

Práctica 0 – Prueba de entorno

Este ejercicio tiene como objetivo probar el entorno de la asignatura.

Se deberá **entregar** una **captura de pantalla** que muestre las imágenes obtenidas.

Puntos totales posibles del ejercicio: 0

Instrucciones

Sigue los siguientes pasos:

1. Crea un workspace (cv_ws). En la terminal:

```
mkdir -p ~/cv_ws/src  
cd ~/cv_ws/src
```

2. Descarga los paquetes de la cámara y de la asignatura (git clone):
 - Cámara: https://github.com/jmquerrero/oak_d_camera.git
 - Asignatura: https://github.com/jmquerrero/computer_vision.git
3. Si estás utilizando tu ordenador personal, sigue los pasos de los README para instalar las dependencias.
4. Compila el workspace. En la terminal:

```
cd ~/cv_ws  
colcon build --symlink-install  
source install/setup.bash
```

5. Abre una terminal y arranca el nodo de la cámara (oak_d_camera) y comprueba que funciona correctamente.

```
ros2 launch oak_d_camera rgbd_stereo.launch.py
```

6. Abre otra terminal y arranca el nodo de la asignatura (computer_vision) y comprueba que puedes ver las imágenes.

```
ros2 launch computer_vision cv.launch.py
```

7. Para la ejecución de los nodos de la cámara y de la asignatura (Ctrl + C).

8. Graba un rosbag. Para ello, ejecuta el nodo de la cámara, y en otra terminal:

```
ros2 bag record --all --output test
```

Para parar la grabación, pulsa Ctrl+C.

9. Para todos los nodos y reproduce el rosbag grabado. Para ello, ejecuta en una terminal:

```
ros2 bag play --loop test
```

10. Mientras se reproduce el rosbag, arranca de nuevo el nodo de la asignatura:

```
ros2 launch computer_vision cv.launch.py
```

11. Comprueba que puedes ver lo que has grabado. Abre RViz2 y observa que incluso aparece la nube de puntos.