

# 프로젝트\_23

[https://github.com/Asadullah-Dal17/Distance\\_measurement\\_using\\_single\\_camera](https://github.com/Asadullah-Dal17/Distance_measurement_using_single_camera)

## 얼굴 거리 출력

[https://s3-us-west-2.amazonaws.com/secure.notion-static.com/46ffcd2e-5308-4e2d-b072-093062d39980/Distance\\_Measurement.py](https://s3-us-west-2.amazonaws.com/secure.notion-static.com/46ffcd2e-5308-4e2d-b072-093062d39980/Distance_Measurement.py)

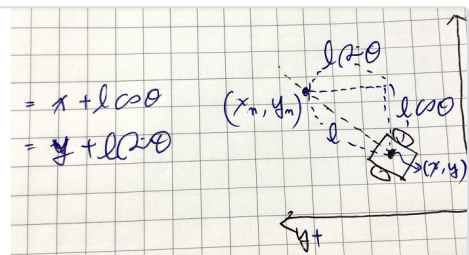
[https://s3-us-west-2.amazonaws.com/secure.notion-static.com/60fa1a9d-8cd-b-45ff-938e-4c8dfdc96cc3/haarcascade\\_frontalface\\_default.xml](https://s3-us-west-2.amazonaws.com/secure.notion-static.com/60fa1a9d-8cd-b-45ff-938e-4c8dfdc96cc3/haarcascade_frontalface_default.xml)

## python 토픽 통신

### ROS move\_base를 이용한 주행 - python 편 -

최근에 저는 국민대학교에서 주행로봇을 이용해서 겨울방학 특강을 진행했었는데요. 그리고 그 강의가 원격으로 진행되다 보니 수강하는 학생들에게 부족한 부분을 보완하기 위해 영상을 유튜브에 공개하기

 <https://pinkwink.kr/1344>



## 액션 토픽 통신

[https://s3-us-west-2.amazonaws.com/secure.notion-static.com/f1847e60-0dd3-412c-be01-b3d349c20fa9/스크린샷\\_2022년\\_01월\\_21일\\_15시\\_47분\\_57초.webm](https://s3-us-west-2.amazonaws.com/secure.notion-static.com/f1847e60-0dd3-412c-be01-b3d349c20fa9/스크린샷_2022년_01월_21일_15시_47분_57초.webm)