

Step 1

ไปที่โปรแกรม ROS

`$roscore`

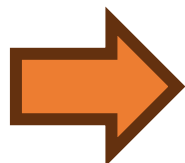


Step 2

Run real sen

เปิดกล้อง วัดความลึก

`$roslaunch realsense2_camera demo_pointcloud.launch`



Step 3

Run depth image laser scan

แปลงจากความลึกเป็น laser

`$roslaunch depthimage_to_lasersca launchfile_sample.launch`

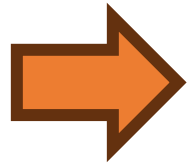


Step 4

Run Rida

เปิดใช้งาน เซ็นเซอร์สแกน

`$roslaunch slamware_ros_sdk slamware_ros_sdk__intergat_with_ted.launch`

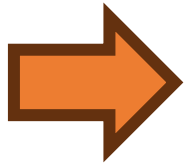


Step 5

Run Muti Laser

รวมเซ็นเซอร์

```
$roslaunch ira_laser_tools laserscan_multi_merger.launch
```



Step 6

Modbus

โพรโทคอลการเชื่อมต่อ

```
$roslaunch modbus modbus.launch
```

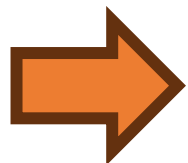


Step 7

Tele operation keybroad

เปิดการสั่งการด้วยคีย์บอร์ด

```
$roslaunch teleop_twist_keyboard teleop_twist_keyboard.py
```



Step 8

Topic Odom

เปิดแสดงผล วัดความเร็ว และพิกัด

```
$rostopic echo /slamware_ros_sdk_server_node/odom
```

# Comman

`$roscore`

`$roslaunch realsense2_camera demo_pointcloud.launch`

`$roslaunch depthimage_to_lasersca launchfile_sample.launch`

`$roslaunch slamware_ros_sdk slamware_ros_sdk__intergat_with_ted.launch`

`$roslaunch ira_laser_tools laserscan_multi_merger.launch`

`$roslaunch modbus modbus.launch`

`$roslaunch teleop_twist_keyboard teleop_twist_keyboard.py`

`$rostopic echo /slamware_ros_sdk_server_node/odom`