**Robotics 2020 Final Project Progress 2**

Shu-Wen Hsu\*1, Wei-Bin Wu#2, Hong-Ye Lin\*3, Ming-Siang Chang\*4, Ping-Lang Yen\*

1R08631006 許述文

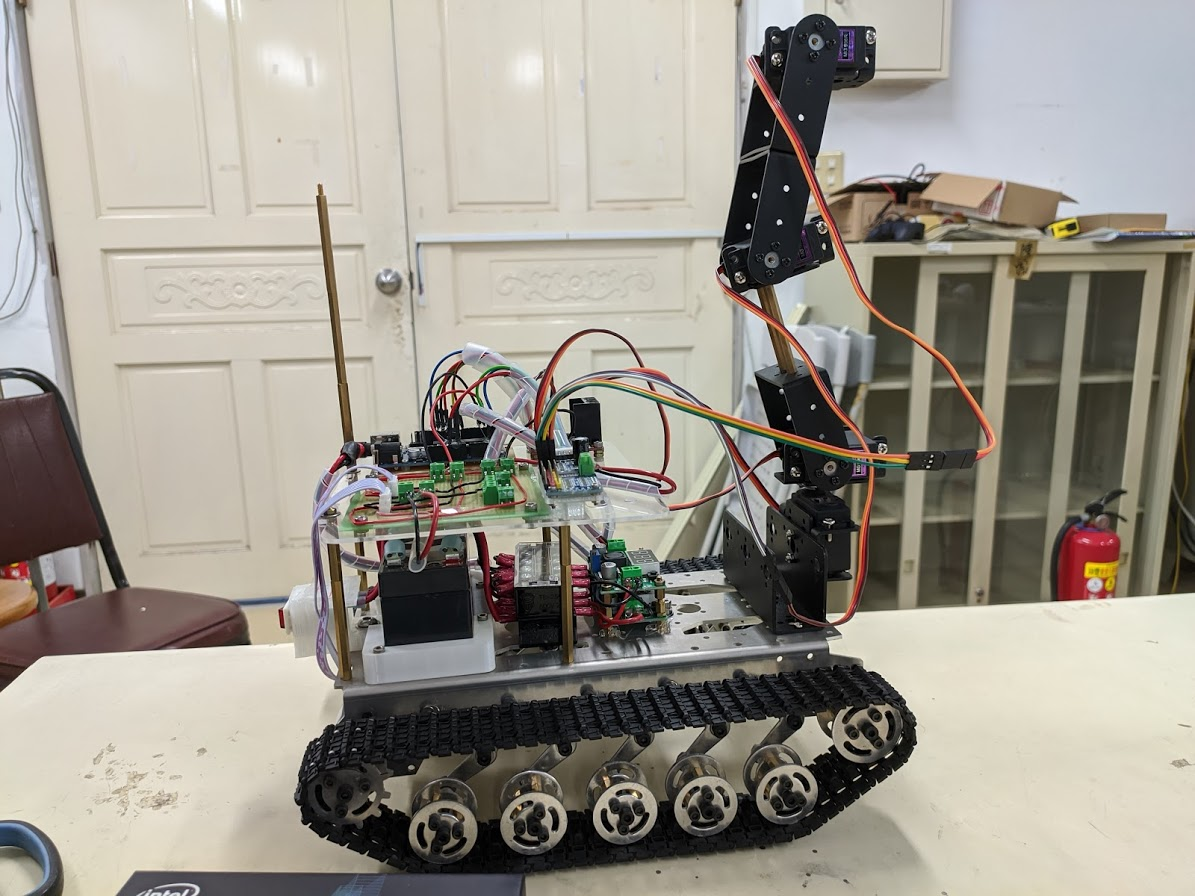
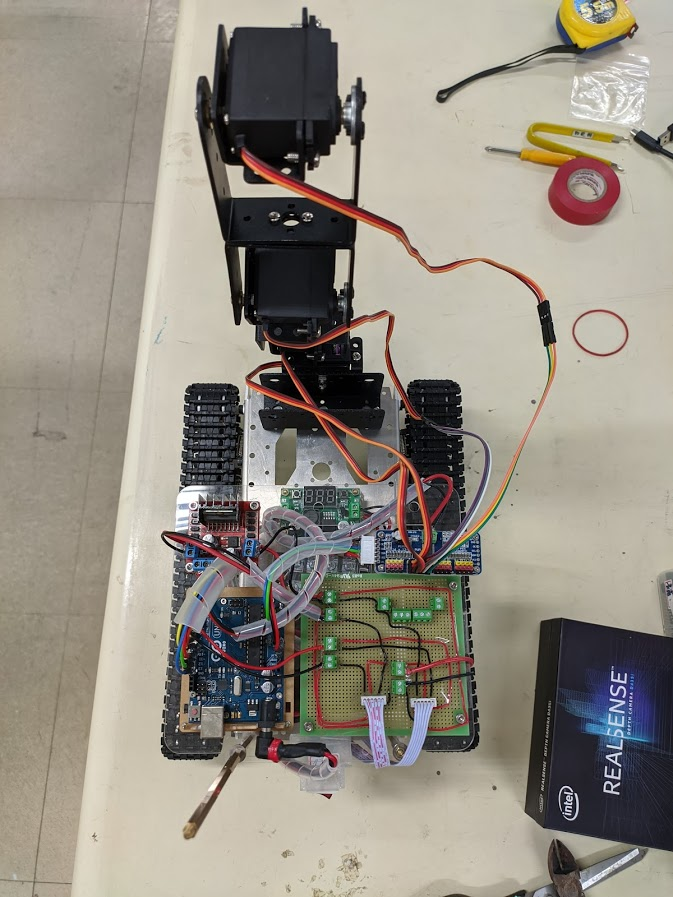
2R07543052 吳為斌

3R08631020 林弘曄

4B06611036 張名翔

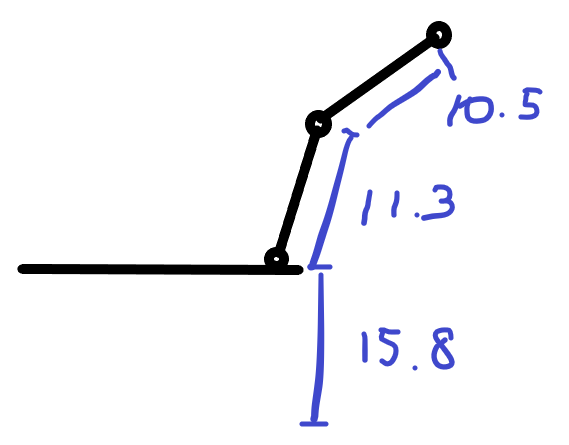
1. 硬體

如下圖所示，已經完成硬體的組裝，尚未上電測試。

攝影機裝置位置

圖一、車體組裝圖



圖二、機械手臂連桿長度，單為為公分

1. 軟體

軟體部分預計使用YOLYv3進行目標物偵測，攝影機視角如下，我們首先拍下兩百張不同大小、角度，搭配不同背景的圖，準備進行訓練。