

## ROS\_Init

Creamos nodo

Creamos objeto de la clase ImageTransport

Obtenemos parametros

Creamos el Topic

## OpenCV

Creamos objeto de la clase VideoCapture

Abrimos el COM de la camara

COM abierto?

si

no

Creamos un frame tipo Mat

Return 1

## ROS\_Publisher

Creamos objeto de la clase ImagePtr

Establecemos tiempo de muestreo

Nodo de ROS vivo?

no

si

Obtenemos frame de camara

convertimos frame a mensaje tipo CvImage

Codificamos la imagen a 8bits

Publicamos frame

return 0