

road_surface_recognition 操作手順

- ・roscore
- ・roslaunch map_server map_server 入力地図名.yaml
- ・roslaunch road_surface_recognition_2 making_environmental_pointcloud
- ・roslaunch road_surface_recognition_2 publish_cloud_from_pcd
- ・roslaunch road_surface_recognition_2 tf_broadcaster_map_3dmap
- ・roslaunch road_surface_recognition_2 filtered_cloud_pub

making_environmental_pointcloud ノードが白文字を発信したら

- ・rosservice call /up_map

入力 pcd の変更方法

publish_cloud_from_pcd.cpp 内

14 行目の.pcd ファイルの名前を変更する

road_surface_recognition_2/data 内にその pcd ファイルを貼る

3d マップを回転させる方法

/catkin_ws/src/road_surface_recognition_2/src/tf_broadcaster_map_3dmap.cpp 内

30 行目付近 rotation.setRPY(0, 0, x);の x を変える

translation.setValue(x, y, z);

/catkin_ws/src/road_surface_recognition_2/src/making_environmental_pointcloud.cpp

160 行目付近 map_update_cell 内の cos(x),sin(x)の x の

値を変える

保存方法

roslaunch map_server map_saver -f mapFileName map:=lawnOccupancyGrid

