**＜プログラム構成＞**

Laser\_main.m：matlab上のメイン関数です

laser\_func：matlabのcallback関数です（messageを受信し次第この関数が呼ばれます）

**＜システム構成＞**

PC(matlab2018a)

Raspi→192.168.1.145

UST-10→192.168.1.11

をすべて同じネットワークを繋げてください

**＜テスト方法＞**

1. Raspiでroscoreを立ち上げてください
2. Raspiで新たなターミナルで  
   rosrun urg\_node urg\_node \_ip\_address:=192.168.1.11　と入力  
   （LRFのIPです）
3. PC側でMatlabを立ち上げる
4. Laser\_main.mを実行（必要があればrosinitの後のIPを変更してください）
5. 描画されるか確認してください
6. Rvizも入っているので新たなターミナルで  
   rviz　と入力  
   Fixed Frame をlaserにして，addでLRFのtopicを表示も可能です

**＜IPについて＞**

Raspi側のROSのIPを変更したい場合，ターミナルで

pluma .bashrc

と入力　最後に

IPの部分があるのでそこを書き換えてください

RaspiのroscoreのIPが変更されると，matlab上のIPも変更する必要があります．

Laser\_main.mのrosinitの後のIPを合わせて変更してください

**＜参考＞**

<https://sourceforge.net/p/urgnetwork/wiki/ROS_jp/>

<https://qiita.com/NextWorld/items/4fc3f62b08b5a455c925>