

导航速度

pnc2.0 及之后版本：
修改导航速度的路径为launch/PNC/2.0/param/pnc/gaussian.yaml, 找到constraint字段下的max_velocity_linear参数(此机器默认1.2), 修改想要的数值即可, 重启机器生效.

M10以及AIO之后的版本，调整导航速度时需要进入app高级配置中，修改这个参数即可： /strategy/move_base/max_velocity_linear

PNC2.0 之前版本：

28.	数据管理/设置/高级设置/机器人配置/默认-查看参数: /strategy/goal_base/max_path_length_diff	最大绕大圈判定差	允许绕
29.	数据管理/设置/高级设置/机器人配置/默认-查看参数: /strategy/goal_base/speed_level_setting	全局规划速度等级数值	设置速
30.	数据管理/设置/高级设置/机器人配置/默认-查看参数: /strategy/follow_base/front_safe_check_dis	路径前方安全检查距离	跟线过程 径安全检 离
31.	数据管理/设置/高级设置/机器人配置/默认-查看参数: /strategy/follow_base/speed_level_setting	速度等级设置的速度数 值	设置全局
32.	数据管理/设置/高级设置/机器人配置/默认-查看参数: /strategy/move_base/shortcut_corner	提前转弯开关	true表示 提前转弯 false表示 许
33.	数据管理/设置/高级设置/机器人配置/默认-查看参数: /strategy/move_base/turn_head_back_when_backward	后退时刷盘转向后方	true是允许 退刷盘转向 方 false是不允

