

라이다를 통한 e-stop

목 차

1. 라이다

2. 실습

01

라이다

라이다

1. 라이다 메시지

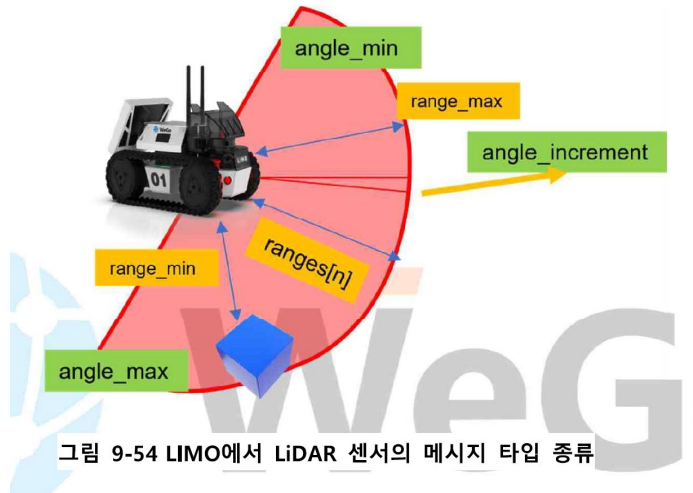


그림 9-54 LIMO에서 LiDAR 센서의 메시지 타입 종류

Header	메시지의 타임스탬프와 프레임 ID
ranges	거리 데이터(m)
range_min	거리 데이터 중 최소값 (m)
range_max	거리 데이터 중 최대값(m)
angle_min	라이다 측정 시작 각도(rad)
angle_max	라이다 측정 각도 끝 각도(rad)
angle_increment	스캔 데이터 사이의 각도 증분(rad)
time_increment	스캔 데이터 사이의 시간 간격
scan_time	스캔 간의 시간 간격

2. LIMO – 노트북 통신

MASTER 역할

Publisher



카메라 센서

LaserScan
topic



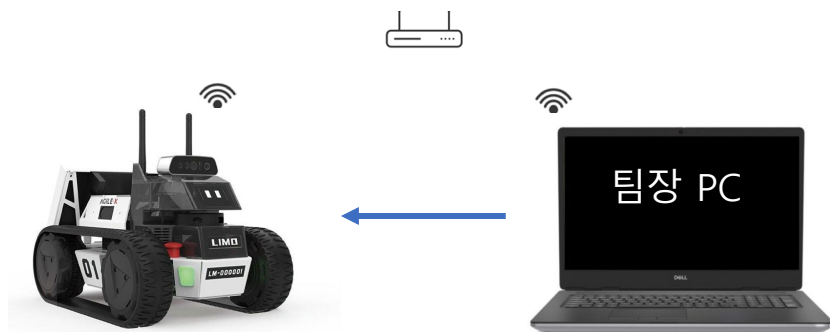
2. 라이다 설명

02

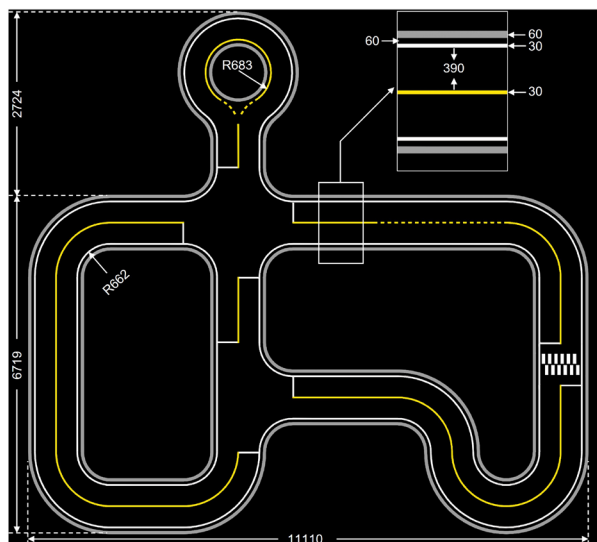
실습

실습

1. rosbag을 통한 카메라 topic 저장(LIMO)



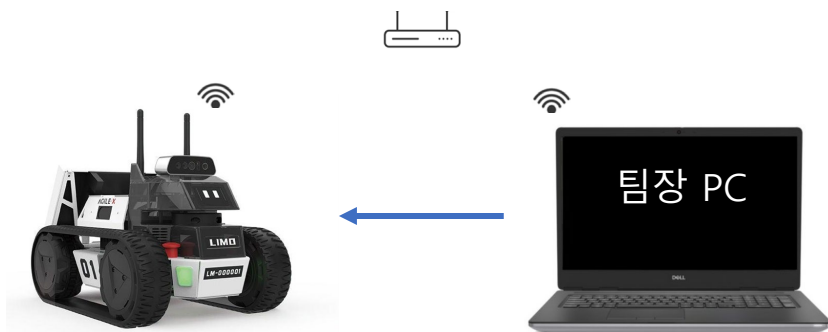
rosbag record



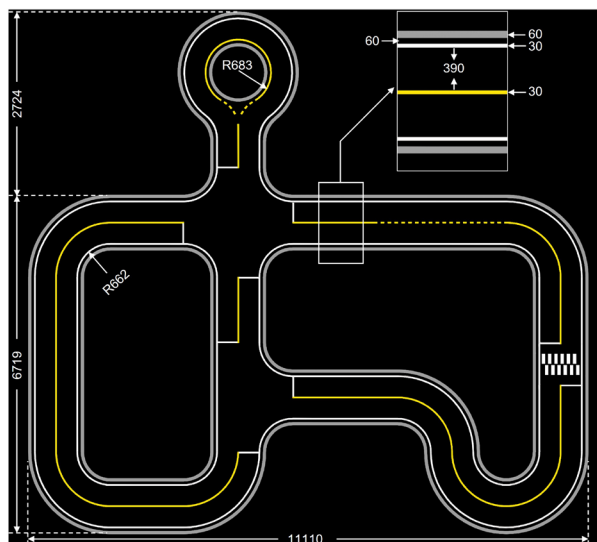
-. Terminal(Terminator)

터미널 1 : `$ roslaunch ydlidar_ros x2L.launch`

2. rosbag을 통한 카메라 topic 발행(노트북)



rosbag record



- Terminal(Terminator)

터미널 1 : `$ rosrun basic_ex lidar_sub.py`

* 리모와 통신해야하므로 IP 설정을 변경해야 함

<bashrc 파일을 아래와 같이 수정>

`$ export ROS_IP=노트북IP주소`

`$ export ROS_MASTER_URI=http://리모IP주소:11311`