1. (추정)Cam하드웨어에서 이미지를 받음
2. (추정)Cam하드웨어의 이미지데이터를 /usb\_cam/Image\_raw/ 토픽에 퍼블리싱하는 노드
3. go\_cam노드가 섭스크라이빙하는 /usb\_cam/Image\_raw/ 토픽에서 go\_cam에게 정보전달
4. /usb\_cam/Image\_raw/ 토픽을 구독하는 go\_cam노드는 정보를 받을 때마다 img\_callback 함수를 호출, 이미지를 시각적으로 표현.
5. drive 함수에서는 조향값과 속도값을 설정후 퍼블리싱하는 ackermann~ 토픽에 정보 전달
6. (추정)ackermann~토픽에서는 해당 토픽을 섭스크라이빙하는 노드에게 정보 전달
7. (추정)ackermann~토픽을 섭스크라이빙하는 motor 노드에서 정보 받음
8. (추정)motor 노드에서 motor하드웨어 제어