Ovo je citav paket koji implementira klasifikaciju

Najvazniji fajlovi su inference\_node.py, tracking\_node.py i gnss\_with\_floater\_info.py

Prvi radi prepoznavanje broja larvi na osnovu modela, drugi ispisuje sve podatke koji su za svaki floater trazeni, a treci sluzi da prepakuje GPS poruku tako da su dostupne informacije o tome od kojeg floatera dolazi poruka

Pojedinacno se pokrecu sa ros2 run marble\_pkg inference (ili tracking ili gnss\_conversion),

ali se ne moraju pokretati tako, vec mogu sva 3 zajedno preko

ros2 launch marble\_pkg \_launch.py

Potrebno je u ros2 workspace ubaciti marble\_pkg i custom\_msgs, nakon cega se mora instalirati roboflow i svi drugi dependencyi kojih mozda nema 😀

pip install roboflow

pip install appengine-python-standard

(dva koja smo uhvatili da su nam trebali)

Takodjer je potrebno u setup.cfg fileu promijeniti apsolutni path na install\_scripts folder