**CONEXIÓN DE LIDAR POR USB A VIRTUALBOX**

 **Desconecta el RPLIDAR** de tu PC.

 Abre **VirtualBox** (sin iniciar la máquina virtual).

 Ve a **Configuración** → **USB** → **Elimina el filtro USB** si creaste uno.

 Conecta el **RPLIDAR** de nuevo.

 Ahora **inicia Ubuntu en VirtualBox**.

 En la **barra de VirtualBox**, ve a **Dispositivos** → **USB** → **Selecciona el RPLIDAR**.

**Verificar**

ls /dev/ttyUSB\*

**MODULOS PYTHON**

sudo apt-get install python3-pip

sudo python3 -m pip install rplidar

**PERMISOS DE PUERTO**

ls -l /dev/ttyUSB0

sudo usermod -aG dialout $USER

su - $USER

ls -la /dev | grep ttyUSB0

sudo chmod 666 /dev/ttyUSB0

source /opt/ros/noetic/setup.bash

source devel/setup.bash

**EJECUTAR SCRIPTS USANDO SUDO**