

运行激光雷达解析及配准模块前的准备

1. 确认计算机中已经安装patchelf，直接使用命令 `sudo apt-get install patchelf`（使用 `tab` 键自动补全命令即可）若未安装可根据提示安装
2. 开启所有激光雷达后，使用 `qt` 编译 `driver` 下后缀为 `vlp16` 和 `vlp32c` 的工程，并把编译输出的可执行文件，拷贝到根目录下，与 `deploy.sh` 文件同级别
3. 使用 `./deploy.sh` 可执行文件名 的方式，将可执行文件发布到 `deploy/app` 文件夹下
4. 将 `other` 文件夹下的 `yaml` 配置文件拷贝到 `deploy` 文件夹下
5. 在 `deploy/app` 文件夹下打开终端，使用命令 `./可执行文件名 -s` 对应的 `yaml` 配置文件名 来启动左、中、右雷达，例如：`./driver_lidar_vlp32c -s vlp32c_center.yaml`
6. 使用 `qt` 编译 `src/driver` 中后缀为 `merge` 的工程，并将 `other` 目录中以 `merge` 结尾的 `yaml` 配置文件拷贝到 `qt` 编译输出的文件夹中，启动工程
7. 使用 `qt` 编译并运行 `src/tool` 下的 `pointcloudviewer` 工程
8. 可以看到激光雷达融合后的结果，如下图所示
9. 如果发现激光雷达与实际角度不符合，可以通过调整各 `yaml` 文件来修正激光雷达点云的角度，最终使其与实际对应相符

