|  |
| --- |
| FHNW – CAS Embedded System |
| Objekterkennung und Tracking |
| Spezifikation & Planung |

|  |
| --- |
| Gruppe 5  26.5.2018 |

# Projektbeschrieb

Das Ziel dieses Projekts ist, dass mit Hilfe einer Kamera ein Tischtennisball erkannt, verfolgt und abgelenkt werden kann. Die Kamera soll mit Hilfe zweier Servos (Pan- und Tilt-Achse) das Objekt verfolgen können.

**Einsatzgebiet:**

In der Industrie werden ähnliche Systeme für die Qualitätsprüfung eingesetzt: https://youtu.be/EeUpr3eBQlw?t=6m28s

**Optionale Ziele:**

* Webserver über welcher die Kamera gesteuert werden kann
* Einsatz eines Joystick um die Kamera zu steuern

## Blockschaltbild



## Repository:

https://github.com/AlexFireBirds/CAS-Embedded-System-2018---Object-Tracking

## Toolchain

* Betriebsystem: NOOBS Version 2.8.1
* Eclipse 3.8
* OpenCV 3.4.1

## Hardware

* Raspberry PI 3 Model B+ (Farnell Bestellnummer: 2842228)
* Raspberry PI Kameramodul (Farnell Bestellnummer: 2510728)
* Servo

# Zeitplan

Im unter aufgeführten Zeitplan sind die einzelnen Arbeitspakete des Projekts aufgeschlüsselt und zeitlich eingeplant.



# Teammitglieder

**Alexander Schmid**

alexander.schmid@students.fhnw.ch

**Gunnar Heimsch**

gunnar.heimsch@students.fhnw.ch

**Valentin Ackermann**

valentin.ackermann@students.fhnw.ch