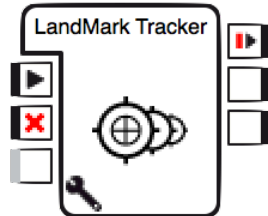




Scuola di Robotica

LandMark Tracker



Cliccare sulla chiave inglese del box.

Ecco i parametri:

- **Mode:** Imposta la modalità del tracker.
 - Testa
 - Intero corpo
 - **Move** (la più utilizzata)
- **Effector:** Effector da utilizzare per fare il tracking. La testa è sempre utilizzata.
 - None: nessuno
 - Arms: braccia
 - LArm: braccio sinistro
 - RArm: braccio destro
- **Size (m):** Dimensione del mark in metri. Indicare il diametro.
- **Distance X (m):** Distanza che il robot proverà a mantenere dal target.
- **Threshold X (m):** Soglia sopra la quale il robot si muoverà per tracciare il proprio target in modalità "move"
- **Distance Y (m):** Distanza sull'asse Y che il robot proverà a mantenere dal suo target in modalità "move"
- **Threshold Y (m):** Soglia sopra la quale il robot si muoverà per tracciare il proprio target in modalità "move"
- **Theta (rad):** Angolo ω_z del vettore robot-target che il robot proverà a mantenere in modalità "move". Espresso in radianti
- **Threshold Theta (rad):** Soglia angolare del vettore robot-target sopra la quale il robot si muoverà per tracciare il proprio target (modalità *move*). Espressa in radianti.

Per passare da gradi a radianti:

$$r \text{ rad} = \frac{g^\circ \times \pi \text{ rad}}{180^\circ}$$

Risorse consigliate:

<http://doc.aldebaran.com/2-1/naoqi/vision/allandmarkdetection.html>

<http://doc.aldebaran.com/2-1/dev/python/examples/vision/landmark.html>