

# SOFTVER PROJEKTA

SEKCIJA ROBOTIKE STŠ SOMBOR

ABSTRACT. Hardver projekta podeljen je na dva glavna dela: sistem  $\alpha$  i sistem  $\omega$ .  
U ovom radu opisan je hardver obaju delova projekta.

## SISTEM $\alpha$

### KALIBRACIJA KAMERA

Kalibracija kamere jeste postupak