

Команда "Таёжные ёжики"

В состязаниях роботов с техническим зрением памяти Виктора Ширшина

KAMACI

скорость:

135:

Командный состав:



(код для робота был написан с применением библиотеки opencv)

Пильщиков Григорий и Гетагазов Беслан. Робота создавали, собирали и программировали вместе.



Для подключения лего-моторов к драйверу с и модифицировали стандартный разъем RJ-12,



срезав защелку

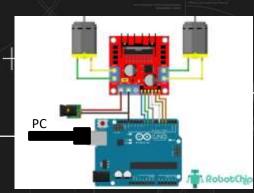
Arduino мы обжали провода

Ссылки на гитхаб и на наш ютуб – канал:





Схема подключения двигателей к ардуино:





Косаченко Сергей Викторовичнаш тренер

Аннотация:

Наша команда "Таёжные ёжики" решила выступить на Кубке Губернатора в состязаниях роботов с техническим зрением в памяти Виктора Ширшина с целью познакомиться и углубиться в изучение компьютерного зрения на базе библиотеки opency , так как в будущем нам очень сильно пригодится хоть какое – то знания орепсу, так же наша команда планирует участвовать и в других соревнованиях с приминением компьютерного зрения, а так же с целью Обм на обытом с другими участниками Соревнований.

Таблица коэффициентов:

| Коэффициет и скорость | Результат |
|-------------------------------|---|
| Кф: 0,5; скорость: 150; | Робот быстро поворачивает, но теряет линию |
| Кф: 0,3; скорость: 120; | Робот идёт плавно, но иногда слишком медленно. |
| Кф: 0,35; | Робот идёт |

достаточно

не слишком медленно.

плавно и при том