

SawYer Robotics

快速
指南

AutoRoch

苏州索亚机器人技术有限公司

快速指南

关于本指南：

这个简化的指南仅限于提供主要的指导，以帮助您轻松使用 Roch GUI 软件 AutoRoch 来控制 Roch。您可以在查看用户手册找到更多关于 AutoRoch 操作信息，并且您可以在网站 wiki.ros.org/autoroch 中找到软件下载链接、FAQ、论坛和支持。



本指南仅介绍单机模式，关于更全面内容请查看 AutoRoch 用户手册。

1. 初始化

使用软件之前，确保安装 Roch 系统，安装请查看 Roch 用户手册。

在这里我们假设您已经遵循完成单机模式配置，基本配置如下。

```
export ROCH_3D_SENSOR_ENABLE=true
export ROCH_3D_SENSOR_NAV_ENABLE=false
export ROCH_LASER_ENABLE=true
export ROS_HOSTNAME=localhost
export ROS_MASTER_URI=http://localhost:11311
```

将/usr/share/applications/下的 AutoRoch.desktop 复制到桌面。



2. 启动

连接 Roch 数据线、雷达数据线、相机数据线到笔记本，开启 Roch 电源后，双击桌面上的 AutoRoch 启动。

3. 控制

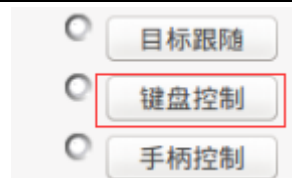
1. 选择“功能启动”面板中的“Roch 驱动”：



2. 等待“传感器配置”面板数据更新：



3. “传感器配置”面板更新完成后，
选择“功能启动”面板中的“键盘控制”



4. 在弹出的界面中按下对应按钮或按键来控制 Roch。

4. 更多细节

关于 AutoRoch 软件操作的更多细节，详见用户手册，包括电机 PID 设置、编码器数据查看、SLAM 选择（Gmapping、ORB-SLAM、RGBDSLAM）、地图探索功能、地图创建、地图修改及导航等更多操作。