

示例1——激光雷达建图

机器人端（SSH登录）：

1、启动底盘

```
roslaunch gohi_hw gohi_hw.launch
```

2、启动激光雷达

```
roslaunch rplidar_ros rplidar.launch
```

3、启动建图

```
roslaunch gohi_2dnav move_base_gmapping.launch
```

PC端：

4、启动建图界面、装载参数模型

```
roslaunch rviz rviz
```

5、启动键盘控制

```
roslaunch gohi_hw keyboard_teleop.launch
```

机器人端（SSH登录）

6、保存地图

```
roslaunch map_server map_saver -f /home/ros/goji_ws/src/goji_2dnav/map/chuanglian
```