

Intelligent SoC Robot War 2017

System Design Innovation & Application Research Center

I. **출전자격** TEST

지능형 SoC 로봇워 – 출전자격 TEST



Excellence in Intelligent Robot, Wearable Computer, and Bio/Health!



uxfactory

















- ◆ 목적: 지능형 SoC 로봇의 기본이 되는 영상처리/인식 능력 평가
- ◆ 일시: 2017년 5월 25일 ~ 5월 26일
- ◆ 방식: 미션 수행
- ◆ 선발팀 수: HURO-C: 20팀 / SoC 태권로봇: 16팀 / SoC Drone: 10팀

	SoC Taekwon	SoC Drone
일정	5월 25일 (목요일)	5월 26일 (금요일)
선발팀 수	16팀	10팀
주제	주어진 물체에 대한 추적/인식 ,소프트 웨어 개발	HDL Coding, 영상처리/ 인식 설계
채점	처리/인식/추적에 대한 정확성, 적용 알고리즘의 독창성, 적절성 등을 평가	
미션내용	물체추적	영상처리/인식 IP 개발



Excellence in Intelligent Robot, Wearable Computer, and Bio/Health!









ROBOTIS



















Laptop

USB Camera

Target Object

배경

OS: Microsoft Windows 7

• SPEC

- CPU: Intel Core i7-4700 CPU@2.4GHz

- RAM: 8GB

- 64bit 운영체제

USB Camera

- Logitech Webcam C270

:카메라 드라이버(로지텍 제공)만 설치하여 사용

HURO-Competition 미연



Excellence in Intelligent Robot, Wearable Computer, and Bio/Health!





















Object



컨피던스(250ml)



오징어땅콩(98g)



쌀로별(78g)



고래밥 (56g)

지정 배경









SoC Taekwon Robot 미션



Excellence in Intelligent Robot, Wearable Computer, and Bio/Health!



















Object









가로(10cm) X 세로(10cm)

디자인 색상지(1-50): 파랑색(19번), 노란색(43번), 빨강색(48번), 연두색(35번)

지정 배경



랜덤 배경







HURO-C/Taekwon 심사 (공통)



Excellence in Intelligent Robot, Wearable Computer, and Bio/Health!





















▶ 진행방법

- SW 세팅: 2분

- 발표: 5분

- 영상 인식/추적 TEST: 3분

● 심사표

구분	심사 내용
	독자적인 인식 Algorithm 구현
물체인식 알고리듬	인식 알고리듬 이해
월고니 급 (40)	Image Enhancement Algorithm 적용여부
(1-7)	인식 알고리듬의 효율성
	인식율
인식결과	조명 밝기에 대한 Robustness
(40)	물체 변형에 대한 Robustness (Scale, Rotation, 가려짐)
	Frame 속도
기타	프리젠테이션
(20)	SW 완성도

● 주의사항

- 차영상 금지
- 라이브러리 사용금지 (Open CV)
- 영상 입출력 부분은 라이브러리 사용 가능 (MFC, VFW)
- C/C++ 구현
- 현장 자료 제출 SW(프로젝트 폴더 압축), SW 매뉴얼, PPT자료

HURO-C/Taekwon 줄전자격 TEST 완경



Excellence in Intelligent Robot, Wearable Computer, and Bio/Health!



uxfactory





ROBOTIS

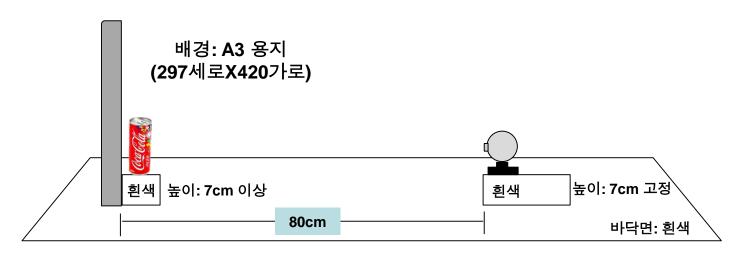
















Excellence in Intelligent Robot, Wearable Computer, and Bio/Health!



uxfactory





ROBOTIS











주제: HDL Coding, 영상처리/인식 설계

SoC Robot 에 기본으로 제공되는 FPGA Source Code(www.socrobotwar.org – 자료실 2번 글참고)에 SoC Drone 경기에 활용할 수 있는 영상처리 또는 영상인식에 해당되는 부분을 추가로설계하며, Modelsim 등의 검증 tool을 이용하여 시뮬레이션 결과값을 출력

출전자격 TEST 심사

- 개발 설계내용 발표: 5분
- 시뮬레이션 및 결과설명: 3분
- 질의 응답: 2분

