

## HiLens 与小车联合调试手册

1. 通过《HiLens 基础配置及模型部署手册》设置 HiLens，将程序部署在小车 HiLens 上。

2. 修改主控板上 IP：

1. 在主控板桌面右上角找到网络图标并点击；
2. 找到 Edit Connections 并点击；
3. 在弹出的窗口中 Connection name 处，选择 Wired Connection 1；
4. 点选 IPv4 Settings，将 Method 选至 Manual；
5. 点击 Add，IP 填写 192.168.2.100；子网掩码（Netmask）填写 255.255.255.0；
6. 点击 Save 保存即可。

3. 在 ros\_ws/ 中新生成一个名为“car”的包

创建功能包：

```
cd ~/ros_ws/src  
catkin_create_pkg car std_msgs rospy roscpp
```

1. 将 talker.py, laneDetection.py, servoNode.py 放入 ros\_ws/src/car/src/ 文件夹中；
2. 使用右键——“Properties”，在“Permission”页面修改文件权限为：Anyone/Anyone/Anyone。

4. 编译 ROS 包；

编译功能包：

```
cd ~/ros_ws/  
catkin_make  
echo "source /home/pi/ros_ws/devel/setup.bash" >> ~/.bashrc  
source ~/.bashrc
```

5. 修改 ros\_ws/src/bluetooth\_bridge/launch/bluetooth\_bridge.launch 文件，以达到开机自启动。（可选）

6. 使用 Terminator 终端，启动 ROS Launch：

```
roslaunch bluetooth_bridge bluetooth_bridge.launch
```

7. 打开 3 个终端，并分别启动节点：

```
roslaunch car talker.py  
roslaunch car servoNode.py  
roslaunch car laneDetection.py
```

8. 调试：

显示现在的信息名称列表：`rostopic list`

显示实时信息：`rostopic echo [信息名]`