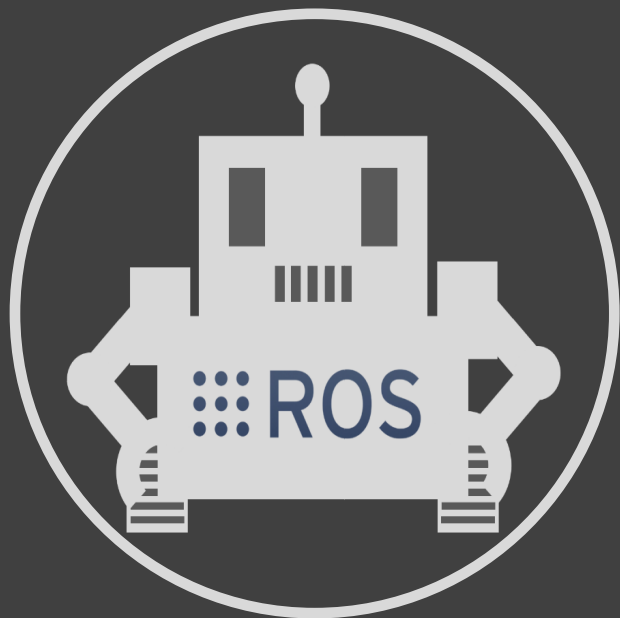



강사 소개



구선생 로보틱스

박형묵



구선생 로보틱스







@PigeonSenseiRobotics 구독자 2.34천명 동영상 103개

로봇공학 채널 구선생 로보틱스입니다. >

[채널 맞춤설정](#)
[동영상 관리](#)

[홈](#)
[동영상](#)
[재생목록](#)
[커뮤니티](#)
[채널](#)
[정보](#)

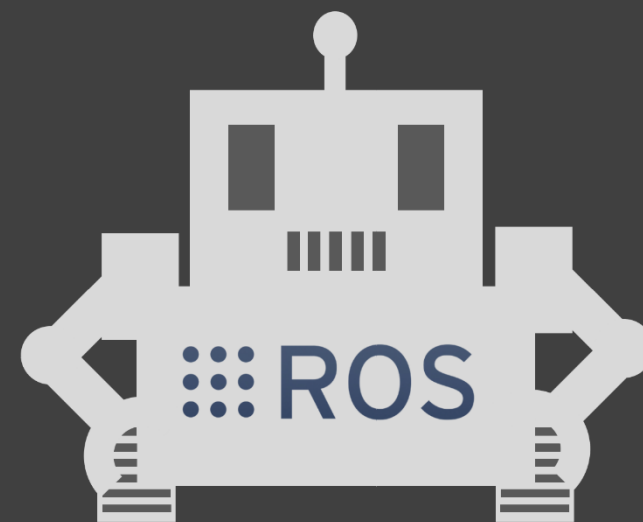
동영상 ▶ 모두 재생

ROS 기초 강의	ROS 기초 강의	ROS 기초 강의	ROS 기초 강의	ROS 기초 강의	ROS 기초 강의
Subscriber Node 생성	Publisher Node 생성	ROS Topic 기초	ROS 환경 구조	ROS Node 생성	ROS Node 기초
 6:03	 5:18	 1:49	 5:00	 7:37	 2:25
[ROS 기초 강의] Chapter4-2. Subscriber Node 생성 조회수 129회 · 13일 전	[ROS 기초 강의] Chapter4-1. Publisher Node 생성 조회수 237회 · 1개월 전	[ROS 기초 강의] Chapter4. ROS Topic 기초 조회수 228회 · 1개월 전	[ROS 기초 강의] Chapter3. ROS 환경 구조 조회수 324회 · 1개월 전	[ROS 기초 강의] Chapter2-2. ROS Node 생성 조회수 636회 · 2개월 전	[ROS 기초 강의] Chapter2-1. ROS Node 기초 조회수 921회 · 3개월 전

허스키 렌즈

Chapter 1. 허스키 렌즈 소개

구선생 로보틱스



강의 자료 다운로드

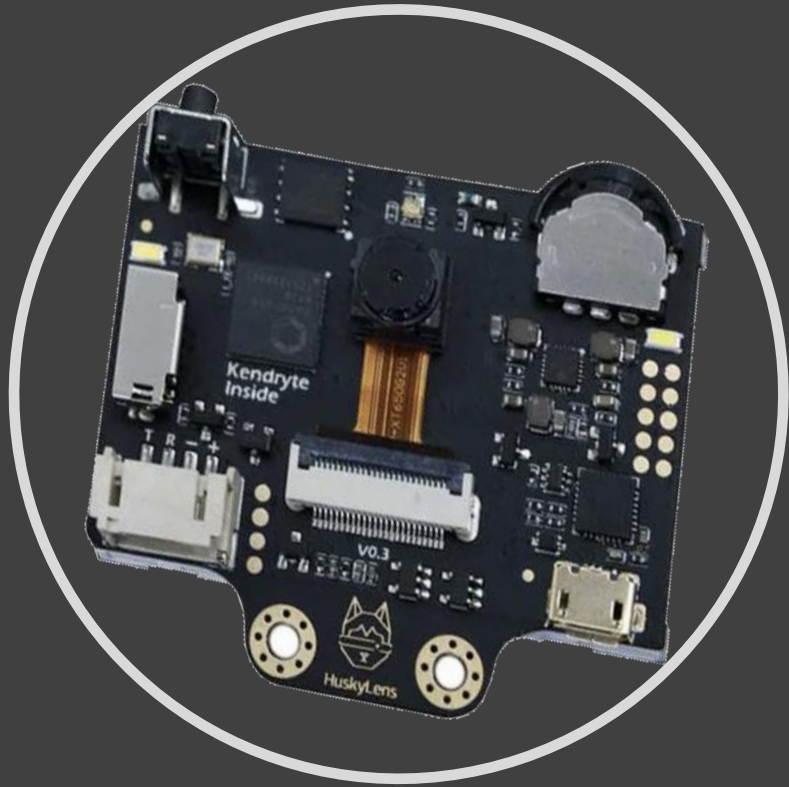


허스키 렌즈 강의자료

<https://github.com/DoveSensei/HaskyLensNote>

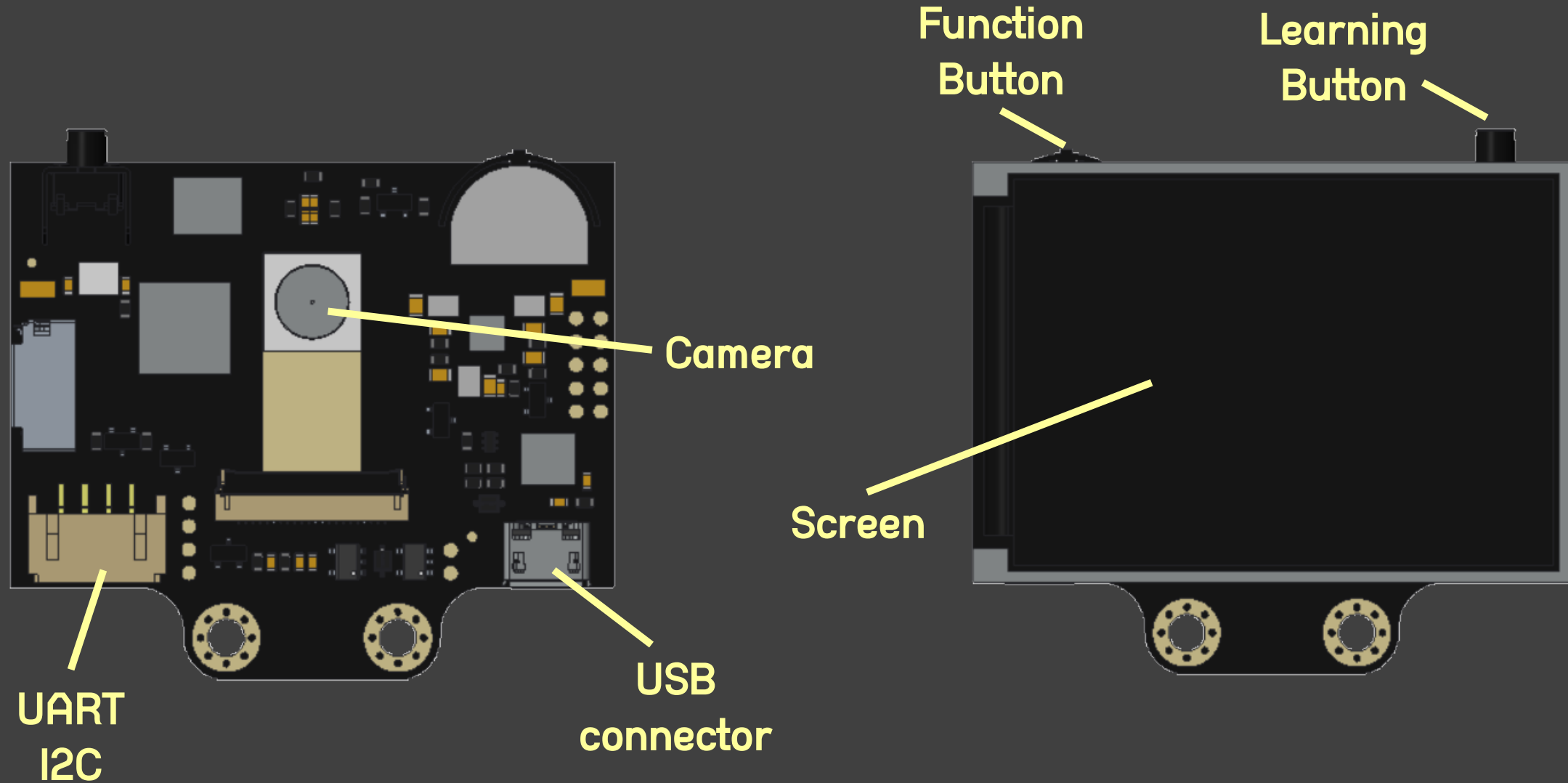
허스키 렌즈란 무엇인가?

허스키 렌즈란 무엇인가?



- AI 머신 비전 센서
- UART/I2C 포트즈 통해 Arduino와 통신 가능

허스키 렌즈의 기능



허스키 렌즈의 기능

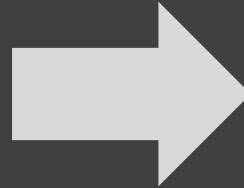
기능	설명
얼굴 인식	얼굴 윤곽을 감지하고 학습된 얼굴을 인식 및 추적 하는 기능
객체 추적	지정된 개체를 학습하고 추적하는 기능. 하나의 개체만 추적 가능
객체 인식	사물이 무엇인지 인식하고 추적하는 기능
라인 추적	지정된 색상 선을 추적하고 경로를 예측하는 기능
색상 인식	지정된 색상을 학습, 인식 및 추적하는 기능
태그 인식	태그를 감지하고 지정된 태그를 학습, 인식, 추적하는 기능
객체 분류	다양한 물체의 여러 사진을 학습한 다음 내장된 기계 학습 알고리즘을 사용하여 학습하는 기능

얼굴 인식

사용 방법



Face Recognition 설정



+ 표시에 얼굴을 맞추고
Learning Button 누르기

얼굴 인식

이미지 샘플

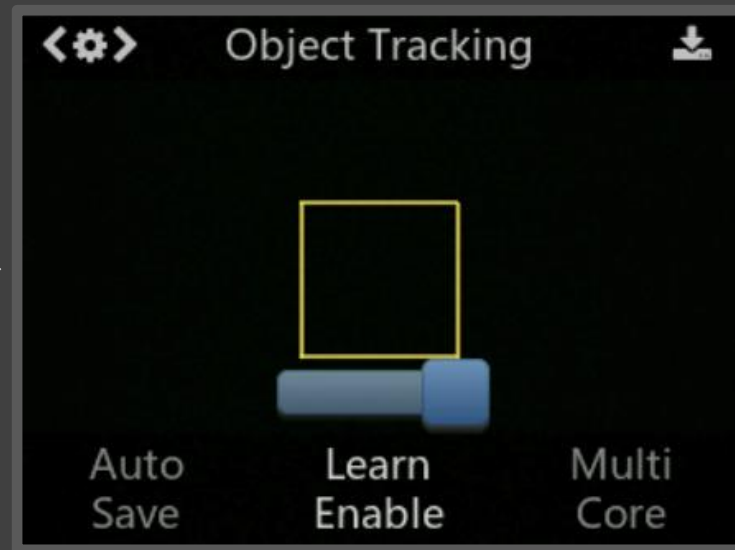


객체 추적

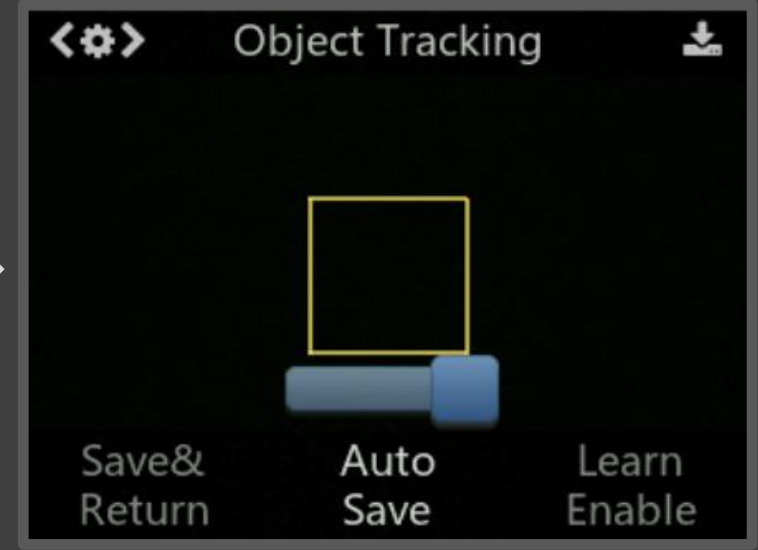
사용 방법



Object Tracking 설정



Function Button 길게 눌러
Learn Enable 활성화



Auto Save 활성화
이후 Save&Return

객체 추적

사용 방법



사각형 테투리에 물체의
크기를 맞춘 후
Learning Button 누르기



학습 후 여러 각도에서 물체가 인식
되는 것을 확인 할 수 있다

객체 인식

사용 방법 & 이미지 샘플



Object Recognition 설정 후
Function Button 길게 눌러
Learn Multiple 활성화 후
Save&Return



라인 추적

사용 방법



Line Tracking 설정 후
Function Button 길게 눌러
Learn Multiple 비 활성화 후
Save&Return



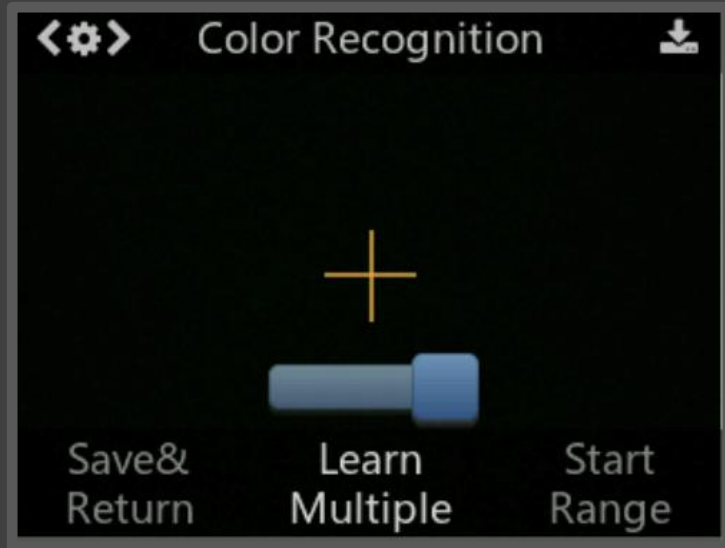
+ 플 라인에 두고
Learning Button 누르기



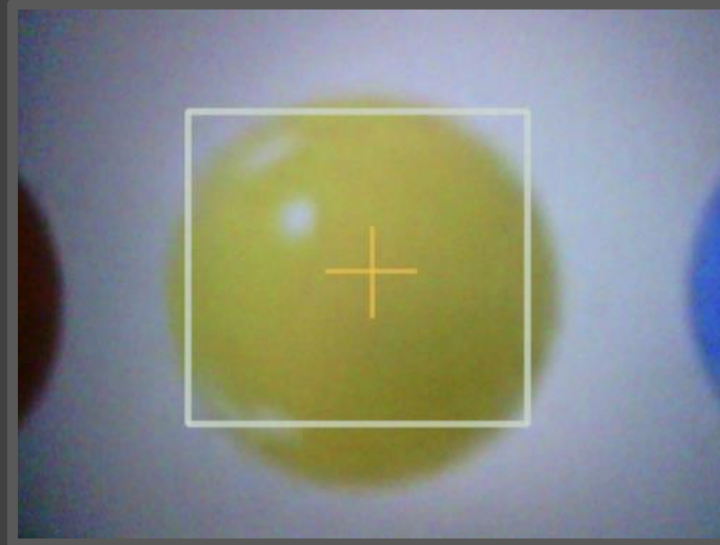
예측 되는 화살표
방향 출력

색상 인식

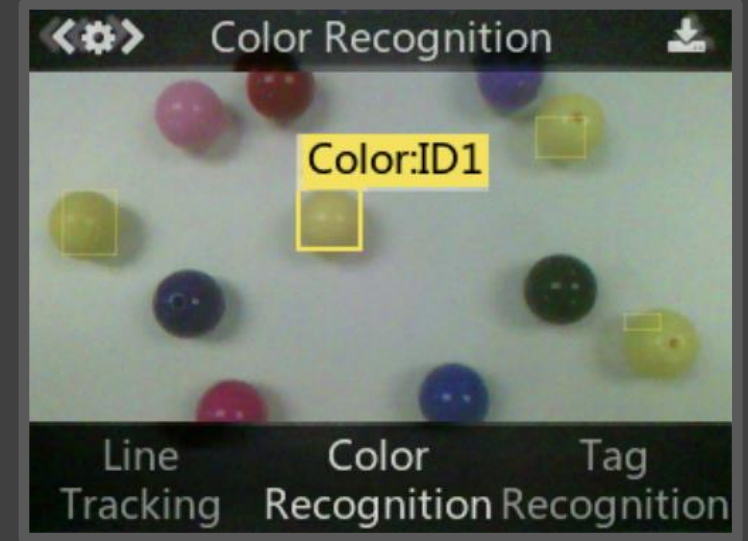
사용 방법



Color Recognition 설정 후
Function Button 길게 눌러
Learn Multiple 활성화 후
Save&Return



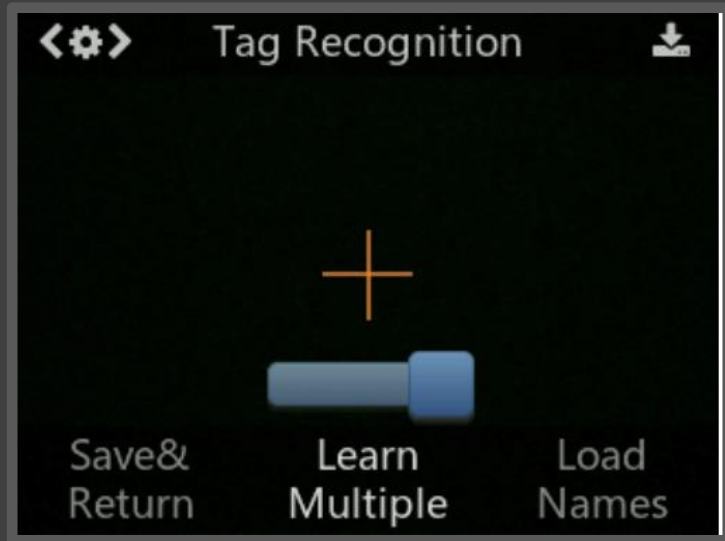
+ 플 라인에 두고
Learning Button 누르기



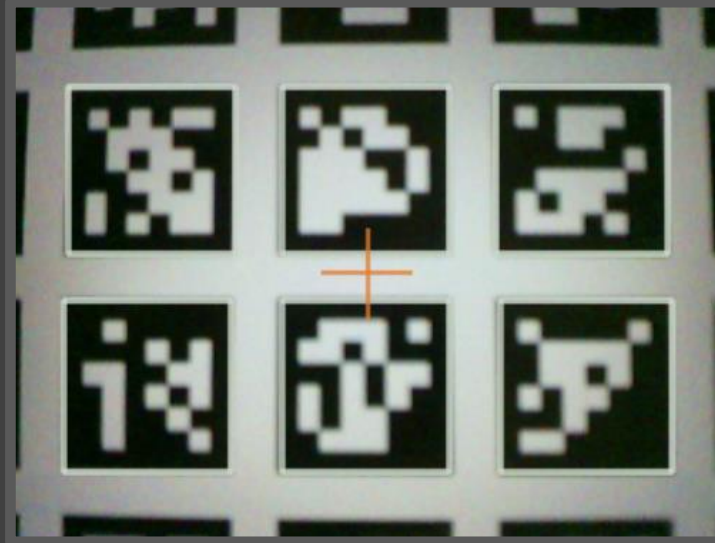
색상 인식 후
동일 색상 인식

태그 인식

사용 방법



Tag Recognition 설정 후
Function Button 길게 눌러
Learn Multiple 활성화 후
Save&Return



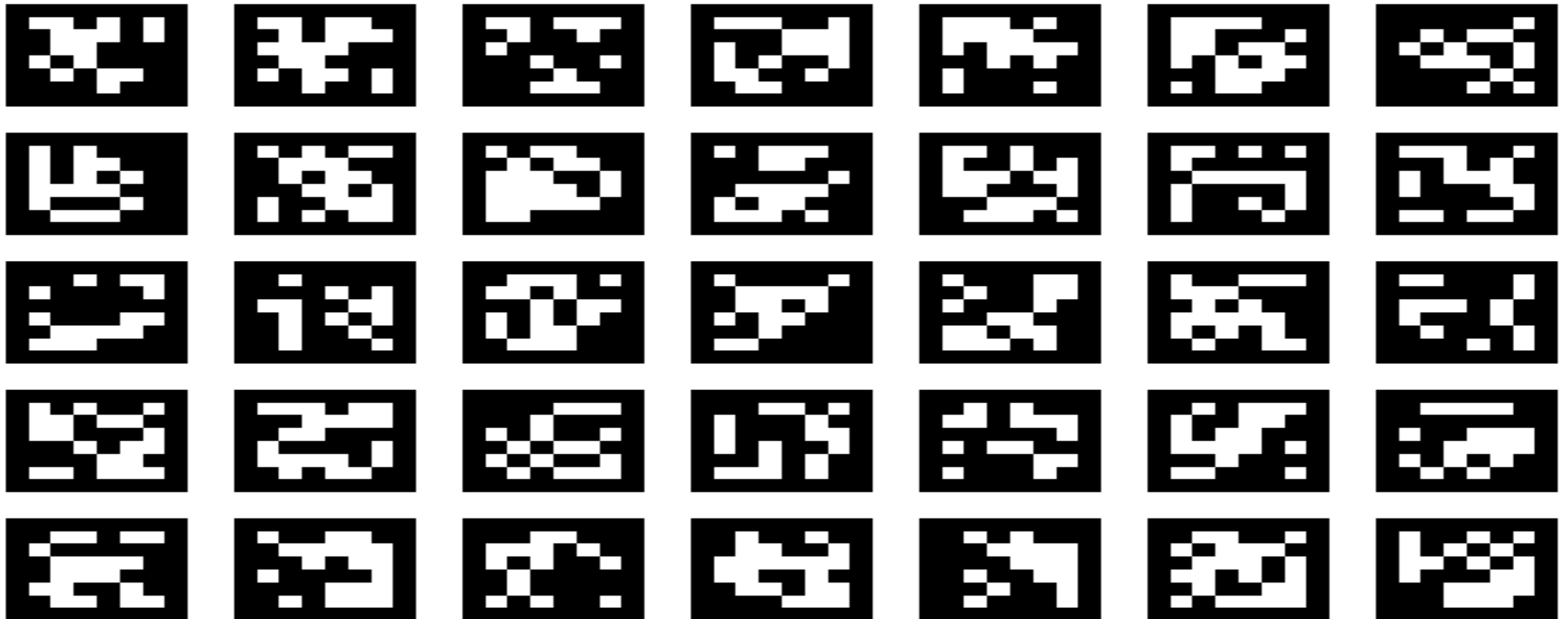
+ 쥔 Tag에 두고
Learning Button 누르기



인식 된
Tag 의 모습
위의 단계를 반복하여
여러 객체를 인식 시킬 수 있다

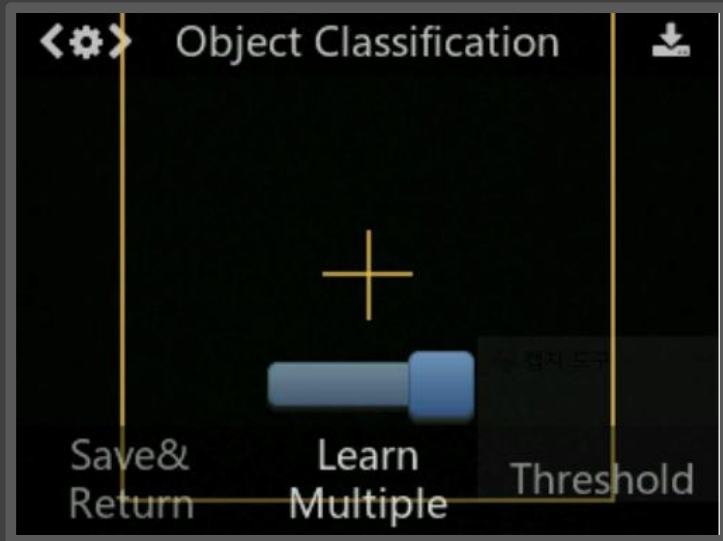
태그 인식

이미지 샘플



객체 분류

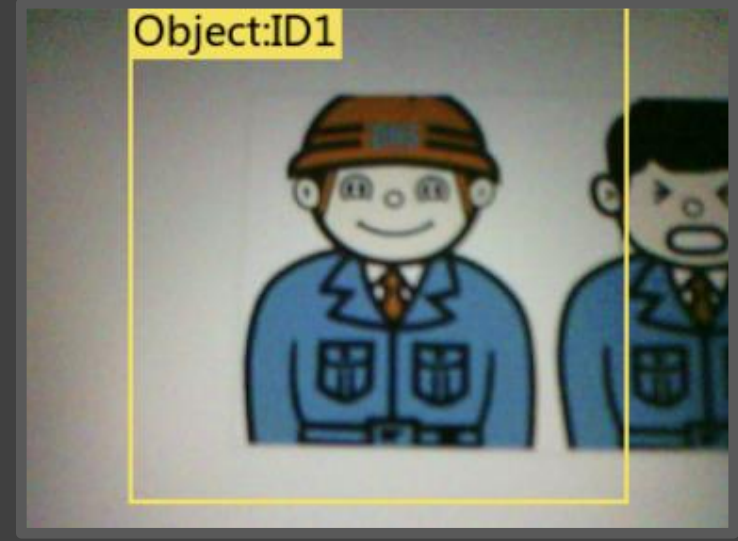
사용 방법



Object Classification 설정 후
Function Button 길게 눌러
Learn Multiple 활성화 후
Save&Return



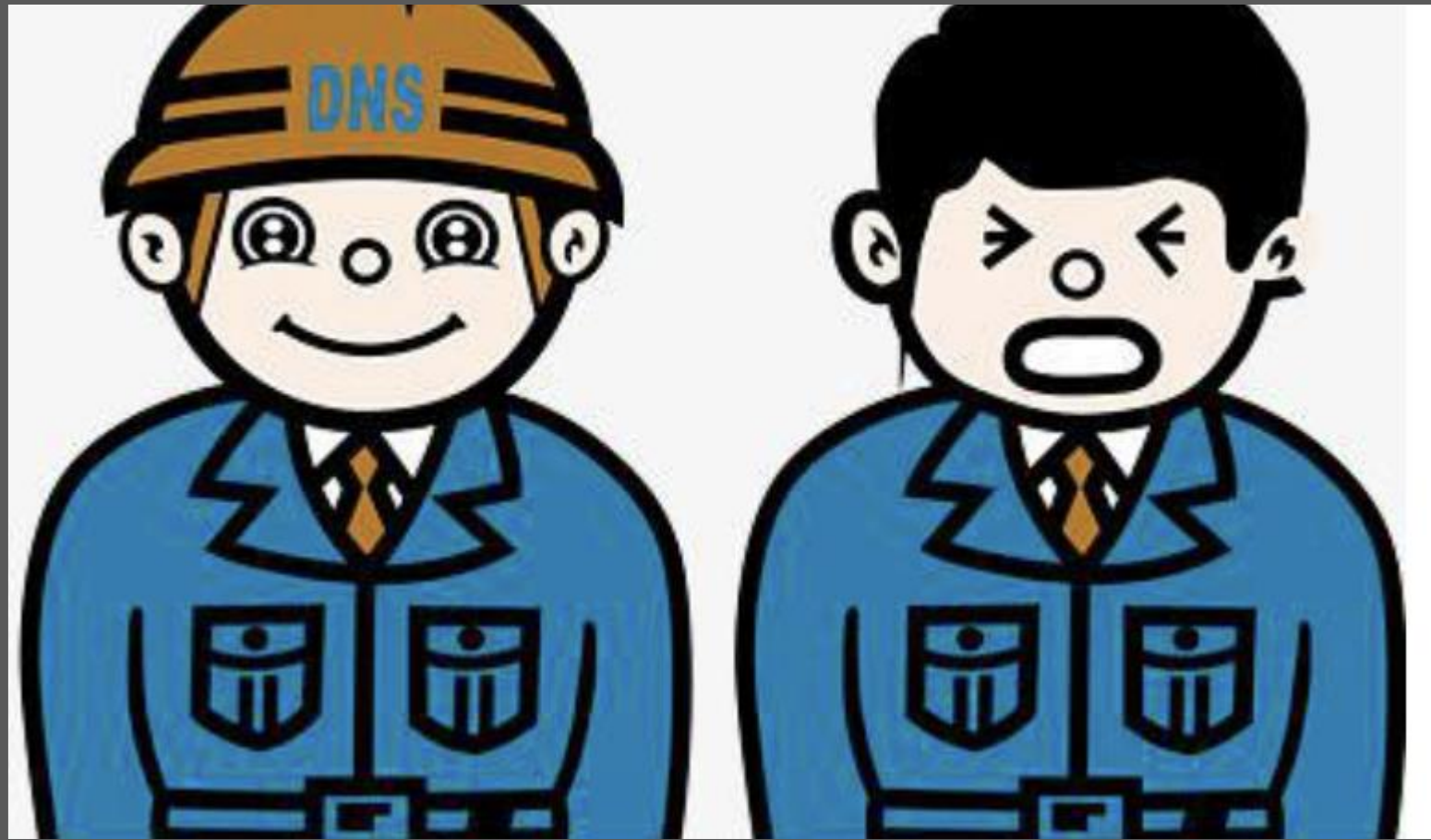
대상을 사각형 안에 두고
Learning Button 누르기



인식 된
객체의 모습
위의 단계를 반복하여
여러 객체를 인식 시킬 수 있다

객체 분류

이미지 샘플



참고 자료



허스키 렌즈 문서

https://wiki.dfrobot.com/HUSKYLENS_V1.0_SKU_SEN0305_SEN0336#target_0

감사합니다

구선생 로보틱스

