一、ROS 配置

1.修改~/.bashrc 文件,添加

export ROS_IP=IP

export ROS MASTER URL=http://IP:11311

source /opt/ros/kinetic/setup.bash

source (ros_workspace)/devel/setup.bash

修改后执行 source ~/.bashrc。

注: IP 替换为 openVPN 虚拟出来的地址。

2.修改/etc/hosts 文件,添加

IP 远程主机名

例: 10.8.0.10 sunwin

注: IP 替换为 openVPN 虚拟出来的远程客户端地址。

二、IP 映射

1

将云台对应网口设置为手动配置,地址配置为同网段下默认网关,地址掩码 255.255.255.0。例:云台 IP 为 192.168.10.139,云台对应网口就配置为: 192.168.10.1 掩码: 255.255.255.0 网关: 192.168.10.1。

注:云台网段不能与5G终端网段一样。

2.

编辑/etc/sysctl.conf 将 net.ipv4.ip forward 设置为 1,注意将前面的#去掉。

3.

编辑/etc/rc.local,添加

iptables -t nat -A PREROUTING -s 0/0 -d 10.8.0.6 -p tcp --dport 19000 -j DNAT --to 192.168.10.139:8000

iptables -t nat -A POSTROUTING -d 192.168.10.139 -p tcp --dport 8000 -o enp4s0 -j SNAT --to 192.168.10.1

蓝色部分为远程访问的地址和端口,红色部分为云台的地址和端口,绿色为主机上连接云台对应网卡号和地址。上面两行将 10.8.0.6:19000 映射到 192.168.10.139:8000,修改后重启生效。

注:在连接 openVPN 时要先将连接云台的网口关闭,否则会连不上网导致 openVPN 启动失败,openVPN 启动后再将云台网口开启。

4

使用命令 sudo iptables -t nat --list 查看配置结果。

三、ROS 驱鸟工程启动

- 1.\$ cd ~/home/sunwin/bmp_ws
- 2.\$ roslaunch src/birdy_config/launch/birdy_run.launch