

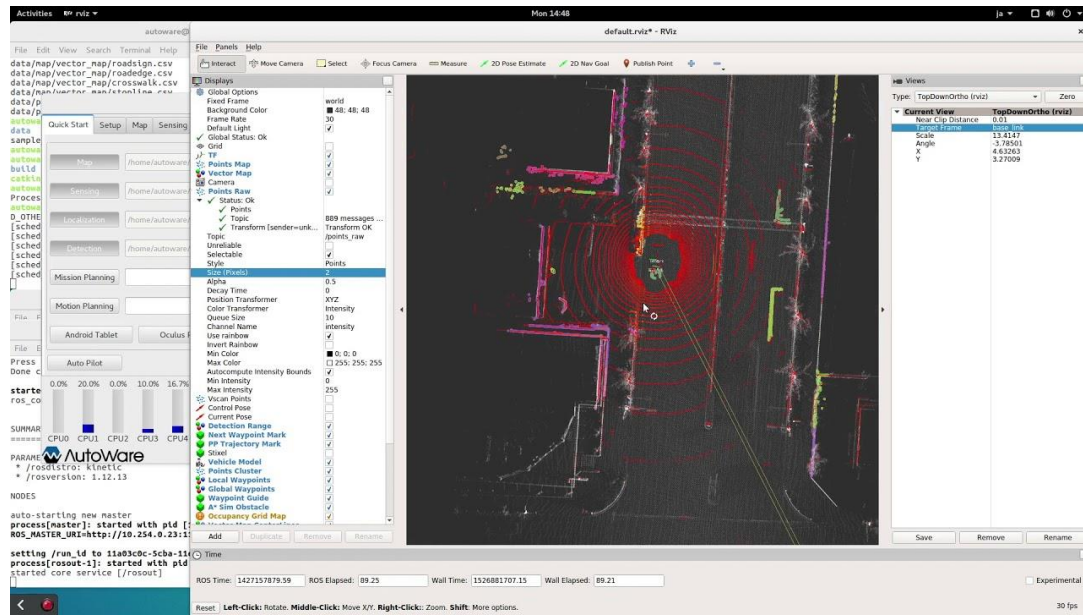
SCUM UPDATE2

ROS2 Object Detection and Tracking in field Autonomous Vehicles

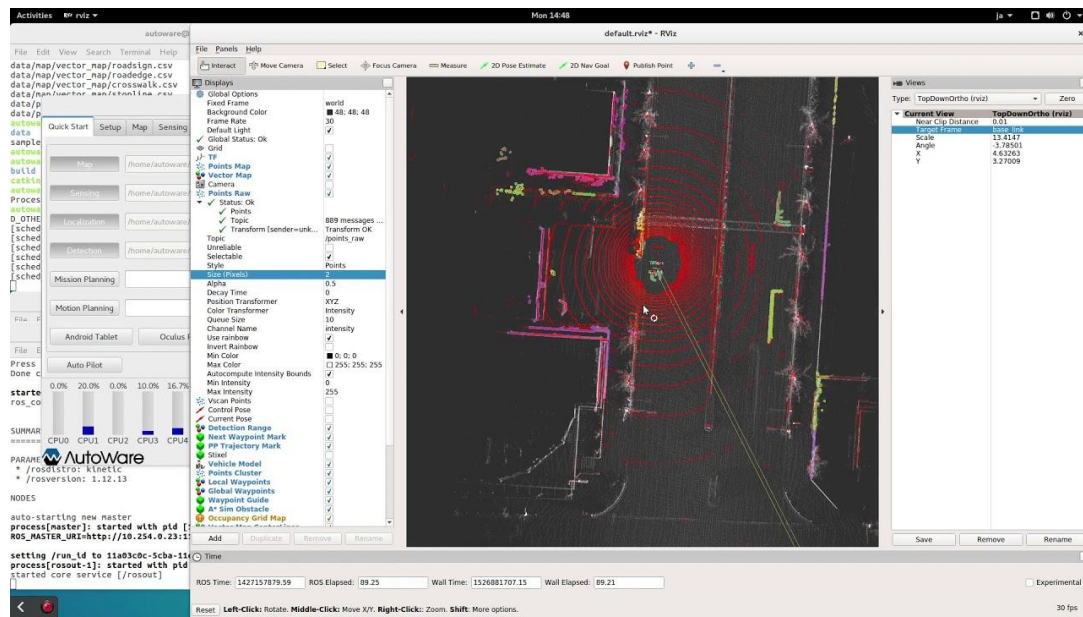
Scope will



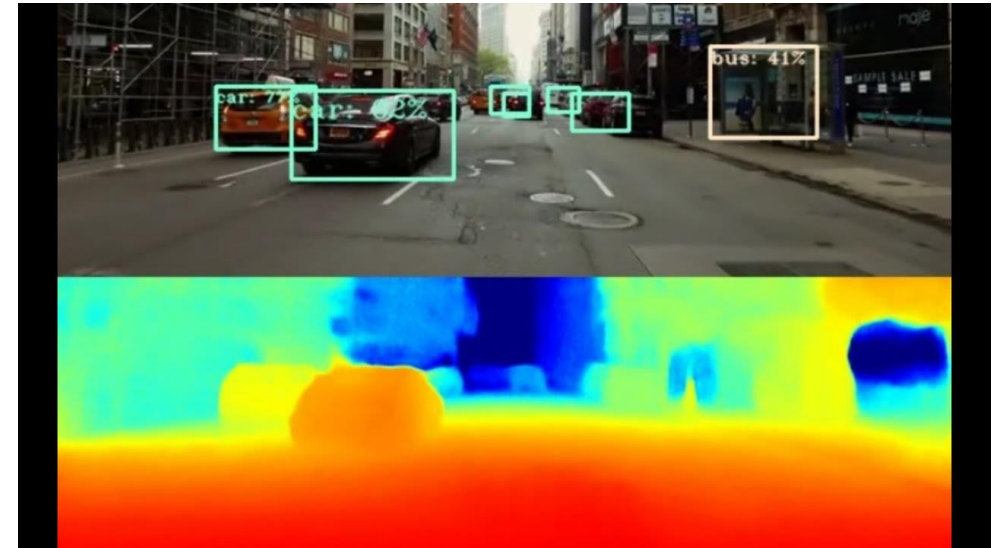
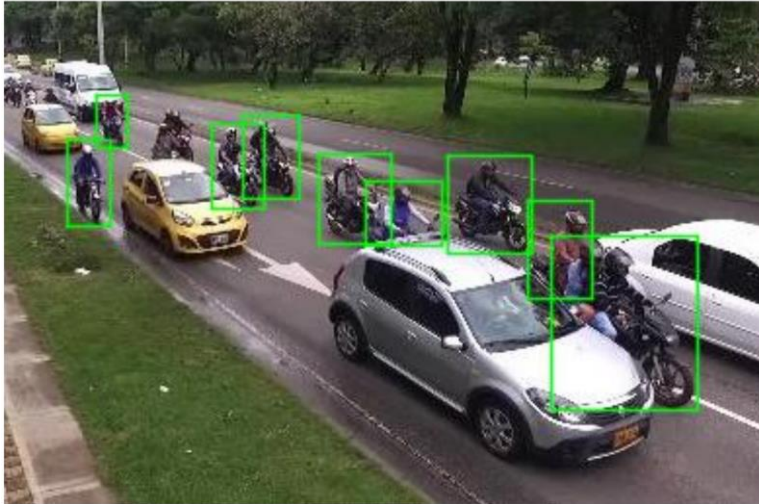
Scope will



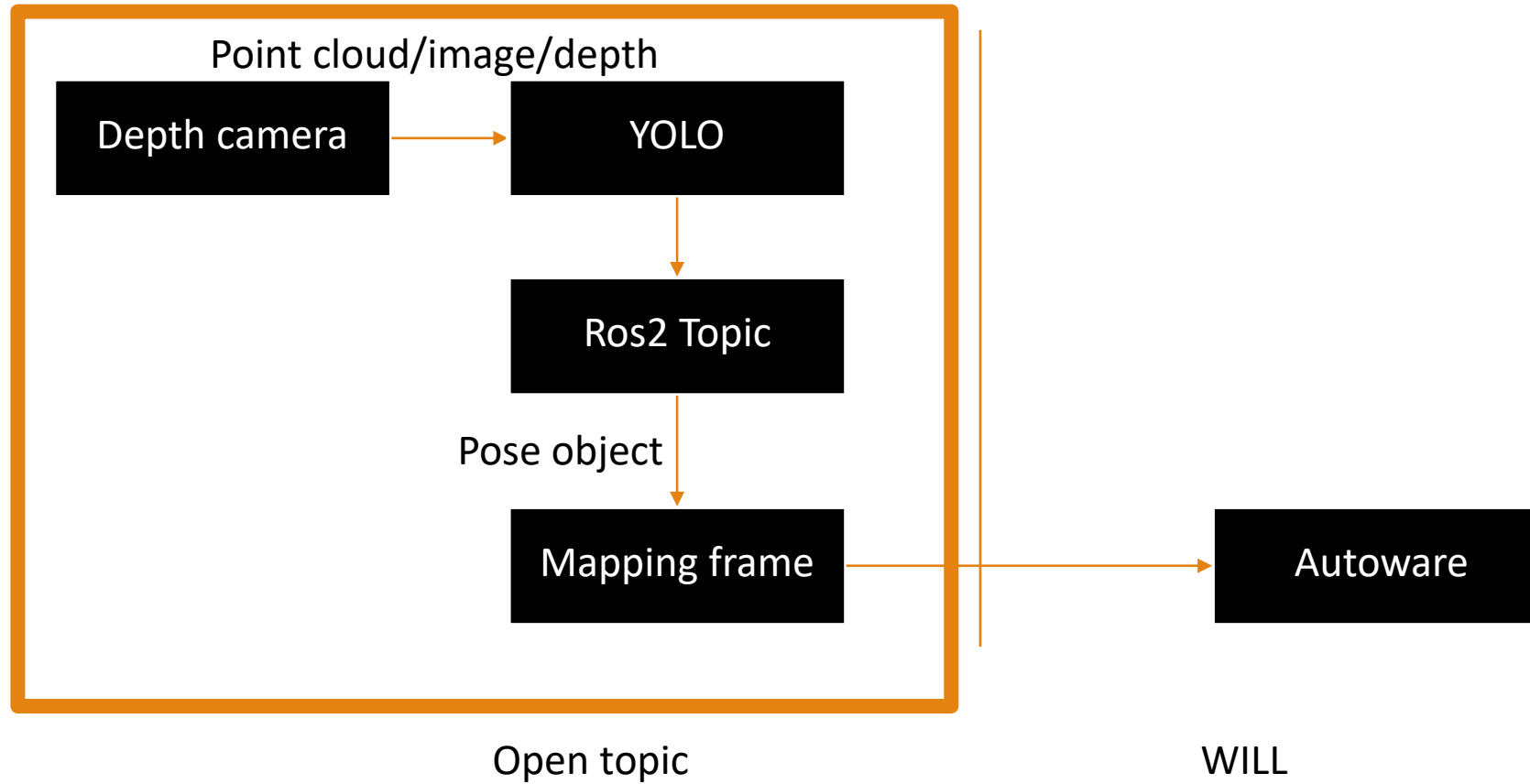
Scope will



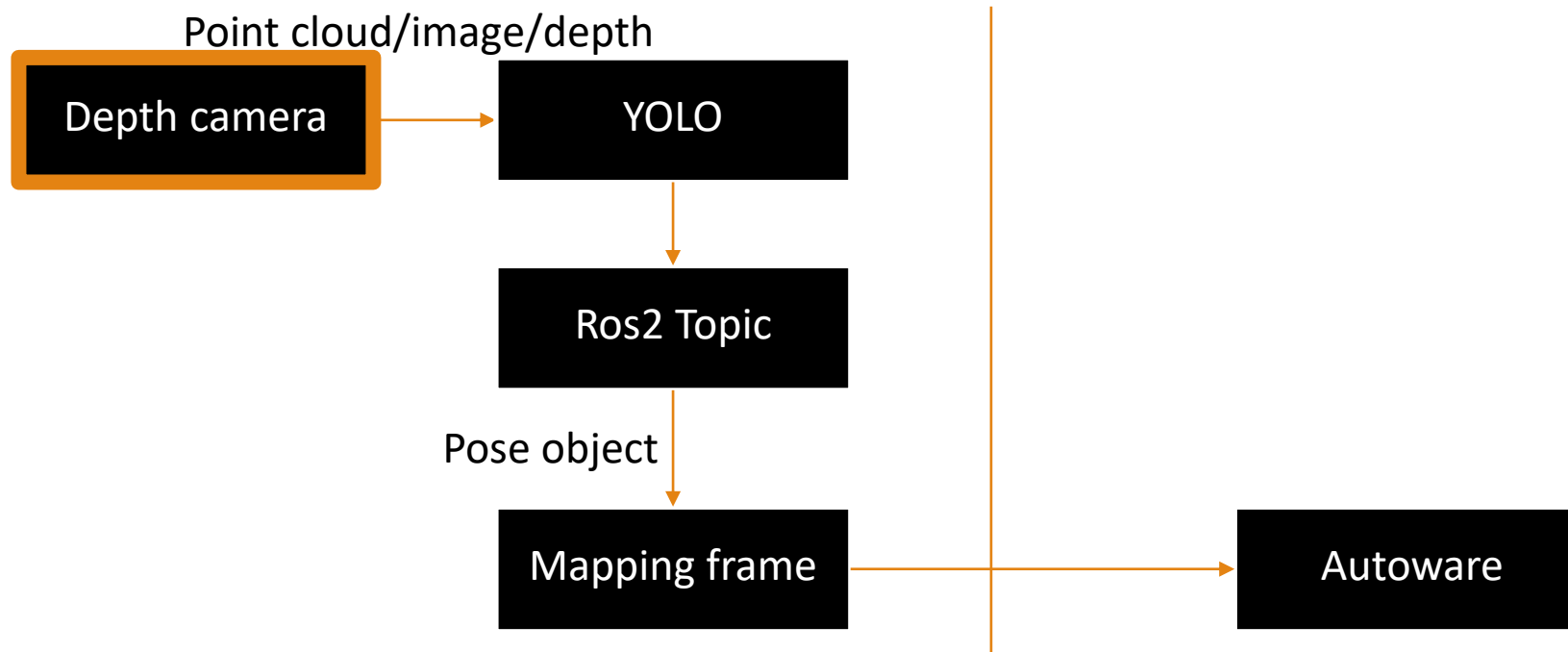
Scope will



Step



What you have done this week.



What you have done this week.

1. ค่อยๆ ละเลียดกับ **Site** ที่ฝึกงาน
2. Interface Yolo
3. pyrealsense2
4. ros2realsense

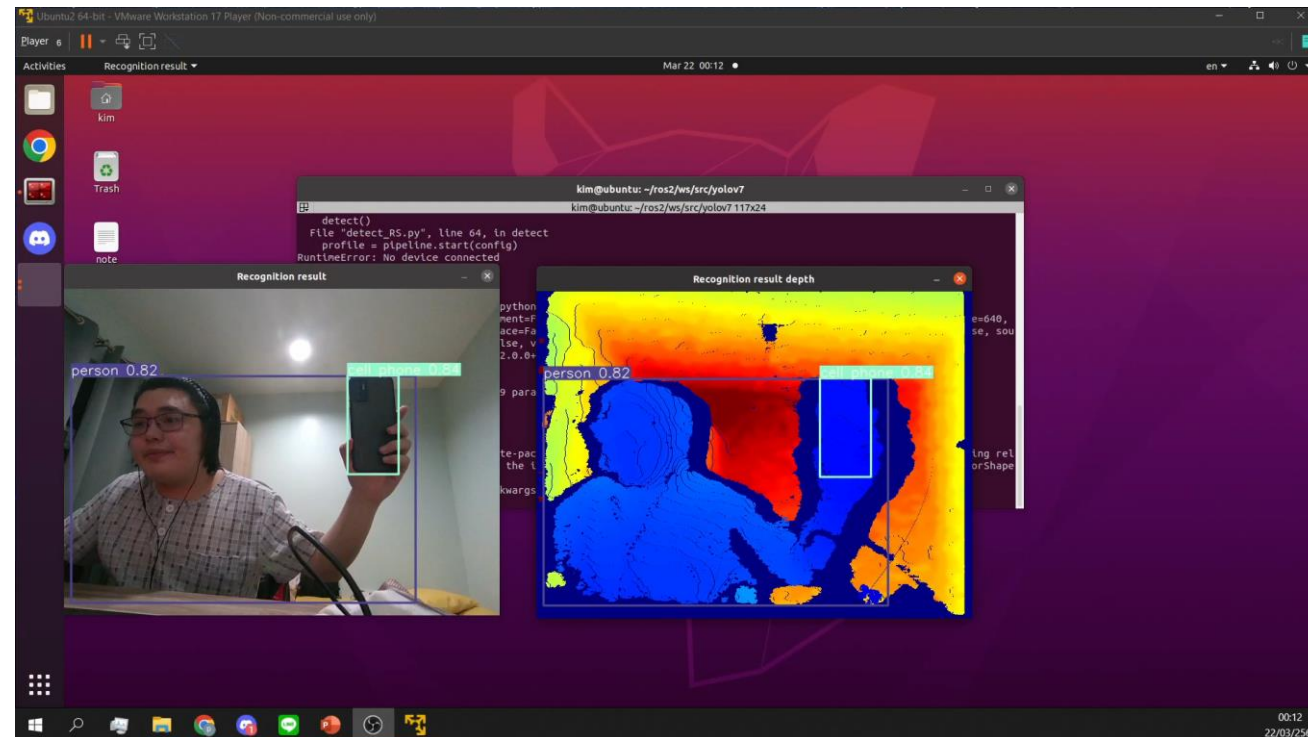
What you have done this week.

Interface Yolo



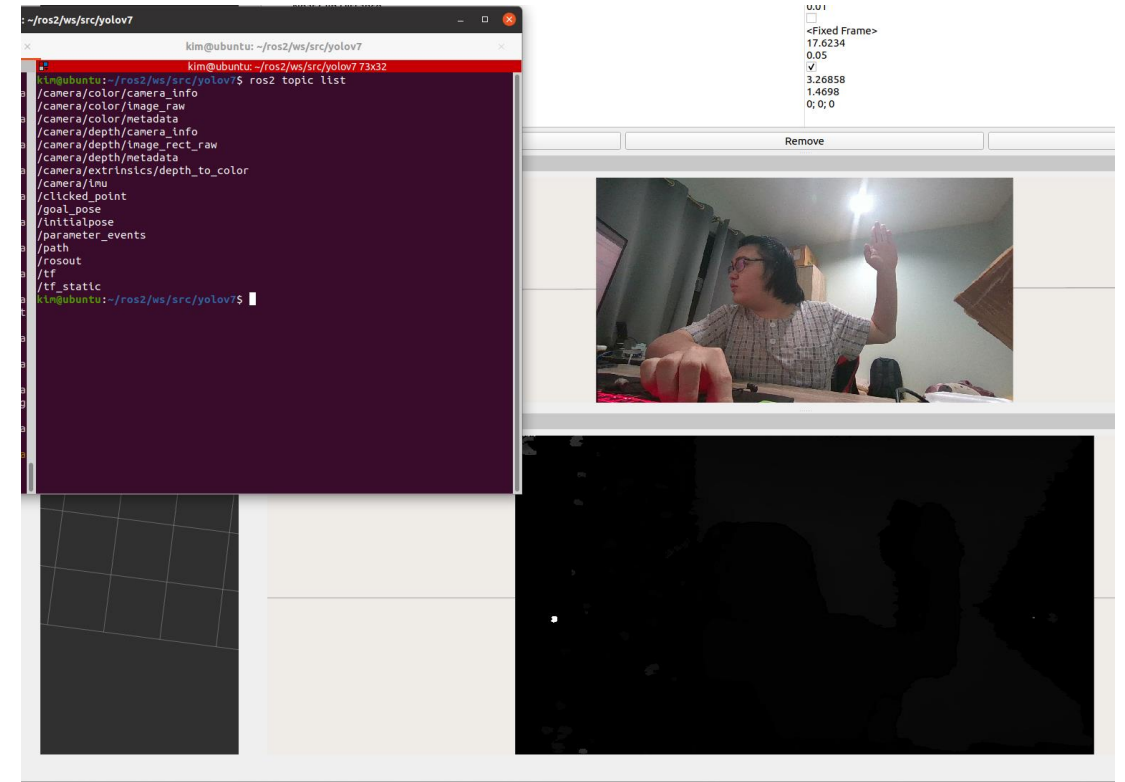
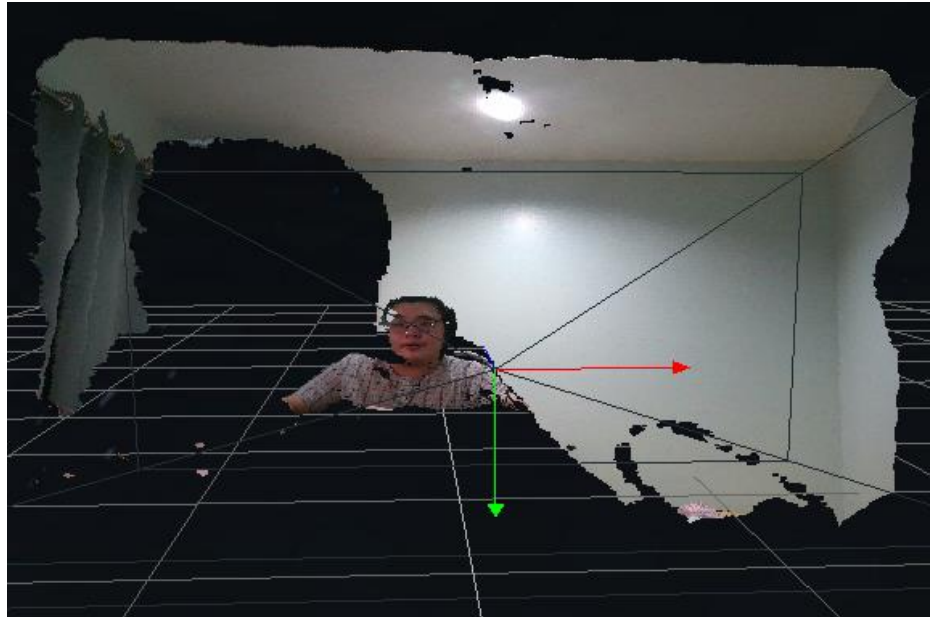
What you have done this week.

pyrealsense2



What you have done this week.

ros2realsense



What blocks you.

1. ลายละเอียดของหัวข้อ **will** มาซ้ำทำให้กว่าจะสามารถระบุละเอียดได้
2. นั่งแก้ไขปัญหาให้ตัว **VM** เชื่อมต่อกับกล้อง **Intel RealSense**
3. ตัว **SDK** ของ **realsense** ไม่รองรับกับตัว **Ubuntu**

What you will do next week.

1. ดึงค่าจาก Topic ใน ros เข้า Open-CV
2. เริ่มทดสอบ performance ของตัว Yolo