

## PBAS

Verwendung:

```
python pbas_multiprocessing.py "TOPICNAME"
```

Eingabe:

String mit Namen des Eingabetopics. Dieses muss vom Typ `sensor_msgs.msg.Image` sein.

[http://docs.ros.org/kinetic/api/sensor\\_msgs/html/msg/Image.html](http://docs.ros.org/kinetic/api/sensor_msgs/html/msg/Image.html)

Ausgabe:

Topic `"pbas_segmentation"` vom Typ `sensor_msgs.msg.Image`.

[http://docs.ros.org/kinetic/api/sensor\\_msgs/html/msg/Image.html](http://docs.ros.org/kinetic/api/sensor_msgs/html/msg/Image.html)

## SuBSENSE

Verwendung:

```
python subsense_multiprocessing.py "TOPICNAME"
```

Eingabe:

String mit Namen des Eingabetopics. Dieses muss vom Typ `sensor_msgs.msg.Image` sein.

[http://docs.ros.org/kinetic/api/sensor\\_msgs/html/msg/Image.html](http://docs.ros.org/kinetic/api/sensor_msgs/html/msg/Image.html)

Ausgabe:

Topic `"subsense_segmentation"` vom Typ `sensor_msgs.msg.Image`.

[http://docs.ros.org/kinetic/api/sensor\\_msgs/html/msg/Image.html](http://docs.ros.org/kinetic/api/sensor_msgs/html/msg/Image.html)