

Робот сделан своими силами: корпус состоит из металлопрофилей, скреплённых винтами. В качестве ходовых двигателей установлены шаговые двигатели. Управление роботом осуществляется при помощи платы Raspberry Pi 3. Кроме того, на робот установлена специальная для Raspberry Pi 3 Full HD камера. Питание двигателей осуществляется от внешнего Power Bank.

Идея робота HelloRobot для этих соревнований состояла в том, чтобы научить робота следить за человеком. В качестве основы алгоритма была взята библиотека OpenCV. Использовался встроенный в OpenCV алгоритм распознавания человеческого лица. После того как найдено человеческое лицо, робот начинает следить за ним. Если человек отходит в стороны или двигается взад/вперёд, робот двигается за человеком. Управляющие алгоритмы робота запрограммированы на языке Python.