Le package pepper\_tracking

# But :

Faire le pont entre ViSP, l’utilisateur, ROS et Pepper.

Projet non abouti, mais comprenant du code intéressant pour Pepper.

# Fichiers :

Cpp asker : interface entre l’utilisateur, Ros et le fichier worker.

Cpp worker : interface entre ViSP, ROS et Pepper.

Msg image\_request et image\_return : message contenant les images voulues et de Pepper

# Commandes de terminal :

Aucune.