

HARD2021：ロボット視覚のつくり方（第3回）

 demura.net/robot/hard/20139.html

2021.03.20



HARD2021スプリングワークショップ「第3回ロボット視覚のつくり方」に関するページです。今回はロボットのLIDAR(レーザ式測域センサ)やカメラからのデータ取得方法とその処理について学び体験します。ハンズオンではシミュレータ上で移動する人を追従するPythonプログラム開発も行います。楽しみにしてください。

なお、サンプルプログラムではクラスを使いますので、Pythonのクラスを理解しておいてください。

第3回から参加される方へ：次リンクにある「開発環境のインストール」と「シミュレータのインストール」を済ませるとハンズオンも体験できます。

HARD2021：AIロボットのつくり方（第1回）

第3回予定

- 日 時
2021年3月20日（土）14:00~16:00
- 場 所
いつものZoom会場

- スライド
 - [公開用HARDスプリング3-210320](#)
- ハンズオン
 - 1. [HARD2021：PythonプログラムでLIDARを使おう！](#)
 - 2. [HARD2021：PythonプログラムとOpenCVで画像処理をしよう！](#)
 - 3. [HARD2021：基礎的な物体検出器をPythonで作ろう！](#)
- 参考サイト
 - [OpenCV-Python Tutorial \(日本語\)](#)
 - [OpenCV-Python Tutorial v3.2.0 \(英語\)](#)
 - [ROS cv_bridge Tutorials](#)
 - [ROS Tutorial \(日本語\)](#)
 - [ROS Tutorial \(最新版 英語\)](#)
 - [RoboticaUtnFrba/create_autonomy](#)
[Wiki](#)

終わり