**Please record your todo list in this document**

**Edward**

1. ~~find a way to use command line (wpa\_supplicant) to connect to WiFi network~~ (done May-20)
2. ~~Play with OpenCV VideoCapture helloworld on PC~~(done May-19)
3. ~~try to configure the wireless network card on ESDC board~~ (done May-19)
4. ~~find a way to install Camera Driver(or come up with a more detailed way to connect with the Android phone)~~(done May-21)
5. Design a overall workflow of the robot.
6. ~~Install pico/nano/vim together with the Embedded Linux~~ (done May-20)
7. ~~Read about udev rule in Embedded Linux Primer - A practical Real-World approach, Chapter 19.~~ (done May-21)
8. ~~Find out solution for VIDIO\_QUERYMENU: invalid argument, possible helpful link~~ [~~http://code.opencv.org/issues/3554~~](http://code.opencv.org/issues/3554)
9. ~~Learn OpenCV basics and face-detection~~
10. Decide whether to use video streaming or take picture for reference
11. ~~Test USB Serial Communication~~ (done May-22)
12. ~~Run basic Body detection~~
13. ~~face detection + body detection = basic filter~~
14. Increase detection accuracy
15. Skin Color detection as face detection filter (prototype done)
16. Design the Find target algorithm and position adjustment algorithm (in progress)

**Tony**

**Terry**

**~~1.directories and files~~**

**~~2.camera class~~**

**~~3.interfaces of camera function~~**

**~~control the camera: capture\zoom~~**

**4.opencv basic**

**5.makefile**

**~~7.距离检测、传感器数据~~**

**~~8.像素切换(暂时找不到方法）~~**

**~~9、底板加厚~~**

**10、了解摄影机器人拍照机器人**

**12.UI控制端手机ＡＰＰ！！！**

**13.流程图**

**14.确定找到ＴＡＲＧＥＴ的方法，决定用视屏流还是图像**

**~~15.ＩＮＴＥＬ　ＢＯＡＲＤ能否装ＡＤＴ、跑运行脚本~~**

**16.买移动电源，倒数led**

**17.follow me robot 拍摄ＤＶ功能**

**18.开机时对着他　作为他的起始坐标(加陀螺仪）**

**19.用手机的(摄像机**

**20.安卓手机的指南针校准**

**1.手机连上线**

**2.camshift视屏流**

**3.佳能G9**

**4.check一边makefile**

**20!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!**

**抓紧时间写自己的ipwebcam！！**

**base on socket!发送图片！！！**

**!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!**

**1.先居中，再比例，最后根据pattern高速移动**

**2.用户输入rectangle,先居中，再比例，最后根据rectangle高速移动**

**3.确定找到人之后，直接计算出策略，不再跑行人检测**

**4.单人模式，多人模式**

**尚未解决的问题：**

**1.找人**

**2.多人模式**

**3.车子移动准确度**

**4.用户UI define rect**

**5.根据target face 的pixel 矩形大小，用fourpoint 算出距离，与当前距离加减**

**6.相机参数调节，自动打开闪光灯等**

**7.WEBCAM APP**

**6.Beacon zigbee**

**1.UI框选区域ＤＩＹ　（已完成，但是精确度不高）**

**2.COMPASS**

**3.PIR红外（更换101　立式阻值）**

**4.超声波壁障，光照传感器(不可调）**

**5.超声波上面装蝴蝶结**

**６、整个卡通形象**

**７\三自由度舵机，电子罗盘注意事项**

**８.最后取消所以不必要的printf 占用io call 时间长**

**9.一开机自动帮你照9种模式**

**10.仰角 旋转角 拍摄**

**11.gphoto(or 试试ubuntu)**

**new features:**

**1.拒绝剪刀手拍照模式，杜绝游客照，摄影经典模式（把人放到什么位置）**

**2.瞬间抓拍功能，比如说跳起来，高度到达一定高度的时候抓拍,飞一般的感觉**

**3.卡通的外形，在游乐场、商场、风景区应用**

**4.自动补光**

**5、提醒移动位置音箱 录制声音**

**6、单反参数**

**7、SENZ3d 打印机3D建模**

**8.环境3D建模**

**9、深度参数 手机摄像头**

**10.图像修正**

**11.POSE ESTIMATION**

**12.照相的几个模式设计**

**1.相机参数**

**2.compass旋转之后 应该是正对着 也就是正中间 如果不是 用角度修正 再转一次**

**3.compass只弄一次**

**4.preview是否能弄到640\*480 现在这个识别率也能试一下**

**5.拍摄短片 变焦**

**6。是否需要舵机**

**7.180元的指南针再试试看**