

4.6.4 Fra ansiktsgjennkjenning til koordinat

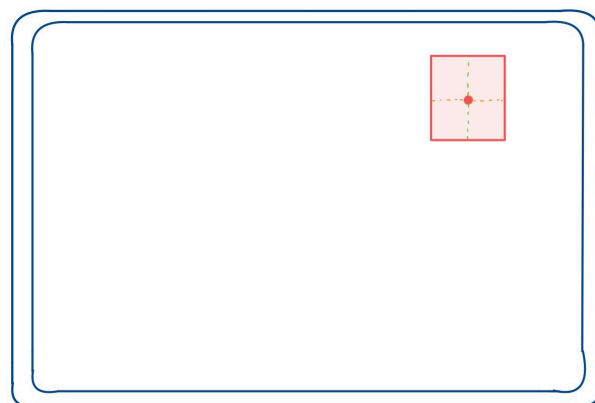
To servoer styrer bevegelsen til øyet, én for hver akse, med et bevegelsesområde på totalt 180 grader per akse (-90grader til +90grader). MultiScaledetect funksjonen som nevnt under *Bildebehandling* oppdager ansikter og lager en dynamisk ramme rundt dem. Se figur 4.25a.

Ved å bruke rammens lengde og bredde beregnes et midtpunkt, som tilsvarer en posisjon i servoenes koordinatsystem. Se figur 4.25b.

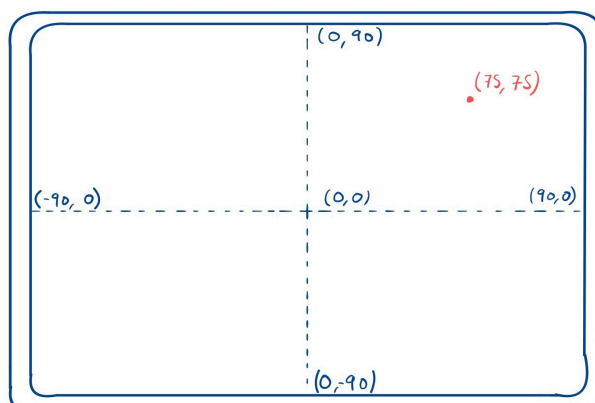
Midtpunktet omgjøres til en pikselverdi, og overføres til en vinkel i hver akse, som igjen sendes videre og gjøres om til en pulsbredde for styring av servoene. I eksempelet vises en vinkel på 75grader i både horisontal og vertikal retning. Se figur 4.25c.



(a) Programvaren lager en ramme rundt ansiktet. Bilde hentet fra (UiT, 2022)



(b) Programvaren finner et midtpunkt.



(c) Midtpunktet blir en koordinat i systemet.