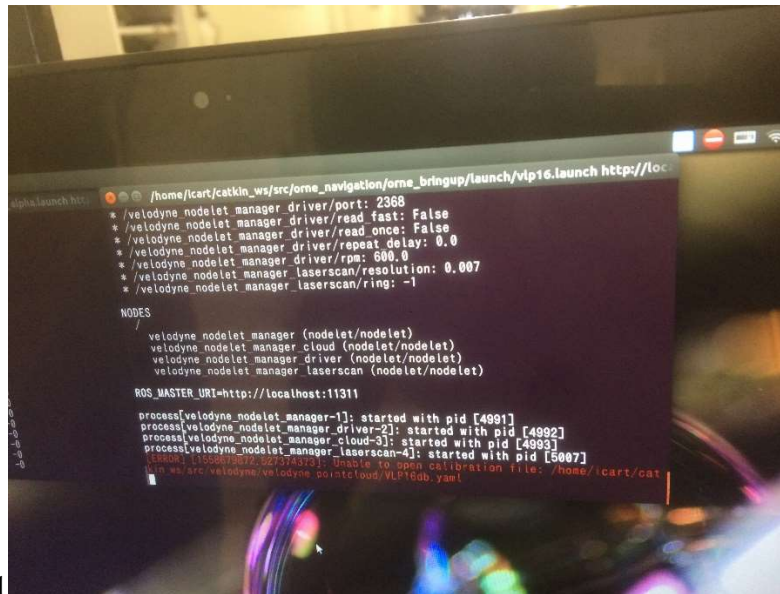/roslaunch velodyne_pointcloud VLP16_points.launch

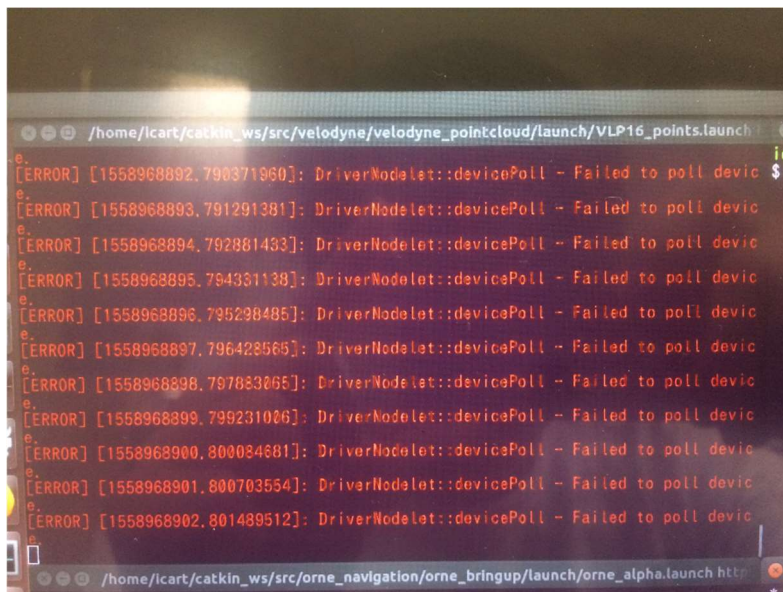Velodyne1

原因:yaml ファイルがない

Velodyne:2

原因 1:PC と Velodyne がつながってない、ethere ケーブルが PC から Velodyne につながっているか確認
原因 2:velodyne のネットワーク設定ができていない

/roslaunch orne_navigation_executor build_map_teleop.launch

原因:不明

起動しなおしたら出来た

原因:ジョイスティックが/dev/input/にない
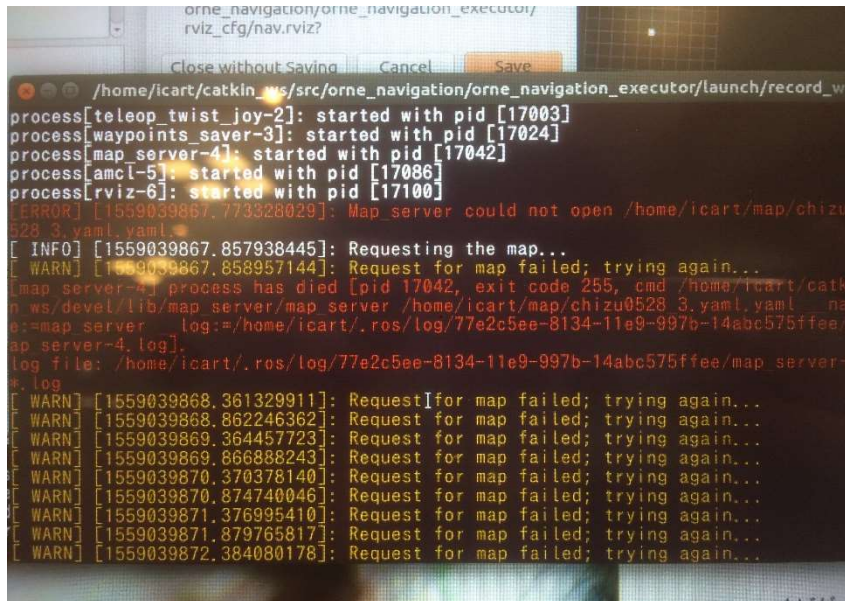
ジョイスティックが認識されているかどうかは/dev/input/を見て js0 があるかないかでわかる

/rosbag
・rosbag record -a:データを記録
・ctrl+c で終了しないと保存できない

/record_waypoints

マップ名指定時.yaml をつける必要なし

Orne_alpha リモートとの違い
・orne_navigation_executor localization.launch リマップが必要
      Amcl パッケージ内に
      <remap from="/scan" to="/vel_scan"/>
      を追加する。