

UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI PERUGIA
Facoltà di Scienze Matematiche, Fisiche e Naturali

CORSO DI LAUREA IN INFORMATICA



Tesi di Laurea

**Implementazione di un sistema mobile ed autonomo
per la ricerca di oggetti in base al colore**

Laureando

Simone Mariotti

Relatori

Prof. Marco Baiocchi

Dott. Emanuele Palazzetti

Anno Accademico 2013-2014

TODO: DEDICA

Indice

Introduzione	1
1 Visione Artificiale e OpenCV	2
2 Componenti del robot	3
2.1 Hardware	3
2.1.1 UDOO	3
2.1.2 Tank Kit	3
2.1.3 Sensori	3
2.2 Software	3
2.2.1 OpenCV	3
2.2.2 ADK	3
2.2.3 ADK Toolkit	3
3 Implementazione	4
Conclusioni	5
Bibliografia	6
Elenco delle immagini	7

Introduzione

Obiettivi

Strumenti utilizzati

Capitolo 1

Visione Artificiale e OpenCV

“III”

Capitolo 2

Componenti del robot

2.1 Hardware

2.1.1 UDOO

2.1.2 Tank Kit

2.1.3 Sensori

2.2 Software

2.2.1 OpenCV

2.2.2 ADK

2.2.3 ADK Toolkit

Capitolo 3

Implementazione

Conclusioni e sviluppi futuri

Bibliografia

Elenco delle immagini

Appendice