

创建流程

1. 新建工作空间目录结构

```
1 | mkdir -p first_ws/src
```

!!!tip

创建一个 `first_ws` 的工作空间，并且在其中创建了 `src` 目录

```
1 | `first_ws`就是工作空间的名称
```

2. 编译工作空间

```
1 | cd first_ws
2 | catkin_make
```

!!!tip

来到创建的工作空间目录下，调用ros的名命令 `catkin_make`，将工作空间进行编译。

```
1 | 编译后，会得到工作空间的文件结构，`build`，`devel`，`CMakeLists.txt`都会自动生成。
2 |
3 | `catkin_make`是ROS的编译工具，我们会经常用到。
```