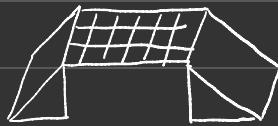


Mar. 9th 具体分析任务要求，提出假设，分模块学习

Patrol 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

Patrol 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