大疆雷达livox使用说明文档

------ubuntu16.04

*首先在Ubuntu16.04下将本机IP地址置于和雷达IP同一局域网下：默认初始雷达的静态IP地址为192.168.1.50（本文档中广播码对应的雷达静态IP为192.168.1.30）*

**1、安装Livox-SDK**

* 安装依赖

**sudo apt install cmake pkg-config**

* 编译Livox-SDK  
  在 Livox SDK 目录中，执行以下指令编译工程:

**git clone https://github.com/Livox-SDK/Livox-SDK.git**

**cd Livox-SDK**

* 安装 apr 库通过：

**sudo apt install libapr1-dev**

* 最后

**cd build && cmake ..**

**make**

**sudo make install**

此时，Livox-SDK安装完成。

**2、安装驱动livox-ros-driver**

* 从GitHub上获取驱动程序

**git clone https://github.com/Livox-SDK/livox\_ros\_driver.git ws\_livox/src**

注意路径问题。（此时路径在上一步安装的SDK里面，需要从里面退出来）

* 构建览沃 ROS 驱动程序

**cd ws\_livox**

**catkin\_make**

* 使用如下命令更新当前 ROS 包环境

source devel/setup.bash

此时，驱动程序配置完成。

**3、 行下面launch文件，在rviz下查看点云**

roslaunch livox\_ros\_driver livox\_lidar\_rviz.launch bd\_list:="**0TFDH590061W721**"

红色的为雷达的广播码，每次启动launch文件时需要对应输入特定的广播码，在实体雷达的背面。

4、点云聚类输出最近障碍物