

Zusammengefasst eine ROS-Hausaufgabe:

1. ROS installieren
2. Kitti-Dataset herunterladen:
http://kitti.is.tue.mpg.de/kitti/raw_data/2011_09_26_drive_0001/2011_09_26_drive_0001_extract.zip
und in ein ROS-Bag konvertieren (z. B. https://github.com/ethz-asl/kitti_to_rosbag)
3. Autoware herunterladen und installieren
(<https://github.com/CPFL/Autoware>)
4. Run Autoware object detection with euclidean clustering on a KITTI ROS-Bag file
5. Record a screen video of the result and upload in on xxx