

Servo-Augen

Robotikpraktikum WS2013/2014

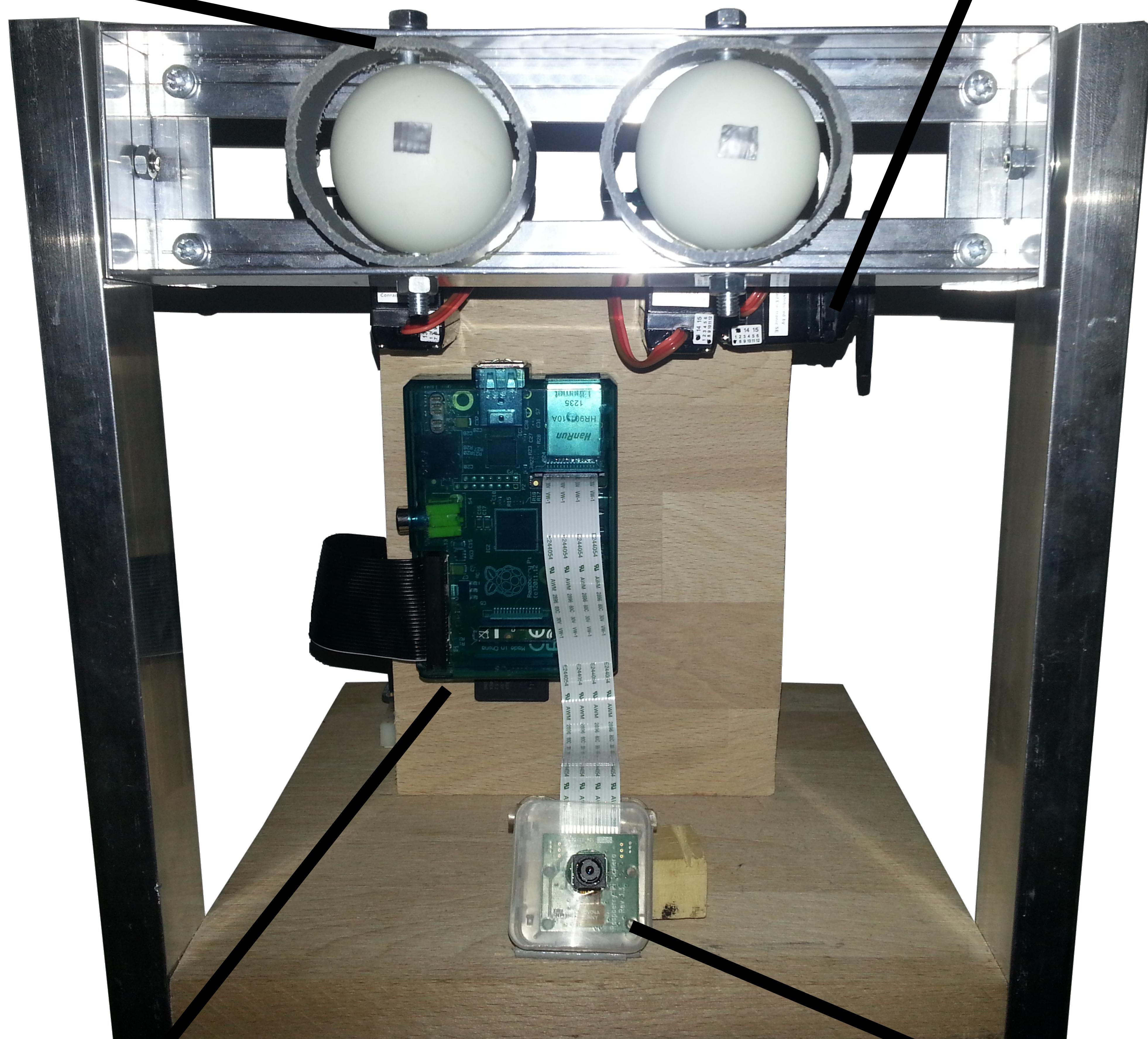
Kevin Schaller & Timo Schmid
Angewandte Informatik Master

Materialien

- Aluminium Profil (2,5x1,5cm)
- Sperrholz
- Siphonrohr
- Tischtennisbälle
- Federstahl
- Breakout Board
- Raspberry Pi
- 3x Modellbauservos

Servo Steuerung

- Software PWM über GPIO
- Servoblaster als Middleware
- Vollständig über Konfigurationsdateien steuerbar
-



Software

- OpenCV
- ServoBlaster
- Arch Linux (ARM)
- MechanicalEyes (Eigenentwicklung)

Video Verarbeitung

- Haarcascades für Gesichter
- HOG für Personen
- Normalisiertes Graustufenbild
-