

Resumo do Traballo de Fin de Grao

Dispoñemos dun Pan & Tilt, un controlador de servos, una raspberry pi 2 e unha cámara, que podemos facer con isto todo?

Pois o obxectivo de este TFG é montar unha estrutura con estes elementos para facer unha ferramenta totalmente controlada pola raspberry, sobre a cal irá conectada a cámara e o controlador de servos, éste a súa vez irá conectado ao Pan & Tilt, e a raspberry coa cámara conectada posta no soporte do Pan & Tilt, co obxectivo de facer unha ferramenta 360° similar ao Street View de google, dende a cal podamos observar todo o que hai ao redor, o control desta ferramenta seguramente se desenvolva nunha aplicación Android ou senón dende un ordenador, iso é algo que decidirei a medida que avance co proxecto.

Para a súa elaboración seguirei o proceso unificado, a cal se divide en catro fases:

Inicio:

Realizarei un estudo sobre todo o que vou necesitar para facer este proxecto e para informarme das tecnoloxías que necesitarei empregar e se necesito algún compoñente máis para ter todo listo para o desenrolo do proxecto, ademáis da planificación de actividades a desenvolver.

Elaboración:

Aquí tendremos que asimilar perfectamente os problemas que se van abordar, neste caso, o linguaxe de programación a utilizar, a montaxe da ferramenta, e a conexión entre os diferentes dispositivos.

Contrucción:

Aquí levarase a cabo a construción do proxecto unha vez teñamos todo perfectamente planificado, primeiro a montaxe do controlador de servos xunto co Pan & Tilt e comprobar o seu funcionamento. Despois a conexión entre raspberry e o controlador, e por último a creación da interfaz ou da app para controlar a ferramenta dunha forma fácil e intuitiva.

Transición:

Realizaranse probas para ver que non haxa ningún erro e correxir os que aparezan para conseguir unha versión definitiva. Ademáis realizaranse os manuais e toda a documentación.

Paréceme un proxecto interesante e actual, con posibles futuras aplicacións.