


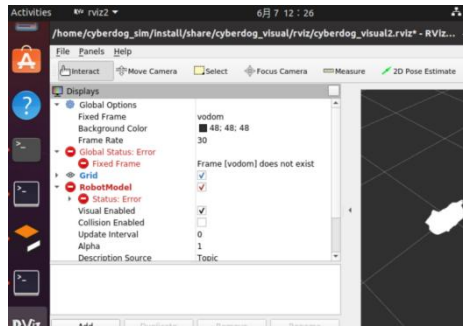
# 学生相关问题汇总

编号	问题	答复
1	<p>在编译 cyberdog_laserslam 的 common 的时候会报错,请问如何解决</p> 	<p>absl 的版本不对, 建议与 cyberdog2 嵌入式的版本保持一致</p>
2	<p>想给 cmd_vel 发信息 但是好久没找到这个话题,开启运动控制这样是执行报错?</p>	<p>开启运控报错可能是由于 gazebo 仿真器程序没有正确运行导致, 建议检查 gazebo 仿真器是否报错。</p>

	<pre>root@781c2141cb:/home/cyberdog_siw source /opt/ros/palmetto/setup.bash root@781c2141cb:/home/cyberdog_siw source install/setup.bash root@781c2141cb:/home/cyberdog_siw ros2 launch cyberdog_gazebo cyberdog_control_launch.py [INFO] [launch]: All log files can be found below /root/.ros/log/2024-05-29-16-54-01-831591-1791c2141cb-67 [INFO] [launch]: Default logging verbosity is set to INFO od /home/cyberdog_siw/install/share/cyberdog_locomotion/./../lib/cyberdog_locomotion AA ./cyberdog_control m s [Main Controller] Begin to execute, and the current time is: 2024/05/29 16:54:01 Wednesday [Quadruped] Loaded Robots Control Software Quadruped: cyberdog Driver: Development simulation driver Parameters source load parameters from network [shared Memory] open existing development simulator size 3093952 bytes [ERROR] [sharedMemory]: Failed to open development simulator / Failed: No such file or directory terminate called after throwing an instance of 'std::runtime_error' what(): failed to create shared memory Aborted (core dumped) root@781c2141cb:/home/cyberdog_siw ros2 topic list /apply_force /clicked_point /clock /dock_pose /initialpose /joint_states /parameter_events /performance_metrics /robot_description /range /rf /rf_static /rxmL_parameter root@781c2141cb:/home/cyberdog_siw</pre>	
3	<p>cuda-toolkit-10-2 在官网上只找到了支持 16.04 和 18.04 的包，直接 apt install 会报错，请问该如何解决</p> <p>这种问题与安装环境有关，目前不清楚提问者的具体的环境状态，联系咨询英伟达官方</p>	
4	<p>想问一下，我添加了 rgb_camera 之后，ros2 topic list 有显示，ros2 topic echo /rgb_camera/image_raw 输出的全是 178，Rviz 的 camera 和 image 都没东西，然后执行一段时间之后 Rviz 直接闪退了。这个有什么解决方案吗</p> <p>可以检查一下 rviz 中 camera 和 image 栏的 history policy 和 reliability policy 是否正确设置。</p> <p>关于 rviz 闪退的问题，可以通过 cyberdog_visual 的终端查看是否有报错</p>	



8	<p>这个 log_convert 好像不存在</p> 	<p>见附件文件</p> <p><a href="#">log_convert.sh</a></p>
9	<p>rl 部分有教程吗？还是就使用 legged gym</p>	<p>暂未开源，可参考已有开源项目：<a href="https://github.com/leggedrobotics/legged_gym">https://github.com/leggedrobotics/legged_gym</a></p> <p>PMTG 轨迹方法可参考 <a href="https://gitee.com/HUAWEI-ASCEND/quadruped-robot">https://gitee.com/HUAWEI-ASCEND/quadruped-robot</a></p> <p>基于视觉的跑酷越障：<a href="https://extreme-parkour.github.io/">https://extreme-parkour.github.io/</a></p>
10	<p>我们的地图文件只有 stl 格式的吗，能否提供 urdf，usd 或者 mjcf 格式的呢</p>	<p>地图文件是 sdf 格式的，使用的网格外观格式为 stl，如有需要可以查询将 sdf 转换为 urdf 及其他格式文件的方法</p>
11	<p>运行的官网上面最新的那个文件,运行完容器这里 error 会是什么问题</p>	<p>这个界面显示的错误是 rivz 没有接受到 tf 的 topic，大概率是仿真或运控程序没有正确的运行，遇到这种情况建议通过 cyberdog_gazebo 和 cyberdog_controller 的终端先确认程序是否正确运行</p>



12

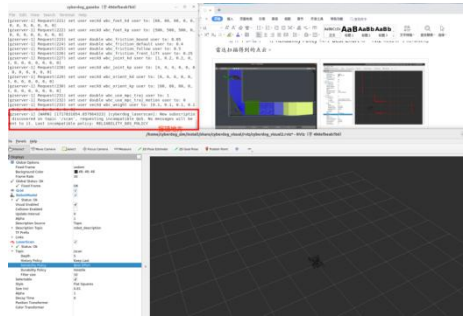
我在启用添加激光雷达传感器后， gazebo 有显示雷达线， 但是没有话题/scan， 调试发现/opt/ros/galactic/lib 里面缺少 libgazebo\_ros\_ray\_sensor.so， 同理也缺少 libgazebo\_ros\_imu\_sensor.so。 麻烦问下怎么解决？

在 docker 环境中应该是包含该插件的， 如果是在自己的环境中运行则需要先在 gazebo 的 github 上下载对应的包 [https://github.com/ros-simulation/gazebo\\_ros\\_pkgs](https://github.com/ros-simulation/gazebo_ros_pkgs)

13

老师请问为什么显示没有订阅/scan， 将 Reliability Policy 改为 Best Effort 后 rviz 里面没有扫描到的点云

该报警是由于接受方没有选择对应的 reliability policy 发送导致的。由图片看 rviz 能够找到/scan topic 说明该话题正在发送， 建议先通过 ros2 topic echo 的指令查看发送的点云数据是否为 nan， 以确认 topic 的数据正常发送。若点云为 nan 可能是仿真中激光累到没有检测到物体， 或者 gazebo 没有正确发送 topic。若点云数据不为 nan， 则尝试使用其他 reliability policy



报错信息是 New subscription discovered on topic '/scan', requesting incompatible QoS. No messages will be sent to it. Last incompatible policy: RELIABILITY\_QOS\_POLICY

14

请问我下载了 git clone [https://github.com/MiRoboticsLab/cyberdog\\_locomotion.git](https://github.com/MiRoboticsLab/cyberdog_locomotion.git), 然后没有在这个工程里面看到 colcon 的安装指令, 然后 git clone [https://github.com/MiRoboticsLab/cyberdog\\_sim.git](https://github.com/MiRoboticsLab/cyberdog_sim.git) 这里倒是有 colcon build --merge-install --symlink-install --packages-up-to cyberdog\_locomotion cyberdog\_ros2 但是运行后就会提示找不到 Package 'cyberdog\_locomotion' specified with --packages-up-to was not found

```
colcon build --merge-install --symlink-install --packages-up-to cyberdog_locomotion cyberdog_ros2
package 'cyberdog_locomotion' specified with --packages-up-to was not found
package 'cyberdog_ros2' specified with --packages-up-to was not found
```

但是我安装总是不成功

建议只克隆 cyberdog\_sim, 并根据 blog 中安装部分的内容一步一步进行环境的搭建。  
[https://miroboticslab.github.io/blogs/#/cn/cyberdog\\_gazebo\\_cn?id=\\_12-%e5%ae%89%e8%a3%85](https://miroboticslab.github.io/blogs/#/cn/cyberdog_gazebo_cn?id=_12-%e5%ae%89%e8%a3%85)

