|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 速腾聚创科技有限公司 | 产品版本 | 机密等级 |
| rs\_fusion v1.1.1 | 内部公开 |
| 总页数: 4页 |

rs\_fusion \_v1.1.1

版本描述文件

深圳市速腾聚创科技有限公司

2018 年11 月17

# 版本信息

|  |  |
| --- | --- |
| **产品版本** | 1.1.1 |
| **编撰** | 郭磊明 |
| **版本编译日期** | 2018-11-17 |
| **操作系统** | Ubuntu 16.04 |
| **ROS 版本** | kinetic |
| **所属产品** | 算法组件 |

# 版本使用限制说明

|  |  |
| --- | --- |
| **时间限制** | 无 |
| **是否可商用** | 可商用 |
| **发布范围** | 客户交付, 内部测试 |
| **其他限制条件** | 无 |
| **版本终止条件** | 无 |

# **配套工具链信息**

## 无

# **版本修改描述**

rs\_fusion\_v1.1.1在初始版本上做了功能增强，具体修改如下表：

| **序号** | **简要描述** | **详细描述** | **备注** |
| --- | --- | --- | --- |
| 1 | 简化节点 | 简化原来的节点为单独一个节点multi\_lidars\_fusion\_node，兼容运动补偿和非运动补偿 |  |
| 2 | 增加用户修改fusion\_topic名字的功能 | Yaml配置文件中新增fusion\_topic字段 |  |
| 3 | 增加单lidar运动补偿 |  |  |
| 4 | 增加imu和odomter故障检查 | 当imu或odomter消息类型错误或传感器故障时，节点会发出错误提示 |  |
| 5 | 简化topic | 融合后lidar的topic统一为一个，由用户在配置文件的fusion\_topic设置 |  |
| 6 | 文件检查 | yaml配置文件中lidar\_xxx\_trans\_file指定的文件在config文件夹下不存在时，提示错误并退出 |  |
| 7 | 完善文档 |  |  |

# **版本的遗留问题及规避措施**

| 序号 | 简要描述 | 详细描述 | 备注 |
| --- | --- | --- | --- |
|  | | | |
| 1 | 无 | 【问题描述】  【规避措施】 |  |
|  |  |  |  |

# **文档修订记录**