Depth Camera를 활용한 Collision Avoidance

1. Brainstorming
   1. JetsonNano 다루기
      1. JetsonNano에서, RealSense 카메라 다루기
         1. <https://www.youtube.com/watch?v=dOLUfZVY0xk>
         2. https://ahnbk.com/?p=766
         3. https://dev.intelrealsense.com/docs/python2
   2. 적절한 Segmentation 알고리즘 찾기
   3. 적절한 Object Detection 알고리즘 찾기
   4. 터틀봇에 젯슨 나노 설치
      1. <https://www.youtube.com/watch?v=fGEq_0aWpoA>
      2. 쿨링팬?
2. 계획
   1. JetsonNano 이미지를 입혀서 sd카드를 만든다.
   2. 각종 패키지 설치 : 터틀봇라이브러리, realsense 라이브러리
   3. 터틀봇을 JetsonNano기반으로 조립한다.
   4. 파이프라인 코드를 작성한다.
   5. 가동
3. 파이프라인 코드 브레인스토밍
   1. depth영상 -> 파이프라인 -> 인식한 객체별 거리, 위치 정보 반환
   2. 객체 인식 + 객체인식한 친구의 blob 박스 좌표 반환
   3. 세그맨테이션 -> 세그맨테이션 맵 반환