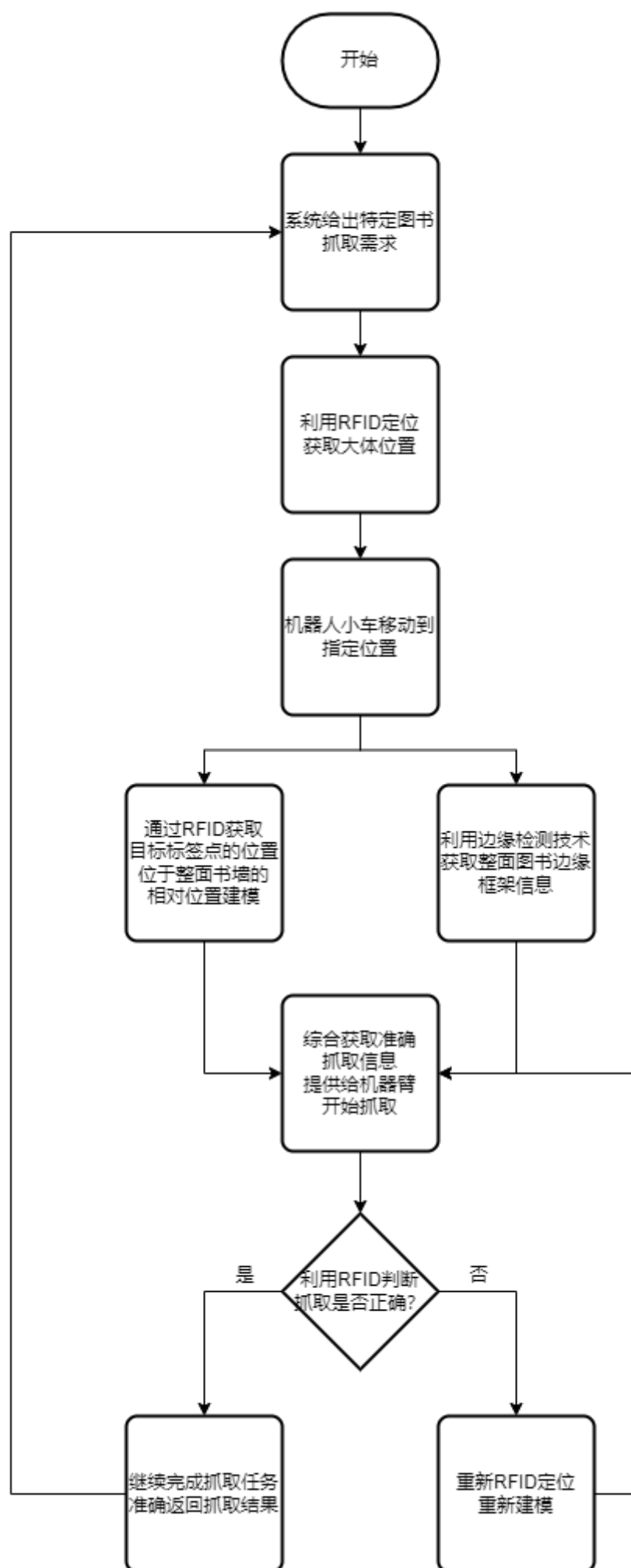


技术路线



- 任务划分

- 任务1：实现边缘检测技术（简易版）
 - 任务2：实现边缘检测技术实现图书分块划分
 - 任务3：实现边缘检测的运动识别
 - 任务4：实现边缘检测+RFID的定位
 - 任务5：与机器臂的整体对接
- 主体技术方案：python（OpenCV）
- 技术难点
 - 精准化确定图书位置
 - 动态环境下噪声过多导致边缘检测算法出现问题
 - RFID标签定位点可能处在边缘上时如何选取
- 计划

6月	第一阶段（6. 1-6. 15）	完成对OpenCV算法的学习与应用，写出简易的demo	边缘检测项目基础框架的搭建
	第二阶段（6. 16-6. 30）	完善代码，给出一个精细的、有接口的项目	
7月	第一阶段（7. 1-7. 15）	深入学习相关技术，实现图书分块	由边缘检测到实现图书分块真正的功能
	第二阶段（7. 16-7. 31）	完善代码，提高图书分块准确度	
8月	第一阶段（8. 1-8. 15）	学习ROS技术，添加与摄像头对接的模块	对接摄像头与RFID，实现最终目标
	第二阶段（8. 16-8. 31）	添加RFID的定位信息，实现图书的选取	
9月	第一阶段（9. 1-9. 15）	完善代码	调试修改代码，提高准确度（机动时间）
	第二阶段（9. 16-9. 30）	完善代码	
10月	第一阶段（10. 1-10. 15）	与机器臂对接，根据结果继续调试	与机器臂对接
	第二阶段（10. 16-10. 31）	动态完善代码	
11月	第一阶段（11. 1-11. 15）		
	第二阶段（11. 16-11. 30）		