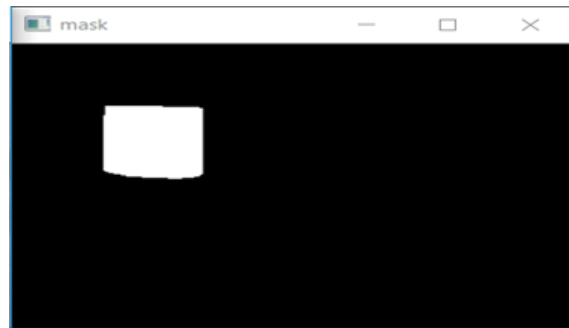


Niryo Vision

Fonctionnement :

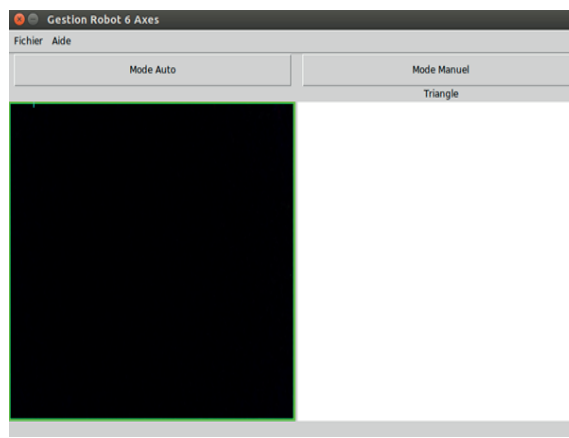
1. Création d'un masque:



2. Définition des contours:



3. Retransmission en temps réel sur un écran LCD:



Role du Raspberry :

1. Utilisation de la caméra et reconnaissance des formes (1 coeur)
2. Affichage sur l'écran LCD (1 coeur)
3. Gestion du robot (1 coeur)

UTILISATION DU MULTITHREADING POUR UNE MEILLEUR FLUIDIBILITE

Mode manuel:

Quitter				
Position 1 bas	Position 2 bas	Position 3 bas	Position 4 bas	Position 5 bas
Position 1 haut	Position 2 haut	Position 3 haut	Position 4 haut	Position 5 haut
Fermeture pince	Ouverture pince	Position Repos	Learning mode	
Position Star	Position Triangle	Position Round	Position Square	
Position 1 Camera	Position 2 Camera	Position 3 Camera	Position 4 Camera	Position 5 Camera