

# Suivi d'un objet coloré à l'aide d'une webcam montée sur un servomoteur ou sur un pan and tilt



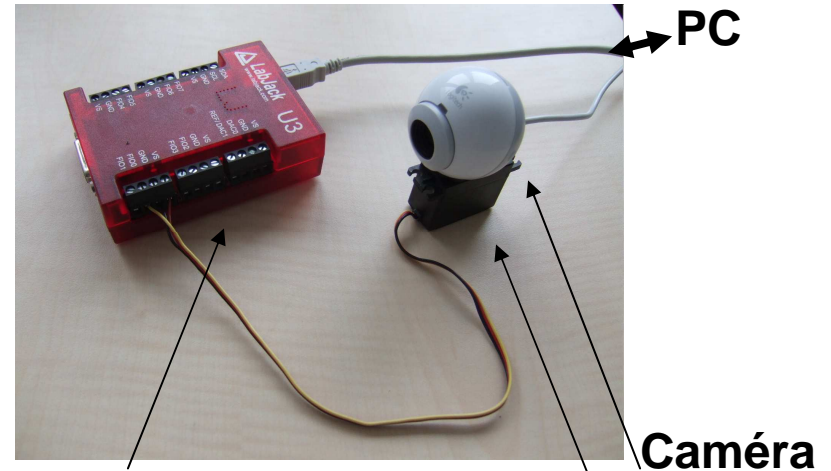
# But de la manip

## But:

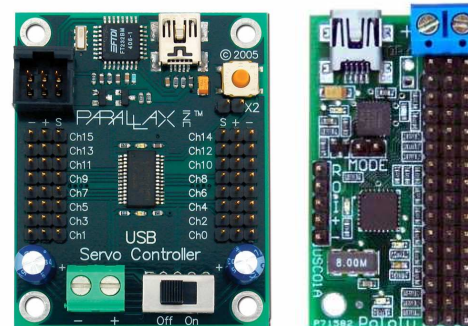
- Interfacer un PC avec des Capteurs/Actionneurs
- Faire une boucle d'asservissement

## Outils:

- **Langage C** (IDE comme Visual Studio ou C++ Builder)
- Bibliothèque **OpenCV**



Module **LABJACK**  
(Peut être remplacé  
par un module **POLOLU**  
ou **PARALLAX**)



Contrôlent jusqu'à  
16 servomoteurs