

# Lokalisierung einer Geräuschquelle (seitliche Ausrichtung)

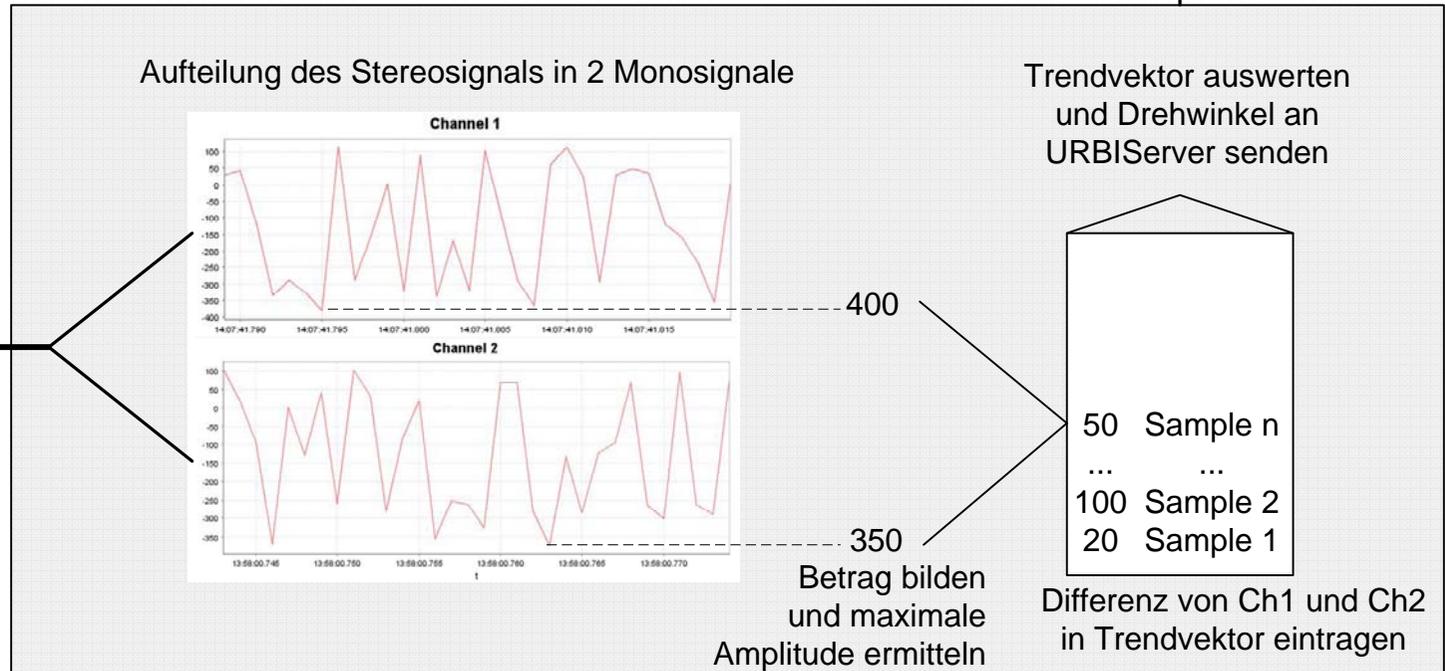


Script auf dem Aibo sorgt für die Lokomotion

```
robot.turnspeed = 2s;
robot.stand();
leds = 0; ledF7=1; ledF8=1; x = 0;
whenever (x < 0) {
  ledF1 = 1; headPan = headPan + x time:1s & x = 0; ledF1 = 0;
};
whenever (x > 0) {
  ledF2 = 1; headPan = headPan + x time:1s & x = 0; ledF2 = 0;
};
whenever (headPan > 50) {
  ledF4 = 1; headPan = 0 time:1s & robot.turn(-1000); ledF4 = 0;
};
whenever (headPan < -50) {
  ledF3 = 1; headPan = 0 time:1s & robot.turn(1000); ledF3 = 0;
};
```

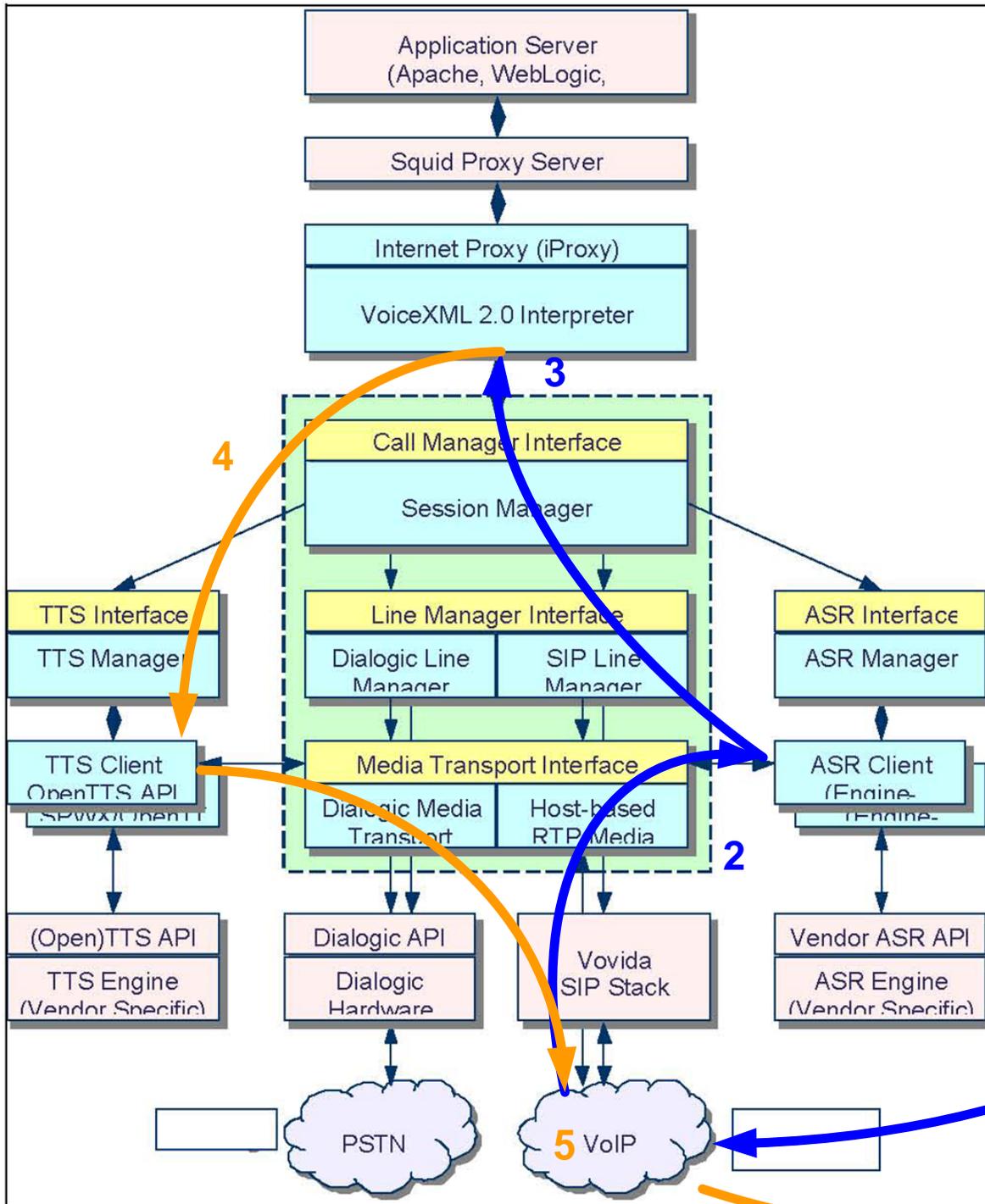


Verarbeitung der Audiodaten im Sekundenintervall (entspricht ca. 30 Samples)



x ↑

# Datenfluß in der SIP-Architektur



- 1 Aufnahme von Sprachbefehlen über das Mikro
- 2 Senden des Sprachbefehls via VoIP an die Spracherkennungskomponente
- 3 Dialogsteuerung über VoiceXML: Anfrage
- 4 Dialogsteuerung über VoiceXML: Antwort auf die Anfrage wird mit Text-to-Speech in Audiostream umgewandelt
- 5 Senden der Antwort via VoIP an den Lautsprecher des Aibo

