1. Opencv版本错误

因为robooster中使用了opencv3.2，所以需要重新编译opencv3.2才可继续编译下去

1. 提示找不到头文件

fatal error: wisebot\_nav/SetGoalSrv.h: No such file or directory

该头文件是由srv文件生成，在编译可执行文件之前需要先将.h文件编译出来再进行后续的编译

1. 提示需要支持C++11

#error This file requires compiler and library support for the ISO C++ 2011 standard

在CMakelist.txt中加入如下的指令即可

add\_compile\_options(-std=c++11)

1. 启动时加载yaml文件失败

修改wisebot\_bridge.launch

<rosparam file="/home/zhang/config/user.yaml" command="load"/>

<param name="config\_dir" value="/home/zhang/config/" />

然后在/home/zhang/config下创建user.yaml文件

1. 无法加载laser\_scan\_matcher

出现这个是因为缺少依赖，安装相应的依赖即可

sudo apt-get install ros-indigo-laser-scan-matcher

1. 无法加载robot\_pose\_publisher节点

同上，安装依赖即可

sudo apt-get install ros-indigo-robot-pose-publisher

1. 处理websocket失败

[rosbridge\_websocket-15] process has died

sudo apt-get install ros-indigo-rosbridge-suite