

ROS2 自启动功能设置

1. 设置自启动脚本

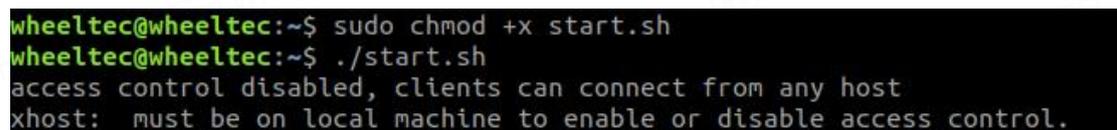
可在资料里附带的 start.sh 脚本添加或者修改需要启动的 ROS2 功能，脚本例程默认开启的功能如下图所示。（注：设置功能的时候确保 source 的环境工作空间和 ROS2 版本与脚本中设置一致）



```
1 #!/bin/bash
2 xhost +
3 export DISPLAY=:0
4 xhost local:gnome-terminal
5 sleep 5
6
7 #open keyboard
8 gnome-terminal -- bash -c "source /opt/ros/humble/setup.bash;source /home/wheeltec/wheeltec_ros2/install/setup.bash;ros2
  run wheeltec_robot_keyboard wheeltec_keyboard;exec bash"
9 sleep 2
10
11 #open stm32_serial
12 gnome-terminal -- bash -c "source /opt/ros/humble/setup.bash;source /home/wheeltec/wheeltec_ros2/install/setup.bash;ros2
  launch turn_on_wheeltec_robot turn_on_wheeltec_robot.launch.py;exec bash"
13 sleep 2
14
15 #open lidar
16 gnome-terminal -- bash -c "source /opt/ros/humble/setup.bash;source /home/wheeltec/wheeltec_ros2/install/setup.bash;ros2
  launch turn_on_wheeltec_robot wheeltec_lidar.launch.py;exec bash"
17
18 wait
19
```

脚本说明

在设置自启动前需要确保 sh 脚本已经赋好权限并可以正常打开，成功运行脚本后在本地端会弹出不同的终端运行设置的功能。



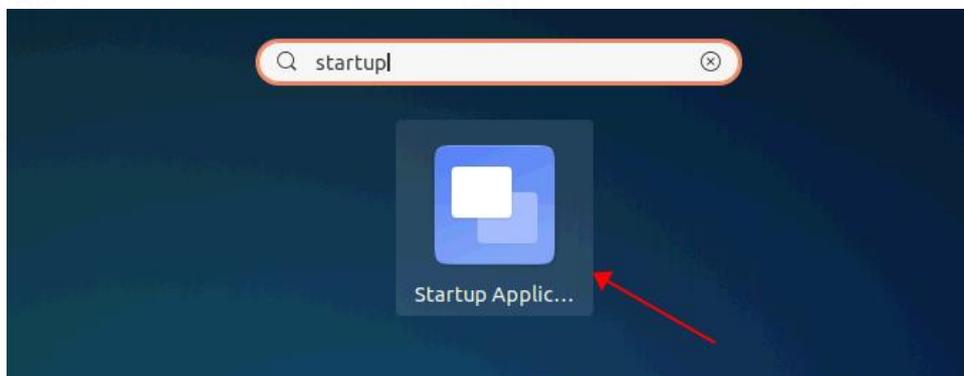
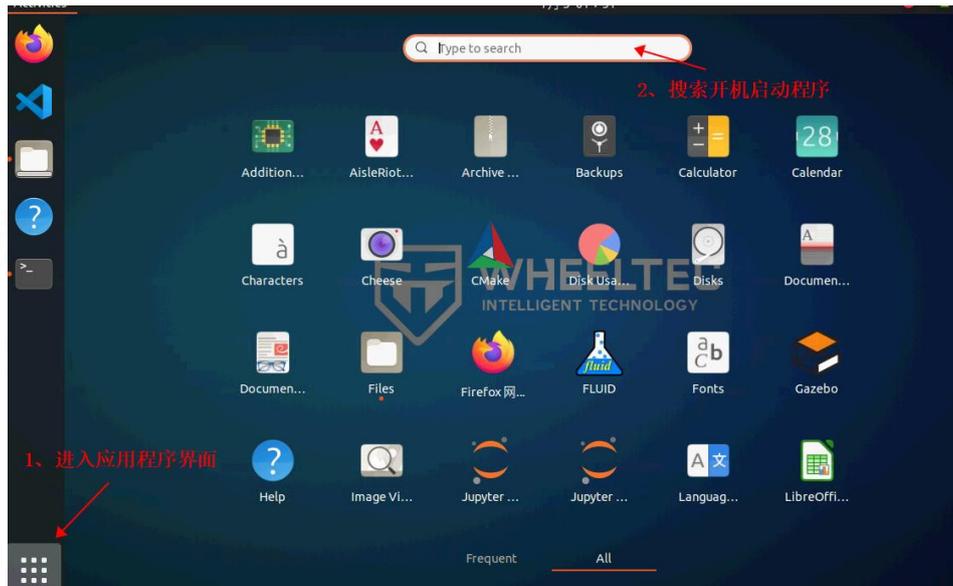
```
wheeltec@wheeltec:~$ sudo chmod +x start.sh
wheeltec@wheeltec:~$ ./start.sh
access control disabled, clients can connect from any host
xhost: must be on local machine to enable or disable access control.
```

赋权限和运行脚本

2. 配置开机自启动

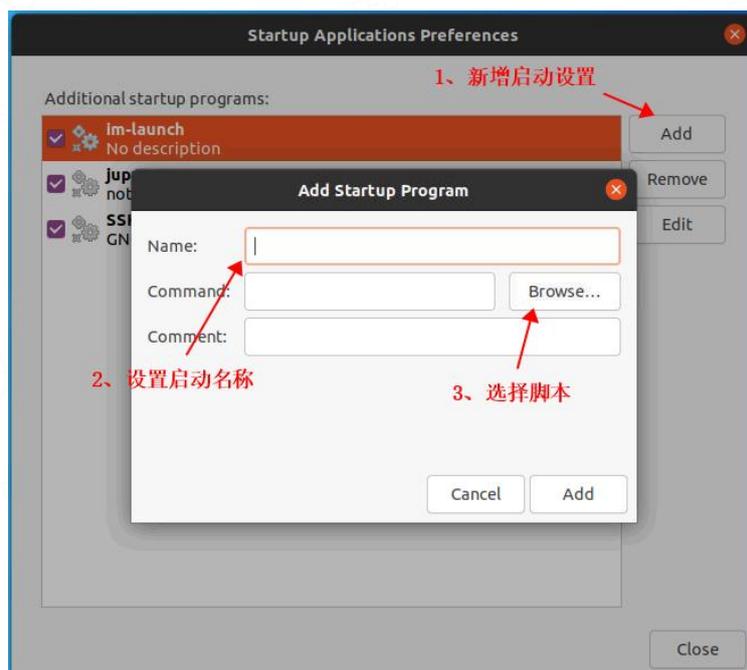
① 搜索开机启动程序

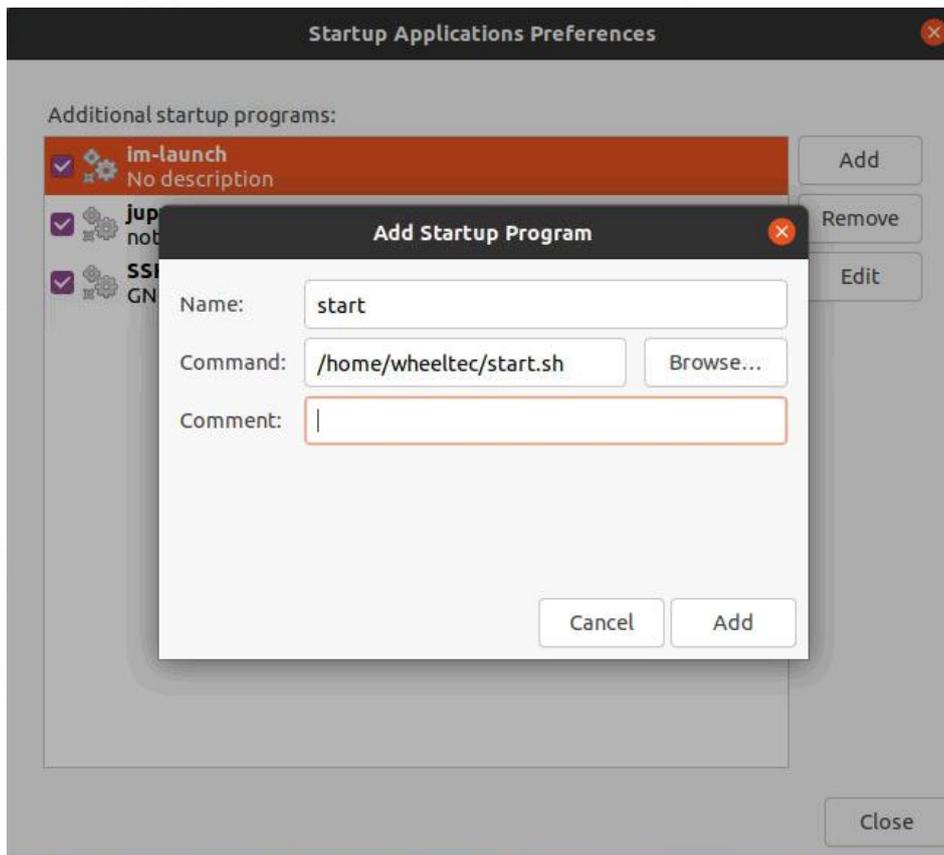
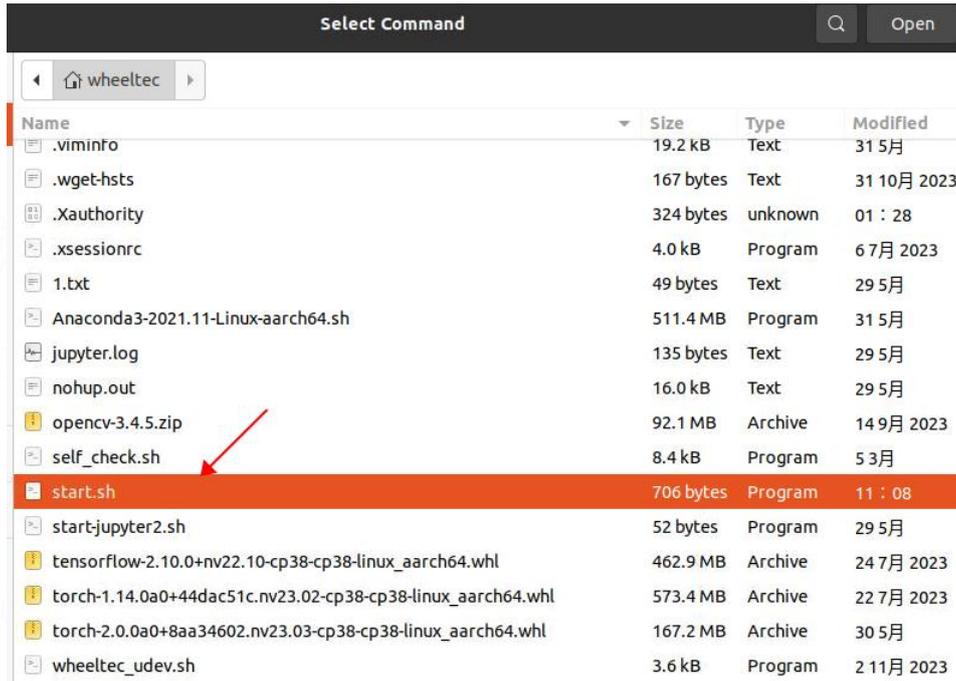
在搜索框输入 startup 显示开机启动程序，点击进入设置。详细操作见下图。



搜索开机应用设置程序

② 进入界面设置开机启动脚本

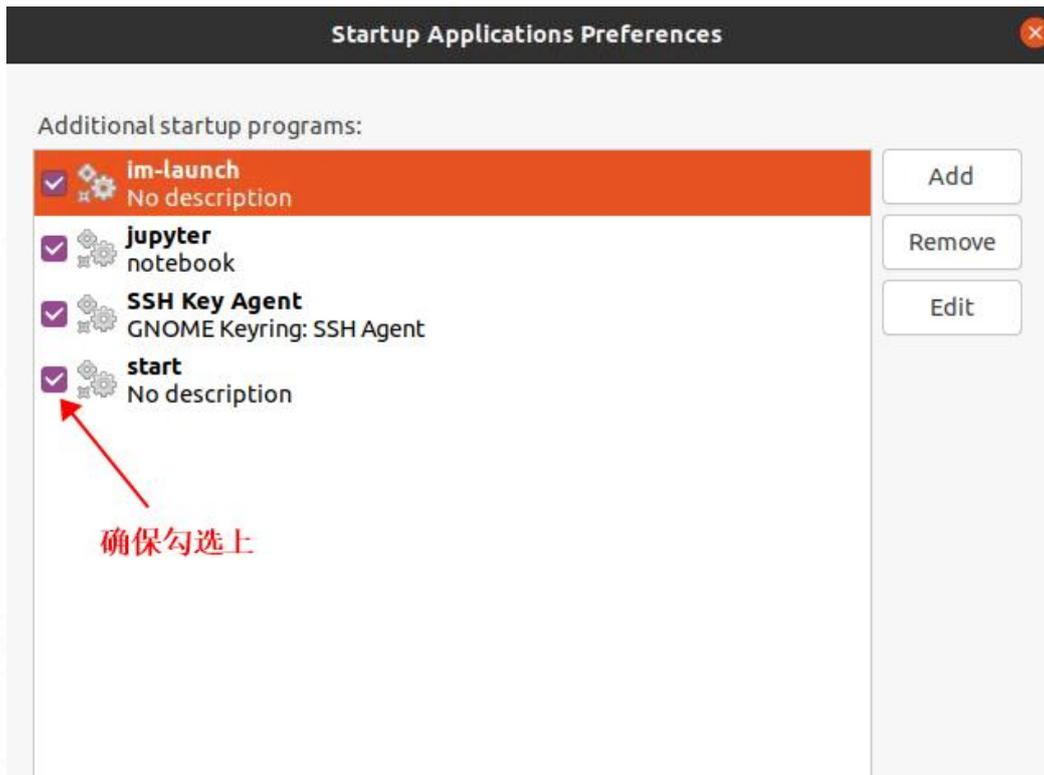




点击“Add”完成设置启动脚本

③ 完成自启动设置

设置完成后即可重启系统，开机后便可以正常自启动对应功能。



3. 注意事项

本文开机自启主要是利用系统中自带的自启动程序进行设置的, 如果其他系统无此功能可使用系统服务 `service` 设置自启动脚本。