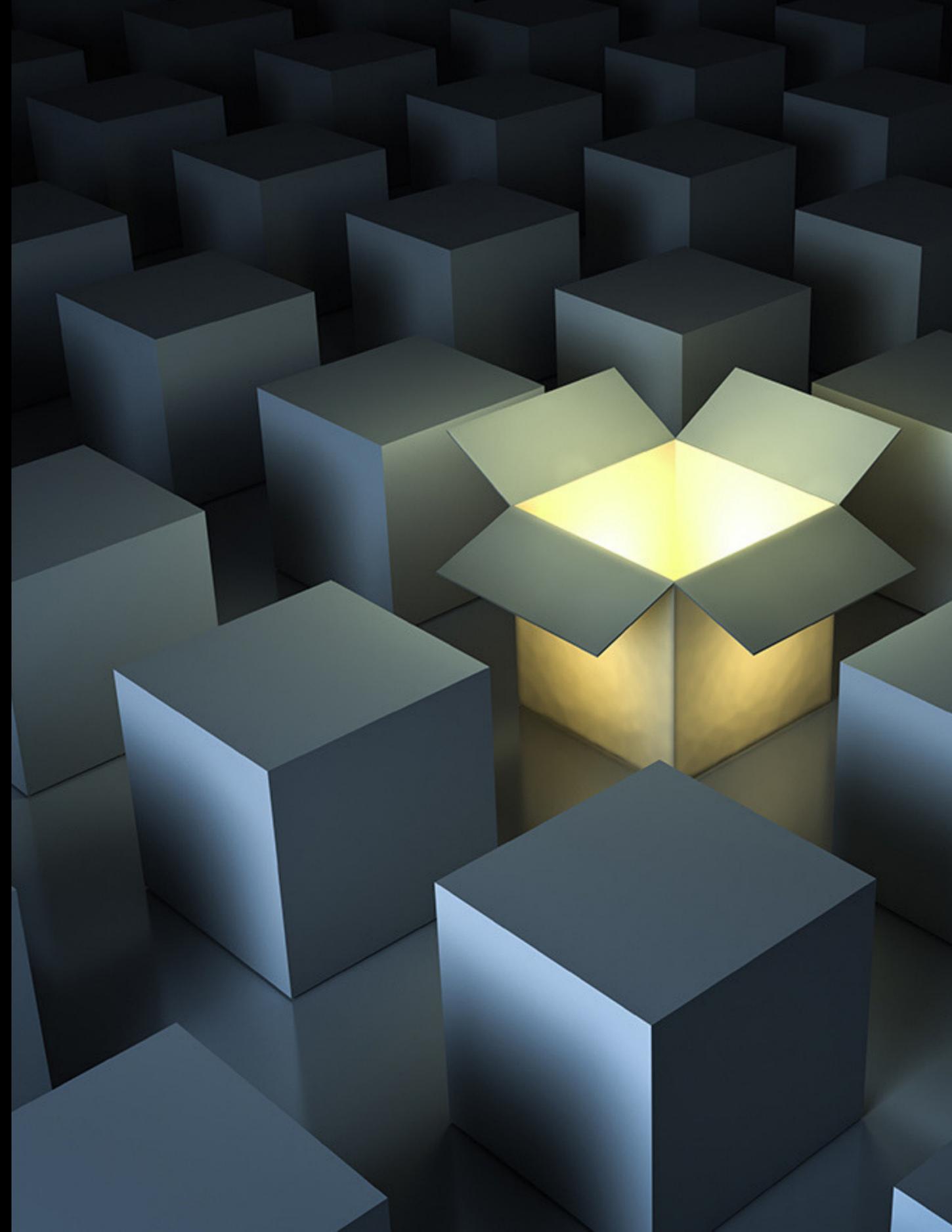
РЕЗЮМЕ

Расширение возможностей

Удобный интерфейс

Новые функции

Режим демонстрации



КОМАНДА

Андрей Бычков

Лидер команды

Арсамакова Алина

Бэкэнд

Черников Дмитрий

NAO разработчик

Ковальчук Илья

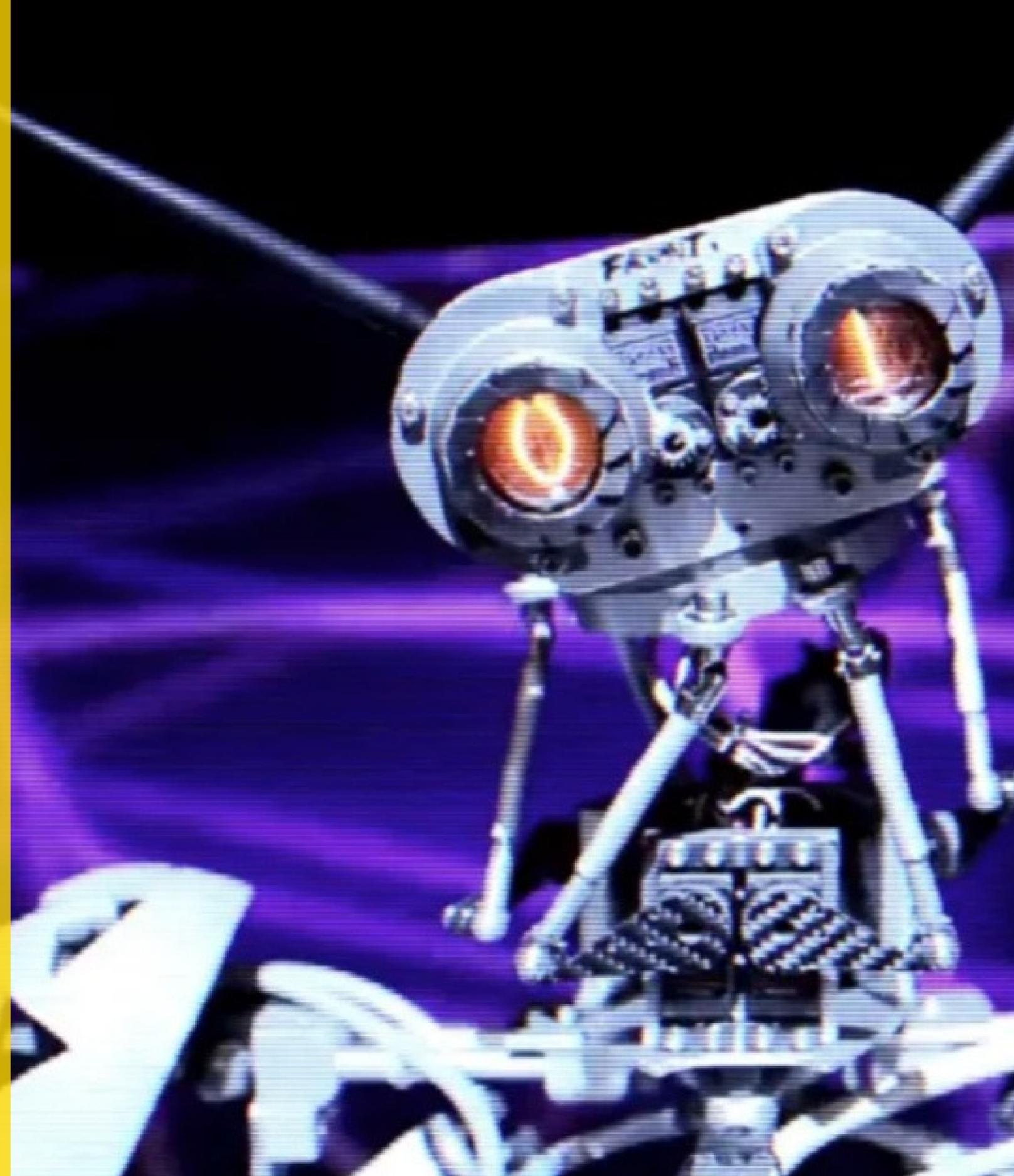
NAO разработчик

Свинцова Анастасия

Менеджер проекта

Хомюк Георгий

DARWIN разработчик



Text placeholder

СПАСИБО ЗА ВНИМАНИЕ.

