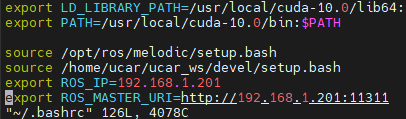
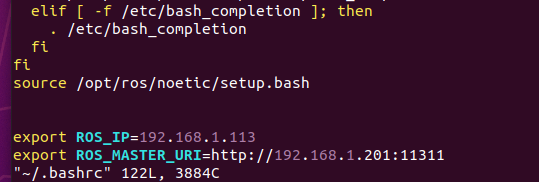
配置~/.bashrc

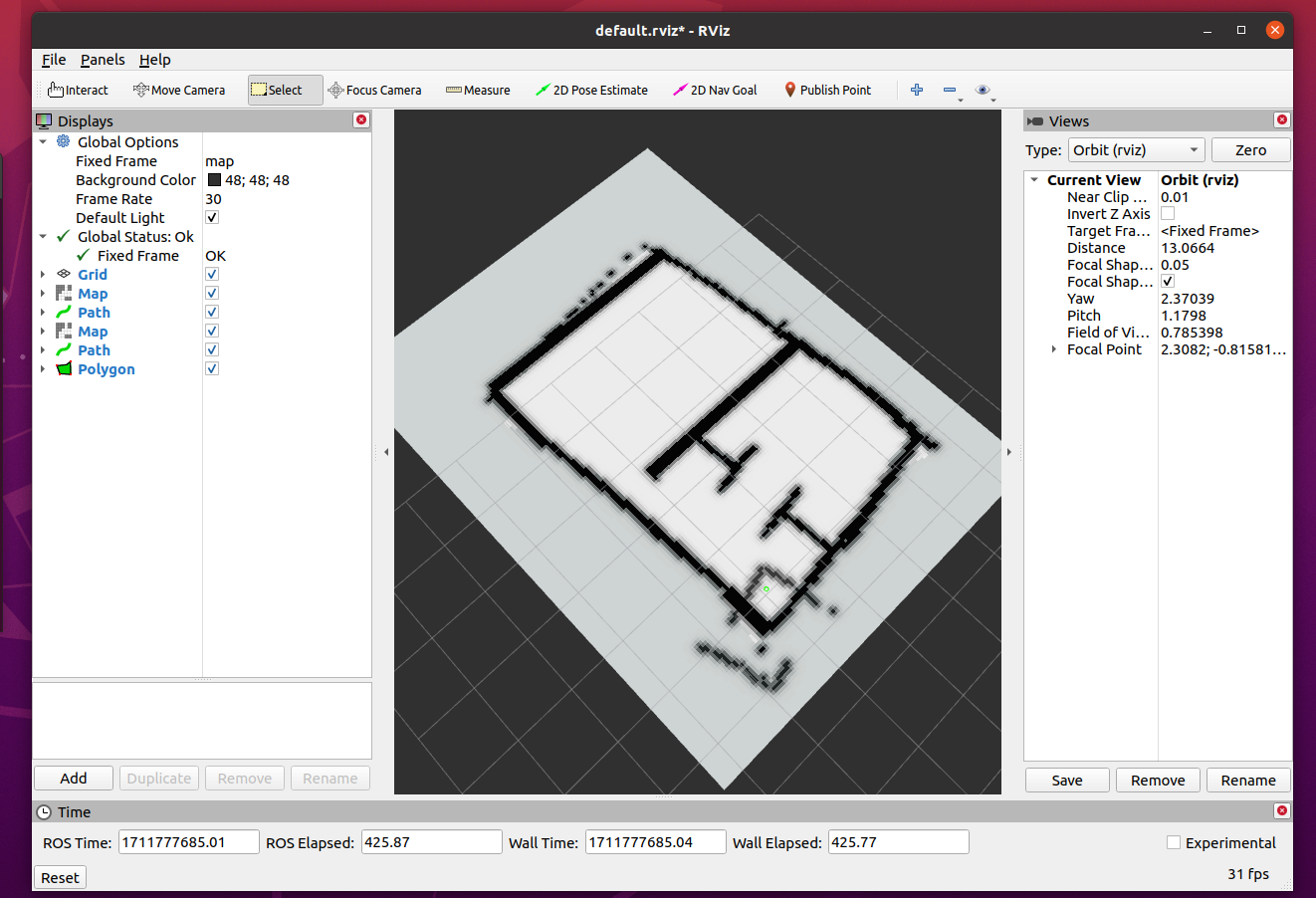
主机（小车）



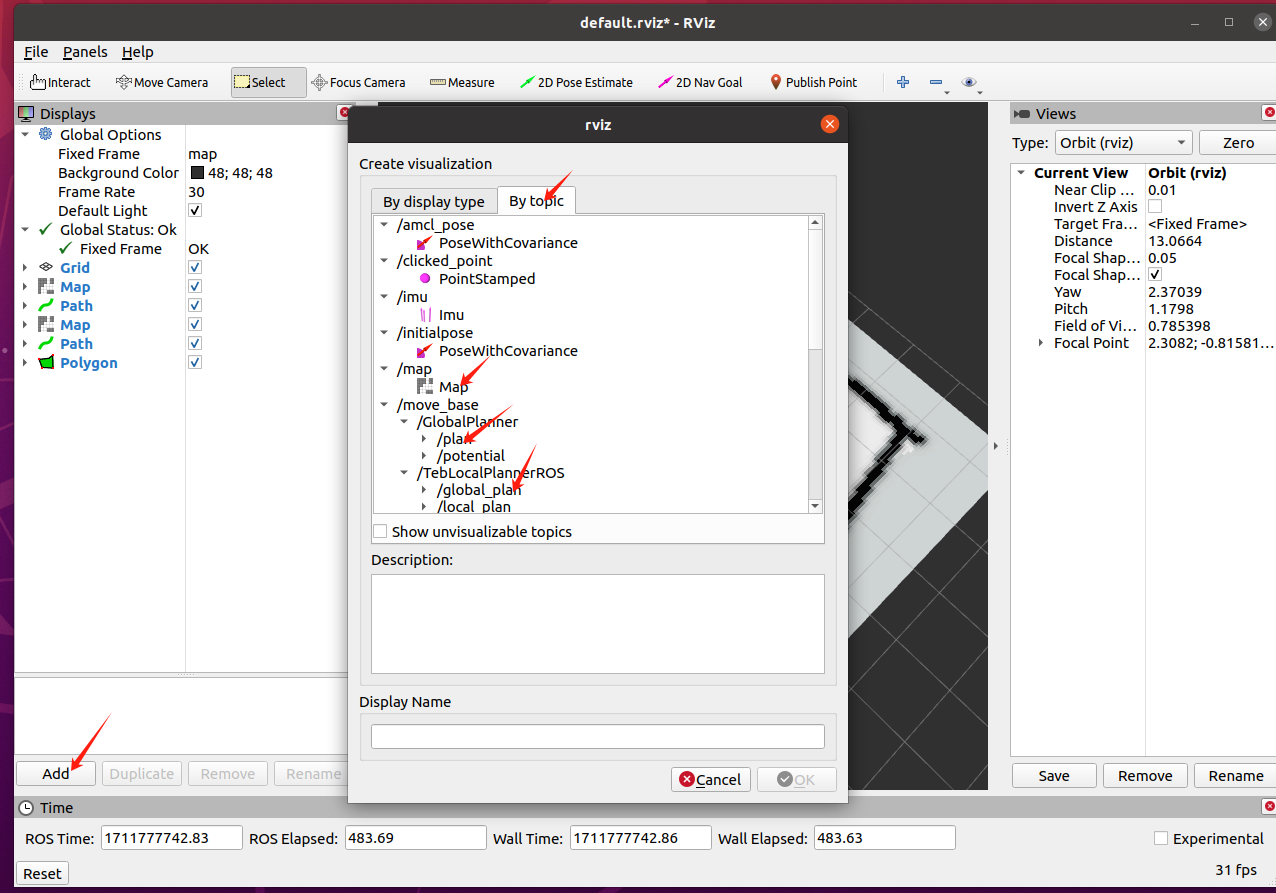
从机（虚拟机）ROS\_IP修改为从机IP



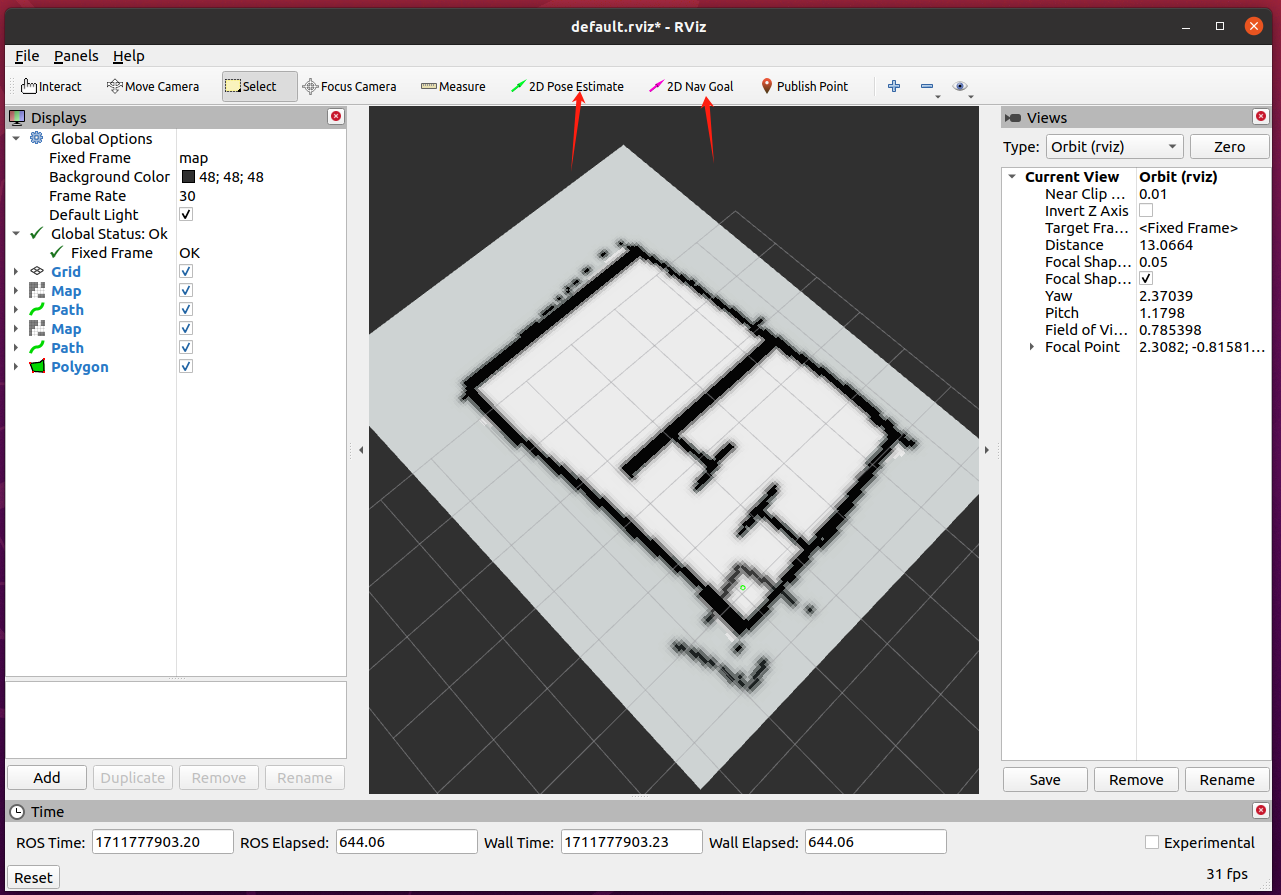
虚拟机运行rivz



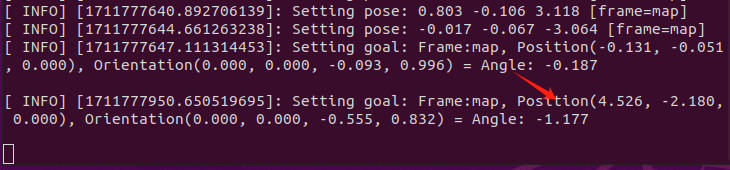
绿色的钩就是连上了，没连上就是配置文件有问题



添加各个话题，需要什么添加什么



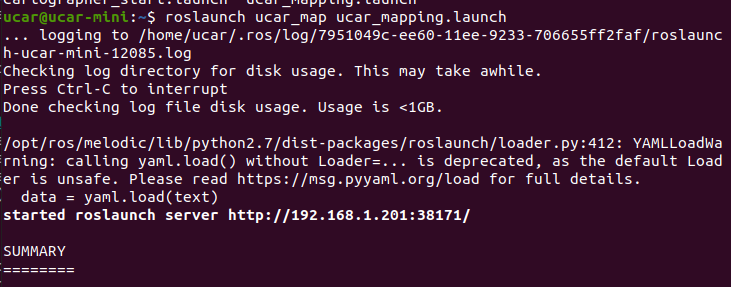
绿色箭头调整小车位置，红色箭头让小车前往点位



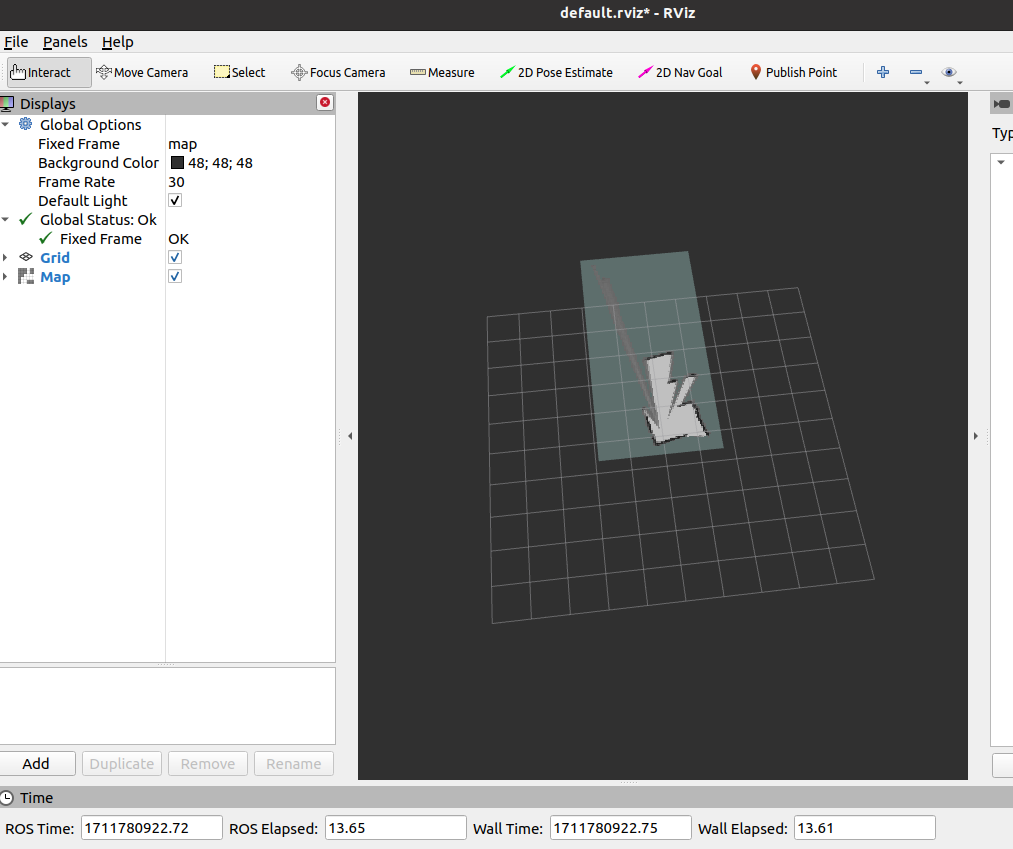
前往点位的坐标会在rviz的终端中显示

建图

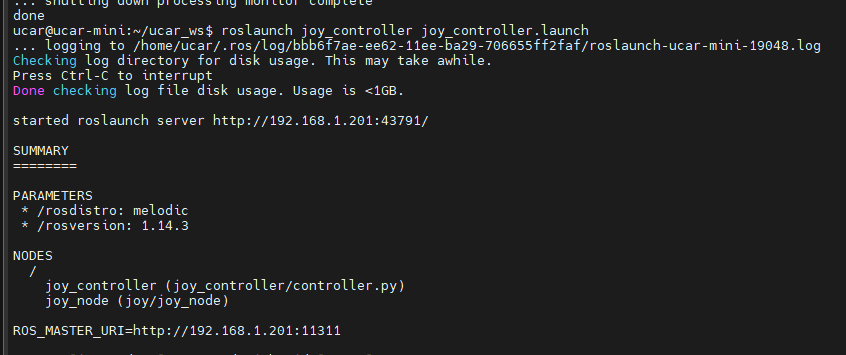
运行



打开rviz

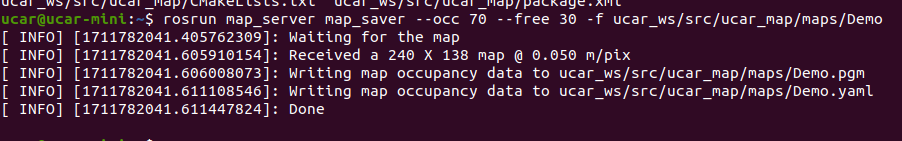


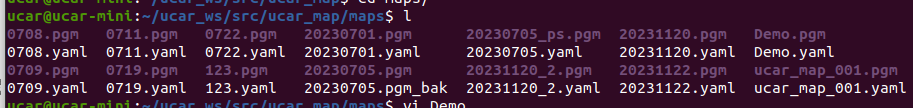
Add Map Topic



启动手柄控制

扫完完图后保存地图





拷贝pgm,yaml文件到Ucar\_nav下的maps里

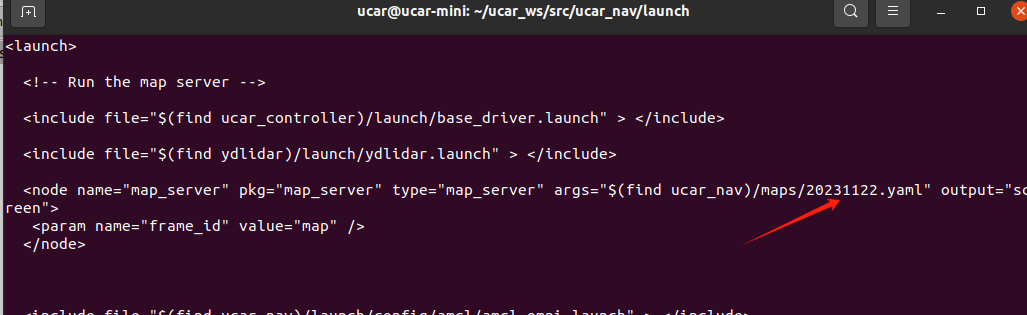


修改launch文件





修改地图路径



运行自己的代码(根据自己的来)

Roslaunch nb nb.launch