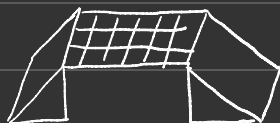


Mar. 9th 具体分析任务要求, 提出假设, 分模块学习

Patio 1: 识别图像, 寻路

Task 2 坡: 需探测实地



坡后的路况?

① 在桥前放标识 (红外避障)

下坡后直走识别到路 (如何避免走反方向?)

② 待讨论

Task 3 门: 红外线识别拱, 避障

Patio 2, Task 1 颜色识别

Task 2 投食装置 { 履带 (视频)
(设定好高度) 机械臂 (伸出一放下一收回)

投食点是否需要标识?

1 → 2 路程: ① 红外线避障 (前、侧) 沿栏杆走

② 识别栏杆 + 花坛

待讨论其他方法

Task 3 左侧红外线，检测到花坛停下，发送信息

确认后继续向前，到达红线停下(?)

PS: 尽可能将图像信息处理后，直接向小车传指令

● 为图像处理组负责； ● 为发送信息组； ● 为硬件组负责。

目前“硬件/传感器部分”学习模块：

1. 控制小车运动指令 } 胡泽苗
2. 色块识别
3. 投食(伸臂,履带/滑梯) — 刘义妍
4. 红外线避障 — 杨聿昕
5. 模块信号处理 — 综合以上知识共同学习

与会人：

杨聿昕

刘义妍

胡泽苗