

# 프로젝트\_27

spotmicro와 메커니즘이 맞지 않아 중지

└ 모터 2개를 사용하여 x,y축 이동

└ spotmicr는 12개의 모터 변화

기존거리에 + x,y,h,w 값송신

[https://s3-us-west-2.amazonaws.com/secure.notion-static.com/db1e5fb9-bbe9-42d2-b00f-8a1a0abfb796/cam\\_pub\\_ver2.py](https://s3-us-west-2.amazonaws.com/secure.notion-static.com/db1e5fb9-bbe9-42d2-b00f-8a1a0abfb796/cam_pub_ver2.py)

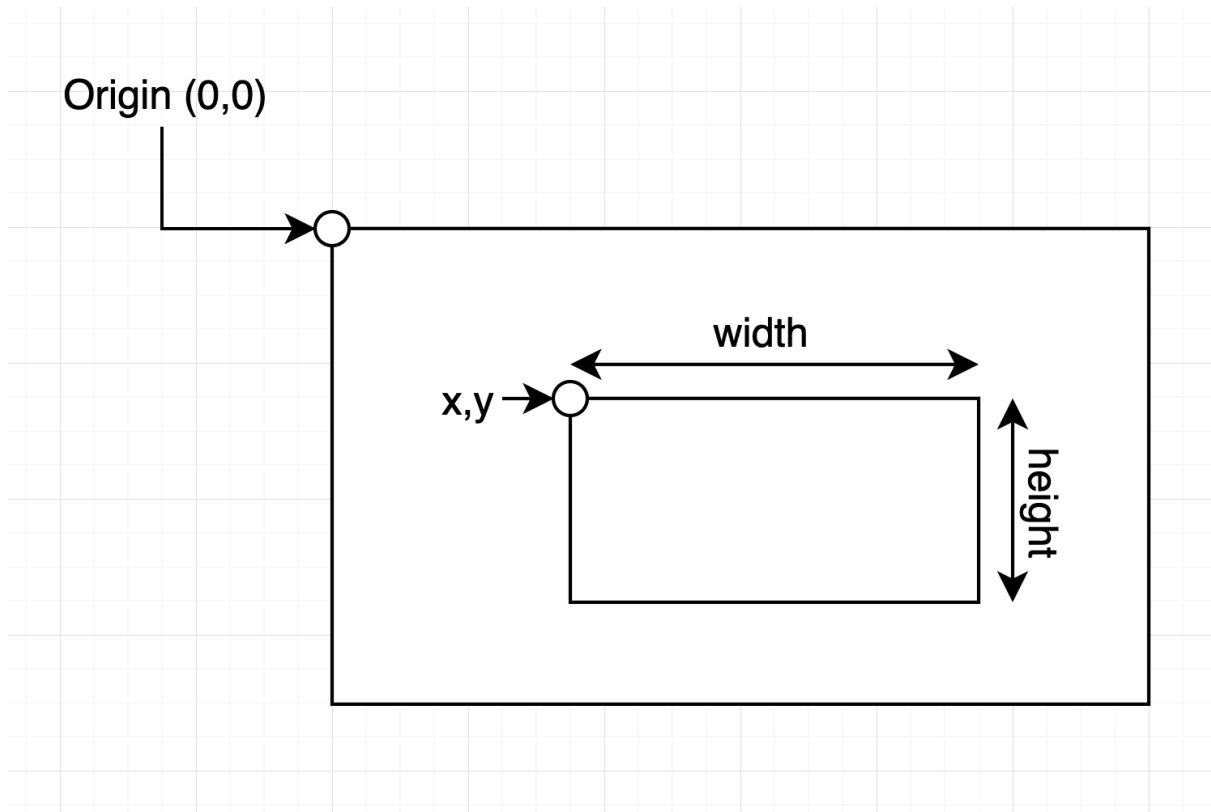
받아서 split하는 기본스크립트

[https://s3-us-west-2.amazonaws.com/secure.notion-static.com/25e637a8-7b7a-4f00-8167-c98d0fd8b688/cam\\_pub.py](https://s3-us-west-2.amazonaws.com/secure.notion-static.com/25e637a8-7b7a-4f00-8167-c98d0fd8b688/cam_pub.py)

수정본 :

<https://s3-us-west-2.amazonaws.com/secure.notion-static.com/79985f89-3899-4f99-88de-ee24ddb80538/test8.py>

x,y,w,h 참고



파이썬 cmd\_vel 참고

twist.linear.x 는 변환된 속도(m/s) 이고 twist.angular.z 는 회전속도(rad/s)

#### 파이썬 프로그래밍 연습 - justinohahm

1. 로봇이 직진하며 주위 물체 인식을 수행. 2. 전방 물체와의 거리가 일정 수준 이하로 줄어들면 로봇 정지. 3. 로봇 정지 후 키 입력으로 로봇 컨트롤 가능. 4. 특정 키 입력으로 다시 1번으로 돌아가며, 이를 반

<https://sites.google.com/site/justinohahm/home/rclab/paisseon-peulogeulaeming-yeonseub>

```
n/env python
spy
etry_msgs.msg import Twist
s, select, termios, tty
or_msgs.msg import LaserScan
ne
X_LIN_VEL = 0.17
X_ANG_VEL = 2.84
TEP_SIZE = 0.01
TEP_SIZE = 0.1
```

[https://s3-us-west-2.amazonaws.com/secure.notion-static.com/355a56ae-5803-44dd-b4cc-53b429de9dcb/스크린샷\\_2022년\\_01월\\_27일\\_14시\\_58분\\_33초.webm](https://s3-us-west-2.amazonaws.com/secure.notion-static.com/355a56ae-5803-44dd-b4cc-53b429de9dcb/스크린샷_2022년_01월_27일_14시_58분_33초.webm)

[https://s3-us-west-2.amazonaws.com/secure.notion-static.com/e03fb4c7-f8a6-4844-a1d9-f14447275e14/스크린샷\\_2022년\\_01월\\_27일\\_14시\\_56분\\_04초.webm](https://s3-us-west-2.amazonaws.com/secure.notion-static.com/e03fb4c7-f8a6-4844-a1d9-f14447275e14/스크린샷_2022년_01월_27일_14시_56분_04초.webm)