Bengkel Autonomous Robot Application : Donkey Car (Part 7)

Nur Akhyar bin Nordin

Part Time Makers

ayozzet

Sekadar perkongsian ringkas

Selain menggunakan Numpy sebagai subjek pengiraan, boleh juga gunakan pendekatan lain seperti..

1. Ambang Adaptif - “Adaptive Threshold”
2. Kontur - “Contour”
3. Kesan garisan dengan Transformasi Hough (Hough Transform)
4. Regresi Linear - “Linear Regression”

Penambahbaik akan datang

1. Tensorflow Lite
2. Keras
3. Simulasi
4. ROS

Hipotesis **(atau jangkaan)**

Apa yang akan berlaku kelak?

Mempercepatkan proses Python

1. Gunakan “Dictionary”
2. Gunakan “match…case” (seperti “switch…case”)
3. Mengurangkan “if…else”

Naik taraf “Donkey Car” anda

1. Camera - OV5467 (Wide Lens Module)
    a. - XBox Kinect Camera
    b. - ZED stereo camera
2. Single Board Computer (SBC) - Raspberry Pi 4 / NVidia Jetson Nano / SolidRun
3. Servo - MG996R Metal Gear
4. Electronic Speed Controller - Racerstar 120A ESC Brushless (Waterproof Sensorless)
5. DC Motor - Racerstar 4076 Brushless Waterproof Motor (Sensorless) 120A 2000KV
6. Battery - 7.4V Li-Po 1500mAH 2S/25C

Rujukan lain

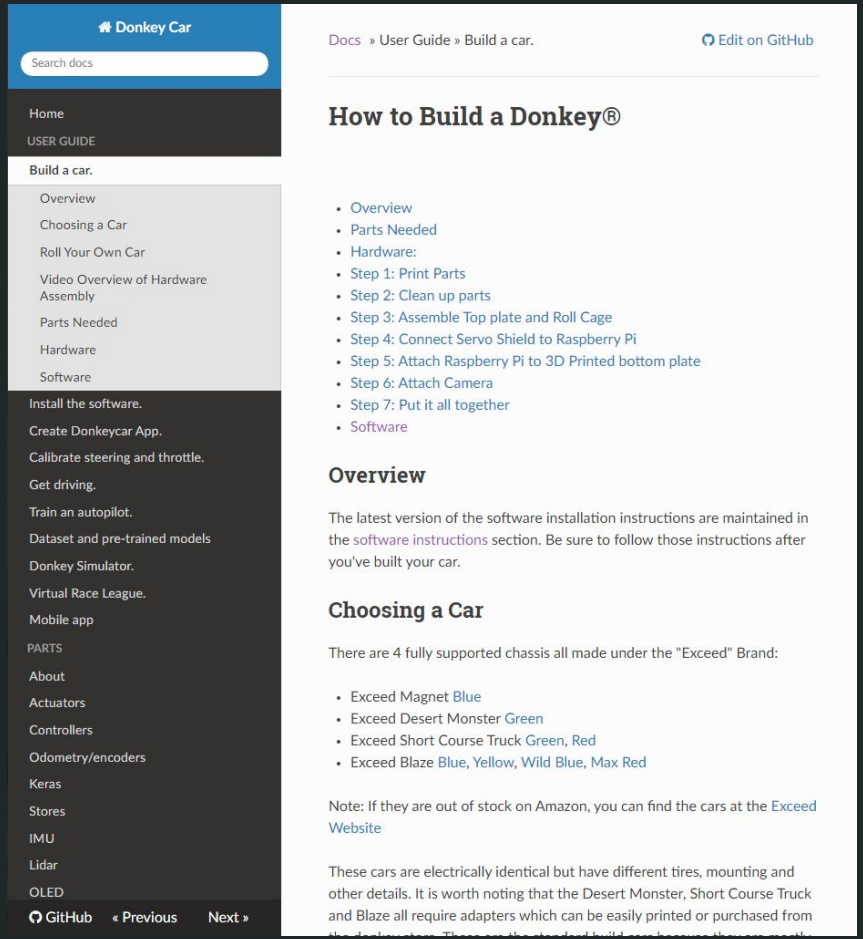
Setiap saintis menggunakan kaedah eksperimen yang berbeza

Pautan lain...

- PyImageSearch.com
- PythonProgramming.net
- ComputerVision.zone

Sekiranya ada “Part 2”

Menambahbaik “Donkey Car”

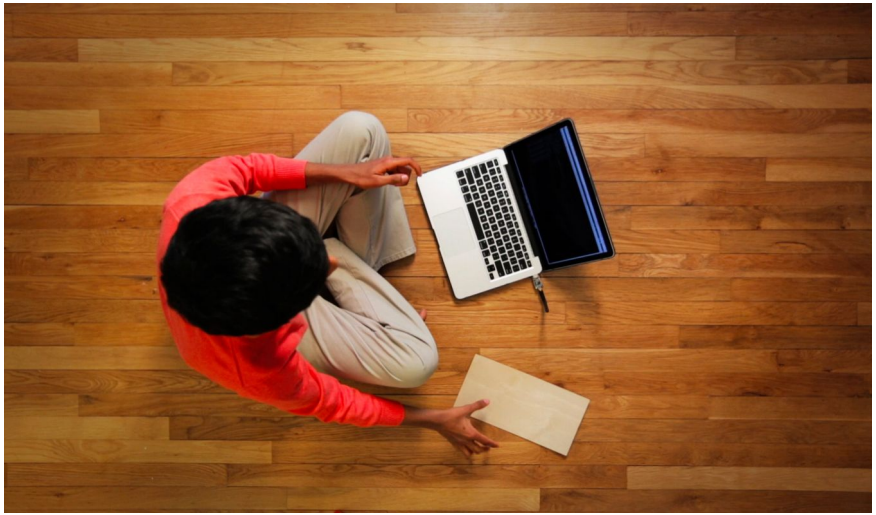


Aha!

Penerokaan anda

Gunakan OpenCV untuk perkara lain..

1. Pengecaman Objek
2. Kepintaran Buatan - AI
3. Pembelajaran Mesin - ML



Belajar dan buat perkara baru setiap hari.

Kesimpulan

Anda tentukan sendiri....

Apa yang akan anda lakukan seterusnya?

Cari pendekatan lain dan berkongsi dengan orang lain