

JasonLLLL-第十章作业

1. 在第九章的建立的地图上，实现move_base和amcl功能包自主导航
 - 1.1. `sudo apt-get install ros-melodic-navigation`
 - 1.2. 在config/mbot/文件夹下添加配置文件
 - 1.2.1. `move_base.launch`
 - 1.2.2. `amcl.launch`
2. 仿照历程，实现SLAM同步仿真
 - 2.1. `cd catkin_ws/`
 - 2.2. `catkin_make`
 - 2.3. 启动laser导航launch文件
 - 2.3.1. `roslaunch mbot_gazebo mbot_laser_nav_gazebo.launch`
 - 2.4. 导航仿真
 - 2.4.1. `roslaunch mbot_navigation nav_cloister_demo.launch`
 - 2.5. 机器人自主导航案例
 - 2.5.1. `roslaunch mbot_navigation exploring_slam_demo.launch`
3. Reference
 - 3.1. 胡春旭 《ROS机器人开发与实践》
 - 3.2. http://wiki.ros.org/move_base
 - 3.3. <http://wiki.ros.org/amcl>