

Trabalho da Disciplina ESP203 - 2019

Objetivo:

Construção de um protótipo para gerar fotos padronizadas a partir de uma certa distância do objeto a ser fotografado.

Detalhamento:

Deve-se construir um sistema que use uma câmera acoplada a sensores de distância que obtenha fotos de objetos. As imagens geradas pelo sistema, bem como as distâncias coletadas, devem ser enviadas para um servidor (remoto ou local). Este servidor pode funcionar em um PC tradicional ou um RaspberryPi (ou equivalente). O servidor deve utilizar essa imagem e fazer um processamento digital que tenha como input a distância+imagem. Como saída, o serviço de processamento da imagem deve localizar o objeto fotografado e informar o seu tamanho (área do objeto na imagem) com base na distância da câmera.

Além do protótipo, deve ser produzido também todos os diagramas arquiteturais utilizados para a construção da solução.

Abraços

Referências:

- [1] <http://samuv.ifba.edu.br>
- [2] <https://www.embarcados.com.br/opencv-3-1-0-na-raspberry-pi-zero-w/>
- [3] https://www.researchgate.net/publication/268685128_Desenvolvimento_de_Aplicacoes_Ubiquas_com_Arduino_e_Raspbery_Pi
- [4] <http://www.academia.edu/8424043/Um-Estudo-de-Processamento-de-Imagens-com-OPENCV>