将catkin\_slam.zip解压并拷贝到Home目录下

1. 编译源码

首先编译Livox-SDK2-master库（虽然平台的点云数据用的是PointCldou2格式，但是由于开源算法代码里用到livox点云格式，因此需要编译）

解压Livox-SDK2-master.zip 到ubuntu 系统里，执行以下命令编译；

cd Livox-SDK2-master && mkdir build && cd build

cmake ..

make

sudo make install

1. 编译ROS节点

cd catkin\_slam/src/livox\_ros\_driver2

sudo chmod 777 -R \*

./build.sh ROS1

1. 运行代码

运行激光SLAM程序，程序会把定位源发给飞控

source ~/catkin\_slam/devel/setup.bash

roslaunch faster\_lio rflysim.launch

上命令的前提是catkin\_slam 在Ubuntu的home 目录下