**问题1：**Linking CXX executable /…/…/…/xxx /…/…/…/XXX.so：对‘funA()’未定义的引用 collect2: error: ld returned 1 exit status

原因：编译链接的库文件没有包含

解决办法：在target\_link\_libraries ()手动加入相关库文件。

**问题2：**编译阶段没问题，链接的时候报错提示xxx.cpp中某个接口未定义的引用。

原因：编译链接时存在文件依赖顺序的问题。

解决办法：改变一下target\_link\_libraries ()中的顺序。

**问题3：**编译阶段没问题，编译的时候报错提示xxx.cpp中某个接口未声明的引用。

解决办法：在include\_directories()添加该头文件的地址

**问题4：**error: ISO C++ forbids declaration of 'XXXX' with no type

原因1：成员函数忘记写返回值类型的时候也会报这个错

原因2：

**问题5**：当我们安装某个程序时如：sudo apt install qt57creator，出现如下报错

下列软件包有未满足的依赖关系：

qt57creator : 依赖: qt57qbs 但是它将不会被安装

E: 无法修正错误，因为您要求某些软件包保持现状，就是它们破坏了软件包间的依赖关系。

原因：安装了更高版本的程序，比如安装了qt59qbs，所以装不上qt57qbs。

解决办法：卸载当前的高版本

sudo apt-get purge qt59qbs && sudo apt autoremove

问题6：编译时出现如error: no matching function for call to 'boost::asio::basic\_serial\_port<>::basic\_serial\_port()' SerialDriver::SerialDriver()

原因1：类中有对象成员，但类的初始化类表中没有为该成员进行初始化操作

问题7：编译时出现如error: default argument given for parameter 1 of 'bool robotdriver::SerialDriver::init(int, int)' [-fpermissive] bool SerialDriver::init(/\*const std::string& port\_name,\*/const int baud\_rate=115200,const int data\_size=8)

原因1：设置默认参数时，把声明和定义部分都设置了缺省值，只需要在其中一个地方，不用两个都设，会报错。

问题7：编译时出现internal compiler error

原因：运行内存不足

解决办法：扩大交换空间

sudo dd if=/dev/zero of=/swapfile bs=64M count=16

#count的大小就是增加的swap空间的大小，64M是块大小，所以空间大小是bs\*count=1024MB

sudo mkswap /swapfile

#把刚才空间格式化成swap格式

sudo swapon /swapfile

#使用刚才创建的swap空间

在编译完成后，最好可以关闭（释放）交换空间

sudo swapoff /swapfile

sudo rm /swapfile

问题8：编译时出现error: expected nested-name-specifier before ‘xxx’（错误：xxx之前预期的嵌套名称说明符）

原因：c++11可以,但编译器不支持c++11，

class WayPointStruct

{

public:

typedef struct WayPointStruct WayPoint;

typedef std::list<WayPoint> PathList;

.....

}

解决办法：1. CMakeList使用add\_compile\_options(-std=c++11)

解决办法：2. 删除掉public下面的typedef struct WayPointStruct WayPoint;和typedef std::list<WayPoint> PathList;