Propuesta: Sistema de reconocimiento de objetos y señales para la aplicación en un coche autónomo.

Calibración: con un tablero de ajedrez

Sistema de seguridad

* Detección de patrones: utilizar señales básicas como STOP y CEDA…
* Extracción de información: hacer que memorice el siguiente patrón consecutivo: mover una recta dentro de un círculo y después dentro de un cuadrado, luego otra vez dejarla fuera. Será imprimir en un folio las figuras y simular la recta con un boli/palo.

1)

2)

3)

4)

Sistema Propuesto:

* Tracker: al hacer bien la secuencia, podrá iniciarse el coche y detectara si cerca de él se mueven coches de juguete. Para ello usaremos coches de juguete que se moverán por delante de la cámara.
* Propuesta adicional: aplicar máscaras para poder identificar colores en las señales como en los semáforos. Para ello usaremos un vídeo de un semáforo cambiando de color desde el móvil, el que será grabado por la Raspi. También estamos evaluando hacerlo con unos botones y unos led.