

## 실습 목적

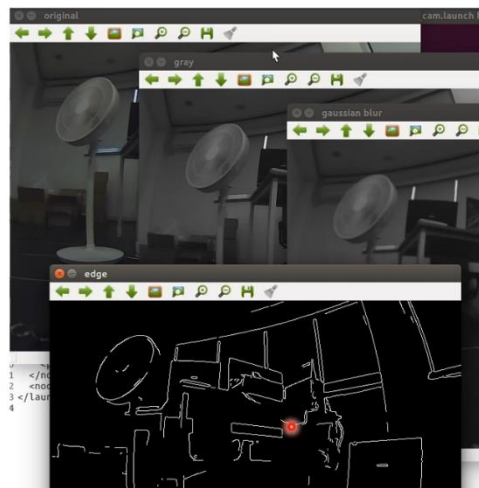
카메라 영상을 OpenCV로 처리하여 결과를 화면에 출력

## 실습 준비

usb\_cam과 연결되어 있어야 함

## 실습 결과

```
$roslaunch my_cam edege_cam.launch
```



(1) 원본영상

(2) 그레이 칼라 영상

(3) 필터링 영상

(4) 외곽선 추출 영상