

1. 修改 `lidar_cluster/launch/final_tracking.launch` 檔裡的要 play 的 bag 地址。
2. 修改 `multi_object_tracking_lidar/src/main.cpp` 檔裡 csv 檔的輸出地址 ( `CSV_OUTPUT_ADDR` )。
3. 將 `darknet_ros.launch` 取代電腦中 YOLO 的 launch 檔  
“`darknet_ros/darknet_ros/launch/darknet_ros.launch`”。( 若無 YOLO 請參考以下網站 [this](#) )
4. 修改 `darknet_ros.launch` 裡 subscribe 的 image topic。
5. `catkin_make`
6. `roslaunch lidar_cluster final_tracking.launch`.