

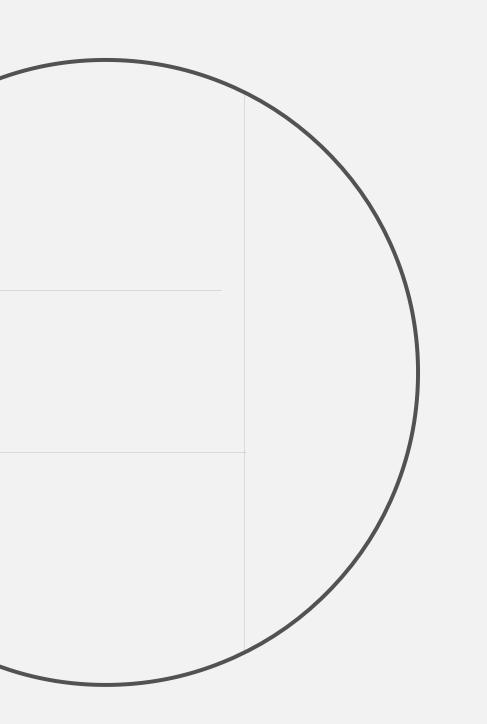
Turtlebotfahrt

entlang einer vorgegebenen Pfad

Jianing Ye (Matrikelnummer: 67607) Fachrichtung: BWM Tutor: Gero Jörn Licht

Professor: Prof. Dr.-Ing. Sebastian Zug





Inhaltsverzeichnis

I Einleitung

Part 1 Introduction

II Konzept

Part 2 Main concept

III Eine weitere Idee

CONTENTS

Part 3 a further more step

IV Abschluss

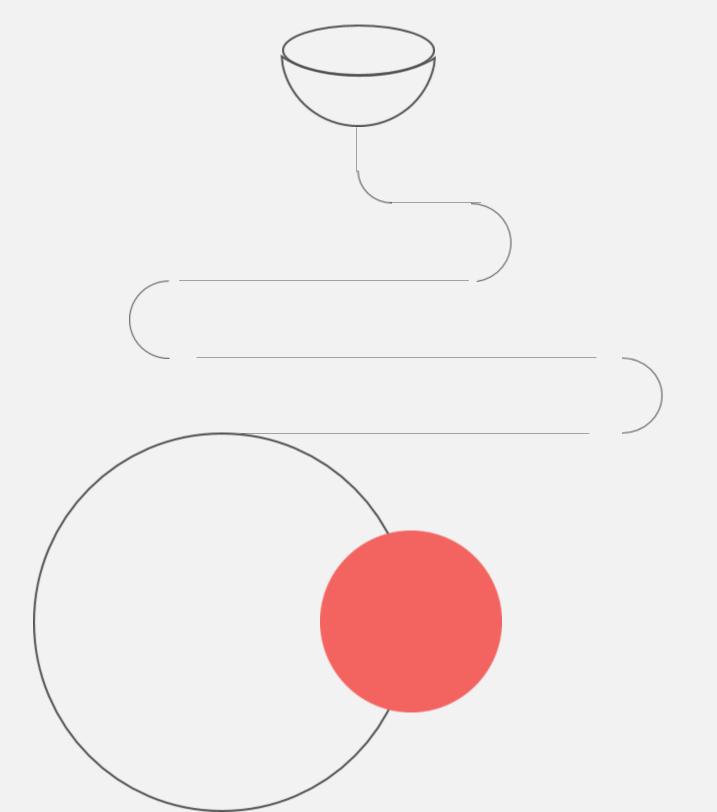
Part 4 Conclusion



Einleitung

Part 1 Introduction





Aufgabe des Programms

das Foto aus dem Turtlebot lesen

Linien erkennen

Weg korrigieren

Weg mit der angegebenen Geschwindigkeit folgen



II Konzept

Part 2 Main concept







Wie kann Turtlebot die Farbe der Linien erkennen?

Python-Package OpenCV

Wo erkennt Turtlebot die Linien?

mit der Boundingbox

Wie speichert die Position der Linien?

in Form eines Arrays

Wie kann Turtlebot die Farbe der Kante erkennen

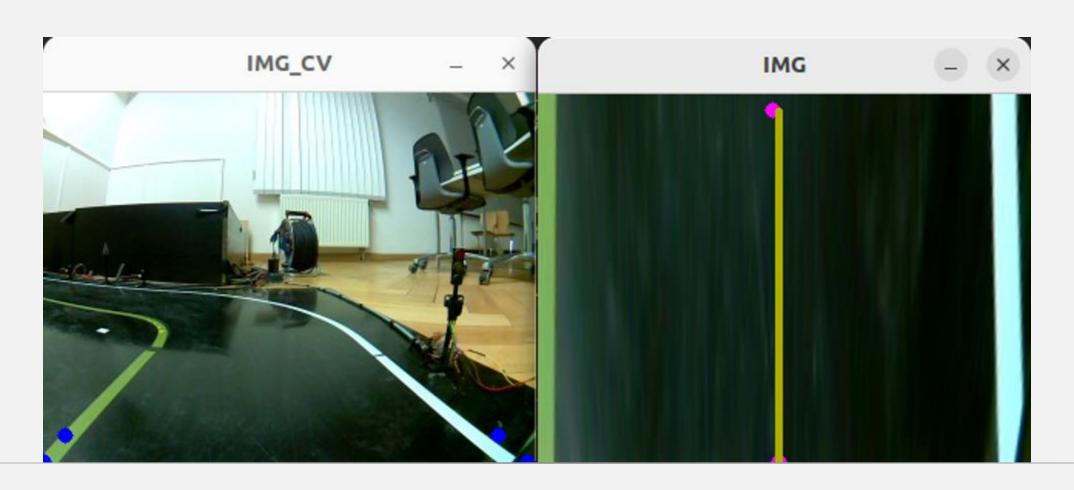
python-package OpenCV



gemäß der GBR-Farbe: Schwarze und Weiße Farbe gemäß dem H-Wert in der VHS-Farbe: andere Farben



Wo kann Turtlebot die Linien erkennen?



Boundingbox mit vier Ecken:

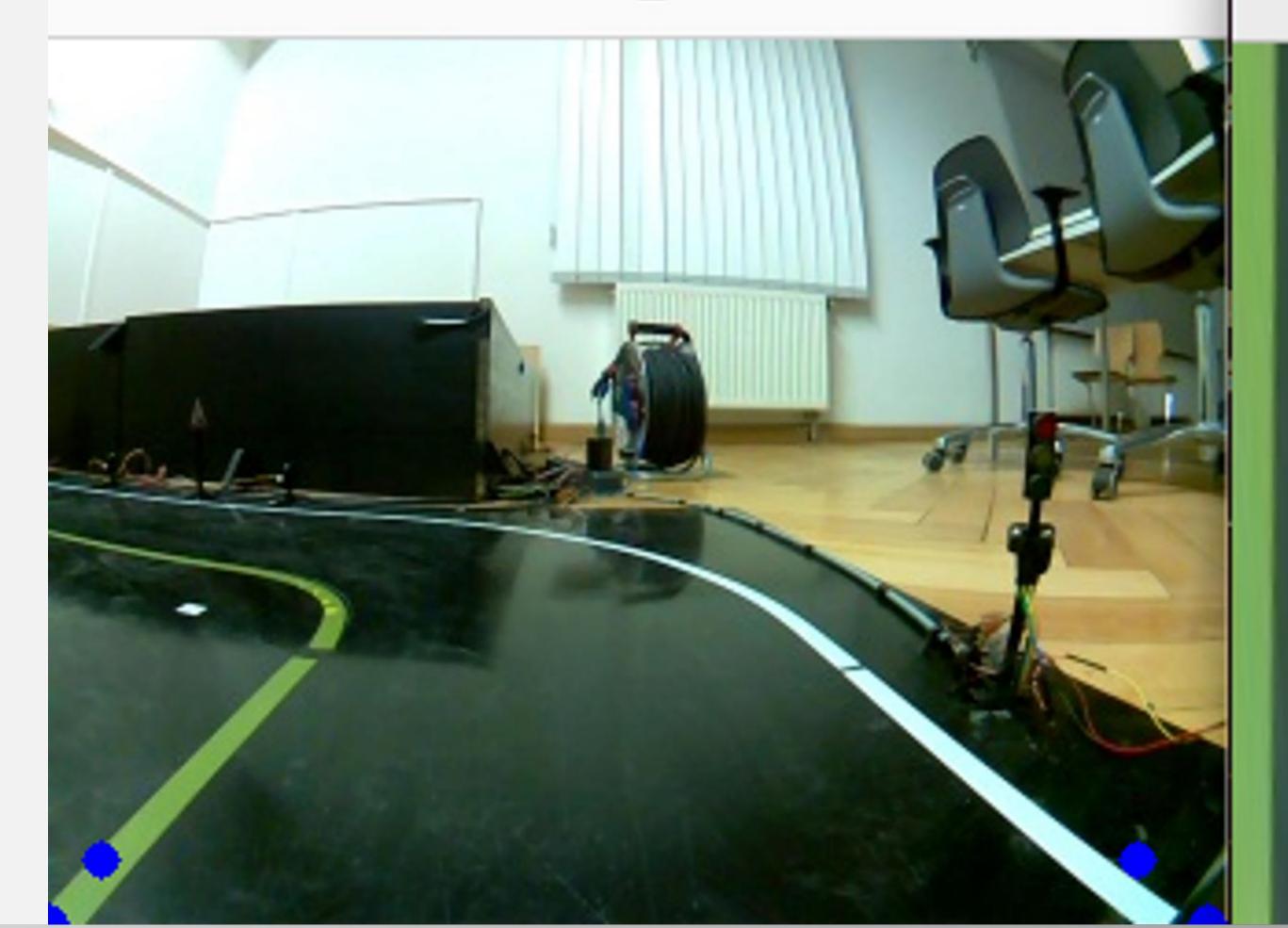
Das Foto konzentrierte sich nur auf den Bereich des Weges, den der Turtlebot zurücklegte.

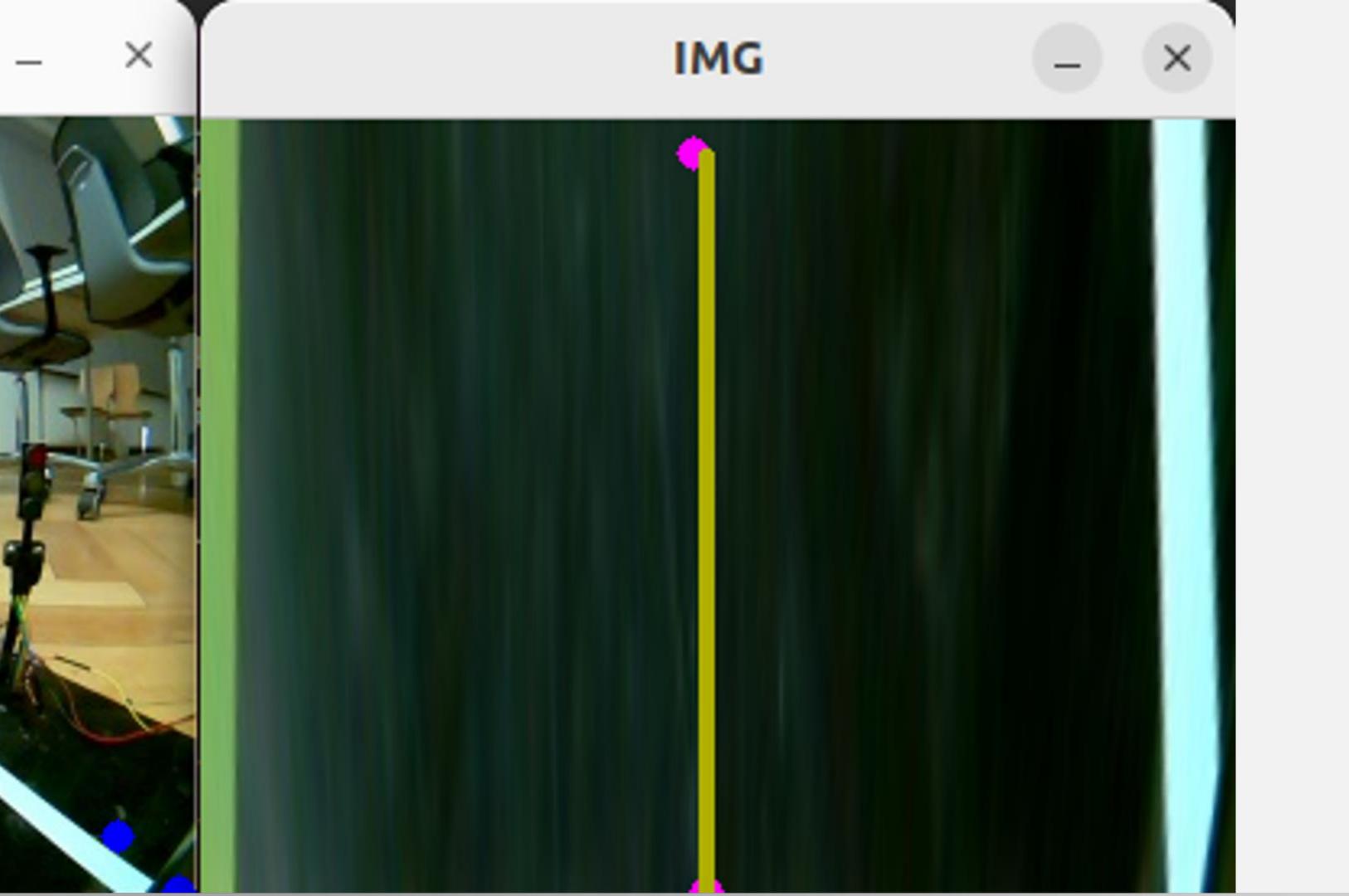
Wenn der Weg gerade ist:

Steigung der von uns bestimmten Pfad Null ist.

IMG_CV

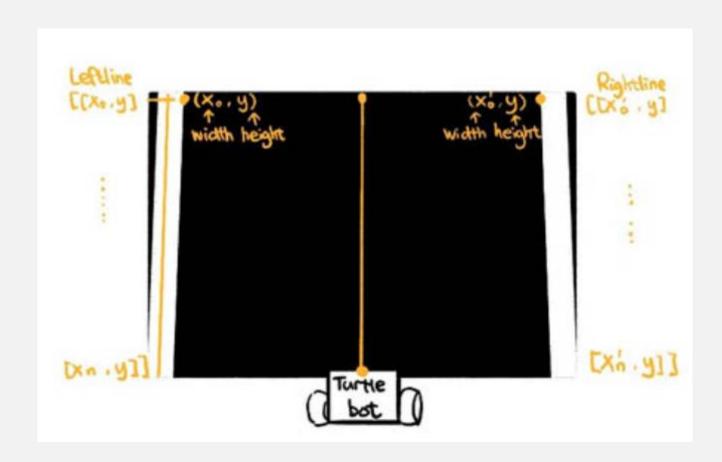




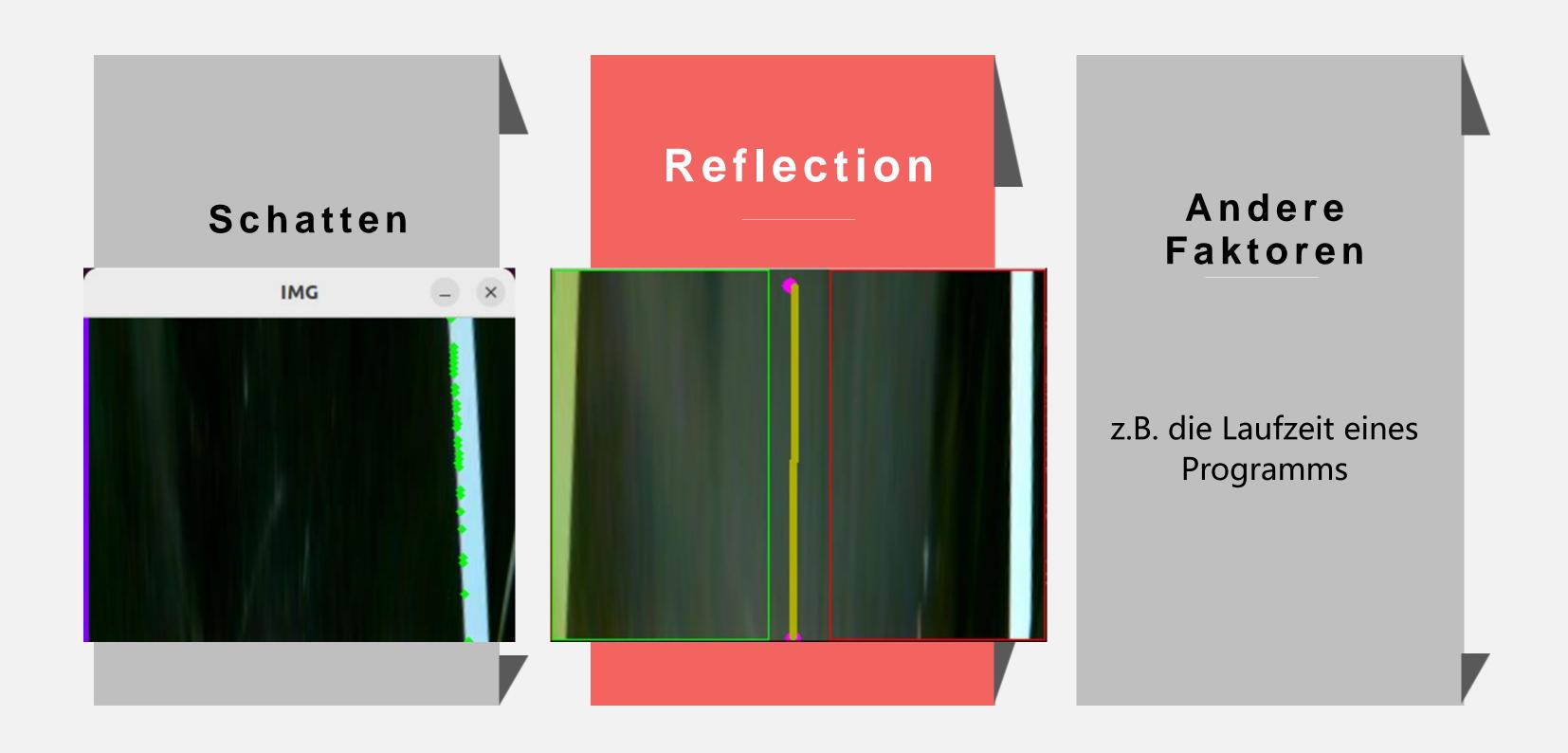




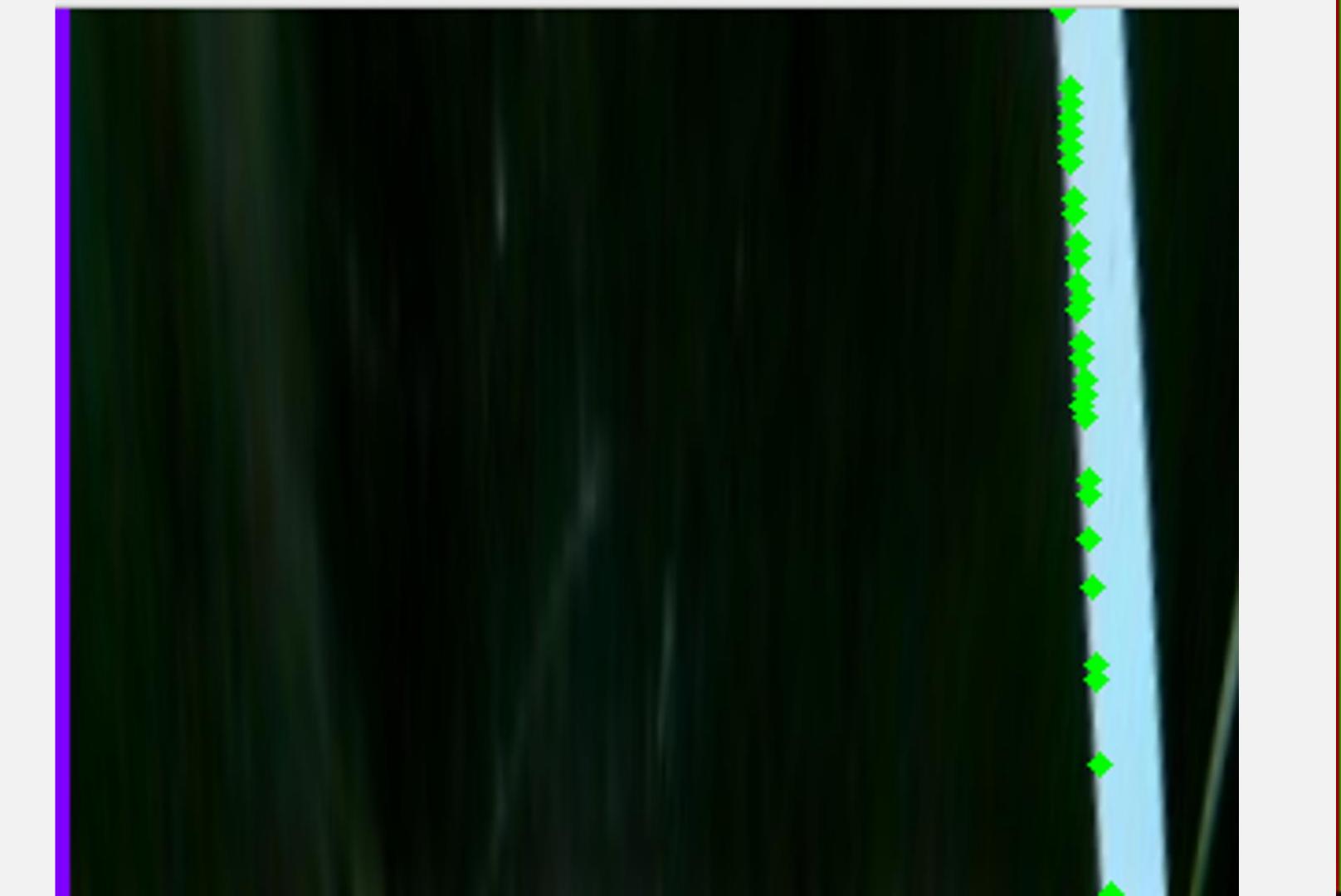
Wie speichern wir die Position der Linien?



Alle Koordinaten aller angegebenen Farben werden im Array gespeichert, und es ist einfacher, die Daten in dem Array später nochmals der Steigerung zu berechnen.

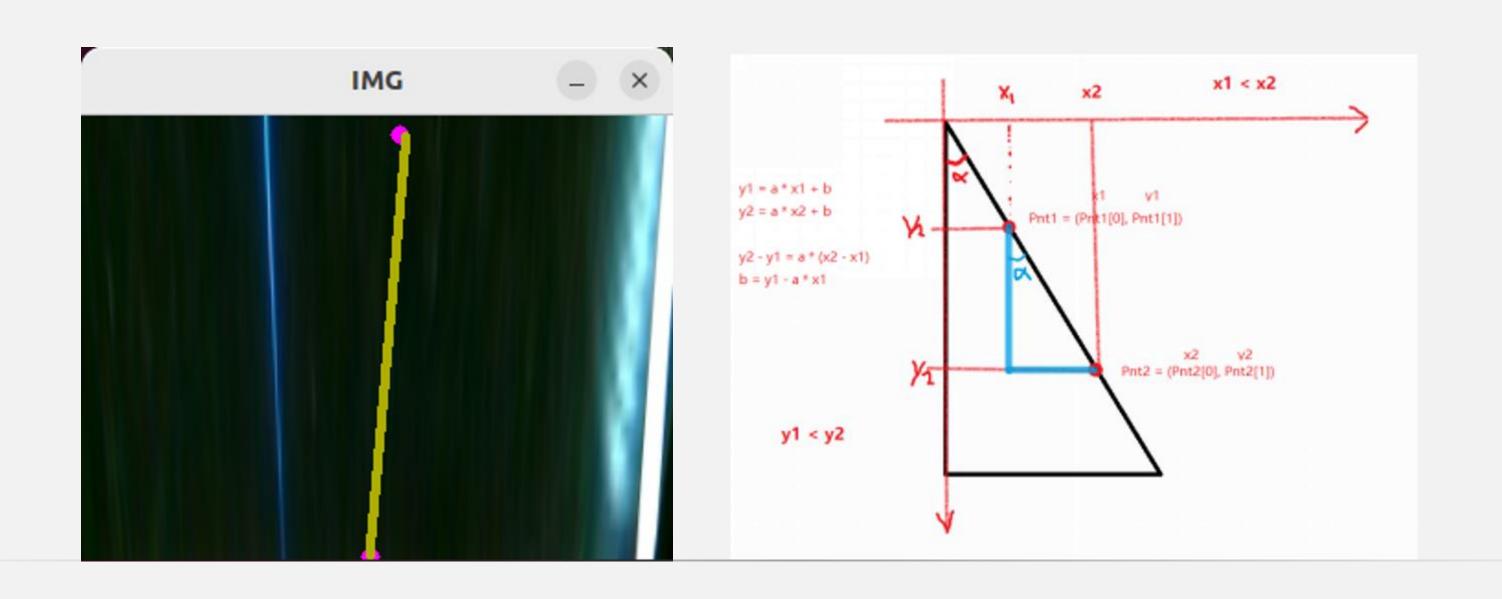


×



z.B. die Laufzeit eines Programms

Wie wird die Richtung der Roboter dargestellt? AEIBER

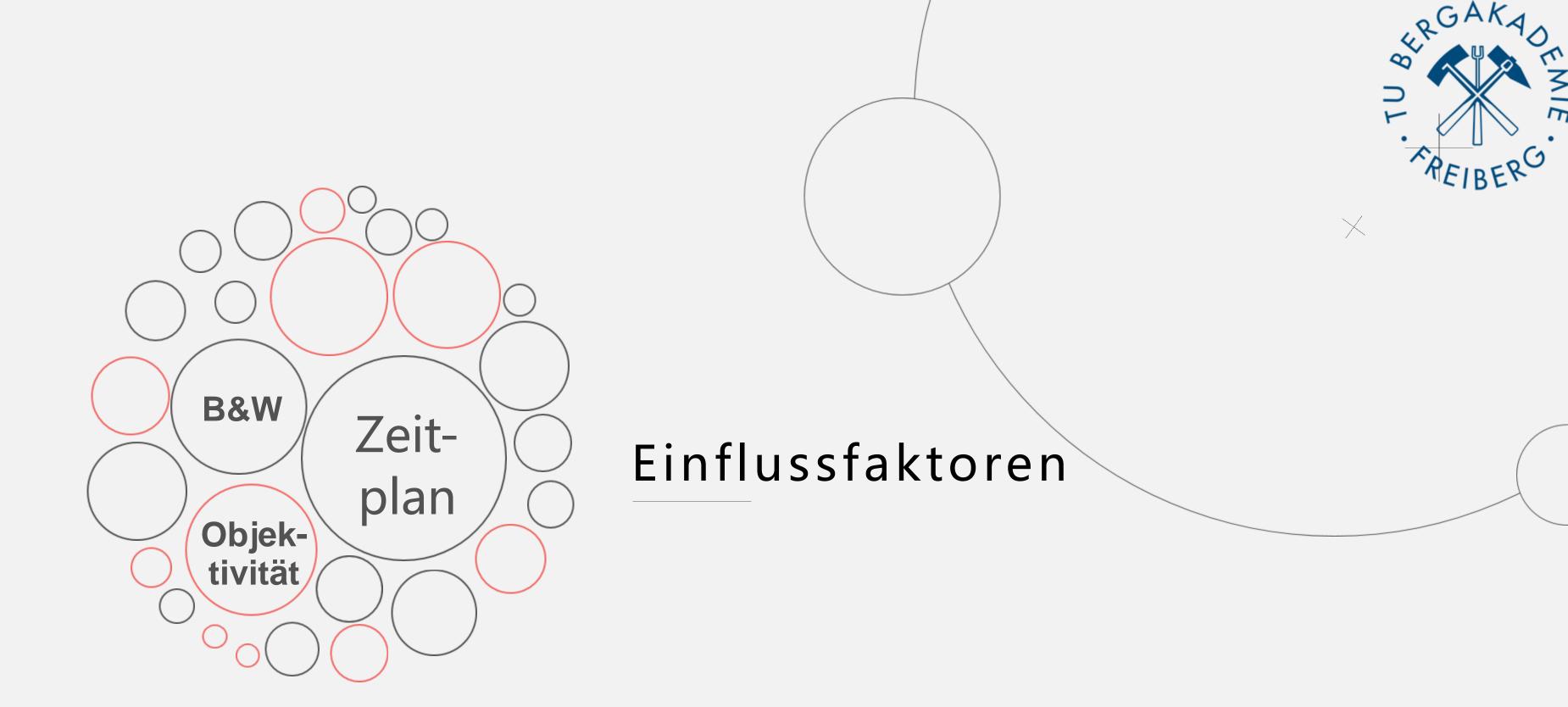


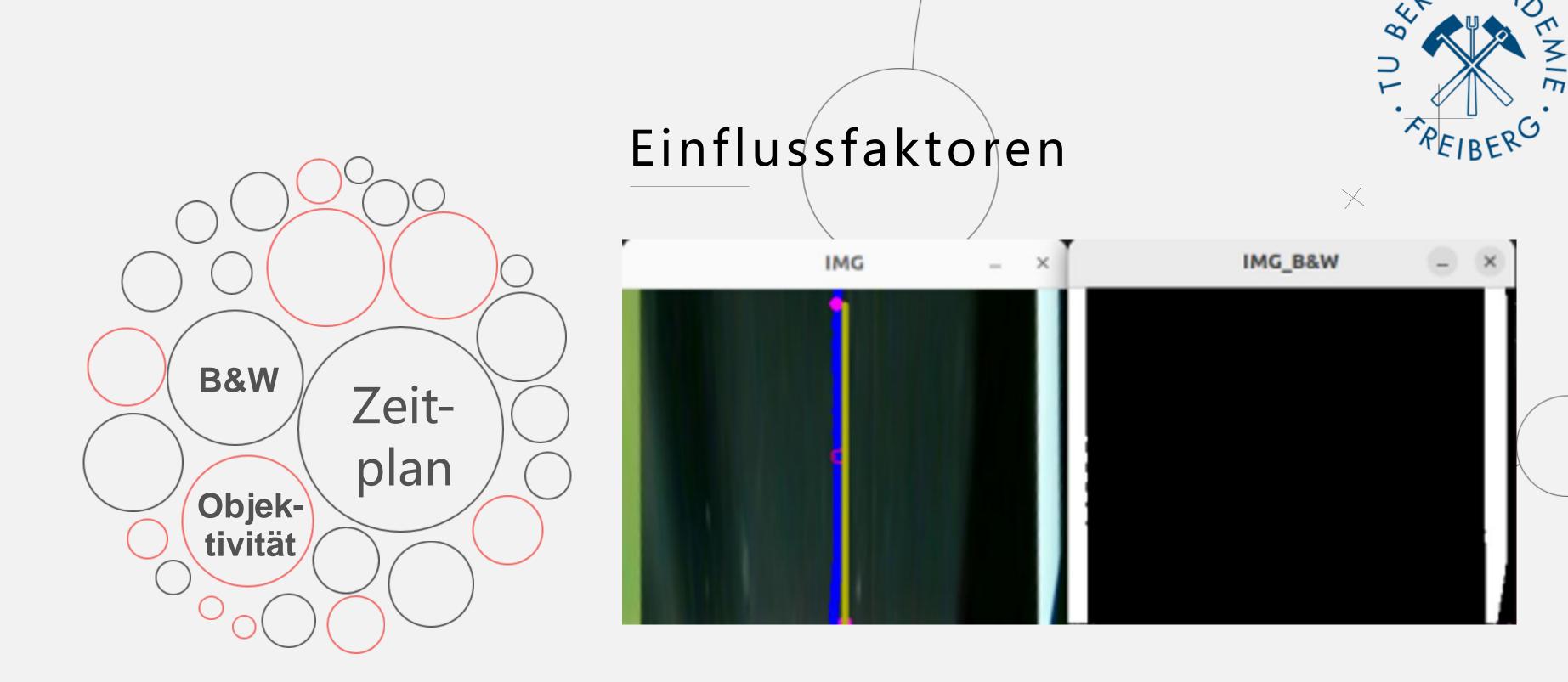


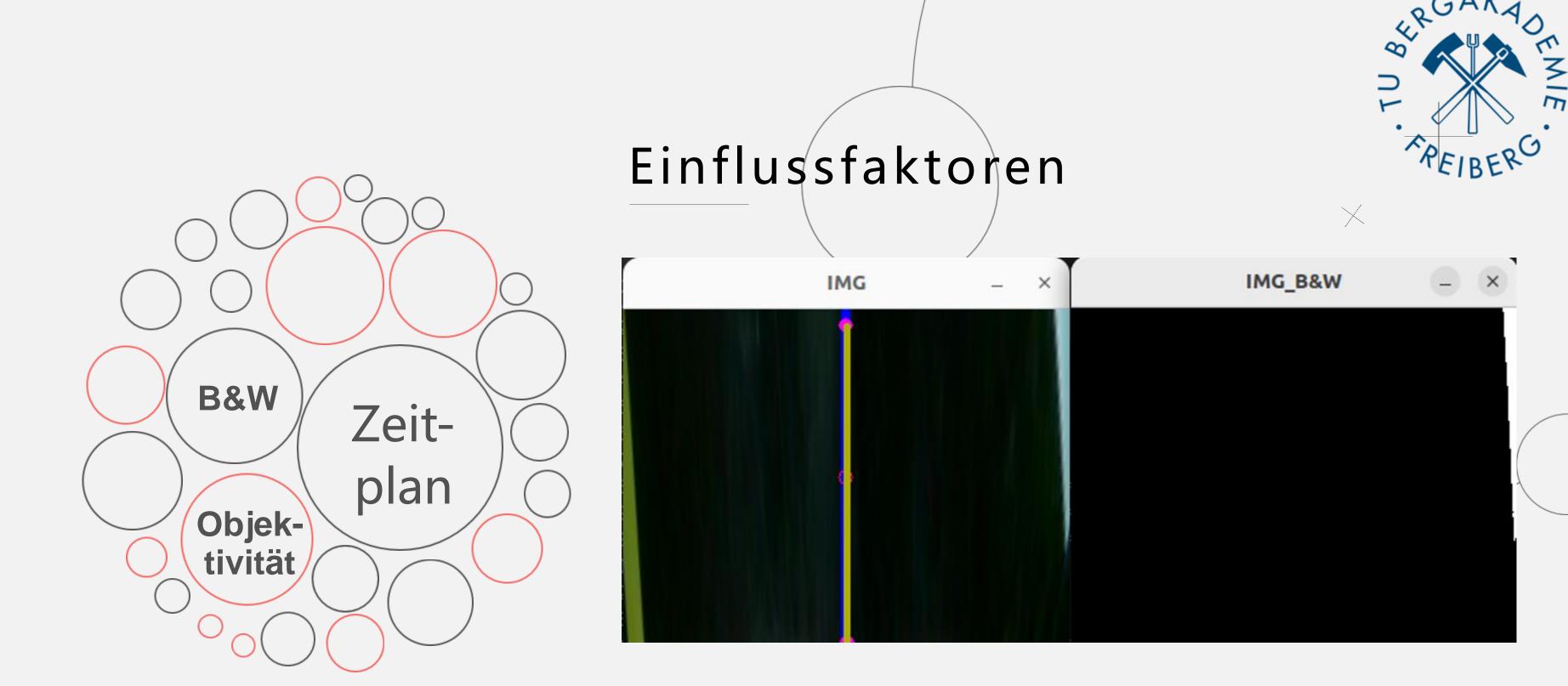
III Eine weitere Idee

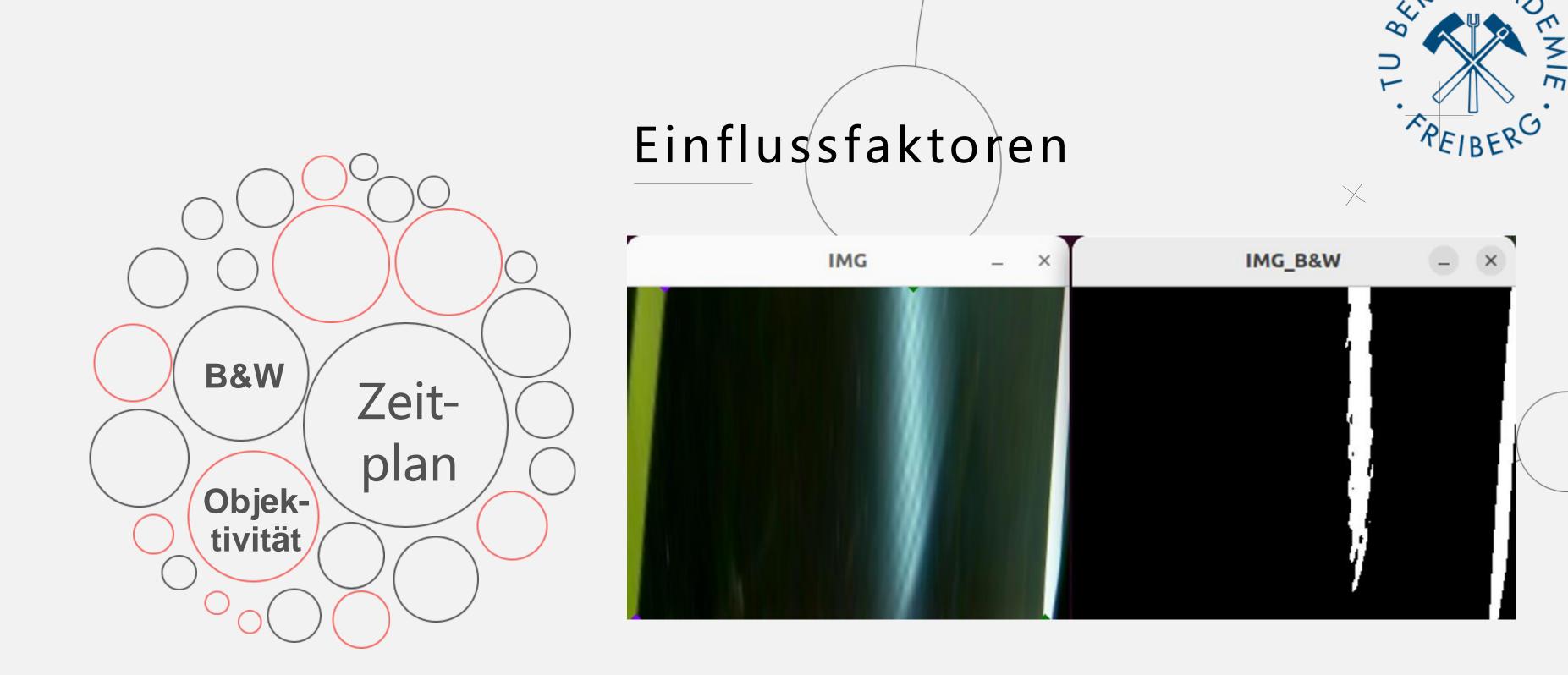
Part 3 A further more step may take













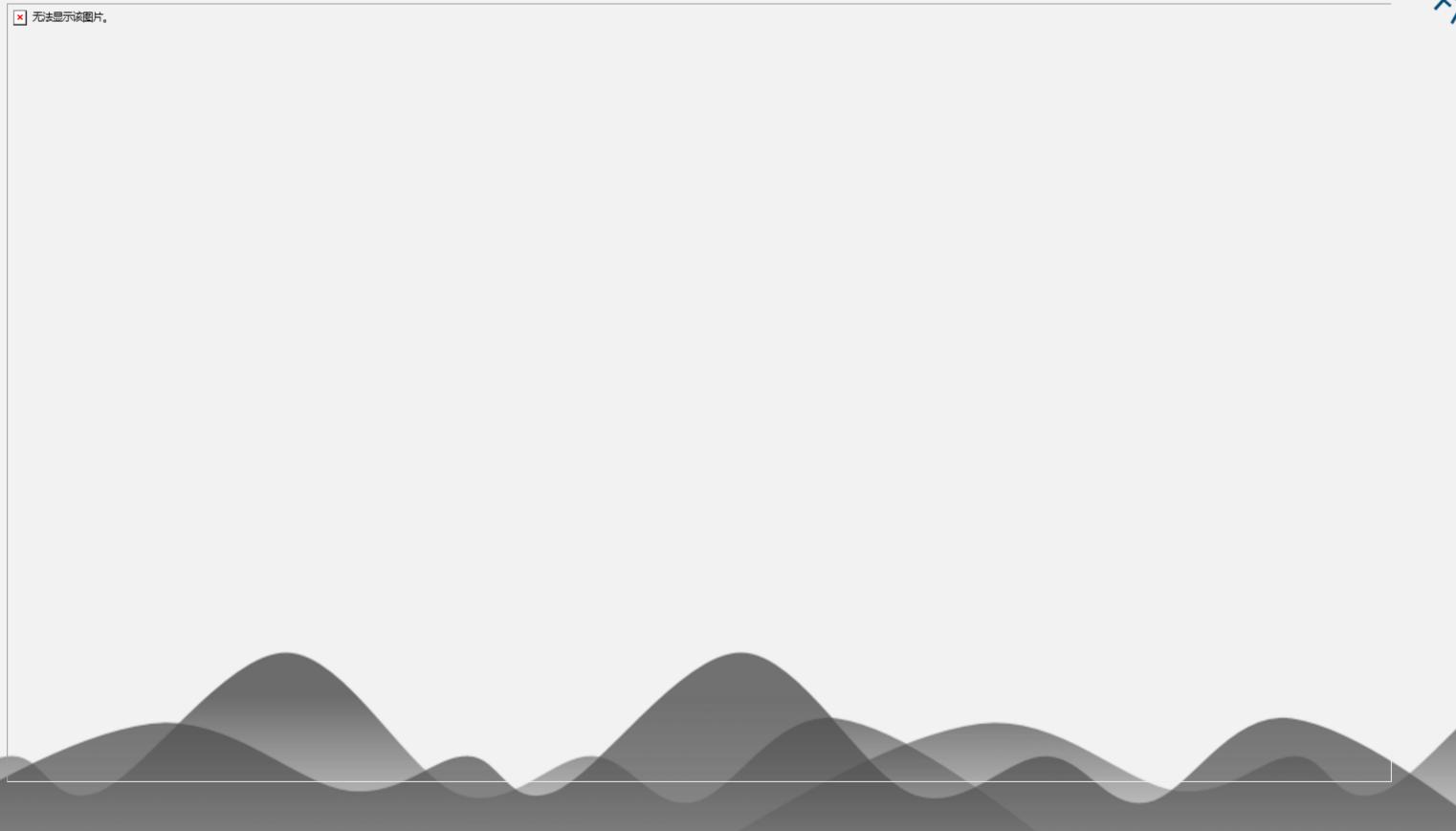
IV Abschluss

Part 4 Conclusion



Fahrvideo des Programms









Vielen Dank

2023.10 Jianing Ye