



深蓝学院
shenlanxueyuan.com

移动机器人运动规划第一章学习分享



主讲人 JT



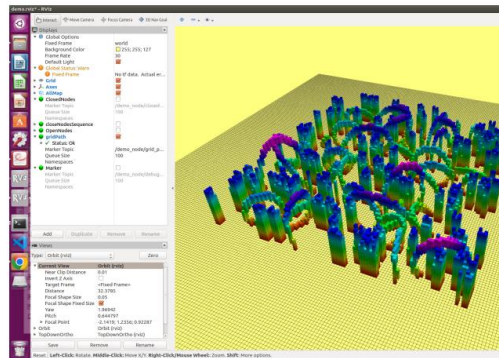
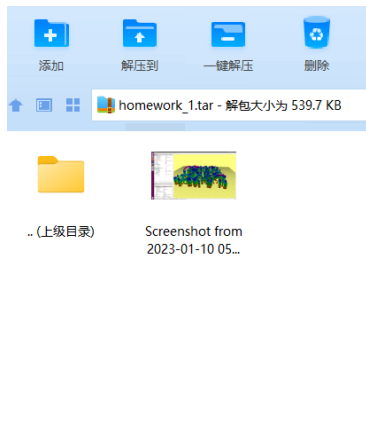
- 第一部分：问题分析和解答
- 第二部分：说明文档格式建议

问题分析和解答

- ROS安装失败, `sudo rosdep init`失败
- Ubuntu版本确定, 16、18 or 20
- Demo编译报错
- Rviz中无法正常显示地图
 - ROS话题错误
 - 转义字符错误

- 第一部分：问题分析和解答
- 第二部分：说明文档格式建议

说明文档格式建议



0. 系统要求:

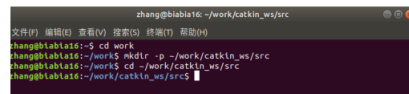
- a) Ubuntu 18.04
- b) ROS Melodic

1. 创建工作空间

Ctrl+alt+t, 打开终端, 复制并逐条运行以下命令:

```
mkdir -p ~/catkin_ws/src
```

```
cd ~/catkin_ws/src
```



将 hw_1/src 中的三个文件夹复制到 catkin_ws/src 路径下:

继续在终端执行命令

```
catkin_init_workspace
```

```
cd ..
```

```
catkin_make
```





深蓝学院
shenlanxueyuan.com

感谢各位聆听 !
Thanks for Listening



