

# GUIを用いたUSBカメラとURGの制御モジュール

開発者(所属): 賀田寛夫(中央大学国井研究室)

## 概要:

GUIからUSBカメラとTOPURGに指示を送り、画像とスキャンデータを取得(ステレオ視)。さらにそれらのデータを表示する。GUI上のコマンドを音声で読み上げる。

## 特徴:

- OpenCVを使わずUSBカメラを制御
- TOPURGの制御
- GUIによるコマンドの音声通知

## インタフェース:

- コマンド出力、コマンド入力、画像出力、画像入力
- レーザデータ入力、レーザデータ出力

## ライセンス(公開条件):

特に無し



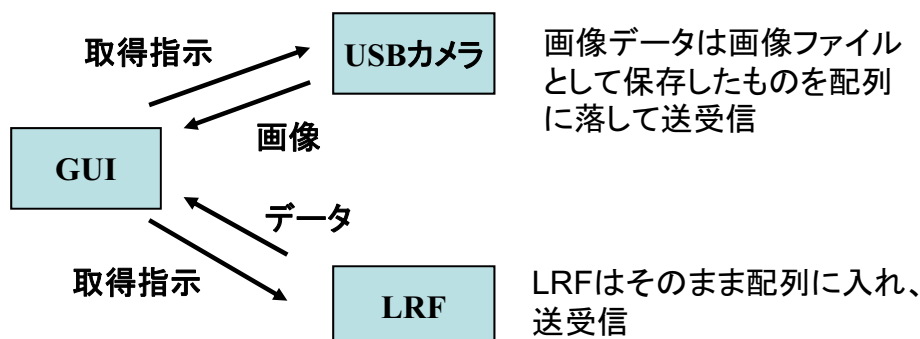
## 連絡先:

[hiro@elect.chuo-u.ac.jp](mailto:hiro@elect.chuo-u.ac.jp)

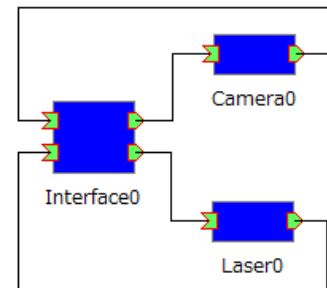
## URL:

<http://www.elect.chuo-u.ac.jp/kunii/index.html>

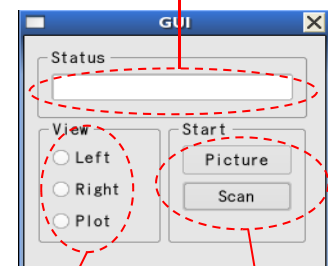
ロボットにおける環境計測用のセンサとして、画像センサ(カメラ)とLRFが挙げられます。ロボットの内部で、これらのセンサから得られたデータを他のモジュールで利用することを想定しています。また、オペレータがセンサデータを把握できるよう、GUIによる制御とそれらのデータの表示を行えるように作りました。その際にコマンドの音声読み上げ機能を付加しています。



## 接続関係



## 状態の表示



表示ボタン 取得指示ボタン

それぞれのボタンをクリックすると音声で通知

開発環境 OS : Linux (Fedora Core 6) kernel 2.6.22

Qt, C++