

# 管理自主能力

## 你的机器人是有生命的!

你的来自 **SoftBank Robotics** 机器人是活生生的，自主的！渐渐地，他意识到并参与了这个世界。他自然的自己主动做事（比如寻找和跟踪人以及有趣的声音，重置他的身体姿势等等），而不需要你介入或管理他生活的方方面面。为有生命的机器人开发高质量的应用程序必须从机器人生命角度考虑。

## 自主能力

Pepper有一些称为自主能力的行为(behavior)。这些行为包括移动, animations和眼部追踪。他们的目标是让Pepper看起来更加生动。

现在 Pepper 机器人支持三个自主能力，它的名称，类型及什么场景下使用，如下：

自主能力	类型	场景
BackgroundMovement	被动	在 Pepper 处于空闲状态下，会四处慢慢移动，看上去它依然是有生气的。
BasicAwareness	主动	当有用户想要有意向与 Pepper 进行交互时，它会主动靠近用户，并看向想要与之交互的用户。
AutonomousBlinking	主动	当它主动靠近用户时，并使用眼睛闪烁的灯光，来告诉用户想与之交流

## 功能实现

以上我们看到的自主能力功能，QiSDK 已经提供相关的接口供大家在自己的业务逻辑实现中，可以自我控制，以下以空闲状态下，四处移动 (BackgroundMovement) 为例子的代码：

```
// 创建一个带有 BackgroundMovement 的 Holder 实例。
Holder holder = HolderBuilder.with(qiContext)
    .withAutonomousAbilities(AutonomousAbilitiesType.BACKGROUND_MOVEMENT)
    .build();

// 异步的调用方式来停止 BackgroundMovement 的自主能力。
holder.async().hold();

// 异步的调用方式来释放 BackgroundMovement 的自主能力。
holder.async().release();
```

请注意：此代码需要机器人的 QiContext，它可以通过 onRobotFocusGained(QiContext qiContext) 函数获取。

更多详细信息，请参阅：[Autonomous Abilities](#)

## 控制自主能力

在某些情况下，您可能希望禁用这些功能。比如您希望Pepper执行animations然后保持静止。

更多信息，请参阅：[Hold/release autonomous abilities](#)