

# Robotikpraktikum: Mechanische Augen

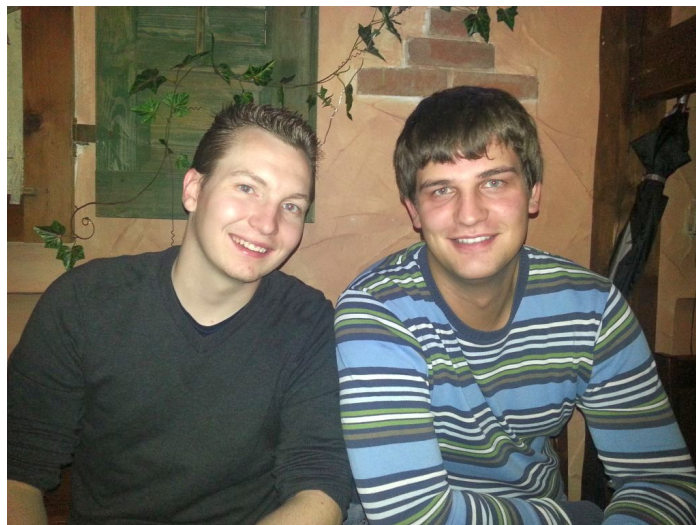
## *Aufgabenstellung*

In diesem Praktikum sollen mit Hilfe eines Raspberry Pi, einer Kamera, zwei bis drei Servos und einer mechanischen Konstruktion ein Roboter gebaut werden, der ein Gesicht durch die Kamera erkennen und mit seinen Augen verfolgen soll.

## *Meilensteine*

<b>Geplante Fertigstellung</b>	<b>Geschätzte Dauer</b>	<b>Beschreibung</b>
Zweite Novemberwoche	1 Woche	Evaluation eines Computervisualisierungs-Frameworks
Ende November	1 Woche	Software für Gesichtserkennung
Dritte Dezemberwoche	2 Wochen	Software für Steuerung der Servos
Dritte Januarwoche	5 Wochen	Planung der mechanischen Konstruktion
Ende Februar	5 Wochen	Mechanische Konstruktion der Augen
Mitte März	1 Woche	Feintuning- und Testphase

## *Team*



*Kevin Schaller und Timo Schmid, Angewandte Informatik (Master)*

## *Projektbetreuer*

Thomas Kloepper  
Markus Kurz