

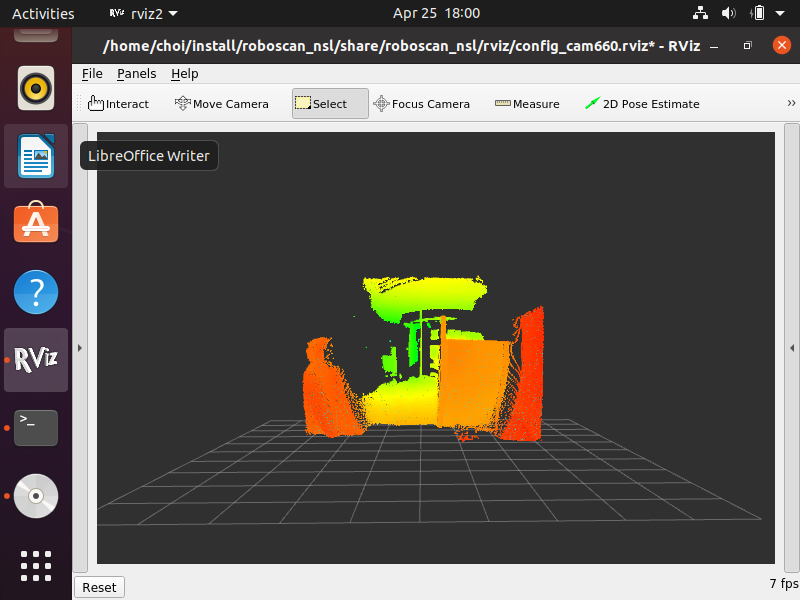
**1. ROS2 RVIZ2 Viewer**

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**

* 1. launch실행 : ros2 launch 패키지 이름 런치파일 이름

**$ ros2 launch roboscan\_nsl roboscan.Launch.py**

**런치 파일를 아래와 같이 rviz2 뷰어의 실행 화면을 확인합니다.   
  
**