

ROS 理论与实践 - 作业 7

peng00bo00

September 20, 2020

1. 利用人脸识别对机器人进行控制截图如 Fig.1所示

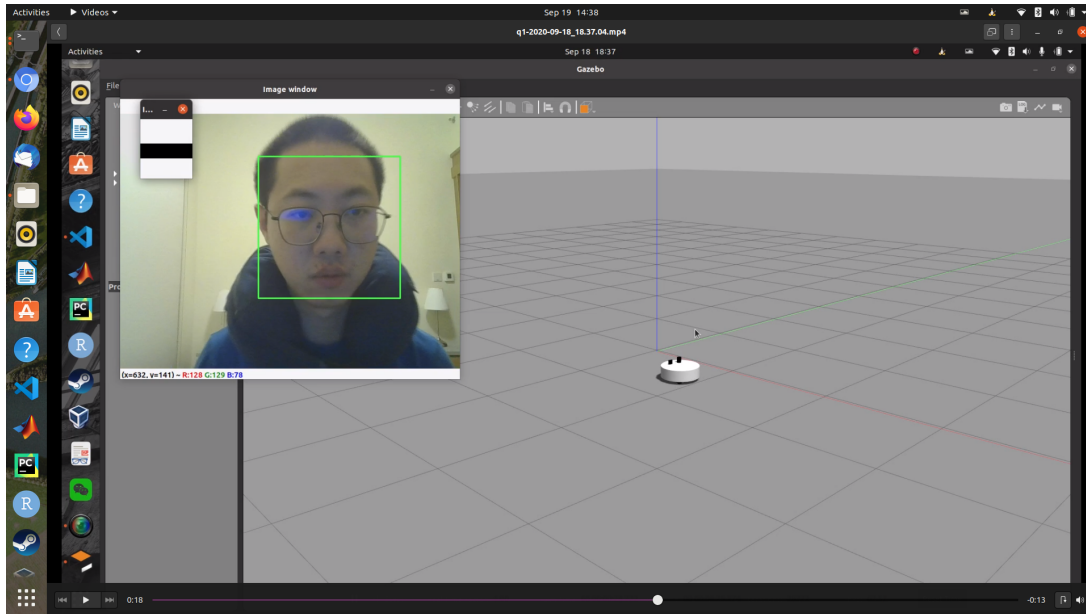


Figure 1: 人脸识别

2. 利用物体识别对机器人进行控制截图截图如 Fig.2所示

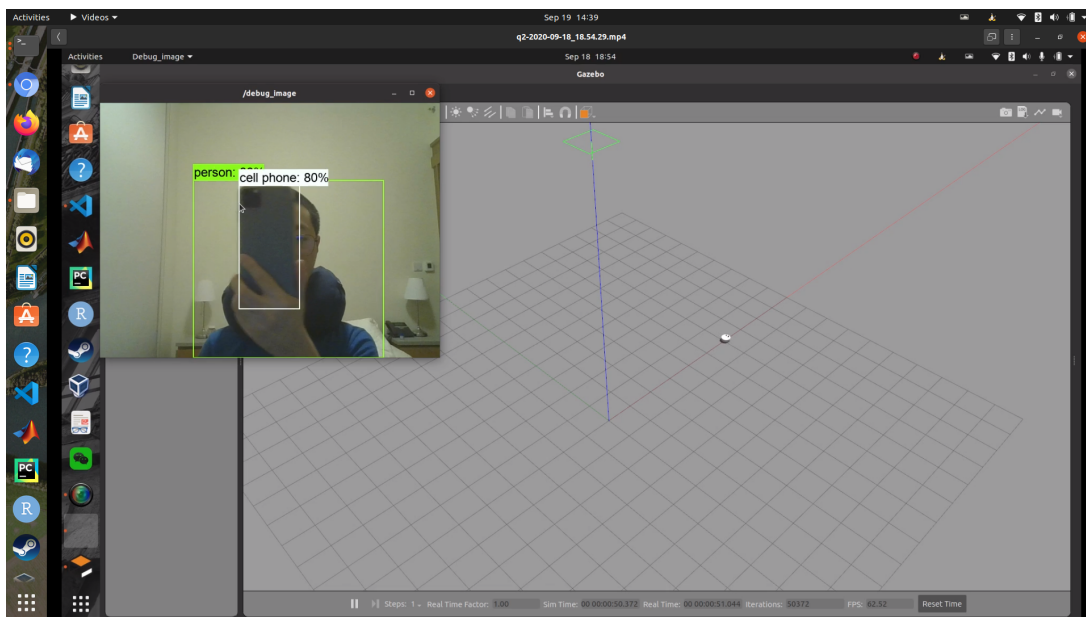


Figure 2: 物体识别

一些存在的问题:

- (a) ROS Noetic 中已停止对 python2 版本的支持，因此 python 的代码需要改写成 python3 的格式
- (b) 物体检测相关代码是基于 TensorFlow 1.0 版本，对于 TensorFlow 2.0 版本则需要进行一些修改
- (c) 测试代码过程中发现目标检测模型对水杯的识别效果不太好，这里改成了对手机的识别