

第一次作业本来以为只需要简单编译并跑一下demo就好了，但是实际动手操作时遇到的问题比想象中要多，也学到了一些知识。

第一个问题是编译pcl库时报错，解决方法需要修改CmakeList.txt文件，把c++设置成14的标准。

第二个问题是加载demo.rviz配置后，根据作业文档点击加号，3D Nav Goal按键是灰色的无法点击，查了资料才知道是demo.rviz配置中默认已经加载了，解决方法是可以先点击减号去掉Goal3DTool后重新添加一遍。

第三个问题是输入`roslaunch grid_path_searcher demo.launch`后终端没有报错，但是rviz不显示点云地图，且左边栏AllMap项显示红色并提示`Failed to transform from frame [/world] to frame [world]`错误，查了资料后发现可能是转义字符不兼容的问题，'/world'话题中'/'符号被认为是转义符，'/world'话题成了'world'；解决方法是将'/world'改为'//world'，'//'中第一个'/'为转义符，表示第二个'/'为字符，即'//world'实际表示'/world'。

解决了以上问题后，才成功将demo跑起来，运行的效果图如下所示：





