

Dolphin 雷达 ROS 驱动使用说明

1. 网络连接

设置与雷达设备接连的 ip 地址；

1.1 修改电脑 ip

192.168.1.102



1.2 修改 launch/run.launch 文件中地址为

```
<arg name="device_ip" default="192.168.1.2" />
```

2 启动指令

2.0. 显示开关

在 src/launch/run.launch 中默认是运行打开 rviz 显示，如果不想显示 rviz, 将 default="true" 改为 default="false" 即可；

```
<arg name="rviz" default="true" />
```

2.1. 确定数据来源

2.1.1. 读取本地点云数据

如果读取本地点云数据，需要在 src/launch/run.launch 文件中的 playback_file_path 中设置需要加载的文件路径，如：点云数据名称为 xxxxx.dp (dp 文件为 dolphin 雷达的存储数据类型)，则设置为：

```
<arg name="playback_file_path" default="xx/xx/xxxxx.dp" />
```

2.1.2. 在线采集点云数据

如果在线采集点云数据，直接连接激光雷达，则需要 src/launch/run.l

aunch 中 playback_file_path 保持为空, 如:

```
<arg name="playback_file_path" default="" />
```

2.2.设置振镜模式

加载振镜配置文件, 文件为 txt 格式, 可控制点云垂直视角点云线束分布。
以下输入值为配置文件的绝对路径加上文件名。

```
<arg name="galvanometer_file" default="[path_to_file]/5#g_DA_value.txt" />
```

2.3.设置去噪

在 src/launch/run.launch, 默认有开启去噪, 如需关闭将 true 改为 false 即可

```
<arg name="enable_remove_noise" default="false" />
```

2.2.启动编译文件

2.2.1.编译指令

```
catkin_make
```

编译结束后, 会生成 build 与 devel 两个文件

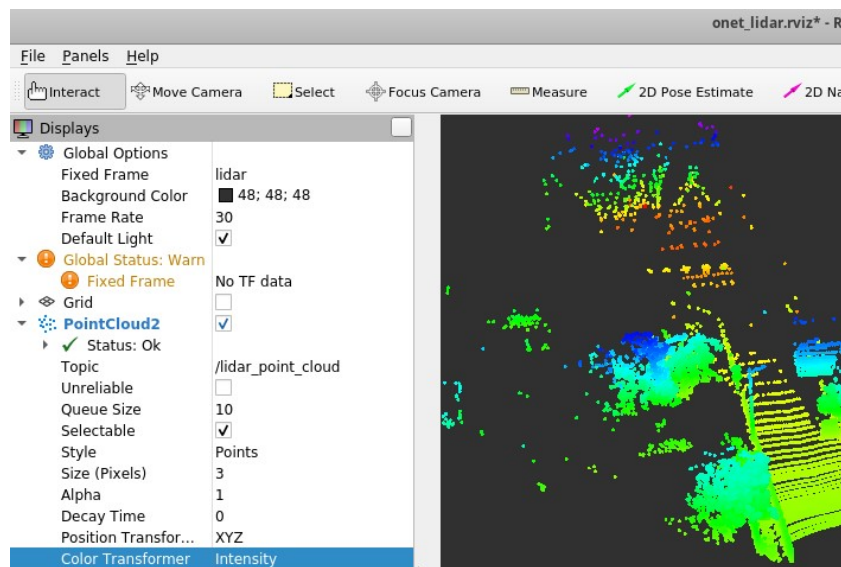
2.2.2.启动

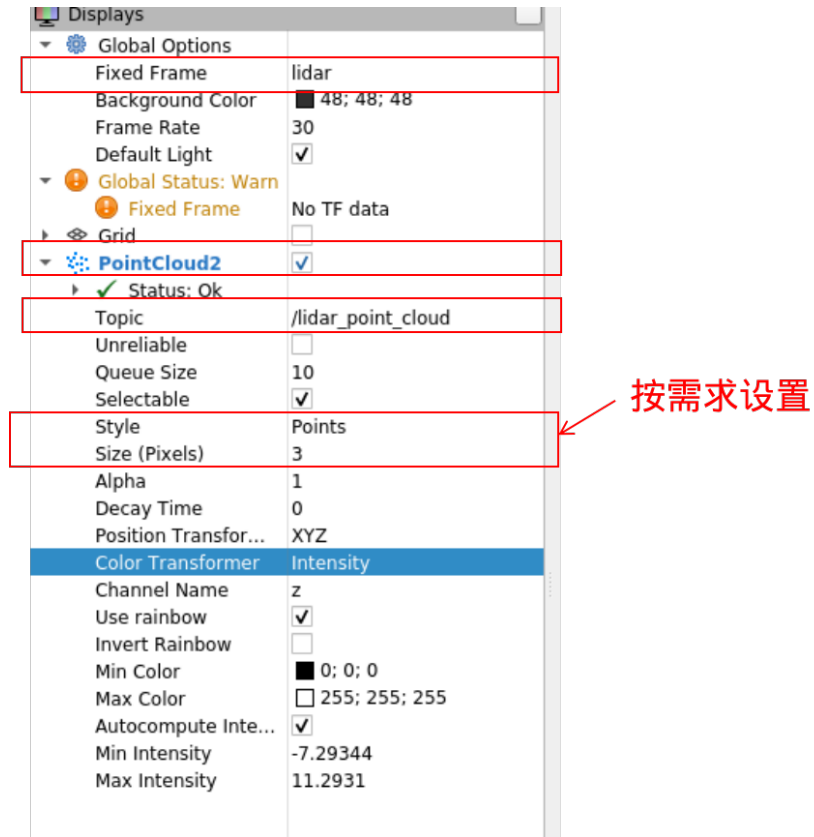
```
source devel/setup.bash
```

```
roslaunch lidar_ros_driver run.launch
```

2.3.rviz 显示参数设置

如果显示了 rviz, 可以按照如下所示





3.bag 文件录制

2.1.录制所话题

录制所有话题 `rosv bag record -a`

录制点云话题 `rosv bag record /lidar_point_cloud`

2.2.回放

直接回放 `rosv bag play XXX.bag`