

# ROS2 라이다센서

- 작업 공간 설정

```
mkdir -p ~/rplidar_ws/src  
cd ~/rplidar_ws
```

- RPLIDAR ROS2 패키지 클론

```
cd ~/rplidar_ws/src  
git clone https://github.com/babakhani/rplidar_ros2.git
```

- ROS2 환경 설정

```
source /opt/ros/rolling/setup.bash
```

- 의존성 설치

```
cd ~/rplidar_ws  
rosdep install --from-paths src --ignore-src -r -y
```

- 패키지 빌드

```
colcon build --symlink-install
```

- 환경 설정

```
source install/setup.bash
```

- 패키지 확인

```
ros2 pkg list | grep rplidar
```

```
ros2 launch slam_toolbox online_async_launch.py
```

## RPLIDAR 노드 실행

```
ros2 run rplidar_ros rplidar_composition --ros-args -p serial_port:=/dev/ttyUSB0 -p serial_baudrate:=115200 -p frame_id:=laser_frame -p inverted:=false -p angle_compensate:=true
```

포트 확인하기 : ls /dev/ttyUSB\*(또는 ttyACM\*)

## 결과 확인

```
ros2 topic list
```

`/scan` 토픽이 퍼블리시되고 있는지 확인합니다. 그런 다음, 토픽 메시지를 확인합니다.

```
ros2 topic echo /scan
```

```
cd ~/slam_ws
```

```
colcon build
```

```
source install/setup.bash
```