

Robotik WS19/20

Übung 2

Marcel Schmidt, Niklas Pauli

28. Oktober 2019

1 Aufgabe 2-1

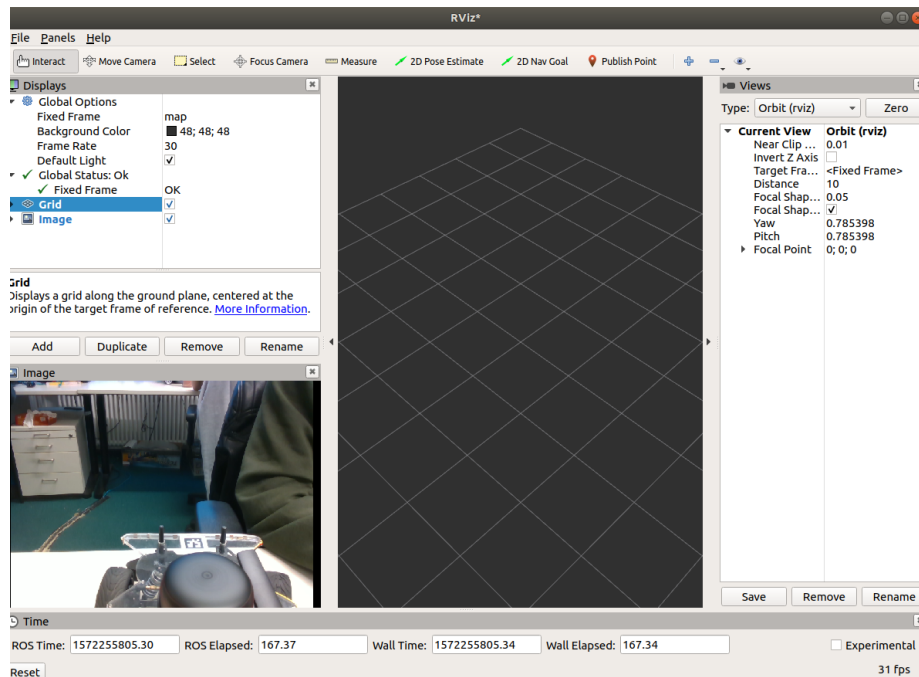


Figure 1: Kamerabild in RVIZ

RVIZ ausgeführt und auf das Kamerabild des Autos zugegriffen

2 Aufgabe 2-3

https://github.com/MarcelSchmidt89/RobotikWS19/tree/master/catkin_ws_paulischmidt/src/assignment2_publisher_subscriber/src


```
hiyop@hiyop-Lenovo-IdeaPad-Y580: ~/Projects/Robotik_WS19_20/catkin_ws/src/assignment...
File Edit View Search Terminal Help
Aktuelle Speed Value ist: 0.377
Aktuelle Speed Value ist: 0.3915
Aktuelle Speed Value ist: 0.3915
Aktuelle Speed Value ist: 0.3915
Aktuelle Speed Value ist: 0.406
Aktuelle Speed Value ist: 0.4205
Aktuelle Speed Value ist: 0.4205
Aktuelle Speed Value ist: 0.4205
Aktuelle Speed Value ist: 0.435
Aktuelle Speed Value ist: 0.4495
Aktuelle Speed Value ist: 0.464
Aktuelle Speed Value ist: 0.464
Aktuelle Speed Value ist: 0.464
Aktuelle Speed Value ist: 0.464
Aktuelle Speed Value ist: 0.4785
Aktuelle Speed Value ist: 0.4785
Aktuelle Speed Value ist: 0.4785
Aktuelle Speed Value ist: 0.493
Aktuelle Speed Value ist: 0.4785
Aktuelle Speed Value ist: 0.4785
Aktuelle Speed Value ist: 0.4785
Aktuelle Speed Value ist: 0.4785
Aktuelle Speed Value ist: 0.4785
Aktuelle Speed Value ist: 0.4785
```

Figure 3: Konsolenausgabe Subscriber