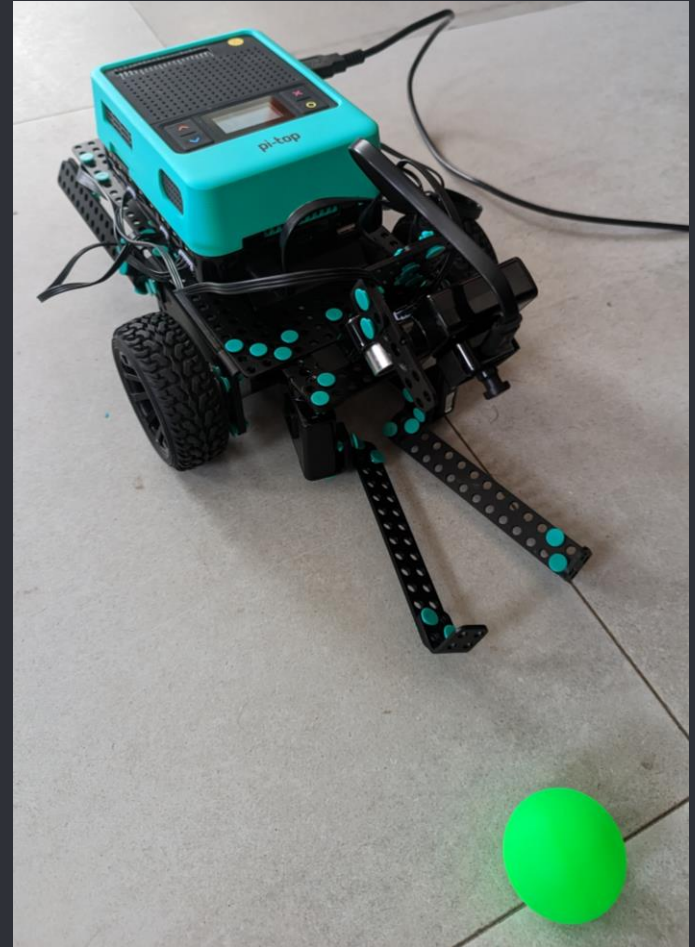


• Pidog

Anjo Weddewer MI 6
Yannick Kebbe MI 5
Johannes Rödel MI 5
Patrick Baumann MI 6
Tim Bauer MI 6



• Der Plan

- - Objekterkennung und unabhängige Wegfindung in einer gegebenen Umgebung
 - Leichte Objektpermanenz erzielen
 - Gestensteuerung über Kamerabild
 - Lokal gehostetes Web Frontend

• Infos

- Verwendete Software
 - Python
 - Pitop SDK
 - Tensorflow
 - Open CV
- Schwierigkeiten
 - Limitierte Leistung des Raspberry Pi
 - Ungenaue Motorik
 - Zusammenführung vieler Komponenten
 - Effektives multi Threading auf 4 Kernen



Objekterkennung basierend auf Farbe



Gestenerkennung