

Project Document 7

内容部署

[05/08] 找办法焊接电机线路；着手对人的追踪算法

[05/12] 优化对人的追踪算法、红外避障算法

[05/14] 解决了转向问题，可初步实现对人的跟踪

下一步：调整参数

未来可能做的/也可能不做的：更换 API，设法提高帧率

进展

05/11

1. 焊接了电机线路；
2. 全要素测试 PythonCode 文件夹中以下程序运行正常：

main_obstacle_avoidance.py move.py

即电机测试正常，并且实现了结合超声波测距的红外避障巡航。

05/12

1. 获取了 TensorFlow Object Detection 识别对象的方框坐标；
2. 实现一个简单的对人的追踪算法。

05/14

1. 通过软件计时器的方法，一定程度上解决了转向过大的问题，但不够精准。
2. 关闭了给 PC 的视频推流功能，一定程度上提升了帧率。