

## rplidar 驱动安装

rplidar github 主页: [https://github.com/robopeak/rplidar\\_ros](https://github.com/robopeak/rplidar_ros)

### 1、安装步骤:

```
mkdir -p ~/ws_rplidar/src
```

```
cd ws_rplidar/src
```

```
catkin_init_workspace
```

```
git clone https://github.com/robopeak/rplidar_ros
```

```
cd ..
```

```
catkin_make
```

### 2、手动 source

新开一个终端

```
sudo gedit .bashrc
```

在打开的 txt 文件下面加上

```
source /home/nvidia/ws_rplidar/devel/setup.bash
```

根据安装目录的不同, 红色部分可能有所变化

### 3、运行

```
roslaunch rplidar_ros rplidar.launch
```

(注意修改 launch 文件中的端口号和波特率才能正常运行)

运行起来不报错 且 雷达转起来 就代表 OK!

4、对于 tx1 或者 tx2，可能插上激光雷达没法识别设备，这是由于系统没有安装相关



驱动，拷贝 cp210x.ko 至本地

```
sudo insmod cp210x.ko
```

但是这种方法必须每次手动安装，暂时没有找到永久安装的方法，但可以把这句话写到开机脚本中。