

1. 电源线 5Pin, 4 芯。棕色线接入正极, 蓝色线接入负极(若是直流电, 接地线)。LMS111-100 默认电压范围是 10-30V, 推荐使用 24V。另外两根白色 (+) 和黑色 (ground) 的是加热用的, 正常温度应该不需要。在 windows 下安装软件 SOPAS Engineering Tool, 用网线连接激光和笔记本, 进入软件后搜索设备, 看激光的 IP 是多少。默认是 192.168.0.1, 可修改成 192.168.1.14。
2. 在 ROS 下 执行 `sudo apt-get install ros-indigo-lms1xx` 安装驱动。
3. 通过 `roscd lms1xx` 找到 `LMS1xx.launch` 文件, 默认 IP 为 192.168.1.14.
4. 将笔记本有线连接改为 192.168.1.1, 然后连上激光 (如果是连接 Jackal。连接到 DHCP 口即可)
5. 运行 `roslaunch lms1xx LMS1xx.launch`
6. 运行 `rostopic list`, 能看到 /scan 话题
7. 运行 `rostopic echo /scan`, 能看到激光传输数据
8. 运行 `roslaunch rviz rviz`, 进入 Rviz 后, 点 add, 添加 /scan 话题下的 Laser Scan。改 Global Options 下的 Fixed Frame 为 laser(手动输入)
9. 应该能在 Rviz 下看到激光扫描图
10. 若 是 在 Jackal 下 安 LMS 驱 动 后 , 执 行 `sudo cp /opt/ros/indigo/share/lms1xx/launch/LMS1xx.launch /etc/ros/indigo/ros.d`。将文件复制到 ros.d 启动区, 也可再检查一次 `accessories.launch` 文件, 看和激光 IP 是否相同。