



FAKULTÄT FÜR  
INFORMATIK

# Softwareprojekt Team Robotik

Gruppe 2 Bildverarbeitung

Kick-off-Präsentation

# Gliederung

## 1. Das Team

## 2. Projekt

## 3. Ziele

3.1 Muss- Ziele

3.2 Soll- Ziele

3.3 Optionale Ziele

## 4. Betriebsmittel

4.1 Hardware

4.2 Software

## 5. Projektplan

# 1. Das Team

- Dennis Kinzlin (Teamleiter)
- Tom Grope
- Jana Vos

## 2. Projekt

### Bildverarbeitung

- Evaluierung und Ansteuerung der Hardware
- Evaluierung verfügbarer Bibliotheken
- Erkennung definierter Gegenstände während der Exploration

## 3. Ziele

### Muss-Ziele:

- Evaluierung der Kameras
- Guter Umgang mit Labview
- Kamera in LabView einbetten
- Lösungen für Probleme finden
- Kamera auf Bot installieren

## 3. Ziele

### Soll -Ziele:

- Verarbeitung des einkommenden Signals mittels LabView
- Erkennung bekannter Objekte
- Reaktionen des Bots
- Interaktion mit der Kartographie

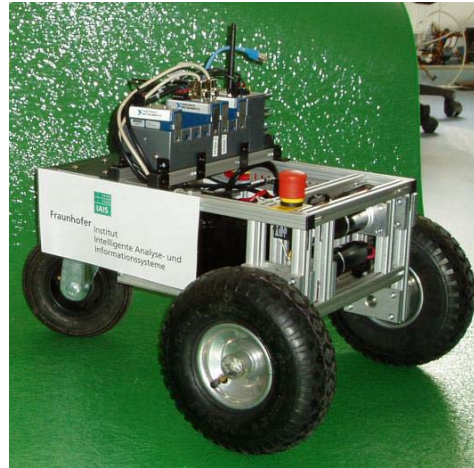
### Optionale Ziele:

- Genauere Objekterkennung
- Bessere Interaktion

## 4. Betriebsmittel

### Hardware

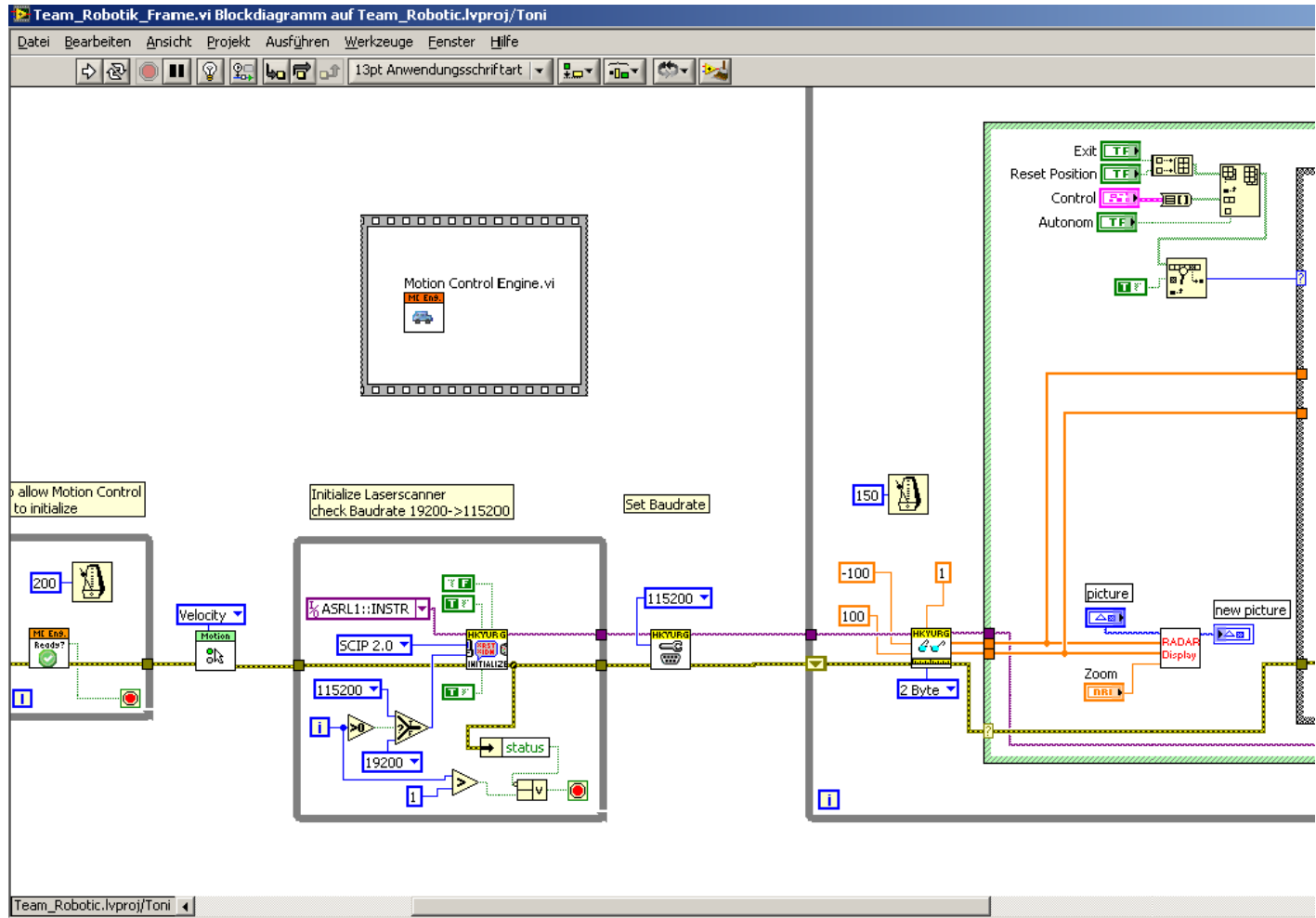
- VolksBot
- Logitech QuickCam UltraVision
- Allnet All 2210



# 4. Betriebsmittel

## Software

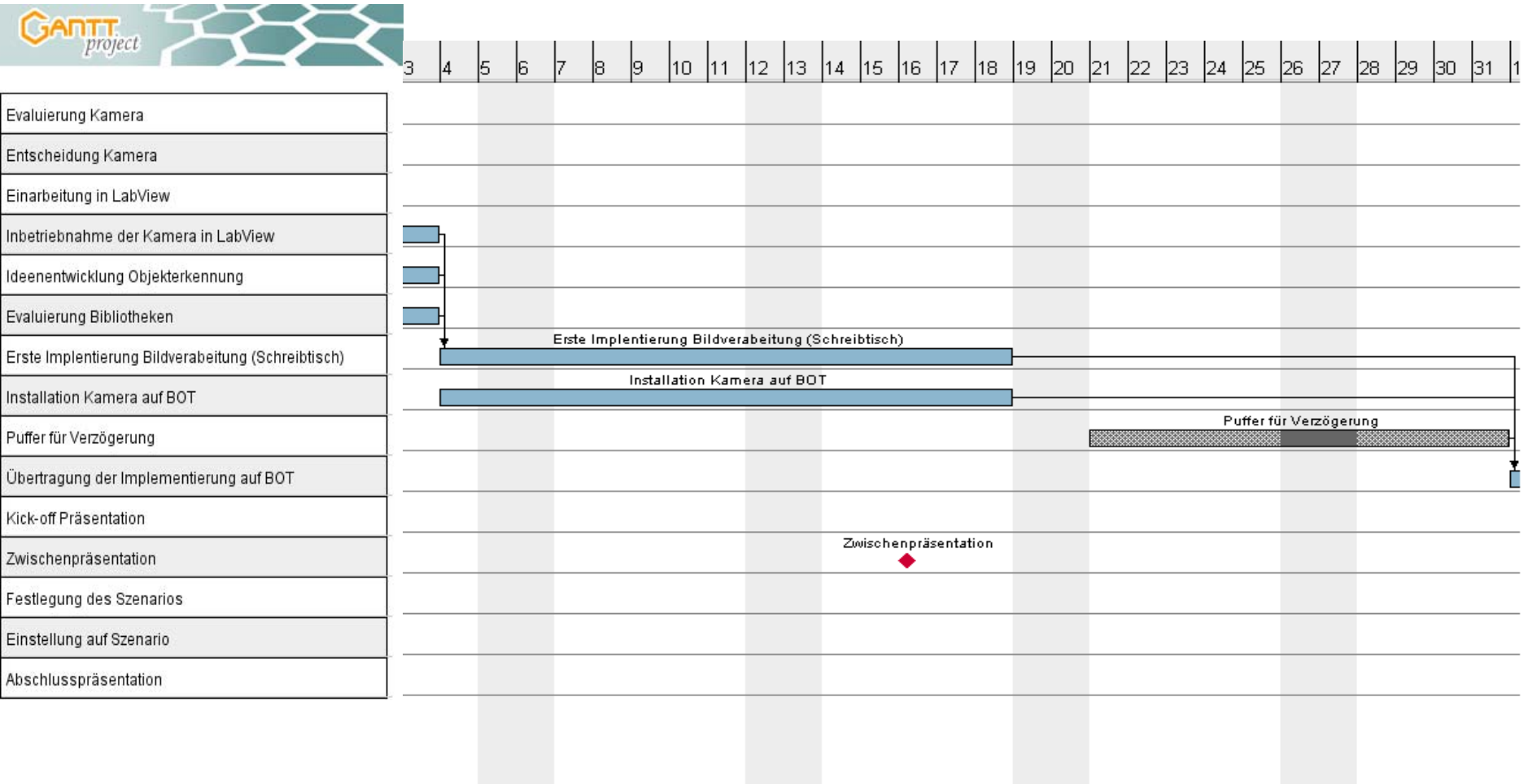
- LabView



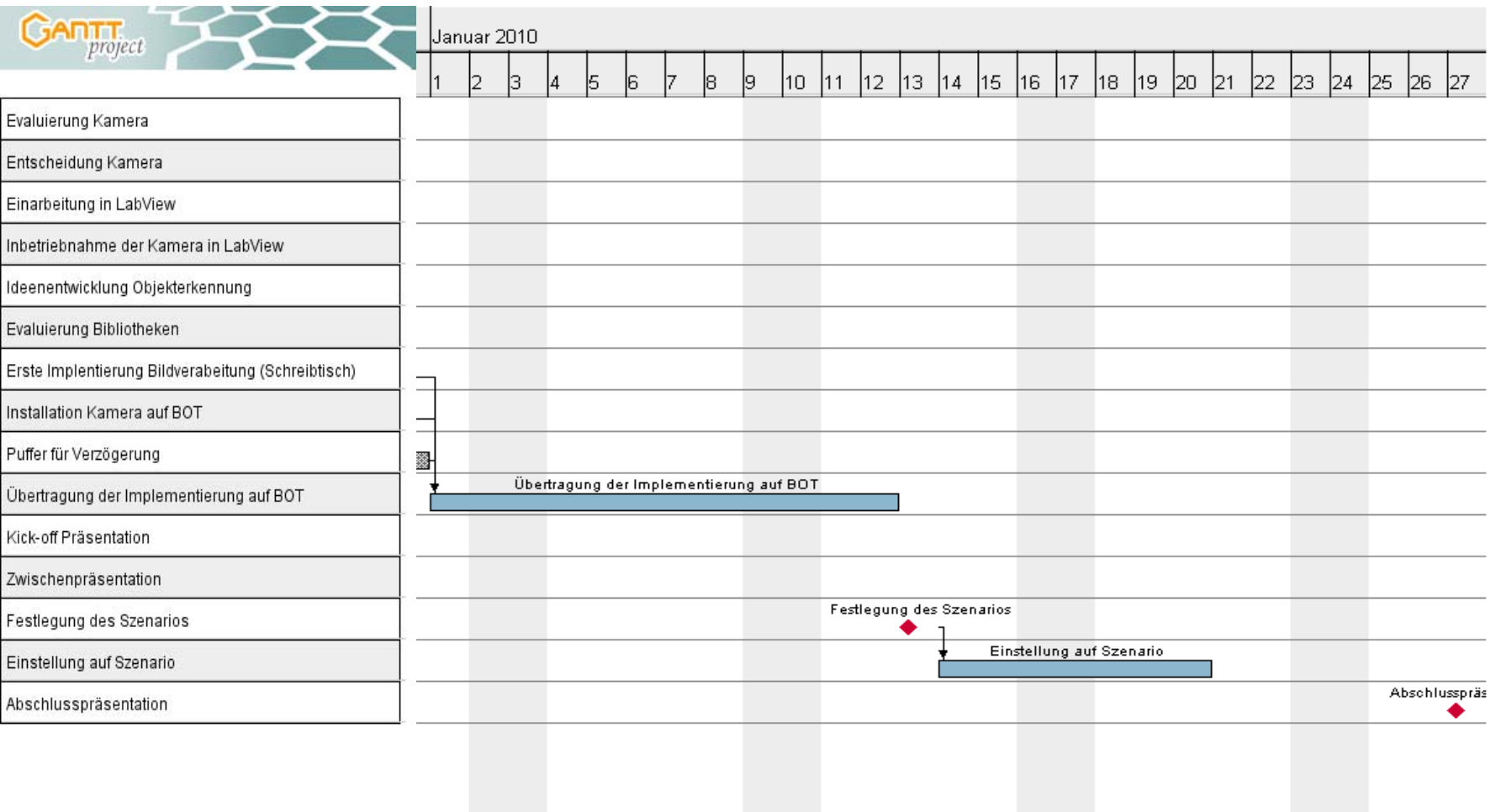




# 5. Projektplan



# 5. Projektplan



**Vielen Dank für eure Aufmerksamkeit!**