



Для работы с изображениями в ROS потребуется использовать зависимость для пакета: `image_transport`.

Полный список зависимостей для пакета:

- 1) `sensor_msgs`
- 2) `cv_bridge`
- 3) `roscpp`
- 4) `std_msgs`
- 5) `image_transport`

В каталоге `./imageTS` находятся исходные файлы, необходимые для работы с изображениями.

Задание (моделирование видеопотока):

Используя результаты, полученные в лабораторной работе 2, реализовать следующие модули ROS:

- 1) Модуль, получающий на вход название файла, содержащего список имён изображений (`pos` и `neg`) и публикующий данные изображения в `topic` с небольшой задержкой.
- 2) Модуль, подписывающийся на `topic`, созданный первым модулем и выполняющий классификацию с использованием разработанного каскада. Результаты работы программы сохраняются в файл.