

一、指導老師：吳世弘 老師

二、組員：蕭安佑（10827108）、朱鎧畬（10827020）、
王晨峰（10827024）

三、系統環境：

軟體：ROS、RVIZ、VMwave、OpenCV、Ubuntu 20.04

硬體：xArm6

通訊設備/協定：

四、系統功能與特色：

(一)功能

1.圖像偵測

(1)使用者可以透過攝影機即時截圖圖像上傳圖片或是上傳圖像到電腦

(2)電腦會判斷圖像的輪廓進行輪廓提取

2.手臂繪畫

(1)手臂會根據電腦提供的輪廓進行繪畫

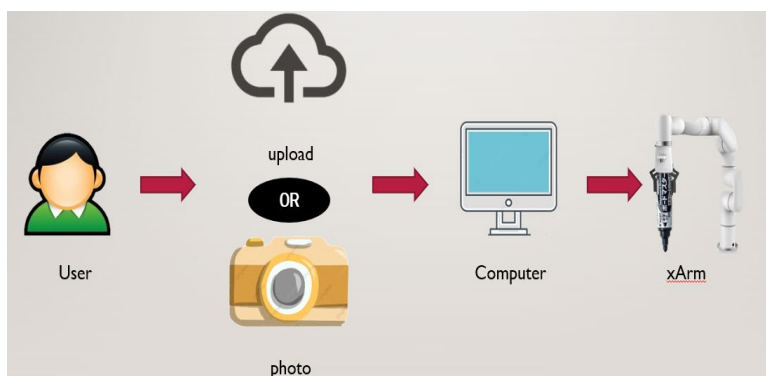
(2)繪製完成後手臂會回歸原點

(二)特色

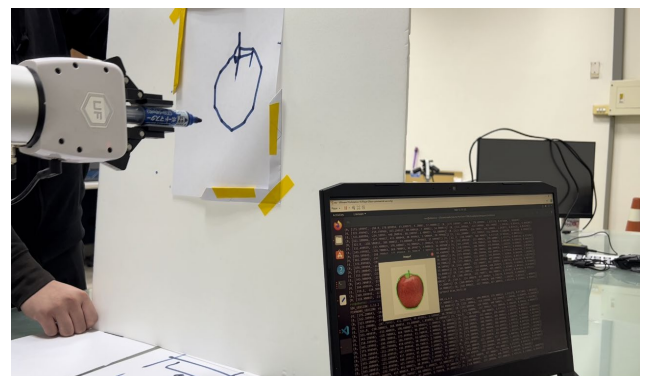
1.利用圖像偵測的方式找出輪廓。

2.攝影機可以即時截圖判斷圖中的物體輪廓。

3.使用 xArm 仿造人的手臂進行繪畫。



(圖一)使用者流程圖



(圖二)繪畫情況