

ROS Notebook

Wu Yutian

2021.11.13

前言

本书的主要内容包括：

- 学习古月居的相关入门课程视频的内容记录
- 阅读胡春旭的《ROS 机器人开发实践》的笔记整理
- 参考高翔的《视觉 SLAM 十四讲》补充了关于三维刚体运动学的内容
- 参考一些博客阅读 ros-navigation 导航包源码的思路整理
-

Wu Yutian

2021.11.13

Contents

1	Navigation 详细学习	1
1.1	costmap_2d 源码学习	1
1.1.1	源码相关文件	1
1.1.2	整体结构图	1
1.1.3	参数配置	1

Chapter 1

Navigation 详细学习

1.1 costmap_2d 源码学习

1.1.1 源码相关文件

- 源码链接：

<https://github.com/ros-planning/navigation/tree/melodic-devel>

- 源码注释链接：

https://github.com/W-yt/ROS_Notes/tree/master/navigation-melodic-devel/costmap_2d

对应源码中的相关文件：

- costmap_2d/src/costmap_2d_ros.cpp
- costmap_2d/src/costmap_2d.cpp
- costmap_2d/src/layered_costmap.cpp
- costmap_2d/src/costmap_layer.cpp
- costmap_2d/plugins/static_layer.cpp
- costmap_2d/plugins/obstacle_layer.cpp
- costmap_2d/plugins/inflation_layer.cpp

1.1.2 整体结构图

1.1.3 参数配置

参数配置文件为：

参数列表：

-