

ros package 更名流程

package 文件夹

include 文件夹

项目内部名称统一替换

ros package 改代码后流程

.cfg 和 .launch 文件改后正常运行

其他文件改后

1. 重新编译代码
 - A. 注意使用catkin build
 - B. 遇到python版本冲突的问题
 - I. -DPYTHON_EXECUTABLE=/usr/bin/pyhon3
2. source ros 环境
 - A. source ~/catkin_ws/devel/setup.bash
3. 正常运行