

## 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)

## Parameter

In beiden Skripten ist unterhalb der Import Anweisungen ein Abschnitt mit Parametern und Konstanten deklariert. Die Funktion der Parameter und Konstanten wird direkt im Skript in Form von Kommentaren erklärt. Die Parameter können an die aktuellen Bedürfnisse angepasst werden, während die Konstanten für fast alle Einsatzszenarien unverändert bleiben können.