

Verwendung der ImageProcessing Knoten:

Die in ImageProcessing vorhandenen Knoten:

- PuckDetectionBlue
 - ➔ Detektiert blaue Pucks im Bild und gibt die detektierten Pucks im Format von Puck.msg unter dem Topic /puck_detection/blue aus.
Beispielmessage:
count: 3
puck_1:
 x: 0.274030208588
 y: 0.0758614763618
 z: 1.76600003242
puck_2:
 x: -0.132404714823
 y: 0.0754564553499
 z: 1.62400007248
puck_3:
 x: -0.456983536482
 y: 0.0660182610154
 z: 0.978000044823
dist_12: 0.430527001619
dist_13: 1.07490551472
dist_23: 0.723019003868

count: Anzahl der erkannten Pucks
puck_X: X, Y, Z-Koordinate des jeweiligen Pucks bezogen auf den Frame der Kinect in Meter.
dist_xy: Distanz zwischen dem puck_x und puck_y in Meter.
 - ➔ Starten mittels:
 roslaunch gruppe6 PuckDetectionBlue
- PuckDetectionYellow
 - ➔ Analog zu PuckDetectionBlue...
 - ➔ Starten mittels:
 roslaunch gruppe6 PuckDetectionYellow
- PoleDetectionGreen:
 - ➔ Gibt alle im derzeitigen Kamerabild enthaltenen Poles aus. Format gleich wie PuckDetectionBlue.
- RectangleDetection
 - ➔ fertig... service dazu fehlt