

Le Difficoltà

Durante il nostro progetto riuscire a far eseguire al NAO ciò che effettivamente avremmo voluto, è stata sicuramente la sfida principale, vista la sua tendenza a fare sempre ciò che gli pare.

In primis, anche se può sembrare banale, è stato importantissimo capire quali fossero i movimenti che il robot potesse eseguire senza cadere a terra. Una volta stabilita la coreografia abbiamo anche dovuto programmarla andando a tentativi per trovare il ritmo giusto che conciliasse la velocità della coreografia e la stabilità del NAO. Proprio quando tutto sembrava andare per il verso giusto, uno dei tre robot a causa di un guasto alla scheda madre è stato mandato in Francia per essere riparato, e questo ha portato il progetto ad essere interrotto per un breve periodo.

Una volta che il robot ci è stato restituito abbiamo avuto la possibilità di terminare il lavoro grazie allo sviluppo di un codice python che permettesse la massima coordinazione possibile tra i robot nell'esecuzione della coreografia.