Setup

Este projeto assume que você possui a versão mais recente de Python3, de **PIP** e **GIT**, caso precise instalar por favor visite https://www.python.org/downloads/.

Este projeto foi testado e desenvolvido com a versão Python 3.10.x

Clonando o repositório

Bash

git clone https://github.com/ZRafaF/OpencvPosHold

cd OpencvPosHold

Criando ambiente virtual

Esse passo não é obrigatório, mas sim recomendado

Bash

python3 -m pip install --user virtualenv

python -m venv venv

Com isso um ambiente virtual chamado venv será criado no diretório do projeto.

Para ativar:



ou



Instalando dependências

Primeiro será necessário instalar o OpenCV, neste caso temos 2 opções de instalação, utilizar um **gerenciador de pacotes** ou compilar da fonte.

Em sistemas embarcados, como a Raspberry PI, é recomendado que este seja **compilado da fonte**



Devido a evolução do projeto com o tempo a versão do OpenCV que está sendo utilizada é a opencv_contrib, entretanto tecnicamente não estamos utilizando nenhum pacote da versão contrib. Logo TALVEZ seja possível utilizar apenas a versão padrão do OpenCV.

OpenCV

A versão que estaremos instalando é a opencv_contrib, para informações sobre a instalação da versão padrão por favor verificar a documentação.

pip install opency-contrib-python Caso deseje a opção headless pode usar pip install opency-contrib-python-headless

ou

Compilando da fonte

- $1.\ Seguir o tutorial de instalação (cerca de 8 horas na Raspberry$ Pi
 <math display="inline">3) aqui
- 2. Linkar o modulo aqui, vá na categoria Sym-link your OpenCV 4 on the Raspberry Pi

Por fim será necessário linkar-lo ao projeto:

Bash

cd /usr/local/lib/python3.9/site-packages/cv2/python-3.9 sudo mv cv2.cpython-39-arm-linux-gnueabihf.so cv2.so

cd <OpencvPosHold>

ln -s /usr/local/lib/python 3.9/site-packages/cv 2/python -3.9/

cv2.so cv2.so

Outros

Bash

pip install numpy

sudo pip install pupil-apriltags

sudo pip install dronekit

pip install pymavlink

pip install argparse

pip install imutils

pip install picamera