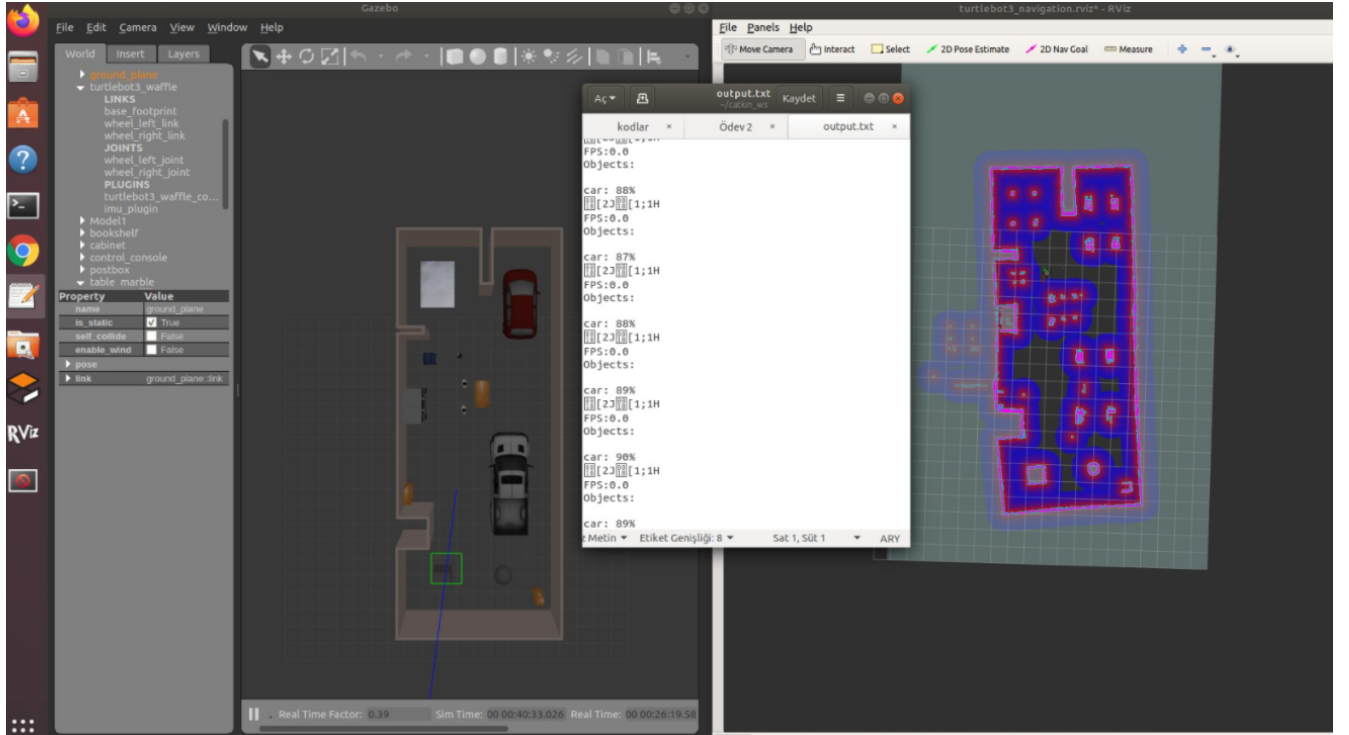


Gezgin Robot Projesi

Projede, daha önce oluşturulan dünya üzerinde yeni objeler eklenerek dünya üzerindeki nesnelerin tespitini gerçekleştirmek amaçlanmıştır.

- `cd catkin_ws/src`
#komutu catkin_ws projemizde src klasörüne giriyoruz.
- `git clone --recursive https://github.com/leggedrobotics/darknet_ros.git`
#darknet_ros'u buraya klonluyoruz
- `cd ..`
#catkin_ws dosyamıza dönüyoruz
- `catkin_make -DCMAKE_BUILD_TYPE=Release`
- `catkin build`
#devel log ve build klasörlerini silerek catkin_ws dosyamızı yeniden build ediyoruz.
- `roslaunch turtlebot3_gazebo turtlebot3_empty_world.launch`
#projeyi çalıştırdık
- `roslaunch darknet_ros yolo_v3.launch> output.txt`
#YOLO'yu çalıştırıyoruz ve tespit edilen nesneler txt dosyasına yazdırıyoruz.

Terminalde YOLO'yu çalıştırdıktan sonra robotun görebildiği nesneler txt dosyasına yazdırılmıştır. Nesnelerin Koordinatı bulunmamıştır. Aynı nesne tekrar edebilmektedir. Tespit edilen nesneler .yaml dosyasına değil txt dosyasına yazdırılmıştır.



```
output.txt
~/cackin_ws
Kaydet
kodlar x Ödev 2 x output.txt x
PS:0.0
bjects:

ar: 88%
[[2J[[[1;1H
PS:0.0
bjects:

ar: 87%
[[2J[[[1;1H
PS:0.0
bjects:

ar: 88%
[[2J[[[1;1H
PS:0.0
bjects:

ar: 89%
[[2J[[[1;1H
PS:0.0
bjects:

ar: 90%
[[2J[[[1;1H
PS:0.0
bjects:

ar: 89%
Metin Etiket Genişliği: 8 Sat 1, Süt 1 ARY
```

