

Automatiskt bärekning av objekts dimension och avstånd

Med hjälp av en Raspberry Pi (http://en.wikipedia.org/wiki/Raspberry_Pi) och en Arduino (<http://arduino.cc/>) är det möjligt att behandla rörliga bilder som tas med en eller två (stereo) kameror.

Kameror som är monterade på en rörlig plattform (en bil, eller liknande), skall kunna registrera omgivningen.



Utveckla ett program som i realtid kan beräkna dimensioner och avstånd från kameror till olika objekt samt mellan både rörliga och statiska objekt (fram/bakåt/ höger/vänster).



Bilen 1 beräknar avstånd och bredden på buss(4) samt längden och avstånd till bilar (3, 6 och 6). Bilen (2) vänster av bussen(4) beräknar längden på bussen (4) och andra bilar runtomkring

Mätdata av dimensioner och avstånd som erhålls från programmet används som signaler för styrning av olika enheter som t.ex. plötslig aktivering av bromssystemet i en bil, eller styrning av förarlösa bilar.



Vi kan observera med kamera och upptäcka andra intressanta objekt som människor o.s.v.

Automatiska beräknar av alla statiska och dynamiska objekt skär runtomkring

Kontakt: sistek@chalmers.se