

Rok akademicki 2014/2015

POLITECHNIKA WARSZAWSKA  
WYDZIAŁ ELEKTRONIKI I TECHNIK INFORMACYJNYCH  
INSTYTUT AUTOMATYKI I INFORMATYKI STOSOWANEJ



**PRACOWNIA DYPLOMOWA 1**  
**SPRAWOZDANIE**

Maciej Lotz

**Robot IRp-6 w zadaniu śledzenia konturu**

Opiekun pracy:  
dr inż. Tomasz Winiarski

Ocena pracy: .....

.....

Data i podpis Promotora



# Spis treści

<b>1</b>	<b>Wymagania stawiane pracy</b>	<b>5</b>
<b>2</b>	<b>Wstęp teoretyczny</b>	<b>7</b>
<b>3</b>	<b>Opis tego co zrobiono dotychczas</b>	<b>9</b>
3.1	Konfiguracja środowiska . . . . .	9
3.2	Opanowanie podstaw języka Python . . . . .	9
3.3	Wykonanie specjalistycznego narzędzia do śledzenia krawędzi .	9
3.4	Wykonanie ćwiczeń . . . . .	9
3.4.1	Rysowanie kwadratu w powierzu . . . . .	9
3.4.2	Znajdowanie środka okręgu na podstawie trzech punktów	9
3.5	Zrealizowanie śledzenia prostej . . . . .	9
<b>4</b>	<b>Plany na kolejny semestr</b>	<b>11</b>
4.1	Zrealizowanie śledzenia konturu . . . . .	11
4.2	Opanowanie OpenCV i DisCODe . . . . .	11



# Rozdział 1

## Wymagania stawiane pracy



## Rozdział 2

### Wstęp teoretyczny





## Rozdział 3

### Opis tego co zrobiono dotychczas

- 3.1 Konfiguracja środowiska
- 3.2 Opanowanie podstaw języka Python
- 3.3 Wykonanie specjalistycznego narzędzia do śledzenia krawędzi
- 3.4 Wykonanie ćwiczeń
  - 3.4.1 Rysowanie kwadratu w powietrzu
  - 3.4.2 Znajdowanie środka okręgu na podstawie trzech punktów
- 3.5 Zrealizowanie śledzenia prostej



## Rozdział 4

### Plany na kolejny semestr

4.1 Zrealizowanie śledzenia konturu

4.2 Opanowanie OpenCV i DisCODE