

hw_1 教程 补充文档

此教程为针对说明文档的一份补充, 主要针对同学们在运行时遇到的问题以及一些困惑。

0. 系统要求:

a. Ubuntu18.04 Ubuntu20.04 以及对应版本的 ROS 均可实现课程的全部任务

1. 无

2. 无

3. 无

4. 无

5. 此处的工作是为了配置当前 Rviz 中的插件, 因此只要具有满足条件的插件即可, 不必完全按照教程操作。

+号的意义在于添加目前没有的插件, 如果 Rviz 上方已有此插件, 自然不能添加

-号的意义在于删去目前已有的插件, 如果 Rviz 上方没有此插件, 自然不能删去

6. 没有学过 ROS 的同学需要注意: '打开新一页终端' 后应当先进入工作空间, 即执行

```
cd catkin_ws
```

7. 很多同学此时并没有看到点云地图, 这是由于 Rviz 中所显示的 topic 不正确, 主要是 ALLmap 这一模块。此时, 展开 ALLmap 模块, 在 topic 中选择/random_complex/global_map, 即可正常显示点云地图

8. 需要学习ROS的同学可以前往官网www.wiki.ros.org