project\_ros/src altına take\_photo eklenir.

rosrun project\_ros take\_photo.py komutuyla çalışıtırılır.

rospy.spin() kısmını halledemedim. yani yeni resim geldiğinde yeniden veriyi göndermiyor tek bir resim için çalışıyor.

Şu an kod qrcode u detect edip okuyor ve içindeki harfi terminalde gösteriyor.