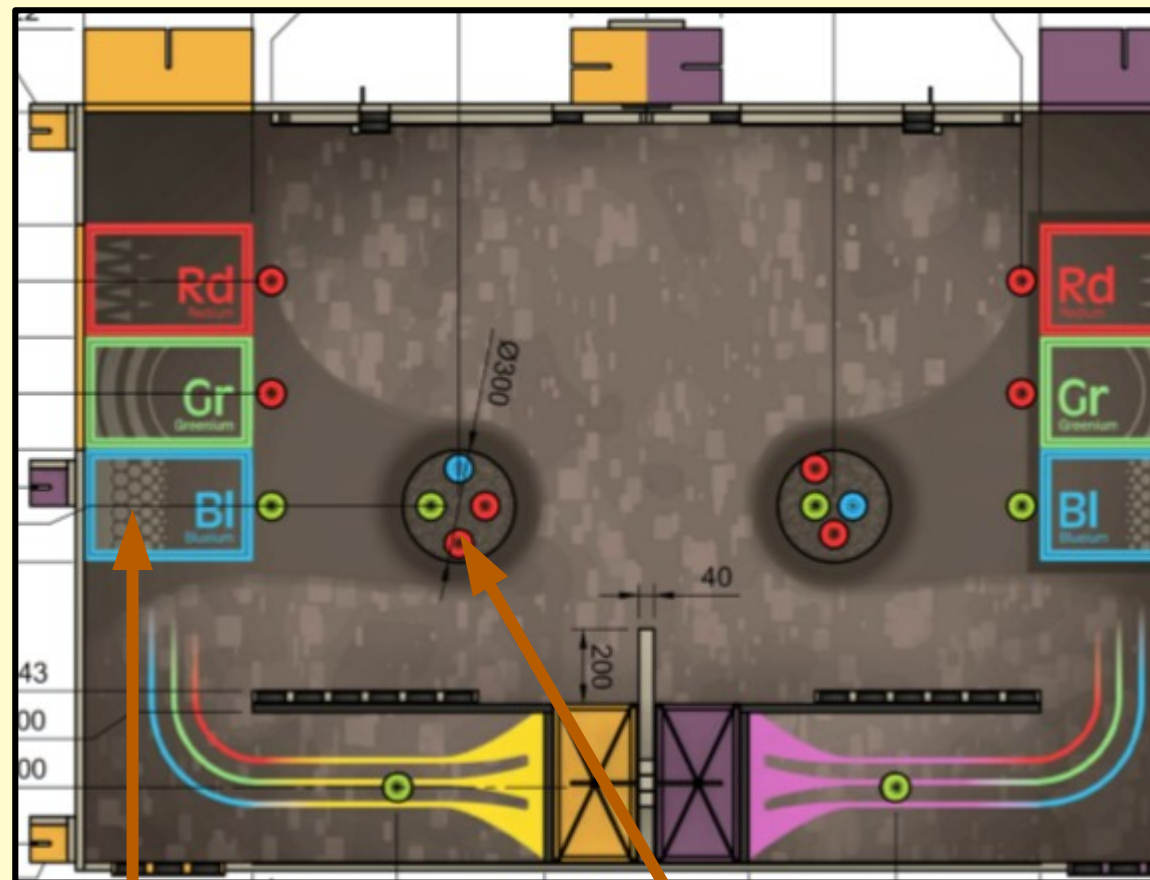


Objectif : identifier la positions des robots et des palets sur le terrain de jeu

Projet localisation pour la coupe de France de robotique

Moyens techniques :

- Raspberry Pi 3 sur OS Raspbian
- Module caméra V2.1
- OpenCV 4 et python
- Batterie



Zone cible des palets

Palets à récupérer

