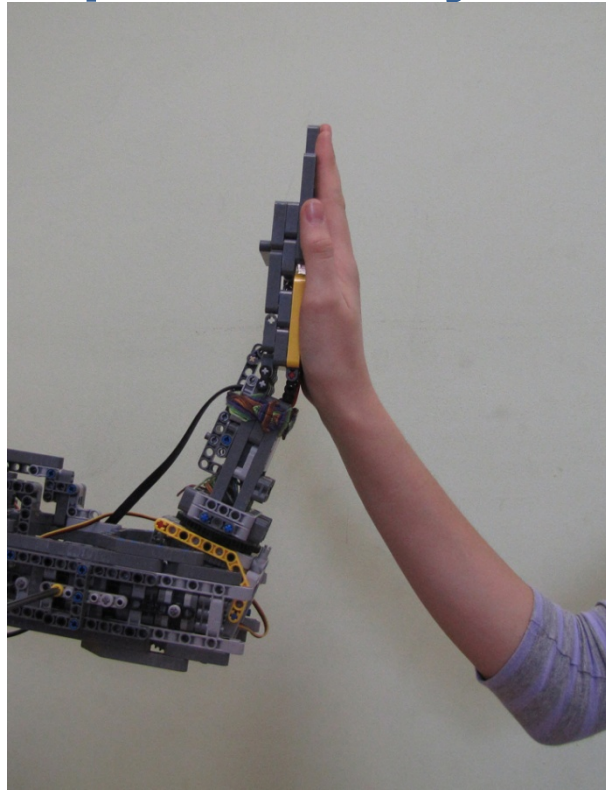
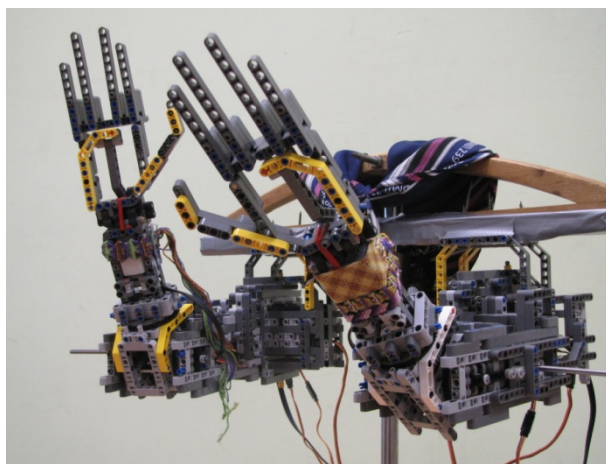


# ГРЕТА

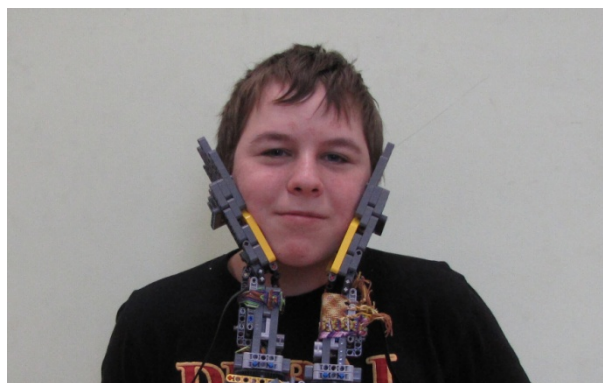
## Играет в ладушки



- Робот общается с человеком через игру в "Ладушки".



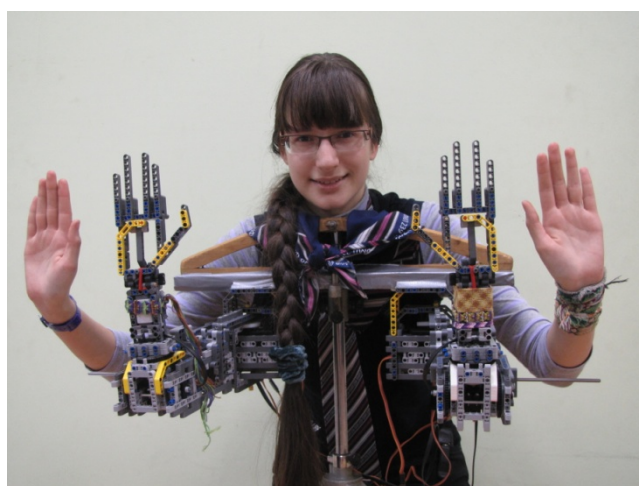
- Робот предлагает сыграть в ладушки. Человек начинает, робот включается в ритм игры человека, обучается и далее играет по его правилам.



Фрагмент программы:

```
26     int pos[8];
27     for (int i = 0; i < SERVO_COUNT; i++) {
28         ReadShort(f, res, pos[i]);
29         pos[i] -= curr_pos[i];
30         if (res != ioRsltSuccess) { cont = false; break; }
31     }
32
33     if (!cont) break;
34
35     if (!step) goto endofloop;
36     ClearTimer(T1);
37     int prevStepId = -1;
38     while (timel[T1] < DELAY) {
39         int stepId = timel[T1] * SEQ_STEPS / DELAY;
40         if (prevStepId != stepId) {
```

- Создан на базе контроллера NXT используется сервоконтроллер Mindsensors, к которому подключены серводвигатели, обеспечивающие 6 степеней свободы. Как дополнительный датчик задействована плата для записи и воспроизведения фраз для робота. Размеры рук робота сравнимы с размерами рук человека.



Авторы :

Муретова Мария, Никитин Денис, Свечинский Андрей.

Руководители :

Лосицкий И.А., Филиппов С.А.

ФМЛ №239 Санкт-Петербург