下载 2d 导航包:

https://github.com/ros-planning/navigation.git

编译:

创建src 目录,navigation 下的将所有模块目录拷贝到src 目录下。

在src 目录下创建一个到 /opt/ros/kinetic/share/catkin/cmake/toplevel.cmake 的软连接文件：CMakeLists.txt

安装某个包编译时的依赖：

rosdep install --from-paths src --ignore-src -r -y

编译时amcl包出现错误，需要在amcl的cmake文件中增加如下语句：

SET(CMAKE\_CXX\_FLAGS "${CMAKE\_CXX\_FLAGS} -Wall -std=gnu++0x")

编译navigation 包 :catkin\_make.

设置环境变量：source devel/setup.bash

map\_server 启动：

rosrun map\_server map\_server mymap.yaml

rviz 启动:

rosrun rviz rviz -d `rospack find rbx1\_nav`/nav\_fuerte.vcg

move base 启动需要如下配置文件:

costmap\_common\_params.yaml 代价地图通用配置文件

global\_costmap\_params.yaml 全局代价地图配置文件

local\_costmap\_params.yaml 本地代价地图配置文件

base\_local\_planner\_params.yaml 本地规划器配置文件

move\_base 配置说明:https://blog.csdn.net/wxz3wxz/article/details/70048917