中关村发布会发言稿—吴嘉阳

谢谢航欣老师，我是北京乐聚通研的工作人员，在此次活动中担任机器人操作手群控调度的岗位，全程参与从前期场地测试到最后的舞蹈调优。在本次活动中，我们将团队分成两个部分，软件算法人员在北京通研院实验室训练并调优轨迹，硬件与测试人员在现场测试最新算法、向软件组反馈结果并测试是否有未曾在实验室遇到的问题。

在前期准备的测试过程中，一共发现了三个比较大的问题。第一，地毯较软，机器人行走时会导致下陷较多，而对于机器人跳舞的影响则更大，可能在实验室能跑通的代码，在现场跑不通，我们在第一时间向软件算法反馈此问题，算法组在实验室对机器人的运动轨迹修改测试，同时对接触检测算法进行修改，直到机器人能够稳定在较软的地毯上稳定执行。第二，也是我们在实验室未曾预料的问题，现场的大功率音响会对附近的磁场产生干扰，从而对机器人内部的地磁计产生干扰，在彩排测试时出现了机器人跳舞偏转的问题，最后通过更改机器人状态检测算法，排除该传感器所导致的偏移解决。最后一个问题是现场的信号干扰可能导致机器人跳舞不齐问题，我们与葛主任协调沟通，迅速与场馆网络人员开展专项会议，协调现场网络信道，降低大功率干扰源所可能造成的延迟问题。

最后，让我感触最深的是我们团队在此次活动中表现出的凝聚力与团结力，硬件组出问题，硬件组马上介入修复机器人，从而让机器人以更好的状态进入下一轮的测试，软件和算法出问题，现场反馈结果后，马上着手修改，一个早上或者一个下午就可以修复问题，再同步给现场的测试人员进行测试。通过本次演出，不仅是对我们的产品，同时也对我们团队有一次很大的迭代和提升。