

本文利用`ros_simple_follower`在`pibot`小车上实现简单的基于激光雷达的跟随

ros_simple_follower简介

直接上源码[ros_simple_follower](#)

A very simple implementation for ROS to make a mobile robot follow a target. Either using a Laser Range Finder to follow the closest object 容易理解就是实现一个基于雷达的跟随，跟随目标为距离最近的物体

应用在PIBOT

几点修改

- 基于激光雷达，肯定需要订阅雷达数据，定位到`laserTracker.py`,我们把`/hokuyo_base/scan`改为`/scan`
- 既然是跟随，需要发出速度出来，定位到`follower.py`,我们只需要修改`/cmd_vel/yolo`改为`/cmd_vel`
- 可以看到`follower.py`订阅了个`joy`,显然还有一个遥控器控制是否开启跟随，我们直接默认开启,`follower.py`两行注释即可

测试

- 首先开启`roslaunch pibot_bringup robot.launch`

这个`robot`会开启`bringup`和`lidar`

- 开启跟随`roslaunch simple_follower laser_follower.launch` 这样小车就会跟谁距离他最近的物体了，注意这里是物体，谁近他跟谁，包括固定障碍物，这个比较悲剧了，不然就不会设计中加入遥控器了，有条件的盆友可以插入和遥控器试试效果