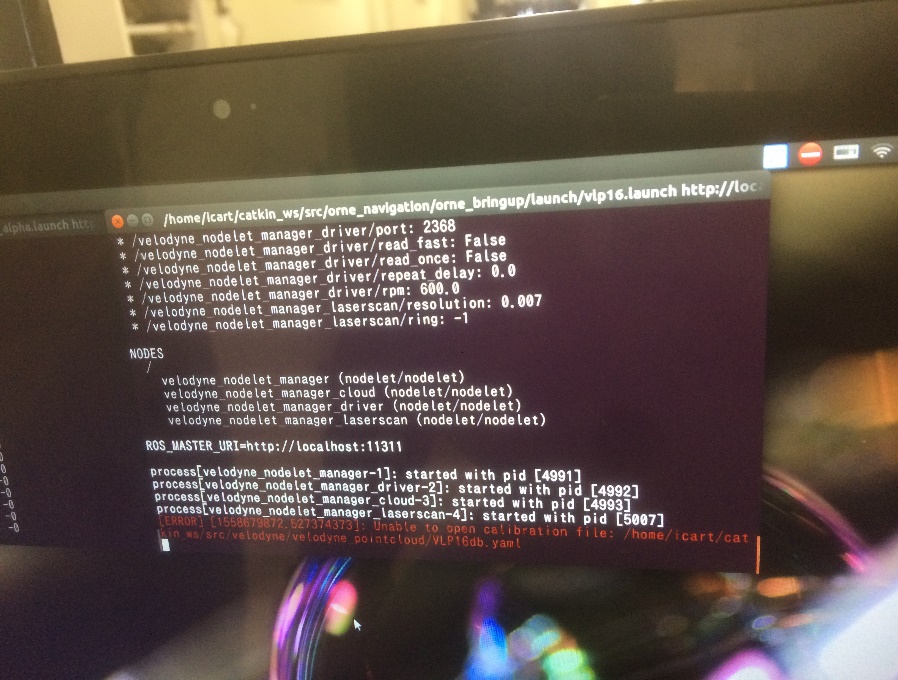
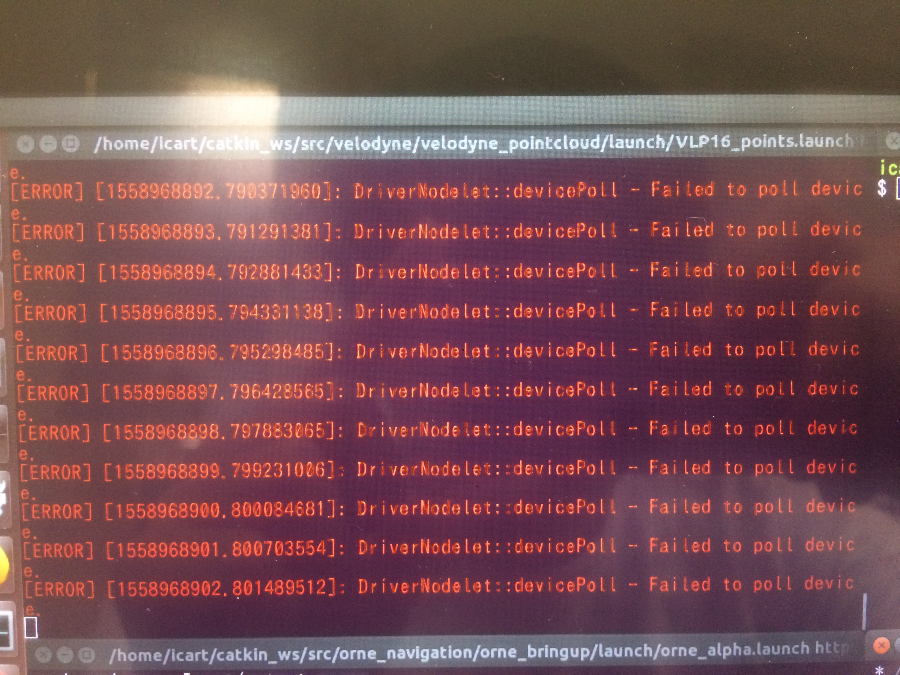
/roslaunch velodyne\_pointcloud VLP16\_points.launch

Velodyne1

1

原因:yamlファイルがない

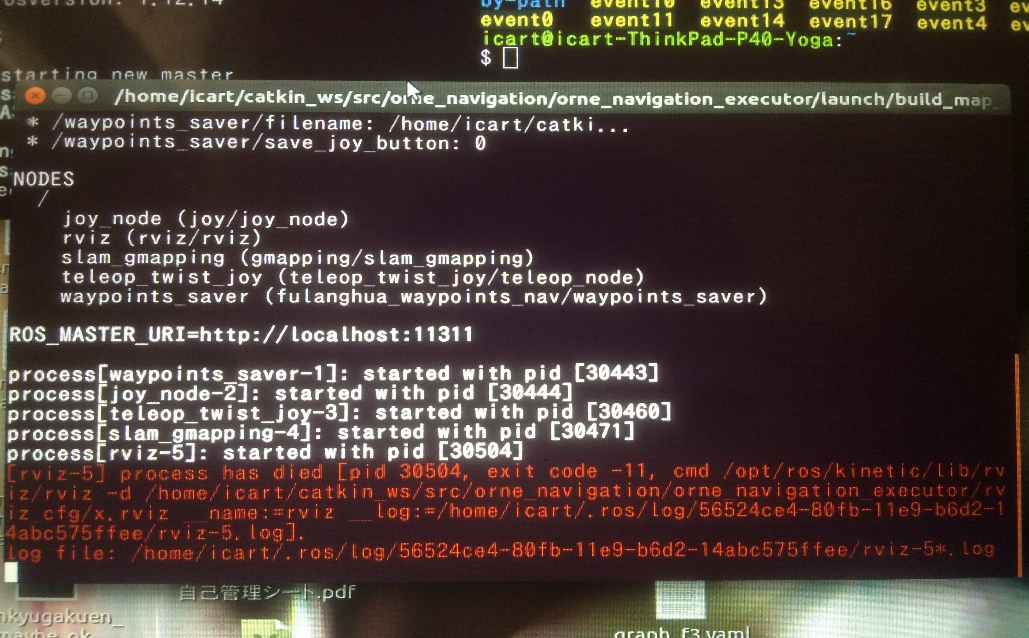
Velodyne:2



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

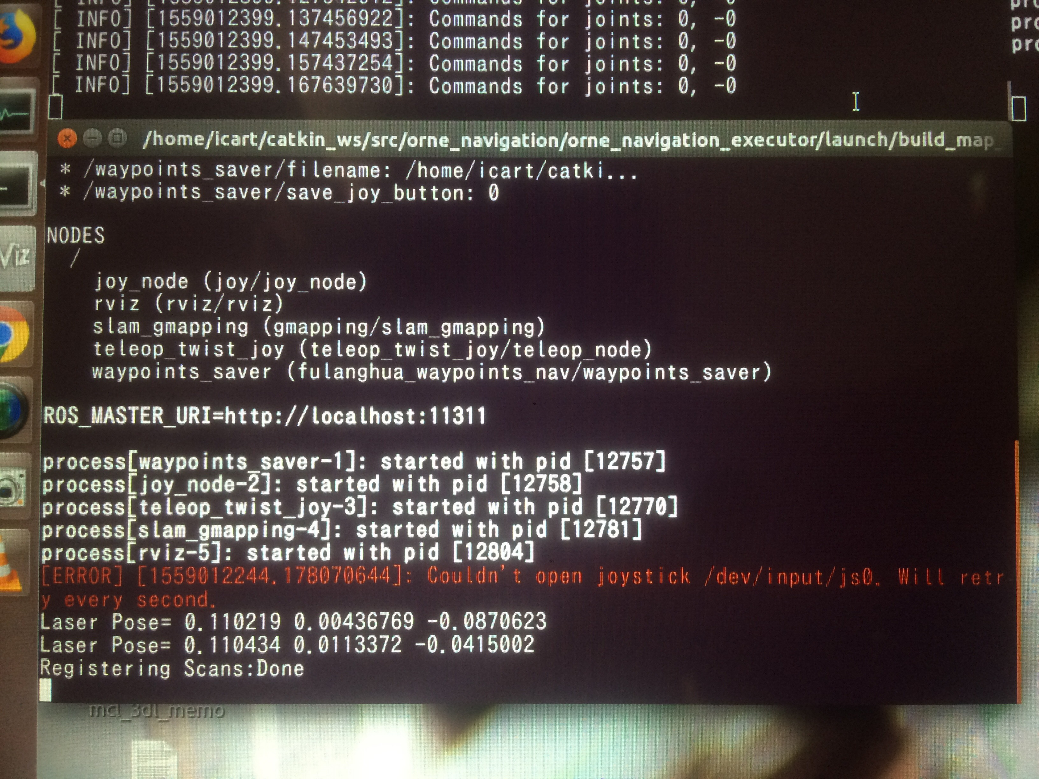
原因2:velodyneのネットワーク設定ができていない

/roslaunch orne\_navigation\_executor build\_map\_teleop.launch

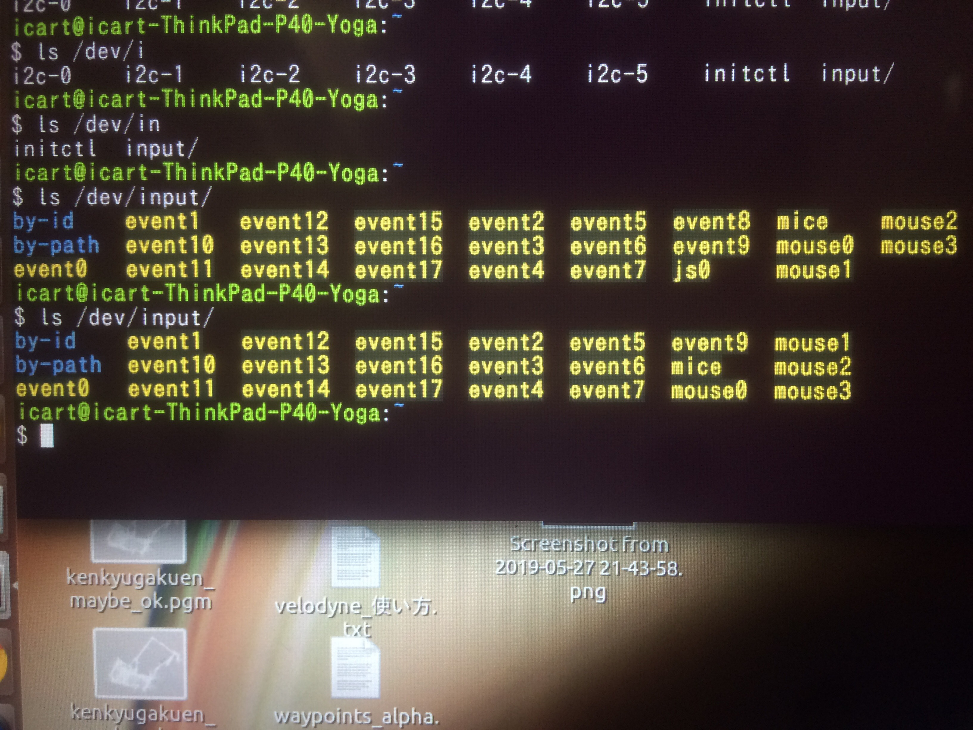


原因:不明

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



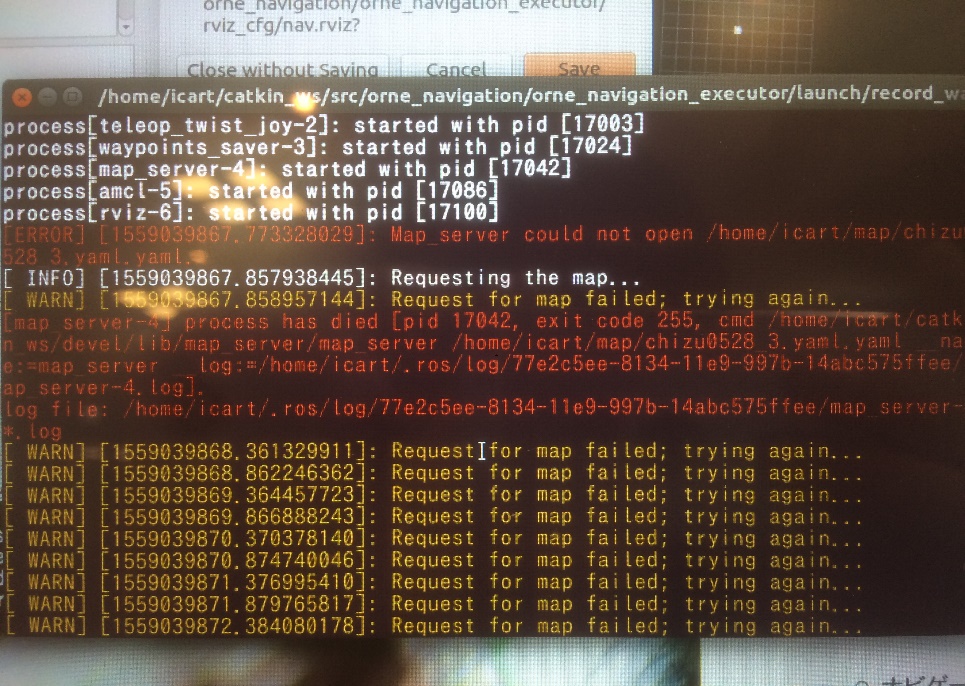
ジョイスティックが認識されているかどうかは/dev/input/を見てjs0があるかないかでわかる

/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。