

COMO VISUALIZAR O LASER NO RVIZ

1. Faça o download da biblioteca do laser com o comando

```
sudo apt-get install ros-kinetic-urg-node
```

2. Refaça os passos 2 e 3 do tutorial da IMU, para compilar o código novamente com

```
catikin_build
```

3. Considerando que já exista uma aba do terminal com o **roscore** rodando, abra uma aba e digite o comando

```
roslaunch urg_node urg_node
```

Esse comando faz com que o ROS leia os dados do laser.

4. Em uma nova aba do terminal, dê o comando

```
rostopic list
```

E verifique se os tópicos do laser aparecem (por exemplo, `/scan`) .

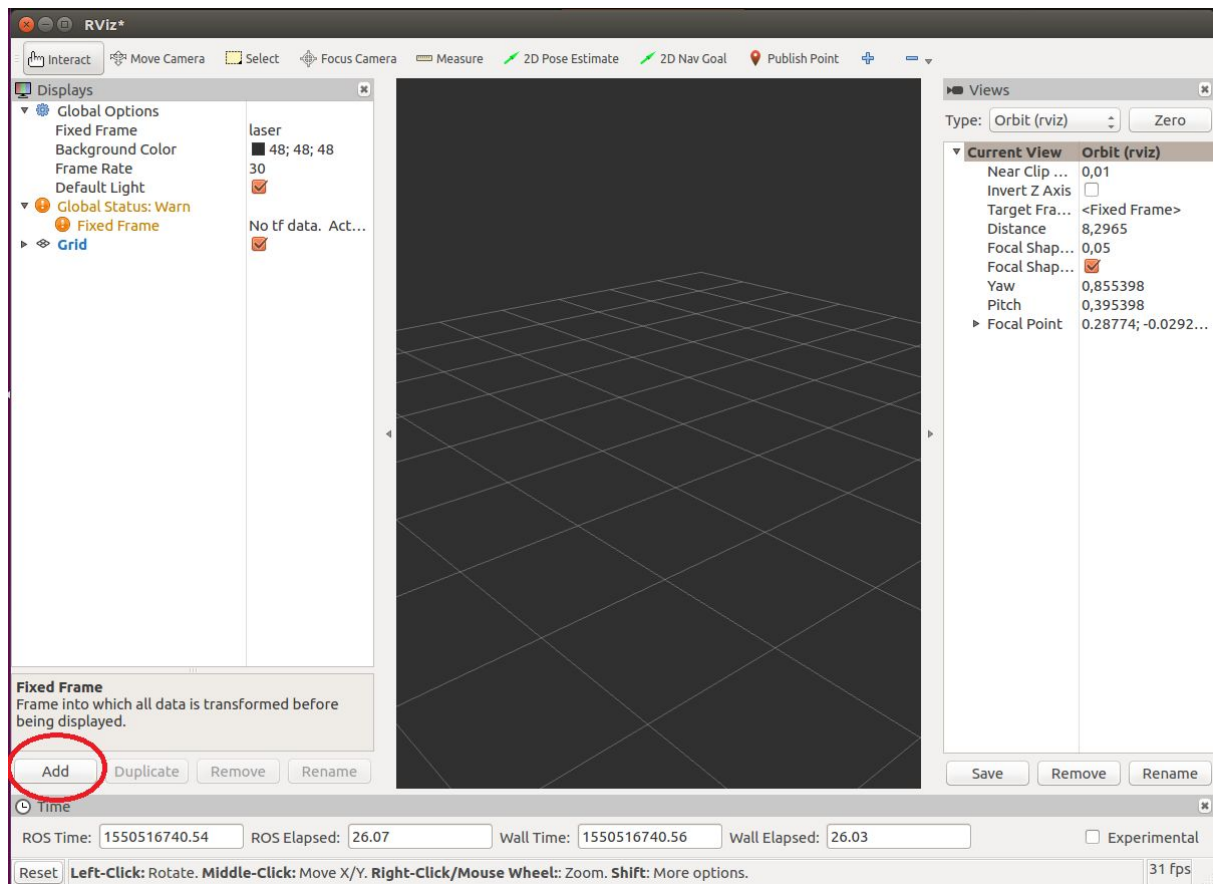
5. Com o `rostopic echo`, verifique se o computador está recebendo informações no `/scan` .
Exemplo de comando:

```
rostopic echo /scan
```

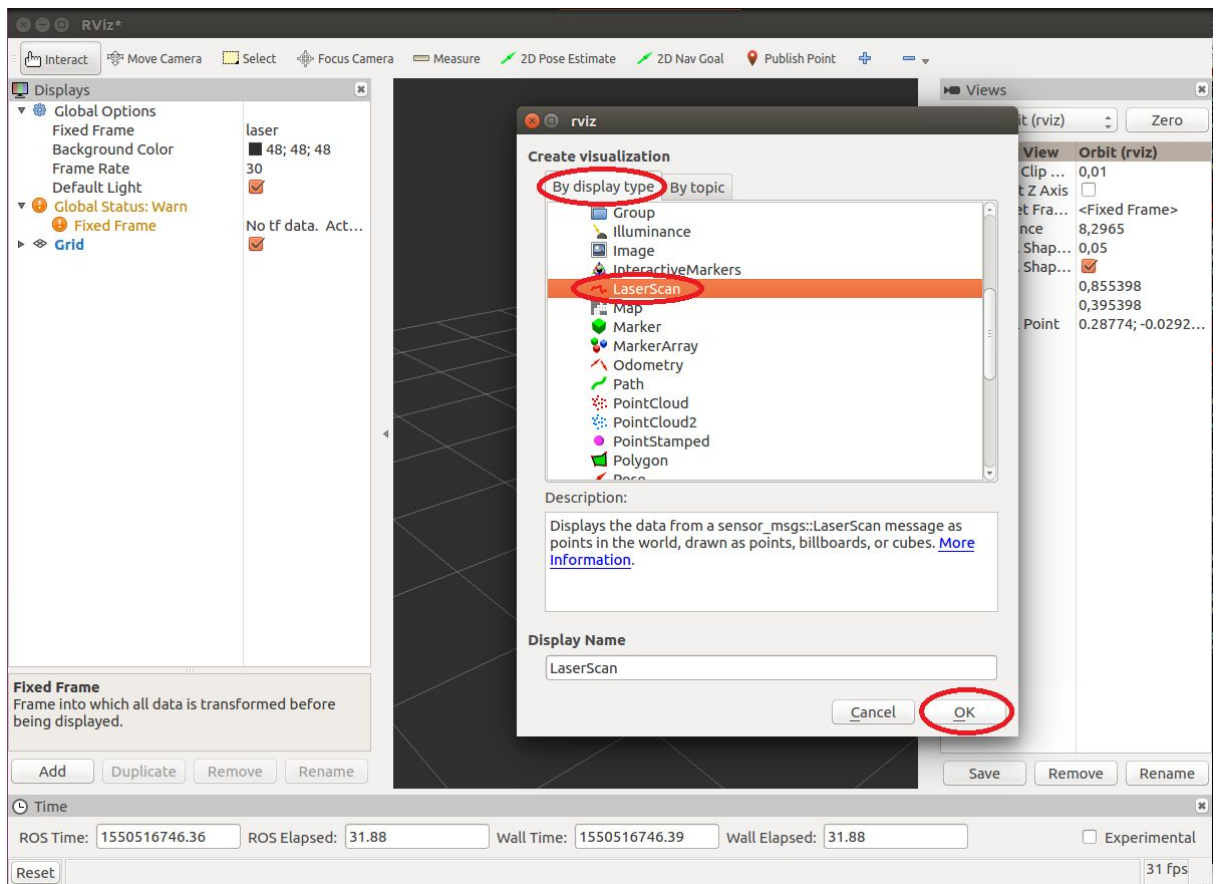
6. Em uma nova aba do terminal, abra o RVIZ com o seguinte comando:

```
rviz
```

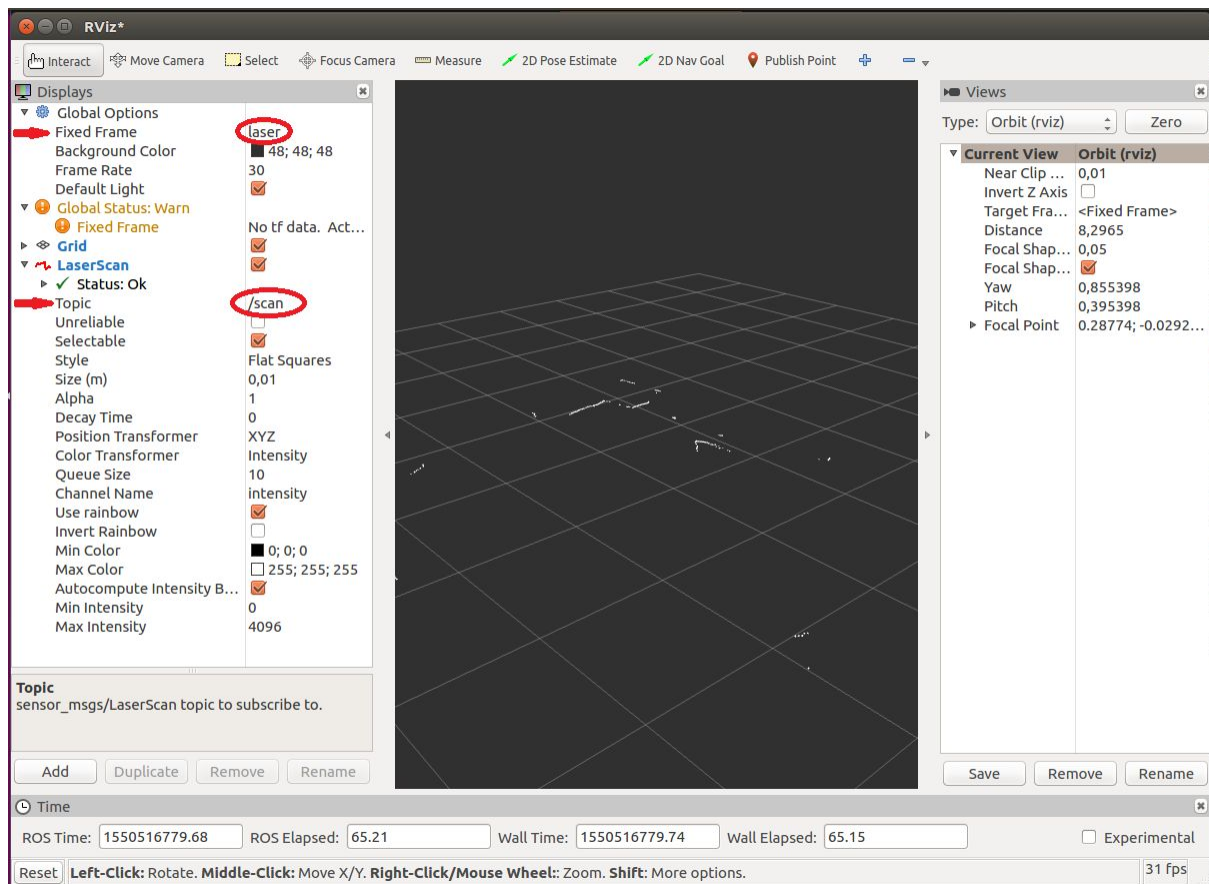
O Rviz abrirá na seguinte tela:



7. Clique em **Add**, a seguinte tela será aberta:



8. Na aba **By Display Type**, selecione a opção **LaserScan** e clique em **Ok**.



9. No quadro esquerdo, em **Global Options**, altere o **Fixed Frame** para **laser**, para que fique como na imagem anterior.
10. Em **LaserScan**, altere a opção **Topic** para o tópico correto do laser utilizado. Provavelmente será possível apenas selecionar. O tópico deve ser um dos observados nos passos 4 e 5 desse tutorial.
11. Agora os pontos do laser podem ser observados na tela do Rviz.