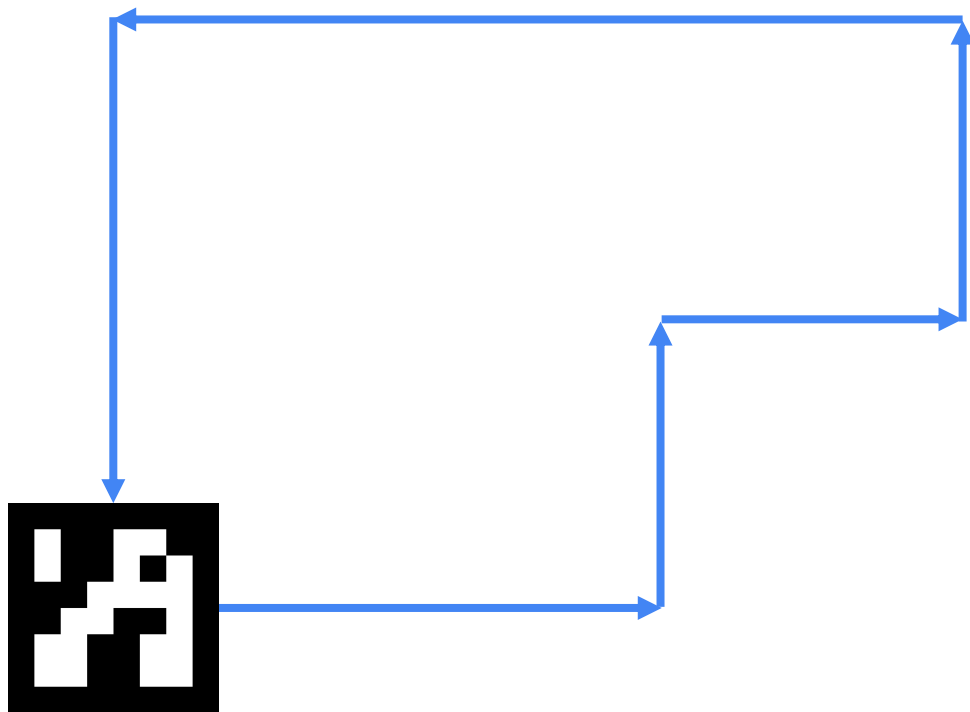


Lab10

追線

追線

起飛看aruco對齊
沿著藍線走
最後看到aruco才降落
失誤就重來



id 4

參考方法

1. 判斷顏色

- `hsv_frame = cv2.cvtColor(frame, cv2.COLOR_BGR2HSV)`
- 藍色的數值範圍 (參考，自己測)
 - `lower_range = np.array([110,50,50])`
 - `upper_range = np.array([130,255,255])`

參考方法

2. 偵測線

- `gray = cv2.cvtColor(frame, cv2.COLOR_RGB2GRAY)`
- `blur_gray = cv2.GaussianBlur(gray, (kernel_size, kernel_size), 0)`
 - 處理雜訊 · `kernel_size`值越大 · 模糊程度越大
- `edges_frame = cv2.Canny(blur_gray, low_threshold, high_threshold)`
 - edge detector · threshold數字越大 · 線條顯示的越少
- `dilation = cv2.dilate(edges_frame, (kernel_size, kernel_size), iteration=數字)`
 - 增加影像邊緣的厚度
- `erosion = cv2.erode(edges_frame, (kernel_size, kernel_size), iterations=數字)`
 - 減少影像邊緣的厚度