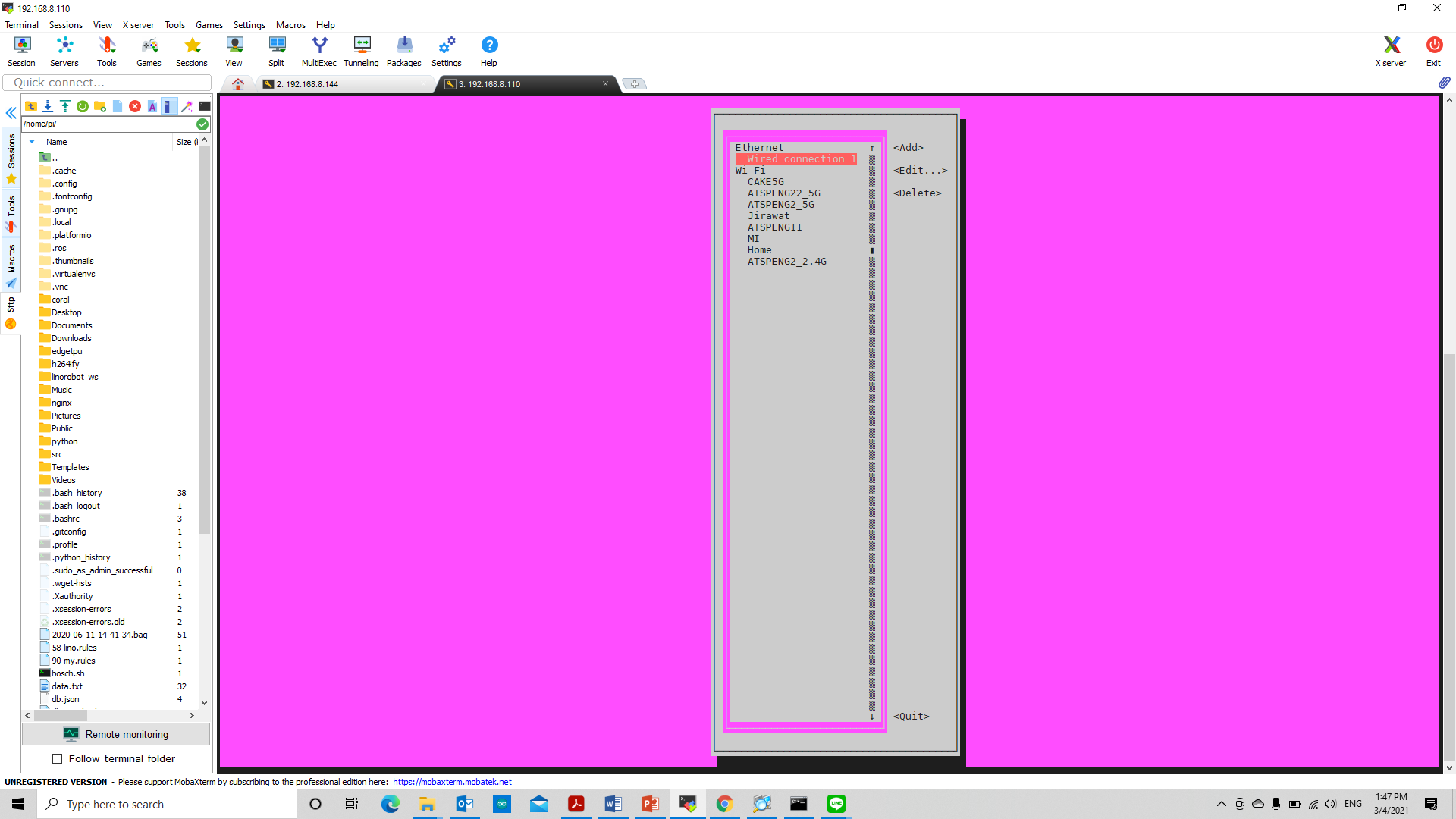
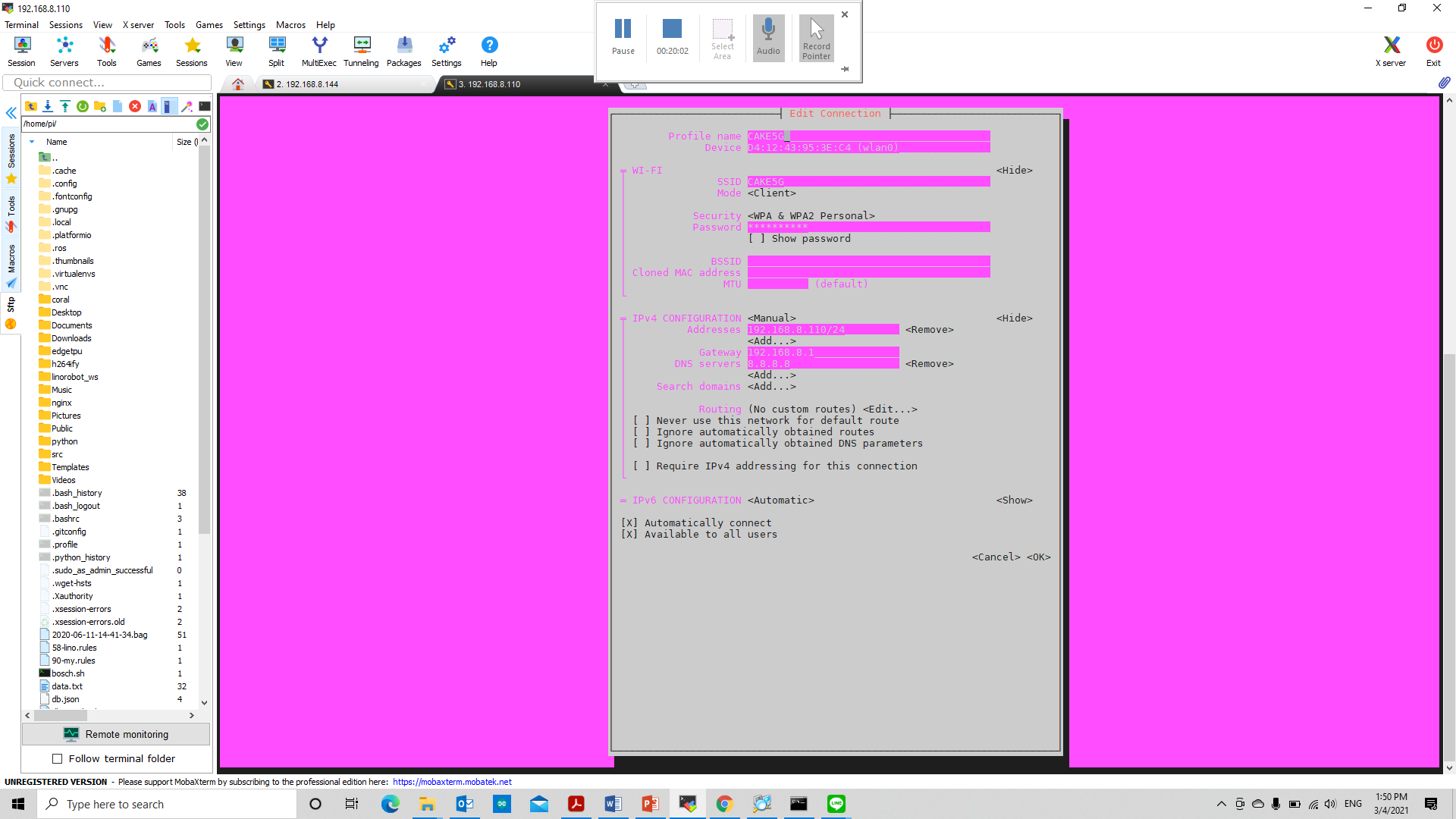
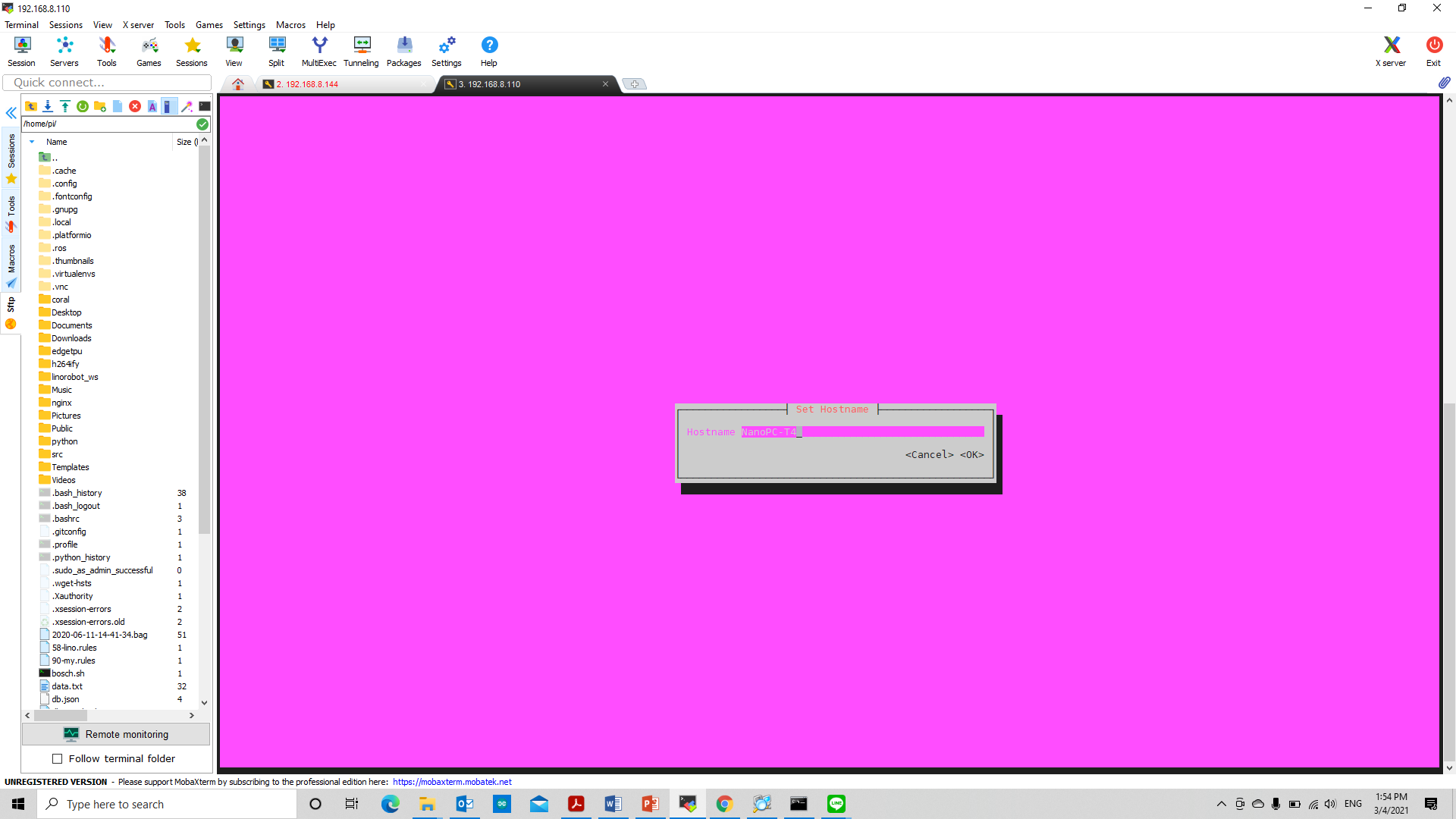
sudo nmtui-edit >> เปลี่ยน IP

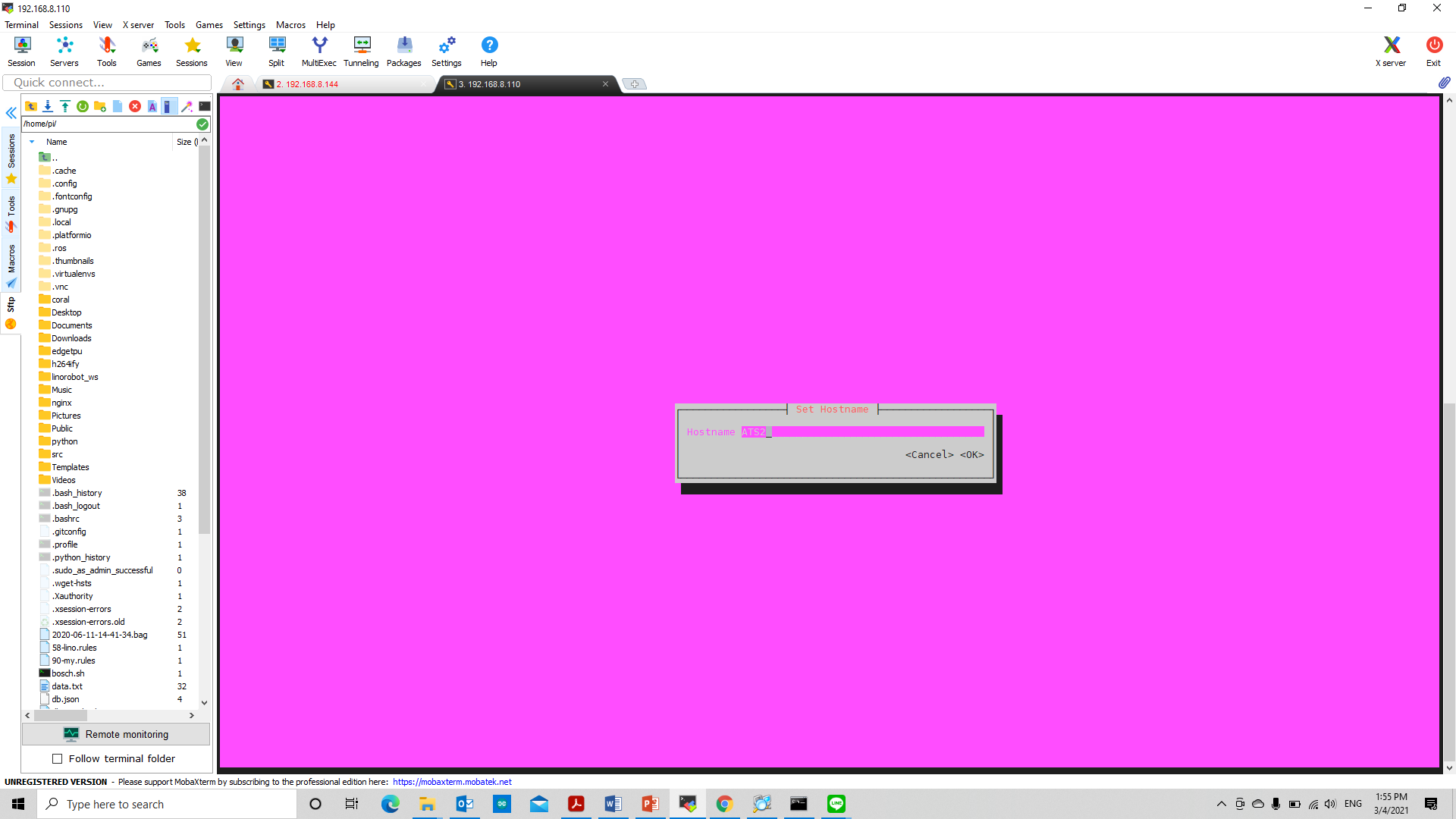
sudo shutdown –P now



ตั้งชื่อหุ่น host name

sudo nmtui-hostname

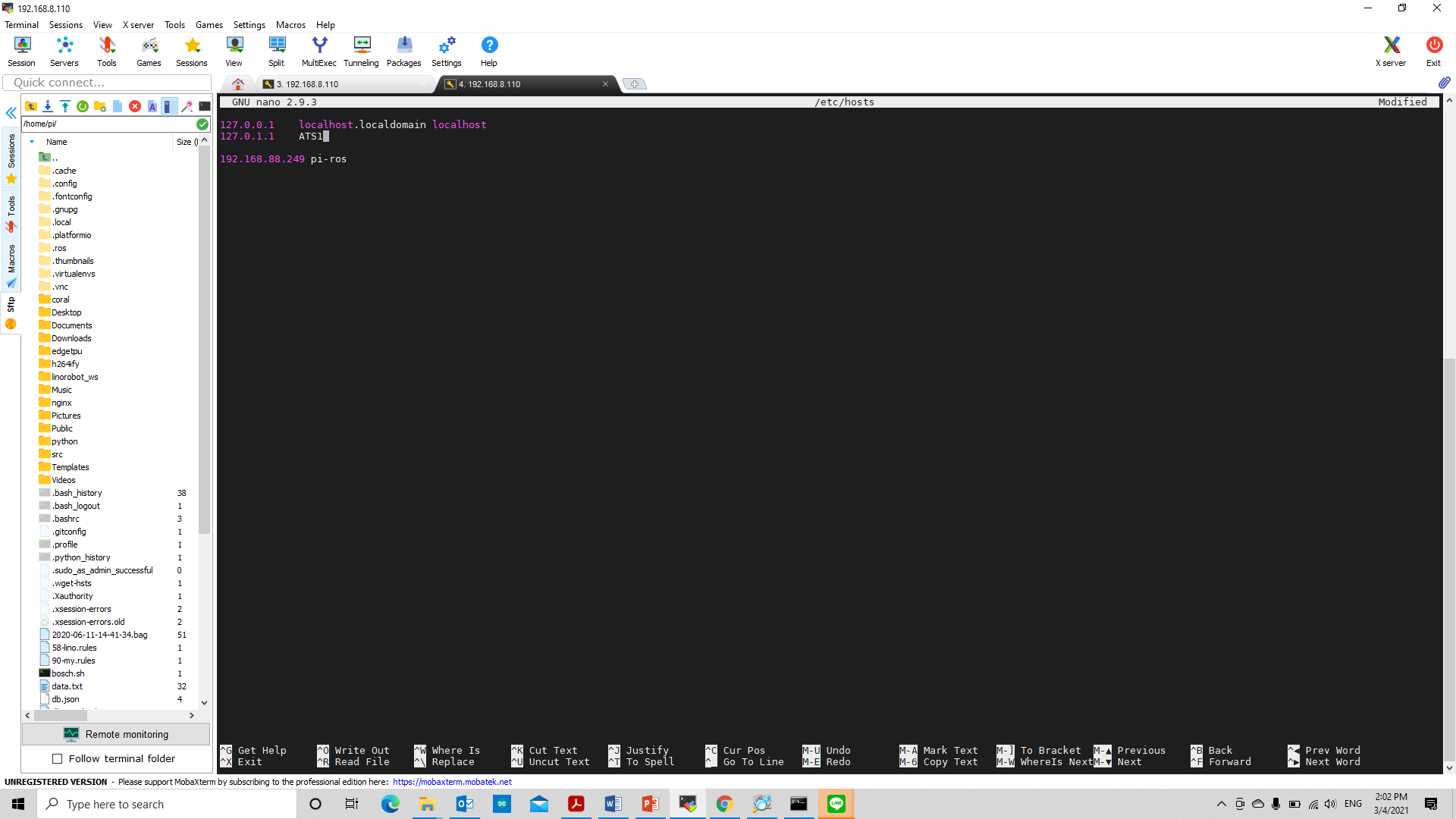


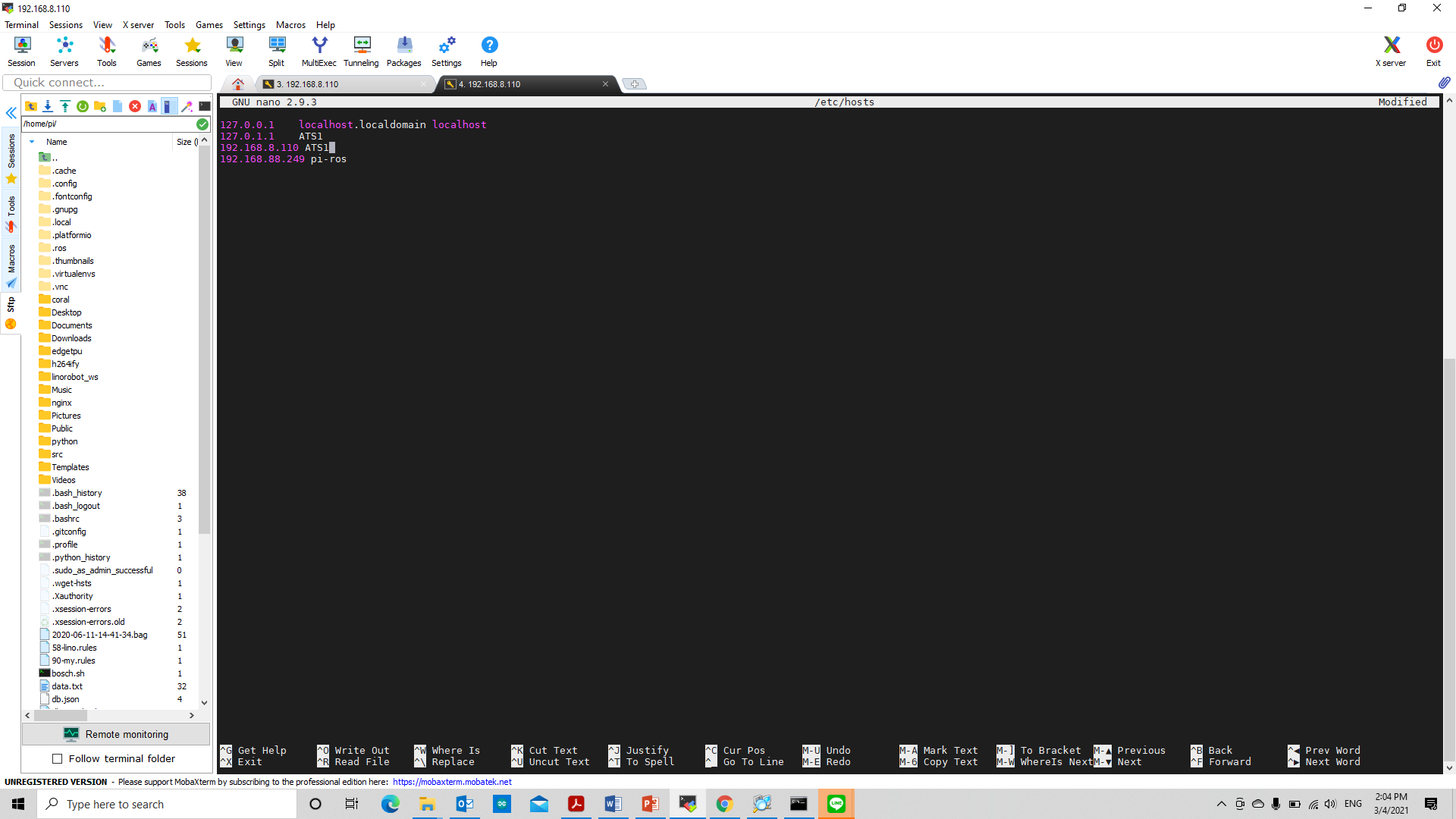


เปลี่ยนชื่อ Host ไปแล้ว Lidar ไม่หมุน

ต้องเปลี่ยนชื่อ host ก่อน

udo nano /etc/hosts

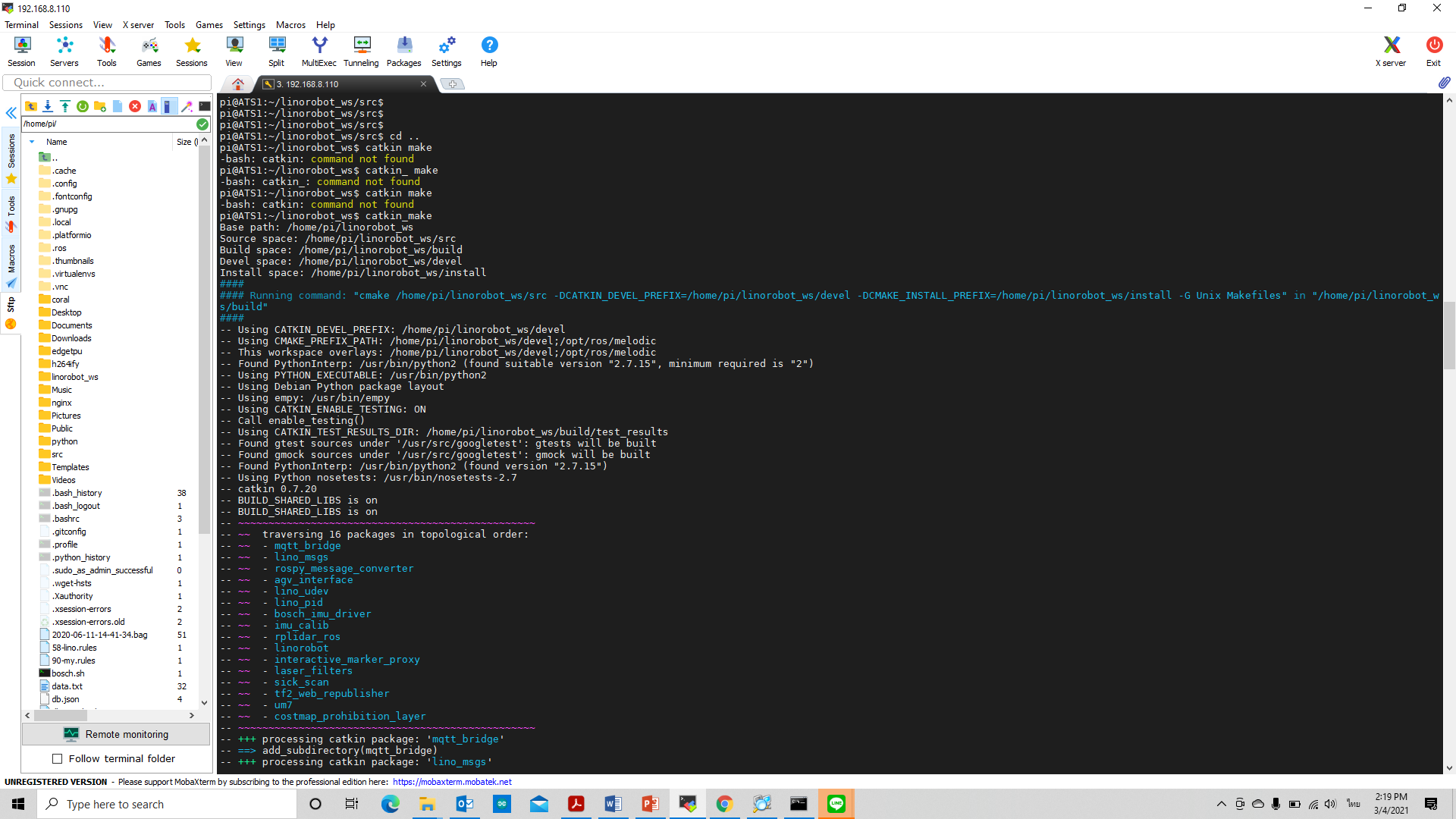


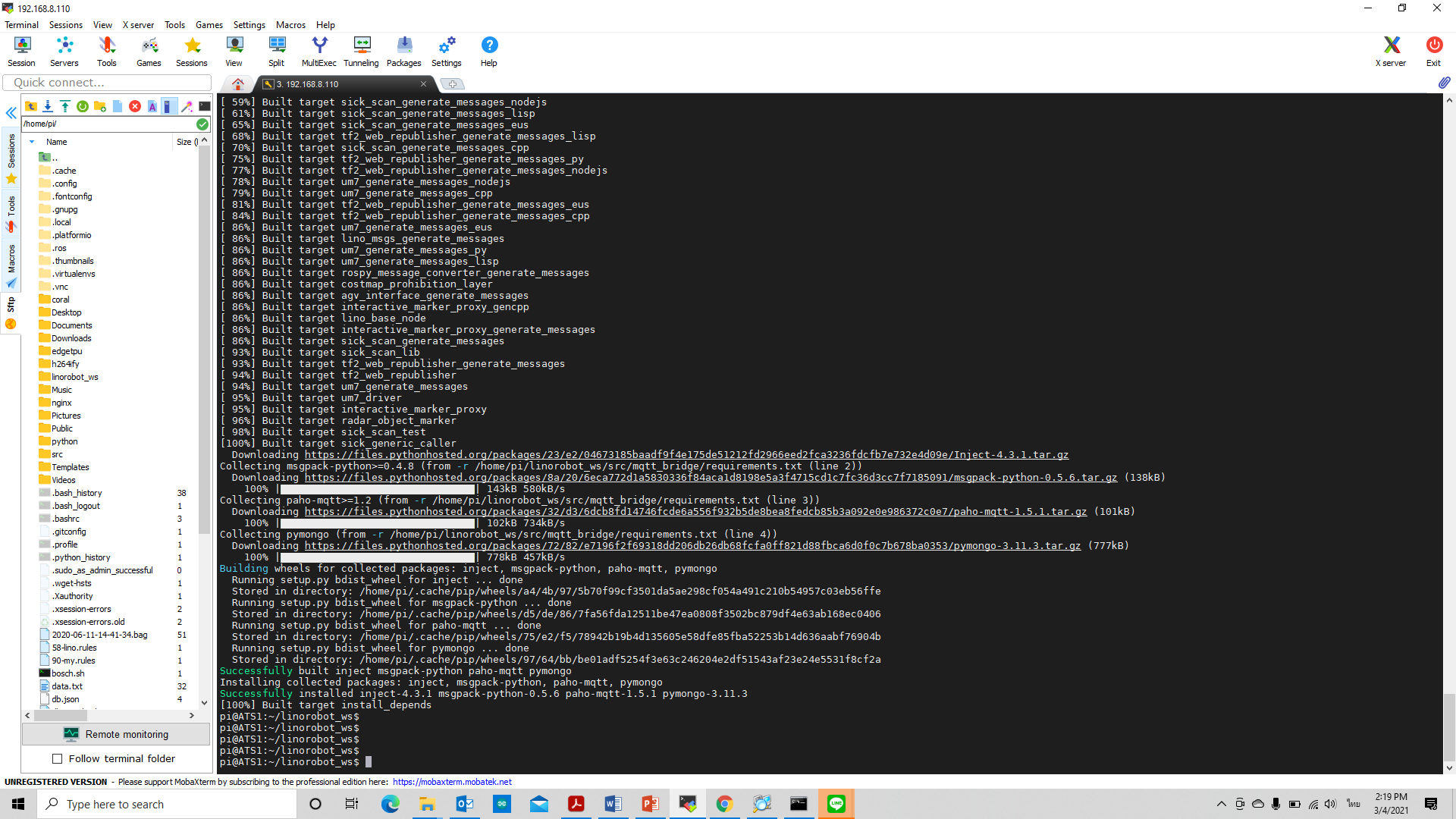


Cd linorobot\_ws/rcs>> git clone>>> ลิ๊ง

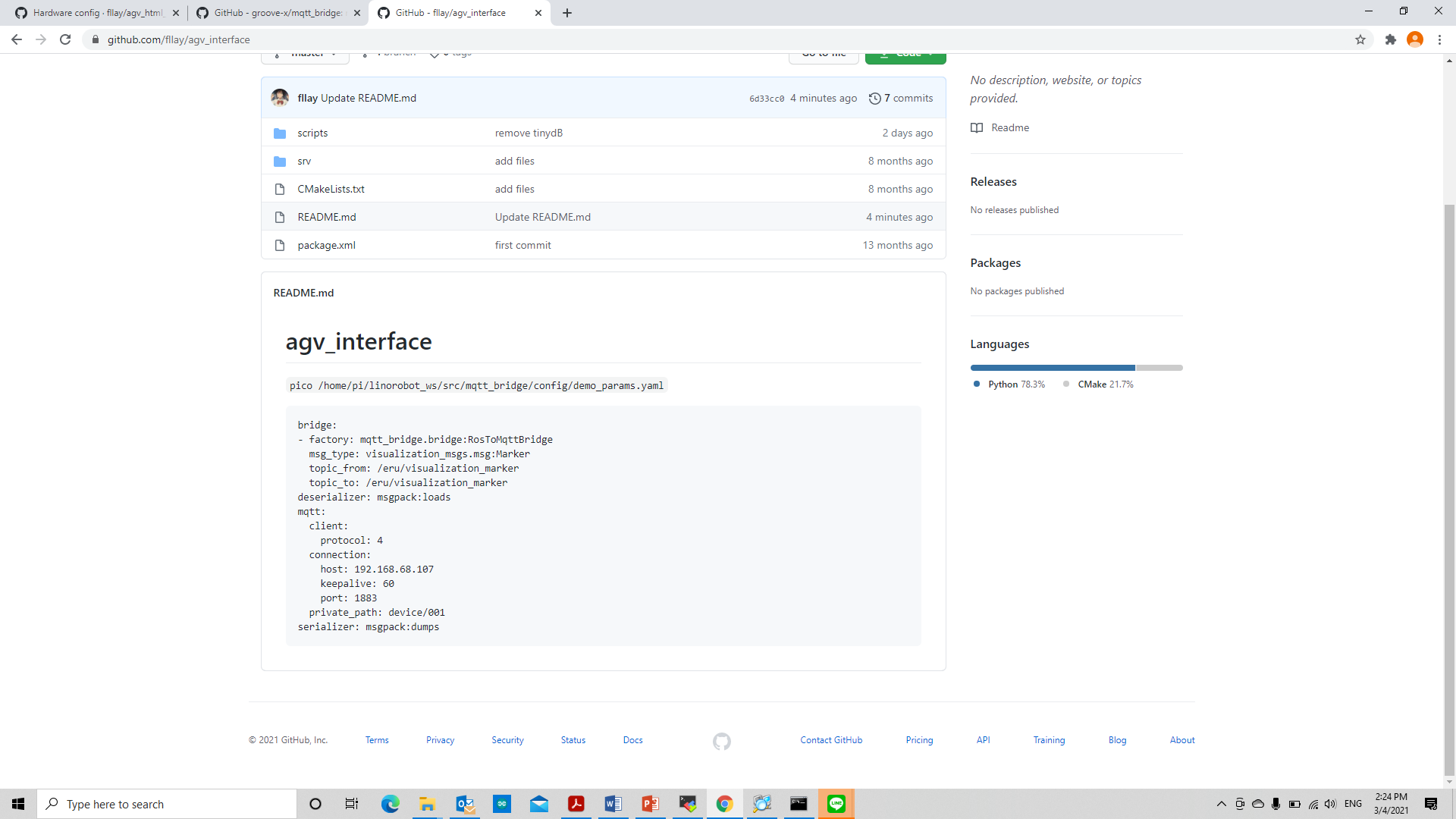


Cd linorobot\_ws>>>Catkin\_make

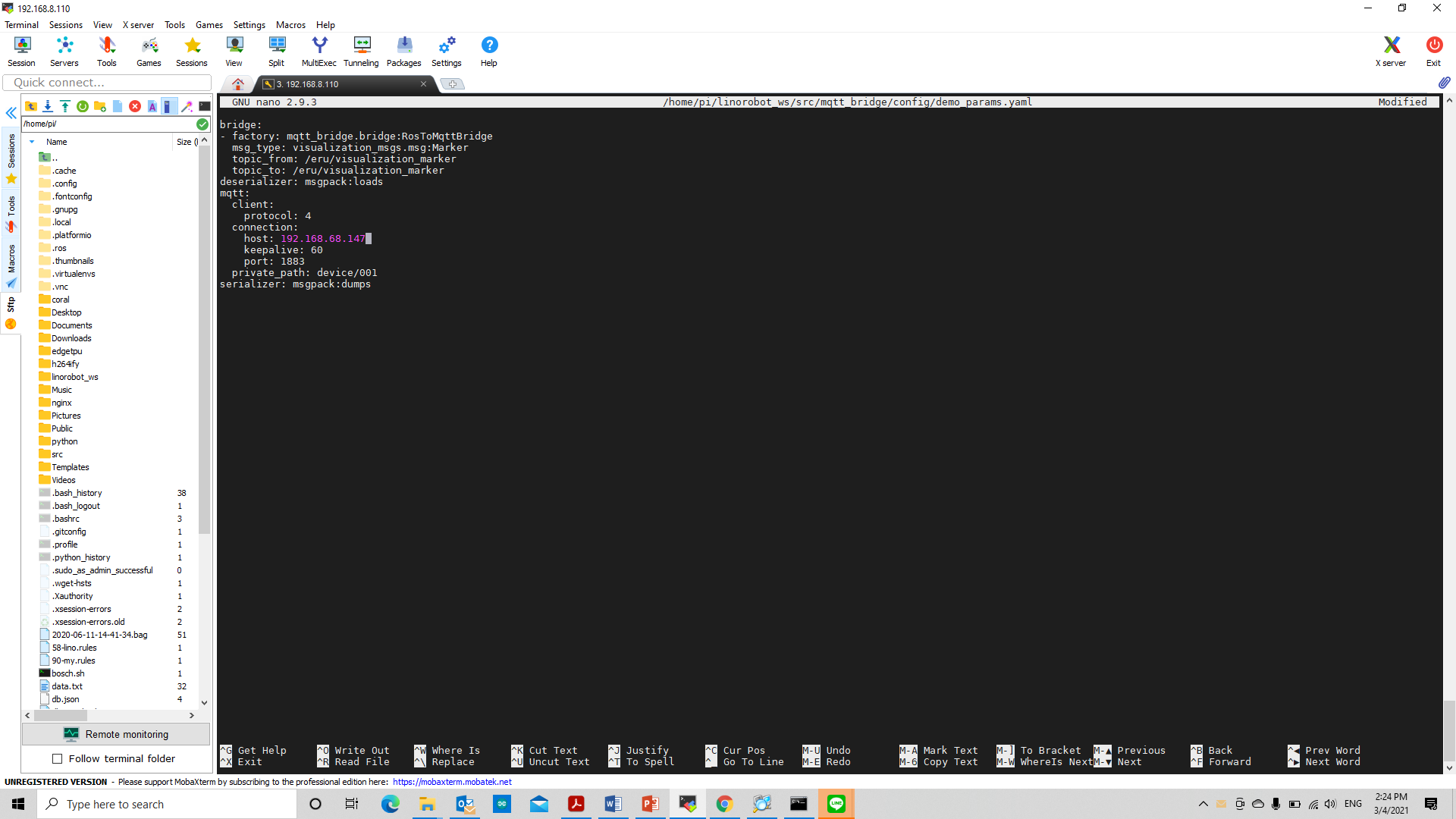




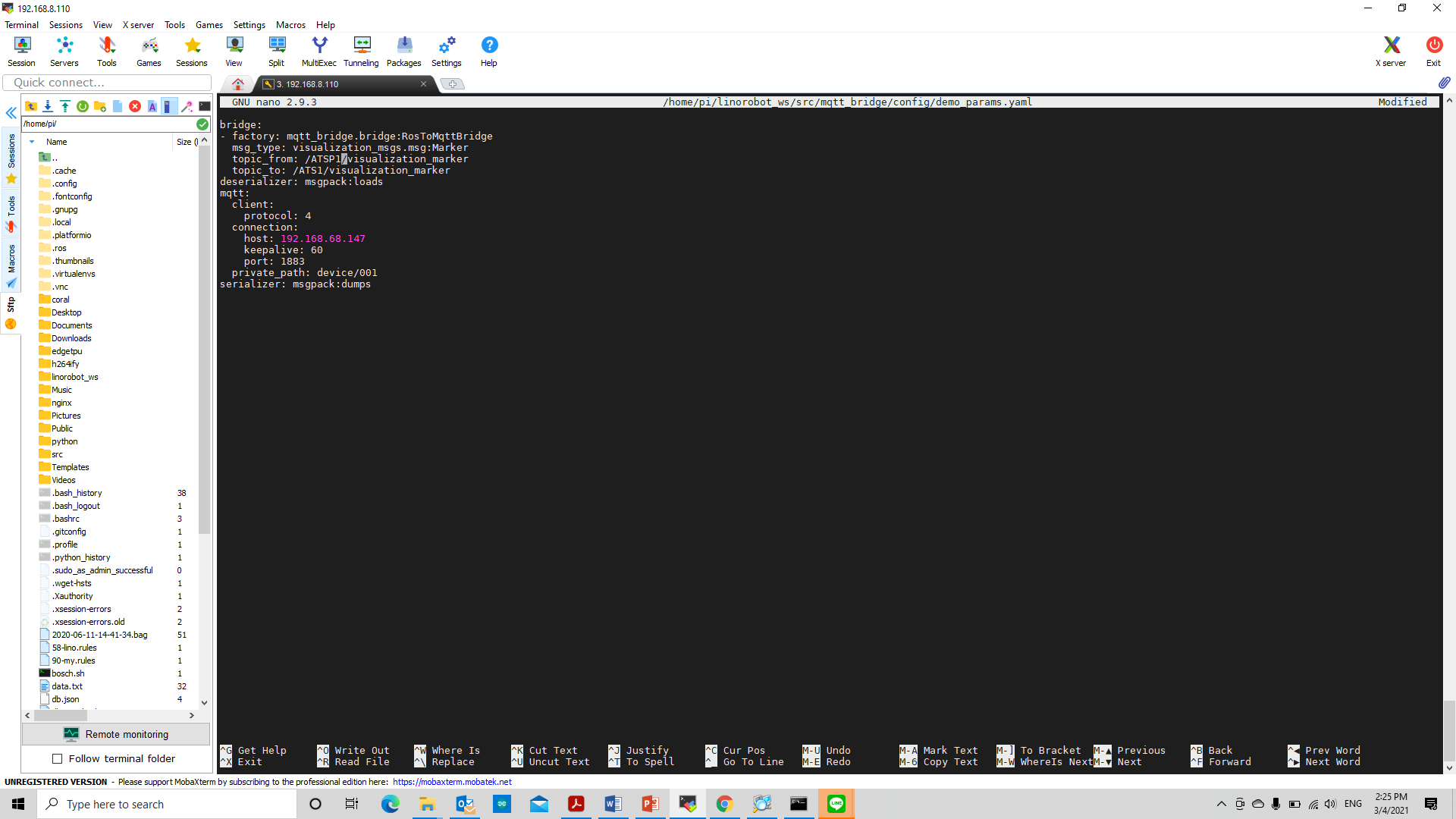
**agv\_interface**



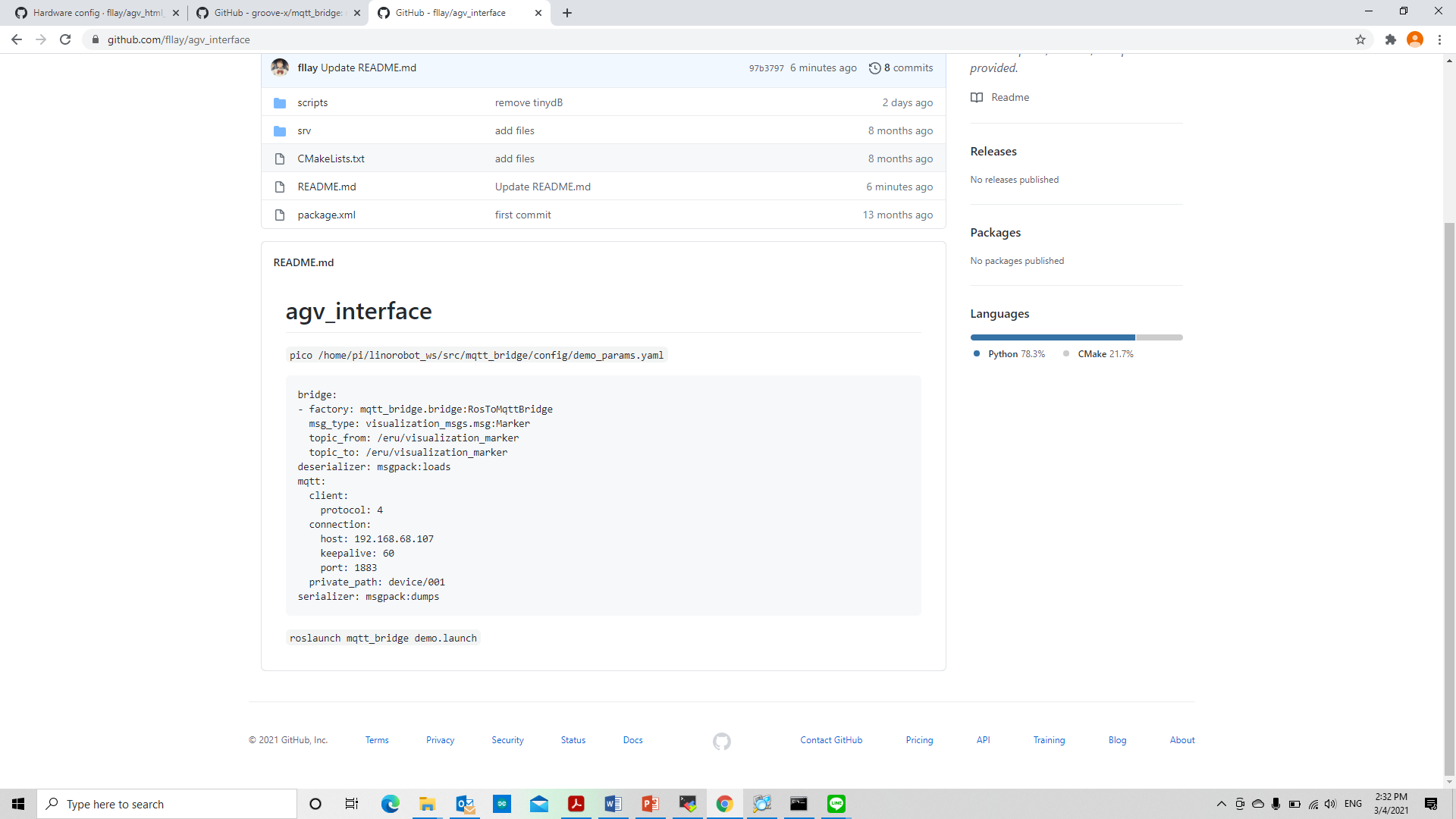
Copy ไฟล์ไปใส่ IP จะเป็นของ MQTT Server



แก้ Topic เป็น ชื่อรถ

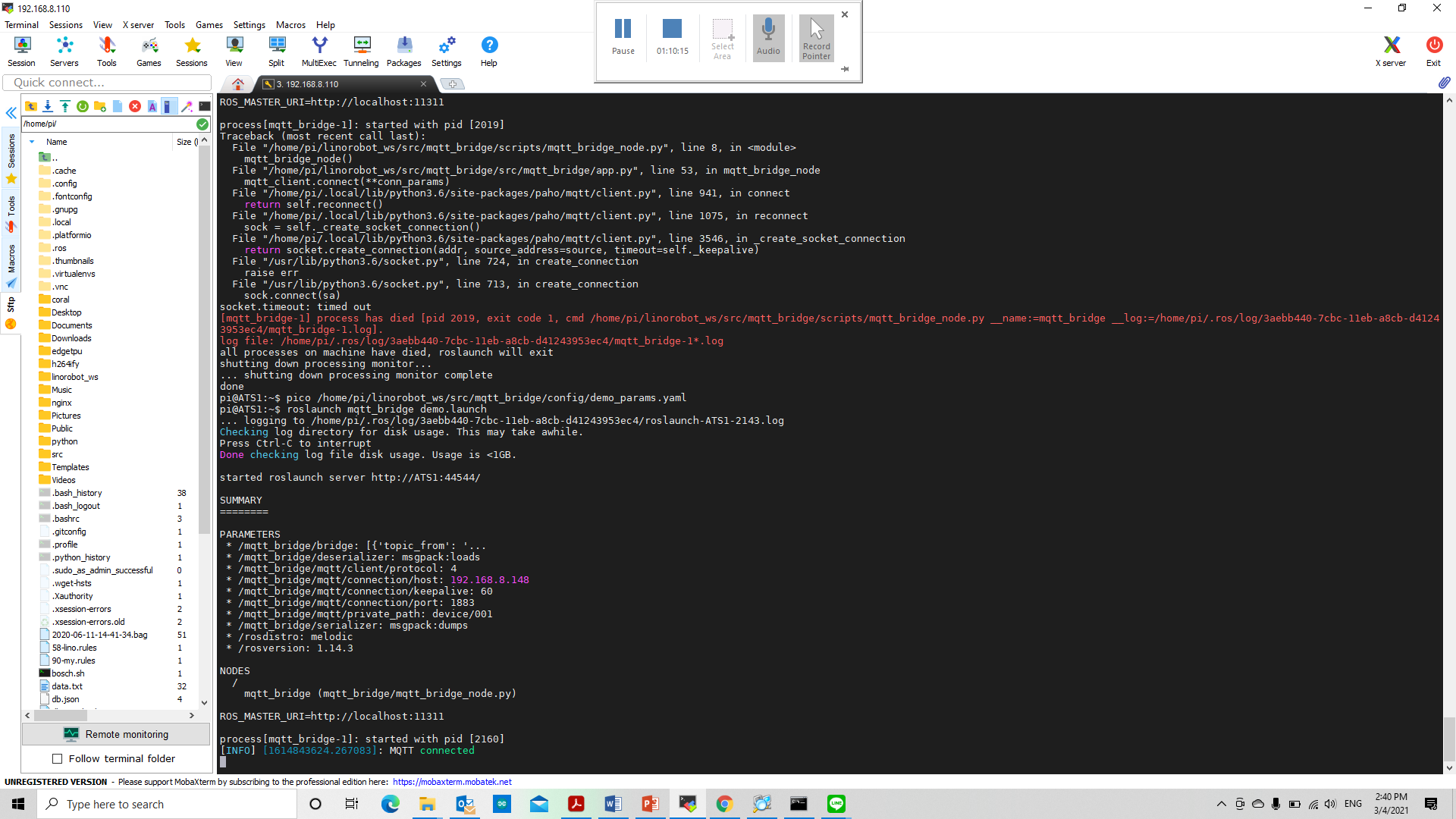


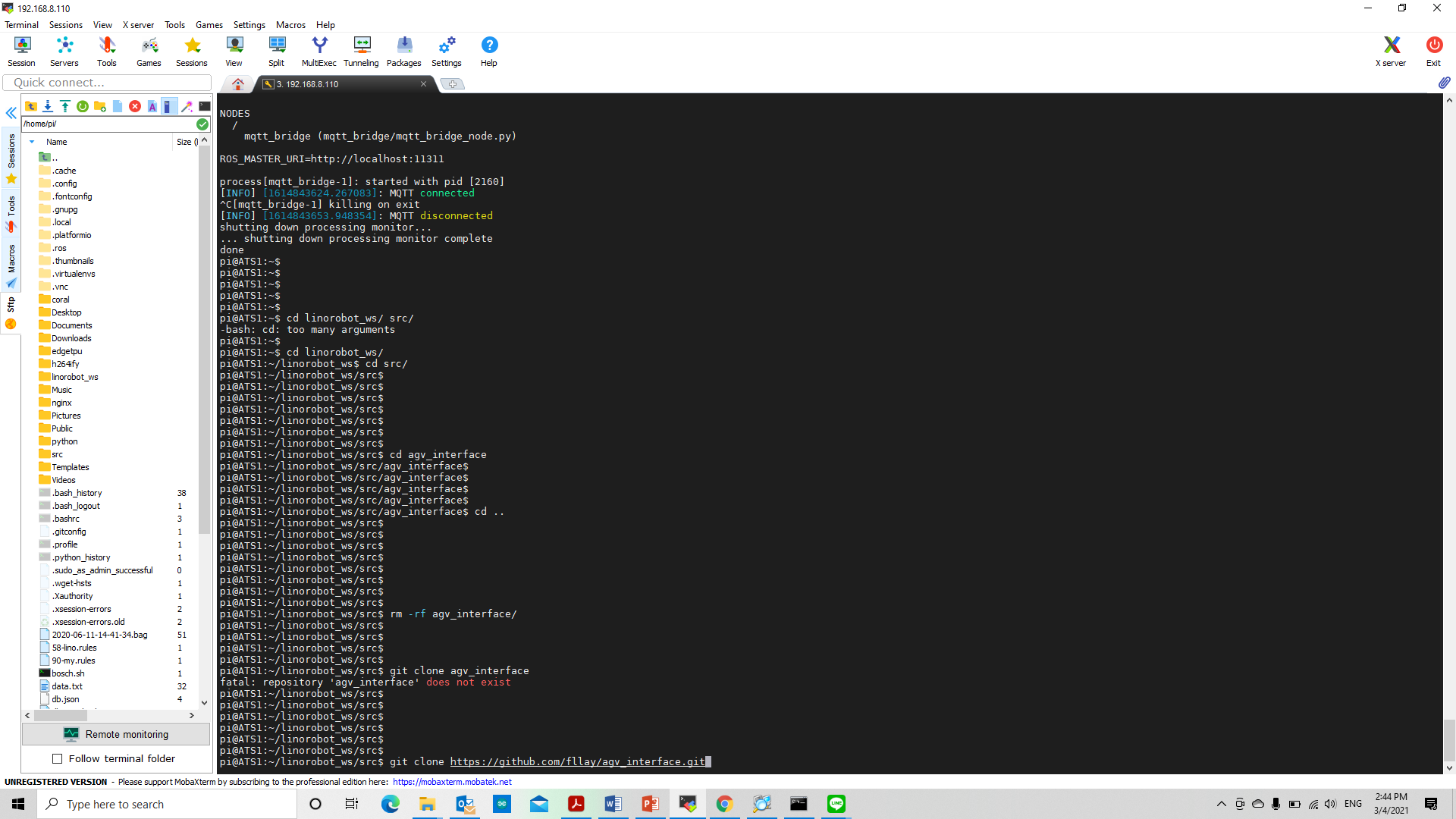
ทดสอบ เชื่อมต่อกับ server

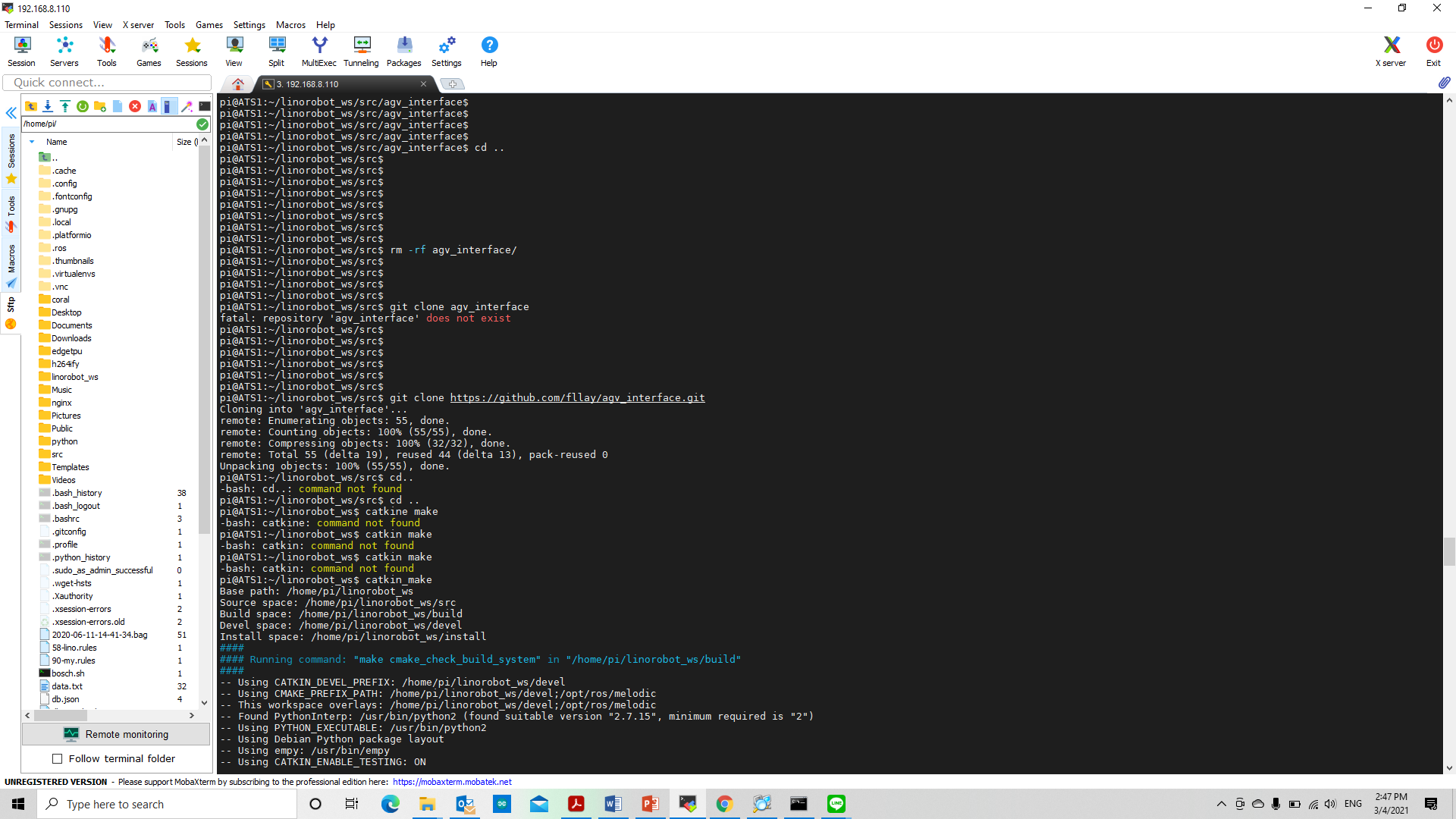


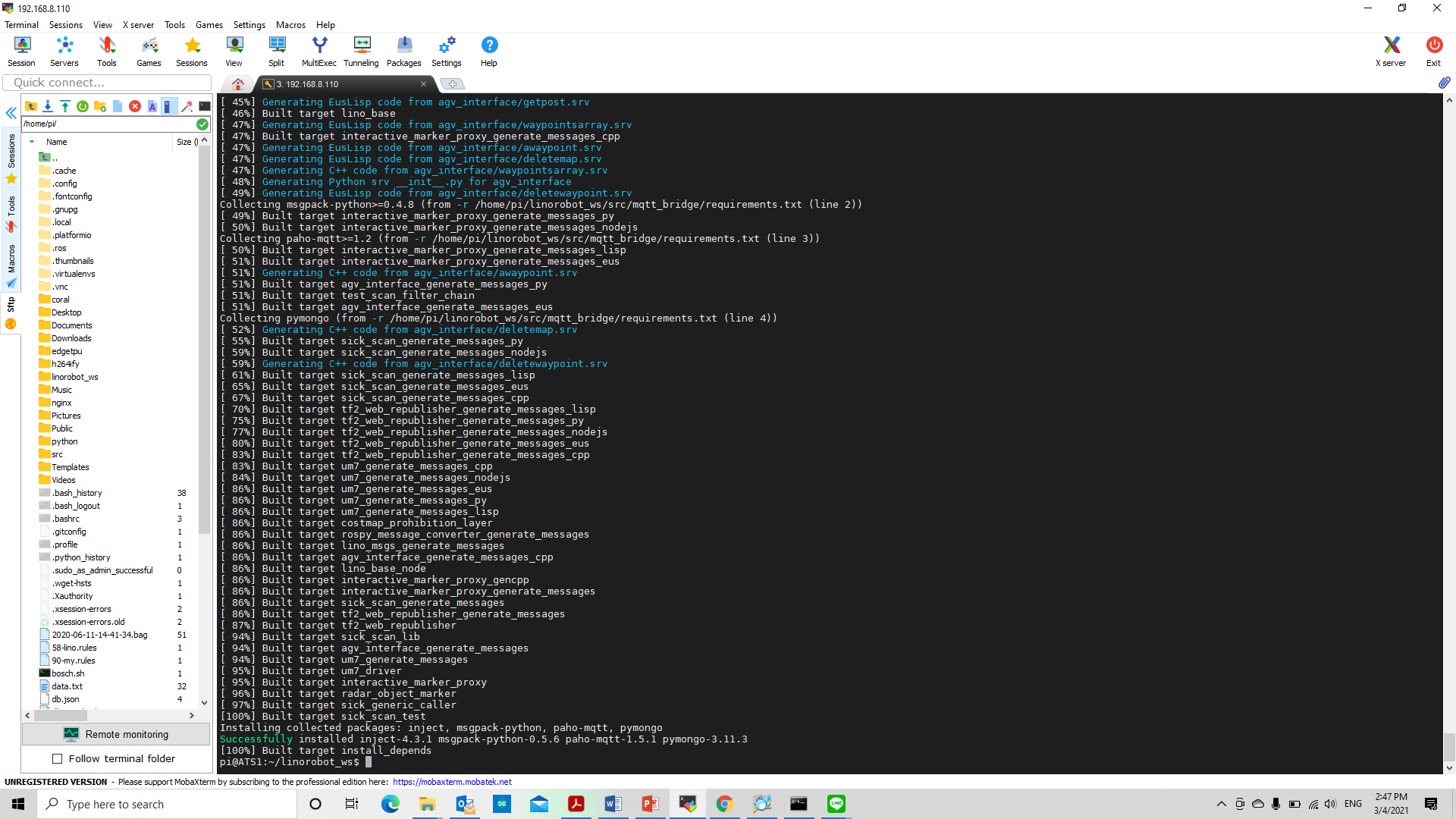
roslaunch mqtt\_bridge demo.launch

connect with server

.

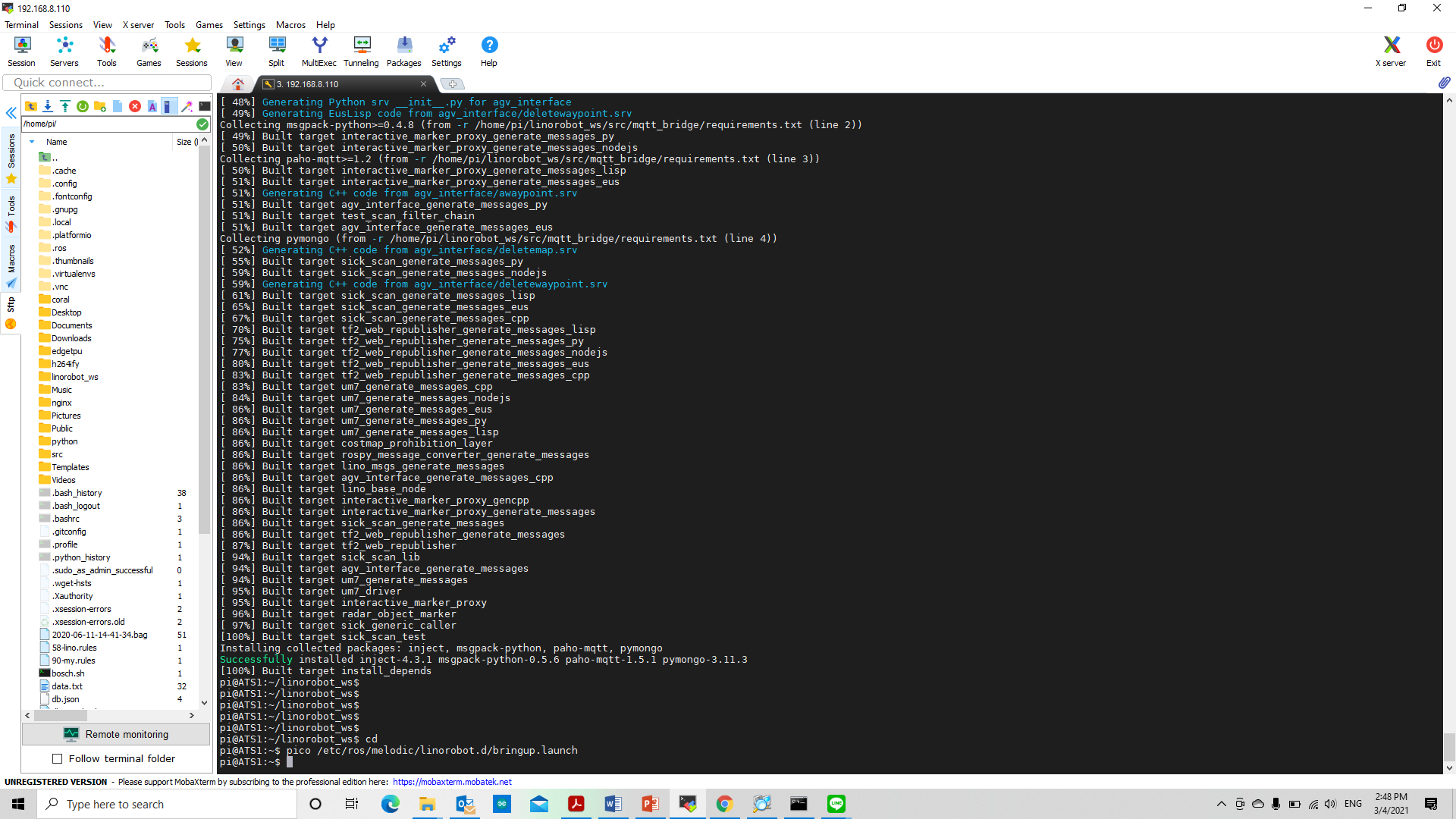


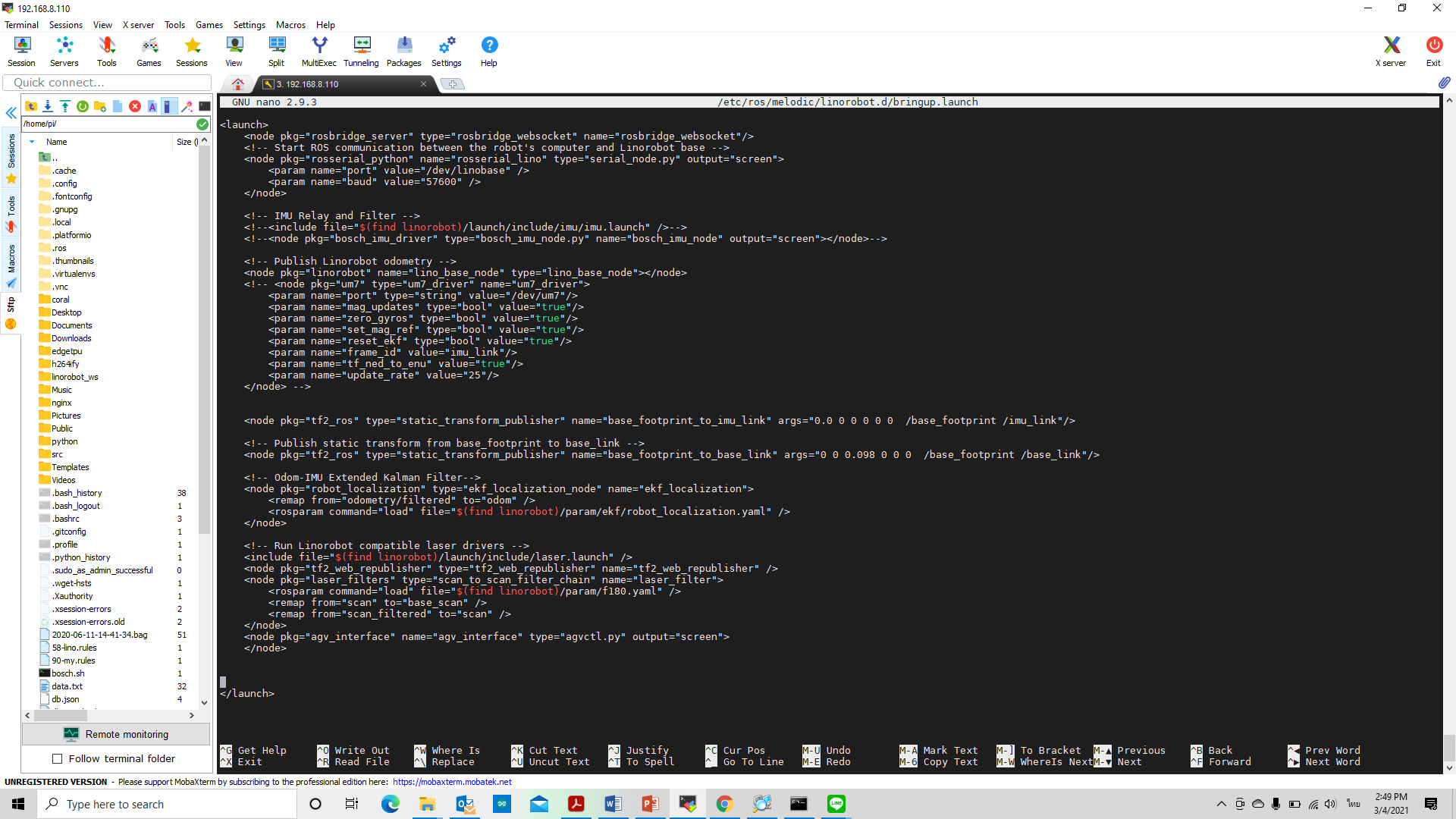




แก้ไฟล์

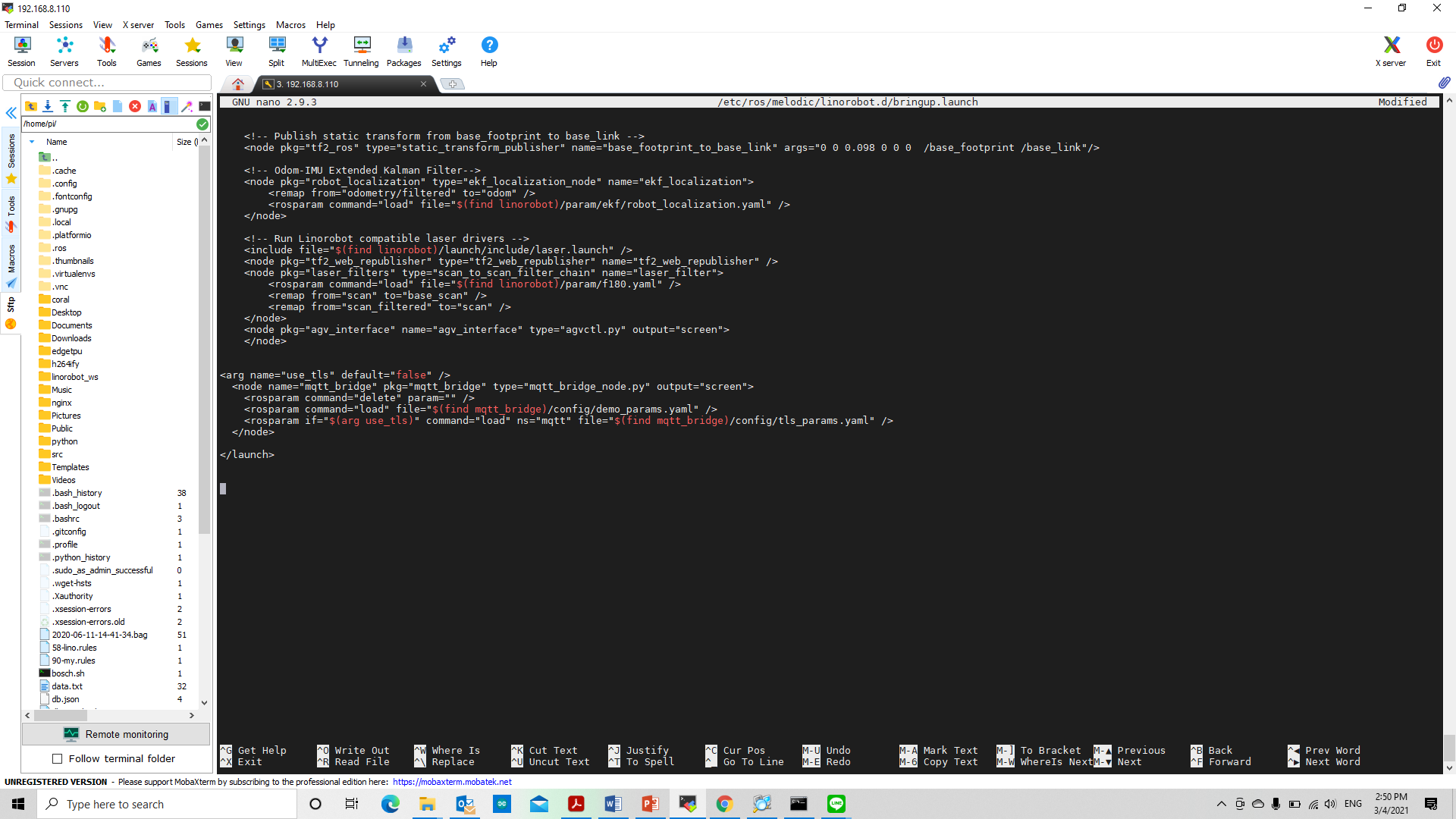


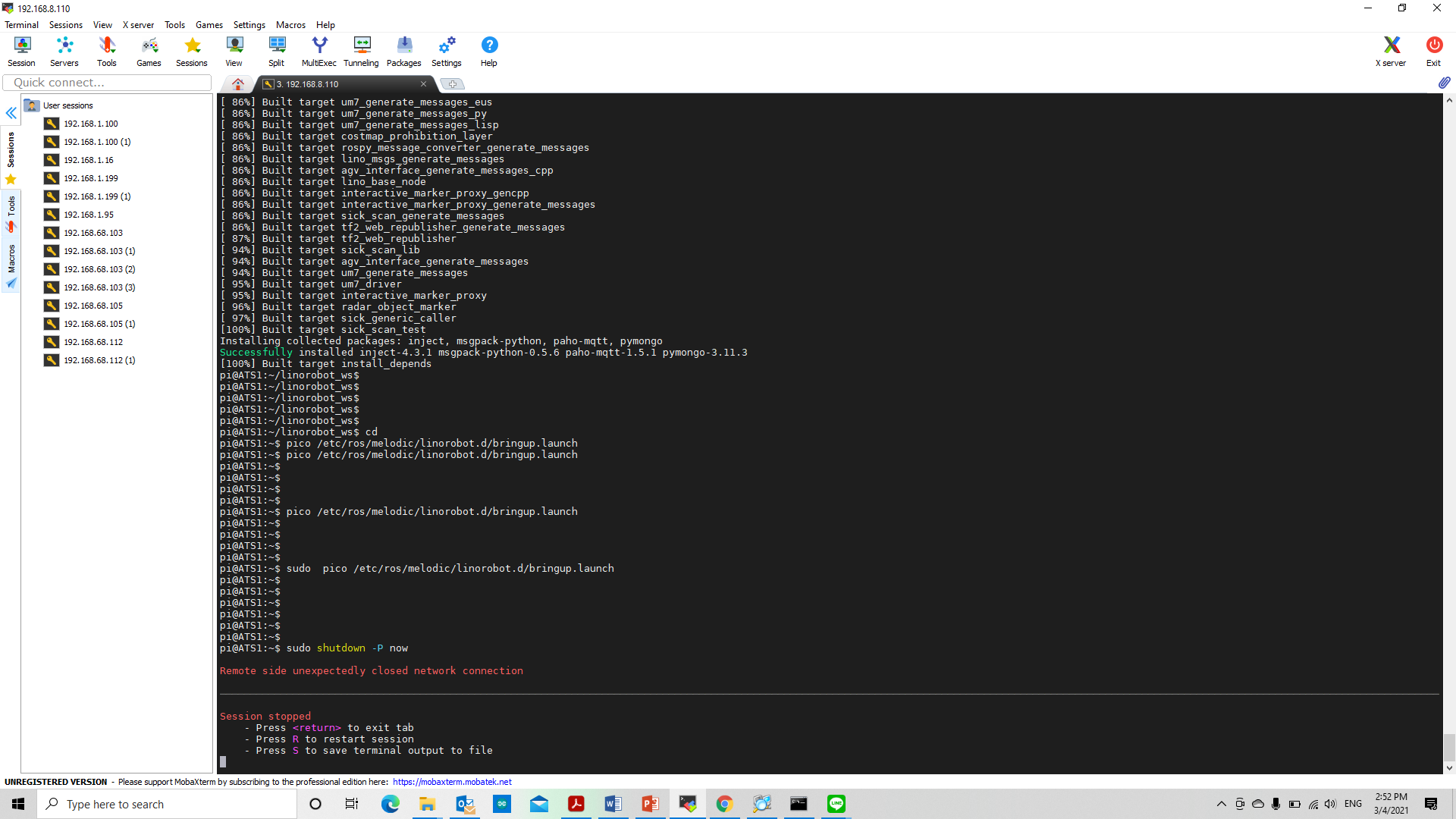




Sudo pico /etc/ros/melodic/linorobot.d/bringup.launch

เพิ่มไฟล์





ติดตั้ง MQTT เสร็จแล้ว

