Урок 4.2. Распознавание объектов

Курс «Умный помощник «Робин»: первые шаги и уверенная работа». Модуль 4. Распознавание и функции.

Вы научитесь правильно держать «Робин», понимать подсказки «слева» и «справа», узнаете стандартный список из десяти объектов и выберете объекты в приложении.

Аудиоверсия урока и страница на портале: https://robin-base.inctri.ru/kurs/modul-4/urok-4-2/. Текст совпадает с аудиоверсией.

О чём этот урок

В этом уроке вы научитесь держать «Робин» так, чтобы он лучше распознавал. Вы узнаете, что значат подсказки «слева» и «справа», какие объекты «Робин» ищет по умолчанию и как выбрать другие. Урок длится около 4 минут. Подготовьте «Робин» с наушниками и смартфон с приложением «Робин 2», подключённый к «Робину».

Как держать «Робин»

Качество распознавания зависит от того, как вы держите устройство. Сначала закрепите ремень, чтобы «Робин» не выскользнул из руки. Боковой ремень на липучке удерживает его в ладони, а кистевой страхует на запястье. Я подожду несколько секунд.

1. Возьмите «Робин» кнопками вверх, камерами от себя.
2. Проверьте, что пальцы не закрывают переднюю сторону. На ней находятся камеры, датчики и микрофон.
3. Направьте переднюю сторону туда, где хотите найти объект.
4. Запустите сценарий и держите «Робин» неподвижно.

Почему важна неподвижность? Если устройство двигается, изображение смазывается. Тогда «Робин» может ничего не обнаружить.

Ещё одно условие — чистые стёкла на передней стороне. Протирайте их сухой чистой салфеткой или спиртовой влажной салфеткой.

Что значат «слева» и «справа»

Каждая камера «Робина» охватывает 120 градусов по горизонтали. Объекты сбоку и сзади камеры не распознают.

Подсказки о направлении отсчитываются от того, куда вы направили «Робин» при запуске сценария. «Слева» значит, что объект левее этого направления. «Справа» значит, что объект правее.

Поэтому запомните, куда вы держали «Робин» при запуске. И не поворачивайте его, пока слушаете сообщения.

Стандартный список объектов

В сценариях 1, 2 и 3 «Робин» по умолчанию ищет десять объектов. Вот они: автобус, автомобиль, бутылка, кружка, мобильный телефон, ноутбук, скамейка, стол, стул и человек. Сценарий 4 ищет все объекты, которые умеет распознавать «Робин».

Список можно изменить в приложении «Робин 2». Выбор действует во всех сценариях.

1. Откройте приложение «Робин 2» и дождитесь подключения к «Робину».
2. Активируйте кнопку «Настройки». Со скринридером это двойное касание.
3. Активируйте кнопку «Настройка объектов».
4. Отметьте флажками объекты, которые хотите находить.
5. Снимите флажки с объектов, которые вам не нужны.
6. Активируйте кнопку «Готово».

Чтобы «Робин» искал всё, что умеет, отметьте пункт «все доступные объекты». Знакомых людей «Робин» узнаёт независимо от этой настройки.

Упражнение

1. Поставьте на стол кружку или бутылку.
2. Направьте «Робин» на этот предмет и запустите сценарий 2.
3. Держите «Робин» неподвижно и послушайте, назовёт ли он предмет.
4. Остановите сценарий.
5. Повторите проверку, слегка покачивая «Робин», и сравните результат.

Если нужно больше времени, поставьте запись на паузу.

Итоги урока

- Держите «Робин» на ремне, кнопками вверх, камерами от себя.
- Не закрывайте переднюю сторону пальцами и держите «Робин» неподвижно.
- «Слева» и «справа» отсчитываются от направления, в котором вы держали «Робин» при запуске сценария.
- Стандартный список — это десять объектов. Изменить его можно в окне «Настройка объектов».

Что дальше

Следующий урок — «Направление, расстояние и дальномер». Для справки пригодятся статьи «Как держать «Робин», чтобы он лучше распознавал» и «Какие объекты распознаёт «Робин» и как выбрать нужные».