Ovo je citav paket koji implementira klasifikaciju

Najvazniji fajlovi su inference\_node.py, tracking\_node.py i gnss\_with\_floater\_info.py

Prvi radi prepoznavanje broja larvi na osnovu modela, drugi ispisuje sve podatke koji su za svaki floater trazeni, a treci sluzi da prepakuje GPS poruku tako da su dostupne informacije o tome od kojeg floatera dolazi poruka

Pojedinacno se pokrecu sa ros2 run marble\_pkg inference (ili tracking ili gnss\_conversion),

ali se ne moraju pokretati tako, vec mogu sva 3 zajedno preko

ros2 launch marble\_pkg \_launch.py