

示例2——RVIZ导航

仿真中点选目标的导航

机器人端（SSH登录）：

- 1.启动机器人底盘
`roslaunch gohi_hw gohi_hw.launch`
- 2.打开激光雷达
`roslaunch rplidar_ros rplidar.launch`
- 3.开始定位
`roslaunch gohi_2dnav move_base_amcl_5cm.launch`

PC端：

- 4.开启rviz、装载参数模型
`roslaunch rviz rviz`

场景切换导航（给定目标点的导航）

机器人端（SSH登录）：

代码导航：

- 1.启动机器人底盘
`roslaunch gohi_hw gohi_hw.launch`
- 2.打开激光雷达
`roslaunch rplidar_ros rplidar.launch`
- 3.开始定位
`roslaunch gohi_2dnav move_base_amcl_5cm.launch`

PC端：

- 4.开启rviz、装载参数模型
`roslaunch rviz rviz`
- 5、选确定publish_point,记录左下角目标位置点，但不要点击
- 6、在go_to_specific_point_on_map.py文件中修改目标点位置
`gedit ~/gohi_ws/src/gohi_gowhere/scripts/go_to_specific_point_on_map.py`
- 7、让机器人到达目标点位置
`roslaunch gohi_gowhere go_to_specific_point.launch`