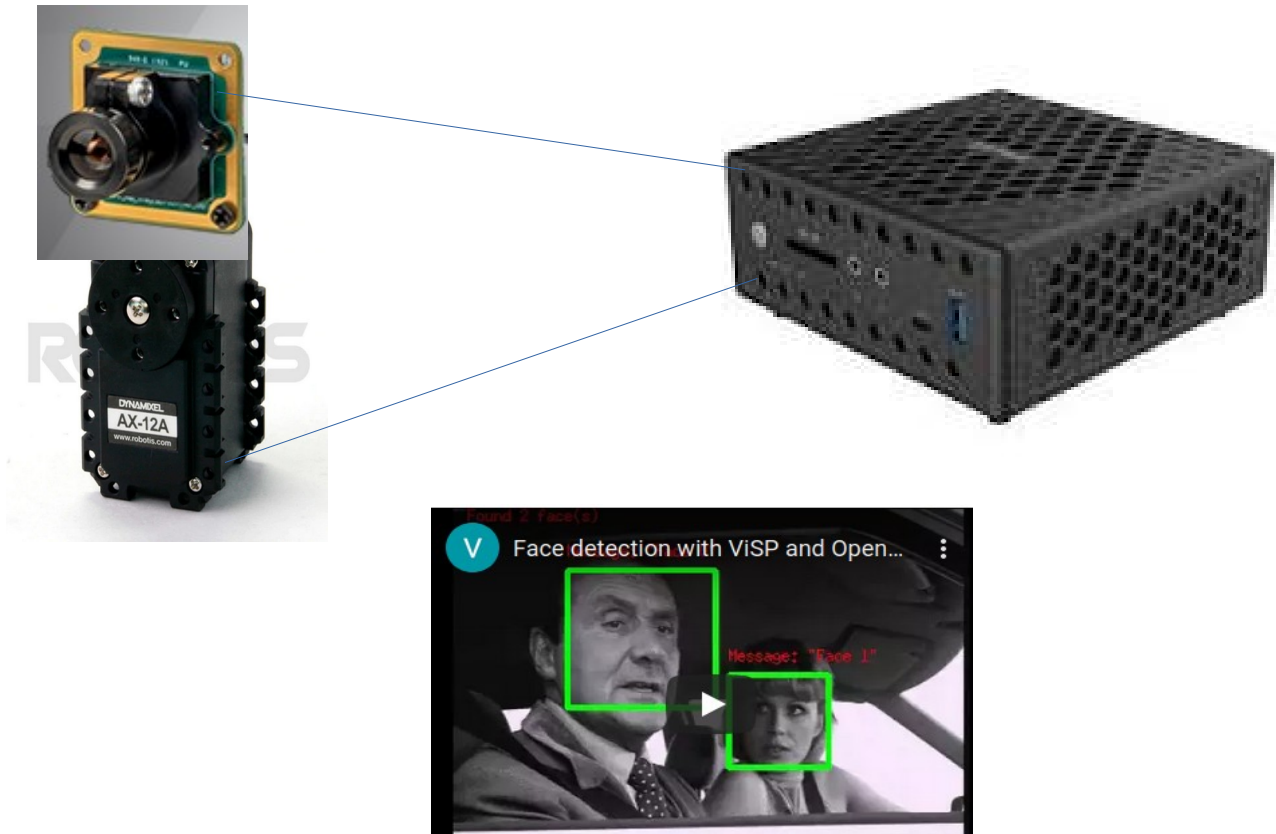


Face recognition

Progetto di Robotica 2020-2021 - Prof. Davide Brugali (brugali@unibg.it)

Il progetto consiste nel controllare un motore che orienta una telecamera per seguire i movimenti di una persona.



Descrizione del progetto:

Per questo progetto viene utilizzato un motore Dynamixel che comunica con un PC via USB e che fa ruotare la telecamera attorno ad un asse verticale.

Il PC riceve le immagini della telecamera e utilizza la libreria Visual Servoing Platform per identificare volti di persone nelle immagini.

Supponendo che venga inquadrato un solo volto, il PC deve inviare ad Arduino dei comandi di movimento del motore in modo che la telecamera possa inquadrare il volto anche quando la persona si muove.

Riferimenti utili:

Visual Servoing Platform:

<https://visp-doc.inria.fr/doxygen/visp-3.1.0/tutorial-detection-face.html>

Dynamixel library

http://wiki.ros.org/dynamixel_controllers/Tutorials/ConnectingToDynamixelBus