

# rtsp流转ros操作

## 原因

1. 由于使用arm架构的NX，使用VLC时会出现问题，导致拉流失败，无法实时显示rtsp流
2. rtsp转ros话题后可以在一个rviz内显示图像信息、点云、轨迹、定位等信息，集成度更高

## 具体实现

1. 参考了[ros-rtsp流相机功能包](#)
2. [源码地址](#)
3. 终端输入

```
mkdir -p rtsp_ws/src
cd ~/rtsp_ws/src
git clone https://github.com/robotics-in-concert/rocon_devices
cd ..
catkin_make
```

4. 修改launch文件

```
cd ~/rtsp_ws/src/rocon_devices/rocon_rtsp_camera_relay/launch/
```

```
gedit rtsp_camera_relay.launch
```

5. launch文件中添加rtsp地址

如下图所示

```
1 <launch>
2   <arg name="video_stream_url" default="rtsp://192.168.144.108:554/stream=0"/>
3   <node pkg="rocon_rtsp_camera_relay" name="rtsp_camera_relay"
4     type="rocon_rtsp_camera_relay_node">
5     <param name="video_stream_url" value="$(arg video_stream_url)"/>
6   </node>
7 </launch>
```

6. 启动launch文件

```
source devel/setup.zsh  
roslaunch rocon_rtsp_camera_relay rtsp_camera_relay.launch --screen
```

7. 打开rqt\_image\_viewer[查看](#)

```
rqt_image_viewer
```