

Actividad Proyecto 3

◁ 14 de Junio, 2022 ▷

Contenidos

1. Threads + OpenCV + Bluetooth	1
---	---

1. Threads + OpenCV + Bluetooth

1. Busque una librería para ejecutar Threads en python.
2. Utilice su código de la actividad de proyecto 1 donde segmenta los colores del robot, calcula el ángulo robot-balón y calcula la distancia robot-balón. A este código agréguele un Thread que envíe mediante Bluetooth, al Robot, el valor de distancia calculado. La idea es que su robot reciba el valor de distancia y lo utilice como referencia para su PID de velocidad.
3. Pruebe su código en la cancha que se utiliza para la competencia colocando el robot en dirección al balón. Ahora que el robot estará en el piso, es probable que deba ajustar las constantes del PID.