

cartographer_ros 配置修改

以 rplidar A2 为例

1. 为了和 cartographer 的配置匹配，首先修改 rplidar_ros 功能包的 launch 文件，打开 rplidar_ros/launch/rplidar.launch 文件。修改为对应端口号，修改 frame_id（由 scan 修改为 base_link）。
2. 打 开 至 /src/cartographer_ros/cartographer_ros/launch/ ， 拷 贝 rplidar.launch 到此目录
3. 打开至/src/cartographer_ros/cartographer_ros/configuration_files/,拷 贝个 rplidar.lua 到此目录

注意：这只适用于当前版本 及 rplidar A2，版本更迭后需模仿编写 2 和 3 中的文件，直接使用可能会出 BUG

4. 再次编译 cartographer。（cartographer 和其他 ros 包不一样 即使修改配置文件也需要重新编译）

catkin_make_isolated --install --use-ninja

5. 运行

roslaunch rplidar_ros rplidar.launch

roslaunch cartographer_ros rplidar.launch

6. 查询 cartographer 解算的位置和偏航角

rostopic echo /tf

发布的位置方向同激光雷达本身定义的方向