

2021.7.7

解决报错：Global Frame: odom Plan Frame size 19: map

]：Extrapolation Error: Lookup would require extrapolation into the future. Requested time 1538375948.918941058 but the latest data is at time 1538375948.914756447, when looking up transform from frame [odom] to frame [map]

- 修改local_costmap_params.yaml中的global_frame参数为“map”

来自roswiki 原因未知

为了解决机器人无法进入未扫描到的区域的问题

- 在global_planner_params.yaml文件中添加：
NavfnROS:
allow_unknown: true
GlobalPlanner:
allow_unknown: true
在global以及local cost map配置文件中将部分参数修改为初始值
修改后好了一部分但没完全好（只能在已经扫描过的区域附近进行移动）
- 考虑还要在costmap_common_params.yaml 配置文件中进行修改，但这些参数默认值与所修改值相同，因此出现效果不同的原因未知

解决机器人无法自主导航到较远距离的未知点（未探测到）

- 尝试在costmap_common_params.yaml 添加track_unknown_space: false
当为true时机器人不能正常运动
为false时与之前效果没有肉眼差别

为了提高地图更新速率，更改了以下参数

- move_base_params.yaml当中的planner_frequency
->5.0（提高全局规划操作执行频率）似乎和地图无关
- 将local_costmap_params.yaml中的参数update_frequency由1.0改至5.0（直接提升更新速率，与传感器有关）
- 将local_costmap_params.yaml中的参数publish_frequency由1.0改至2.0（未出现明显效果，改回）

关于参数use_online_correlative_scan_matching

- https://github.com/cartographer-project/cartographer_ros/issues/639
参考这篇文章当中提到的情形，将参数use_online_correlative_scan_matching由false改为true后，odom与map坐标系匹配更加准确

记录：

- 无论发布和订阅都适用。
1.<remap>标签：
<remap>标签“允许你以更结构化的方式将名称重新映射参数传递给ROS节点，而不是直接设置<节点>的参数属性。
2.作用：



