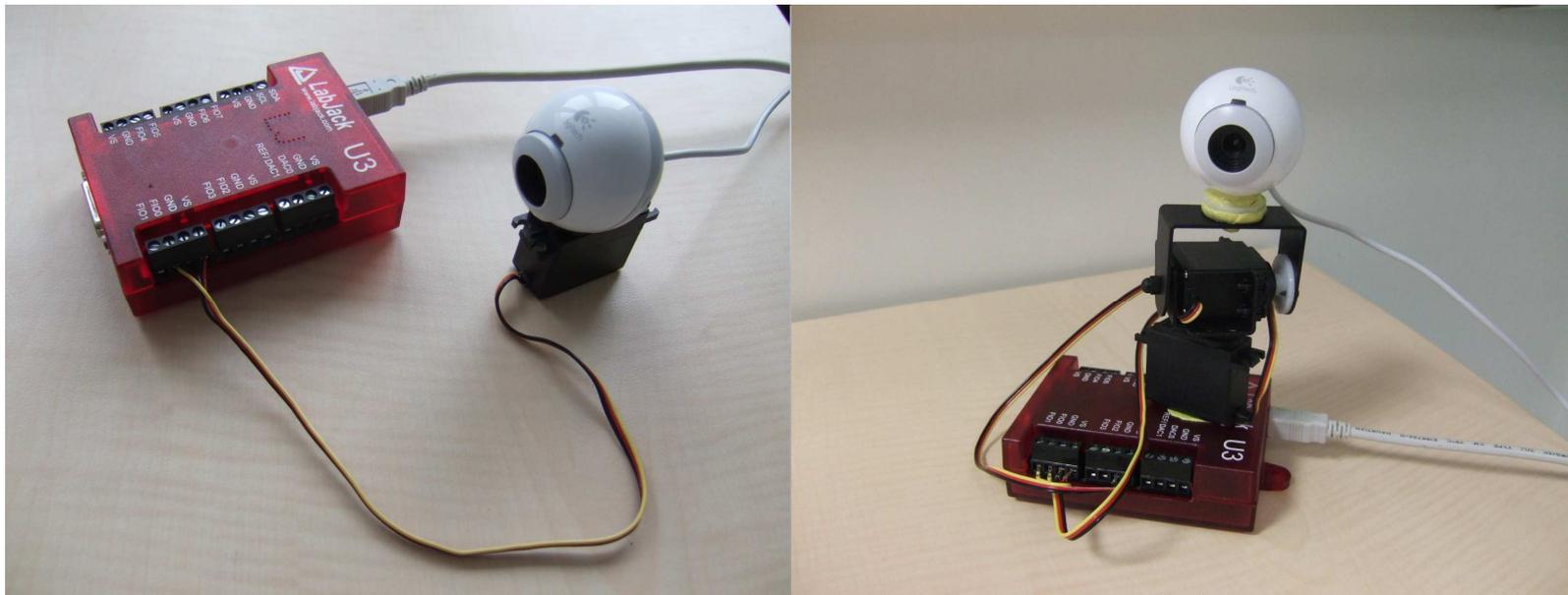


Suivi d'un objet coloré à l'aide d'une webcam montée sur un servomoteur ou sur un pan and tilt



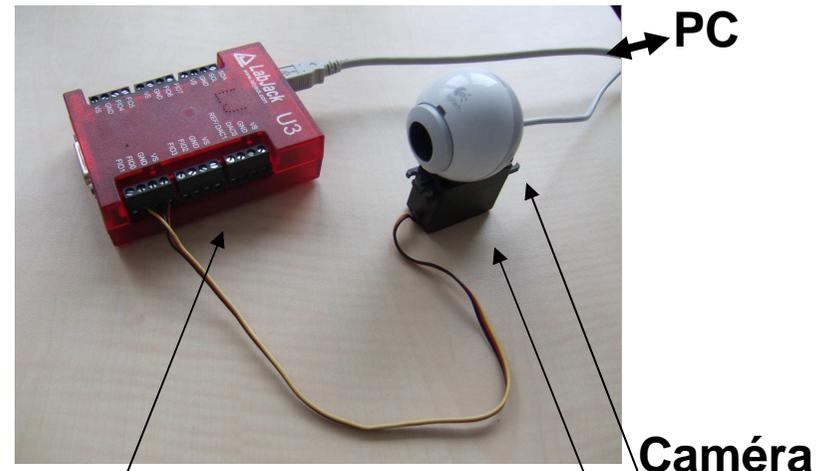
But de la manip

But:

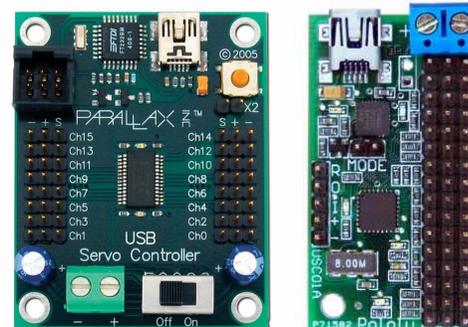
- Interfacer un PC avec des Capteurs/Actionneurs
- Faire une boucle d'asservissement

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

