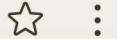


≡ Friendly Greeting ▾



camera_node

PY

gps_camera_p
login

PY

recorder_node

PY

gps_node

PY

PP Ini merupakan kode, untuk ROS,
menggunakan jetson nano , ubuntu 18.0, default python3.6

itu kan yang camera_node kan dari webcam inputnya,
tolong buat di codignanya menggunakan video lokal,
untuk switch tinggal saya comment untuk menggunakan webcam / video lokal saya,
reserach dan analisis



Saya akan membantu memodifikasi `camera_node.py` agar bisa menggunakan baik webcam maupun video lokal dengan mudah. Mari kita analisis dan buat modifikasinya:

1. Analisis kebutuhan:

- Perlu menambah parameter untuk memilih sumber video (webcam/lokal)
- Perlu parameter untuk path video lokal
- Harus bisa diswitch dengan mudah melalui parameter
- Tetap mempertahankan fungsionalitas yang ada

2. Modifikasi yang diusulkan:

- Tambah parameter `video_source` untuk memilih antara 'webcam' atau 'video'
- Tambah parameter `video_path` untuk file video lokal
- Tambah logika untuk handling video lokal termasuk loop video
- Gunakan comment untuk memudahkan switch

Here's the modified code:



Modified Camera Node with Video Source Selection

Click to open code

Reply to Claude...



Claude 3.5 Sonnet ▾ Choose style ▾