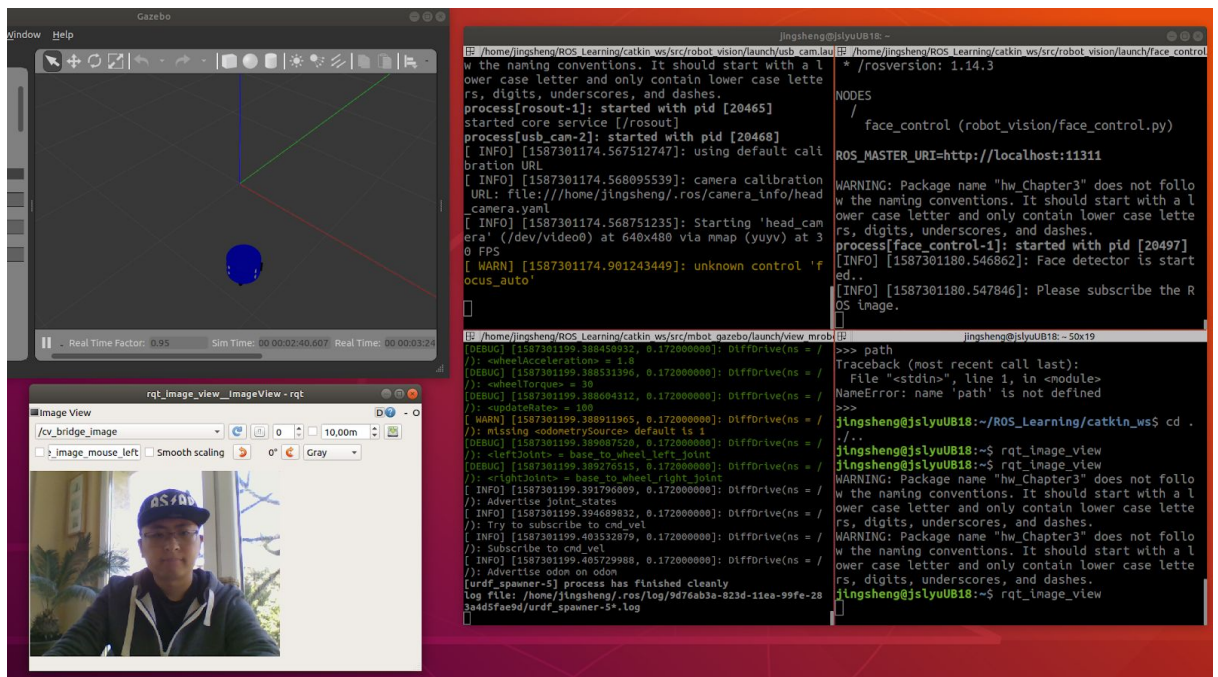


# JasonLLLL-第七章作业

1. 通过人脸识别的方式，控制机器人运动
  - 1.1. 在老师源码功能包的基础上，添加face\_control.py文件
    - 1.1.1. pwd: /catkin\_ws/src/robot\_vision/scripts
    - 1.1.2. 代码: face\_control.py
  - 1.2. 加入.launch文件
    - 1.2.1. pwd: /catkin\_ws/src/robot\_vision/launch
    - 1.2.2. 代码: 见face\_control.launch
  - 1.3. 启动电脑摄像头驱动
    - 1.3.1. roslaunch robot\_vision usb\_cam.launch
  - 1.4. 启动人脸控制
    - 1.4.1. roslaunch robot\_vision face\_control.launch
  - 1.5. 启动gazebo，运行第六章机器人模型
    - 1.5.1. roslaunch mbot\_gazebo view\_mrobot\_gazebo.launch
  - 1.6. 启动rqt\_image\_view
    - 1.6.1. rqt\_image\_view
  - 1.7. 结果如.mp4文件所示



2. 通过识别杯子，控制机器人运动
  - 2.1. 失败，因为tensorflow版本问题，一直报错，不能运行课件代码，从而也不能识别杯子
3. Reference
  - 3.1. 胡春旭 《ROS机器人开发实践》