

スタートガイド - 基本操作編 -

プレゼンテーション機能を使用するには、クラウド機能の使用如何に関わらず、無線で通信できる接続環境 (Wi-Fi 接続) が必要となります。別途、お客様にてネットワーク環境をご用意ください。

設置場所

平らな面に置く

本体の周り (直径 20cm) にモノを置かない

01. 事前に準備すること

【ロボプラットフォーム Sota 本体】

- ①電源を入れる
- ②Sota を Wifi に接続
- ③ロボプラットフォームライセンスを適用 (初回のみ)
- ④Sota が会話をできる状態か確認

※Sota レクなど別の機能が実行されている場合、プレゼン機能を使用することができません。

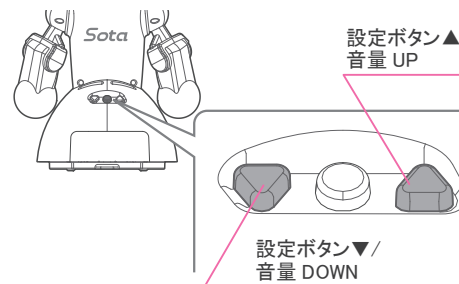
詳しくは、メンバーサイトに UP されている「プレゼン職人」の取扱説明書をご確認ください。

【PC 本体】

- ⑤プレゼン職人のインストール

※メンバーサイトより「プレゼン職人」をダウンロードして、ソフトウェアを起動してください。

02. IP アドレスの確認をしよう



01. 背面側の設定ボタンの▲ ▼を同時に長押し (約3秒間) して [設定モード] に移行します。

02. 設定ボタンの▲ ▼で設定モード内の機能を変更し、[IP アドレス] を選択して真ん中の実行ボタンを押してください。

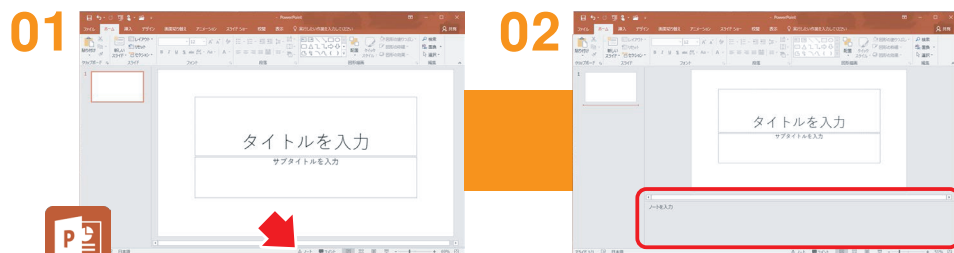
192 . 168 . ____ . ____



⚠ IP アドレスは、使用する Wifi 環境によって異なります。

- 【設定モード】
- ・IP アドレス
 - ・動作テスト
 - ・アップデート
 - ⋮
 - ⋮
 - ⋮
 - ・設定モード終了

03. PowerPoint ファイル内のノート欄にテキストを記入しよう



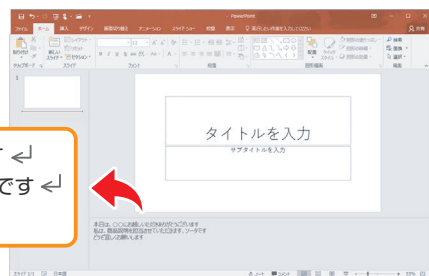
PowerPoint ファイルを開いて、「ノート」☰をクリックします。

「ノート入力」と書かれた場所にテキストを記入します。

【テキストの入力例】

本日は、〇〇にお越しいただきありがとうございます <⏪
私は、商品説明を担当させていただきます、ソータです <⏪
どうぞ宜しくお願いします

※改行：<⏪



04. 制御コマンドを記入しよう

制御コマンドを記入することで、スライドショーの進行を制御できます。コマンドは、[] (大カッコ) で挟み、半角英数で記入してください。

【制御コマンド】

[stop:1] スライドの進行を一時停止することができます。設定時間は、0.1 の値から指定可能です。

[next] スライド進行における「マウスの左クリック」や、「Enter」、「→」、などと同じ機能です。最後の行に記入することで、ページを進めることができます。



⚠ 上記の制御コマンドは改行で区切り、1行につき1コマンドのみ記入してください。

本日は、〇〇にお越しいただきありがとうございます <⏪
私は、商品説明を担当させていただきます、ソータです <⏪
[stop:2] <⏪
どうぞ宜しくお願いします <⏪
[next]

05. モーションコマンドを記入しよう

テキストに続けてモーションコマンドを記入することで、モーション（動き）を割り当てることができます。

【モーションコマンド】

[pose:top_righthand]・・・右手を上へ伸ばす動きをします。

[pose:free]・・・テキストの長さに合わせて動きます。
短い内容や長い内容の場合にお勧めです。

[thank]・・・お辞儀の動きをします。

今日は、○○にお越しいただきありがとうございます [pose:top_righthand] ←
私は、商品説明を担当させていただきます、ソータです [pose:free] ←
[stop:2] ←
どうぞ宜しくお願いします [pose:thank] ←
[next]

●上記コマンドを書き込んだら、拡張子 .ptx で保存してください。



モーションコマンドが記入されていない場合や、記入に誤りがある場合、発話のみが実行されます。

発話の確認・調整

音声合成機能のシステム上、意図した読みで発話できない漢字や、発音の抑揚が変に聞こえてしまう場合があります。

「漢字」、「ひらがな」、「カタカナ」のパターンで変換を試し、自然に聞こえるよう調整してください。

【変換前】

昨日
明日
辛い
怒らせる
冷麺
何
すっこく
ももくろ
一気通貫
気にしないで

【変換例】

→きのう
→あした
→からい
→おこらせる
→れいめん
→なに
→すごく
→モモクロ
→いっきツウカン
→キニ市内デ

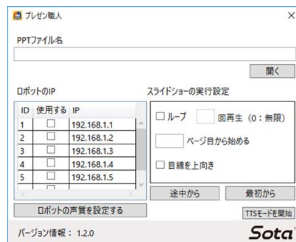
モーションコマンド一覧

発話にあわせて動く
右手を上げる
左手を上げる
両手を上げる
ようこそ(迎える)
右側を指す
重要な箇所(右側)
左側を指す
重要な箇所(左側)
嬉しい
とても嬉しい
忘れる/疑問
考える
お辞儀
うなずく
手を振る(バイバイ)
泣く
歓声に答える
応援する
咳をする
間違いにきづく
照れる
ガッツポーズ
ひらめく
握手
観衆にアピールする
胴体を右に振る
右に手を出す
胴体を左に振る
左に手を出す
見渡す
アイドリング(最大5秒)
アイドリング(最大10秒)

pose:free
pose:top_righthand
pose:top_lefthand
pose:top_bothhand
pose:front_bothhand
pose:point_righthand
pose:imp_point_righthand
pose:point_lefthand
pose:imp_point_lefthand
pose:happy
pose:veryhappy
pose:question
pose:think
pose:thank
pose:nod
pose:bye
pose:sad
pose:call
pose:support
pose:cough
pose:mistake
pose:shy
pose:fist_pump
pose:inspiration
pose:shakehand
pose:attract
pose:right
pose:righthand
pose:left
pose:lefthand
pose:head_view
pose:idle5
pose:idle10

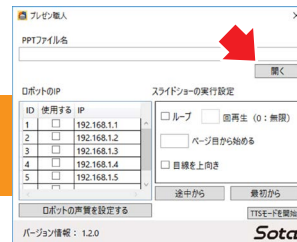
06. プレゼン職人からスライドショーを実行しよう

01



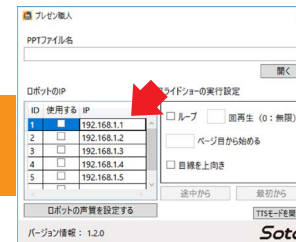
専用ソフト「プレゼン職人」を起動します。

02



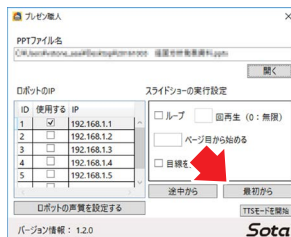
開くボタンをクリックして、05.で保存したデータを選択します。

03



数字の上でダブルクリックして02.で確認したIPアドレスを記入します。

04



「最初から」ボタンをクリックすれば、スライドショーが再生されます。

・「ロボットに接続できていません」というエラー表示がでる場合

- ▶ IPアドレスが間違っている可能性があります。再度確認してください。
- ▶ 「使用する」のチェックが入っているかご確認ください。
- ▶ PCとロボットが同じWifi環境で接続されていない可能性があります。
- ▶ Sotaレクなど別の機能が実行されている可能性があります。

その他不明点がございましたら
メンバーサイト内のQ&Aページをご覧ください。

その他の制御コマンドや、詳細な使い方は、
プレゼン職人の取扱説明書をお読み下さい。