操作步骤

1. 打开终端，输入：roscore
2. 启动Gazebo，加载fetch及环境模型，另开一终端，输入：roslaunch gazebo\_my playground.launch
3. 启动建图命令，另开一终端，输入： roslaunch gazebo\_my build\_map.launch
4. 启动rviz，使建图过程可视化，另开一终端，输入： roslaunch gazebo\_my rviz.launch
5. 找到Camera，选择打勾，点击展开
6. 在Image Topic的下拉列表中选择 /head\_camera/rgb/image\_raw
7. 调整Gazebo、rviz的角度与布局
8. 启动键盘控制，另开一终端，输入： rosrun teleop\_twist\_keyboard teleop\_twist\_keyboard.py
9. 在键盘控制终端上，按照按键说明驱动fetch运动，进行建图
10. 保存地图，另开一终端，输入： rosrun map\_server map\_saver -f ~/maps/mymap （说明：mymap为地图名称，可自行修改）
11. 进入maps文件夹下，可查看所建地图
12. 在各个终端中输入：Ctrl+C，关闭终端