

远端对轻舟机器人进行 rviz 监控方法 2

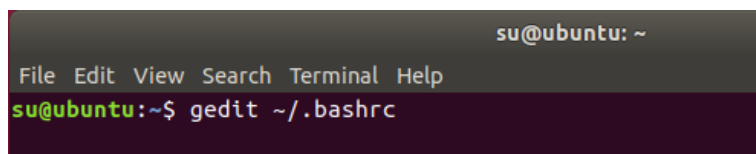
AI 航团队

测试设备：

- (1) 轻舟机器人：ip 为 192.168.1.101，主机名为 learningx。
- (2) 远程 ubuntu（虚拟机）：ip 为 192.168.1.103，主机名为 ubuntu。（虚拟机需要通过桥接的形式与 PC 本地机连接，PC 机 IP 为 192.168.1.102）


配置方法：

步骤一、配置远程 ubuntu 环境变量，打开一个终端，输入 gedit ~/.bashrc:



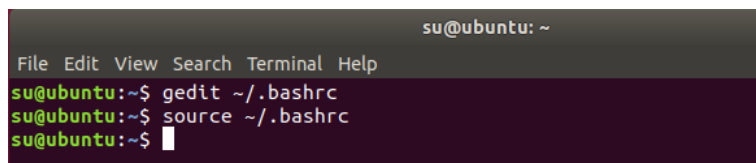
```
su@ubuntu: ~  
File Edit View Search Terminal Help  
su@ubuntu:~$ gedit ~/.bashrc
```

在打开的.bashrc 文件中加入如下两行内容。其中：ROS_MASTER_URI 对应轻舟机器人的 IP， ROS_HOSTNAME 对应远程 ubuntu 的 IP。



```
. /usr/share/bash-completion/bash_completion  
elif [ -f /etc/bash_completion ]; then  
    . /etc/bash_completion  
fi  
source /opt/ros/melodic/setup.bash  
source ~/qingzhou_ws/devel/setup.bash  
export ROS_MASTER_URI=http://192.168.1.101:11311  
export ROS_HOSTNAME=192.168.1.103
```

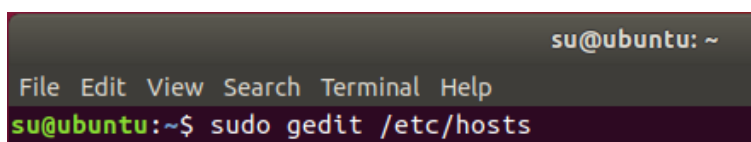
保存后关闭，在终端输入 source ~/.bashrc 刷新环境变量。



```
su@ubuntu: ~  
File Edit View Search Terminal Help  
su@ubuntu:~$ gedit ~/.bashrc  
su@ubuntu:~$ source ~/.bashrc  
su@ubuntu:~$
```

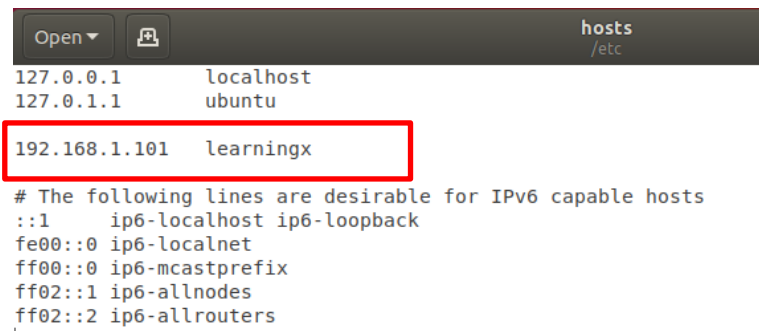
步骤二、配置远端 ubuntu 的 /etc/hosts 文件，首先打开 hosts 文件：

终端输入：sudo gedit /etc/hosts



```
su@ubuntu: ~  
File Edit View Search Terminal Help  
su@ubuntu:~$ sudo gedit /etc/hosts
```

在 hosts 中加入轻舟机器人的 IP 和主机名如下所示：（注意是主机名而不是用户名！），



```
Open hosts /etc
127.0.0.1 localhost
127.0.1.1 ubuntu
192.168.1.101 learningx
# The following lines are desirable for IPv6 capable hosts
::1 ip6-localhost ip6-loopback
fe00::0 ip6-localnet
ff00::0 ip6-mcastprefix
ff02::1 ip6-allnodes
ff02::2 ip6-allrouters
```

至此，就完成了全部配置，可以实现远程打开 rviz，通过 2D Nav Goal 功能控制轻舟机器人移动了。

1. 同学们在使用过程中，如果发现内容有疏漏或者不严谨的地方，请与我们联系，将会有轻舟积分送上！QQ: 270220858
2. 内容如有雷同，侵删！

2021 年 5 月