

## HiLens 与小车联合调试手册

1. 通过《HiLens 基础配置及模型部署手册》设置 HiLens，将程序部署在小车 HiLens 上。

2. 在 ros\_ws/ 中新生成一个名为“car”的包

创建功能包：

```
cd ~/ros_ws/src
catkin_create_pkg car std_msgs rospy roscpp
```

1. 将 talker.py, laneDetection.py, servoNode.py 放入 ros\_ws/src/car/src/ 文件夹中；
2. 使用右键——“属性”修改文件权限为：Anyone/ Anyone/Anyone；

3. 编译 ROS 包；

编译功能包：

```
cd ~/ros_ws/
catkin_make
echo "source /home/pi/ros_ws/devel/setup.bash" >> ~/.bashrc
source ~/.bashrc
```

4. 修改 ros\_ws/src/bluetooth\_bridge/launch/bluetooth\_bridge.launch 文件，以达到开机自启动。（可选）

5. 使用 Terminator 终端，启动 ROS Launch：

```
roslaunch bluetooth_bridge bluetooth_bridge.launch
```

6. 打开 3 个终端，并分别启动节点：

```
roslaunch car talker.py
roslaunch car servoNode.py
roslaunch car laneDetection.py
```

7. 调试：

显示现在的信息名称列表：`rostopic list`

显示实时信息：`rostopic echo [信息名]`