

# 《机器人系统设计》复习资料

## 一、基本操作

- 1、机器人开箱、装箱操作规范；
- 2、机器人开机、关机、查询 IP 地址、自主生活模式、卸电模式操作；
- 3、web 联机管理：配置无线网络，注册软银账号，登录账号更新系统操作；

## 二、编程操作

1. 安装机器人中文语言包，并设置默认语言为中文；
- 2、让机器人站立、正向行走、反向行走、左转、右转；
- 3、机器人传感器编程，头部，左手，右手，脚。通过人机交互编程实现传感器人机交互互动；
- 4、熟练掌握常用的指令盒实现编程逻辑，要求 5 个以上指令盒操作；
- 5、安装机器人 pkg 程序包，卸载 pkg 程序包；
- 6、用 Python 代码实现人机交互，实际操作；
- 7、用 Python 代码实现机器人运动前后左右摇头；
- 8、用 Python 代码实现 5 个常用功能指令盒；

## 三、综合复习：

### (1) 机器人综合舞蹈表演：

- 1, 舞蹈顺利流畅音乐合适，长度超过 2 分钟；
- 2, 基本流畅中途摔跤，长度超过 1 分钟；
- 3, 勉强可行，长度 1 分钟内；

### (2) 机器人自然语言交流话剧表演.

- 1, 故事情节有趣，交互自如流畅，长度超过 2 分钟；
- 2, 交互自如流畅，长度超过 1 分钟；
- 3, 勉强可行，长度 1 分钟内