

OpenRTMをつかって やってみたいこと

芝浦工業大学
谷村善将

現在身につけたいスキル

- ビジョン系の実装スキル
- Rtm-Ros相互運用
 - 大学での活動でRtmをベースに実装しておりコンポーネントの選択肢を広げる必要性を感じているため
 - Rosのコンポーネントも利用できるようになりたい

つくってみたいシステム



Linux(ラズパイ)

Windows(デスクトップorノートPC)

- 遠隔に固定して設置したraspberryPi+USBカメラから、画像データを取得する。そのデータに対して、背景差分処理を行い差分が生じた箇所に対して、あらかじめ保存していたテンプレート画像とマッチングを行い、物体の特定を行う。