

1. ROS2 RVIZ2 Point Cloud Viewer

1. ROS2 Viewer 실행환경

사용환경 : ubuntu 20.04 ROS2 foxy

Lidar Sensor의 전원 및 USB를 연결한 후 전면의 전원 LED 및 동작 LED의 깜빡임을 확인한 후 192.168.7.2 연결을 확인합니다.

2. ROS2 Viewer(roboscan_nsl) 예제 소스 컴파일 및 Launch실행

① 빌드: colcon build --packages-select 패키지이름

\$ colcon build --packages-select roboscan_nsl

② Install

\$. install/setup.bash

③ launch실행 : ros2 launch 패키지 이름 런치파일 이름

\$ ros2 launch roboscan_nsl roboscan.Launch.py

런치 파일을 실행하여 아래와 같이 rviz2 뷰어의 실행 화면을 확인합니다.

