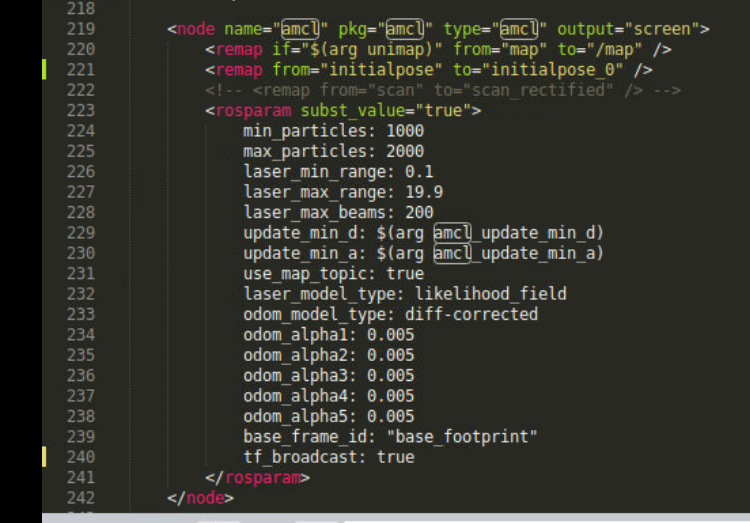
1. comm.lauch 修改221行 240行如下

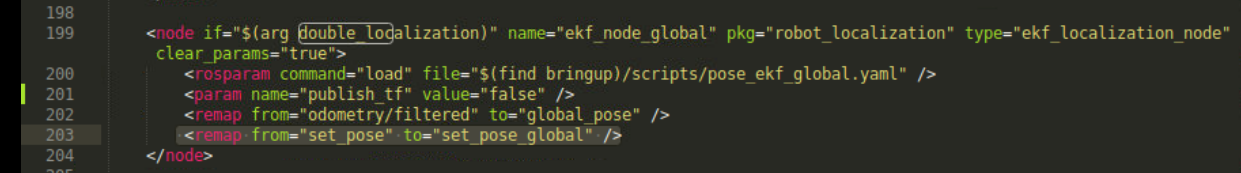
<remap from="initialpose" to="initialpose\_0" />

tf\_broadcast: true



1. 修改 201行 <param name="publish\_tf" value="false" />

注意： 只修改 ekf\_node\_global， 不要修改ekf\_node\_local



1. 修改双定位管理结点如下：

<rosparam subst\_value="true">

amcl\_supply\_error: 0.3

amcl\_relocation\_error: 0.5

correct\_distance: 5

reflection\_supply\_error: 0.3

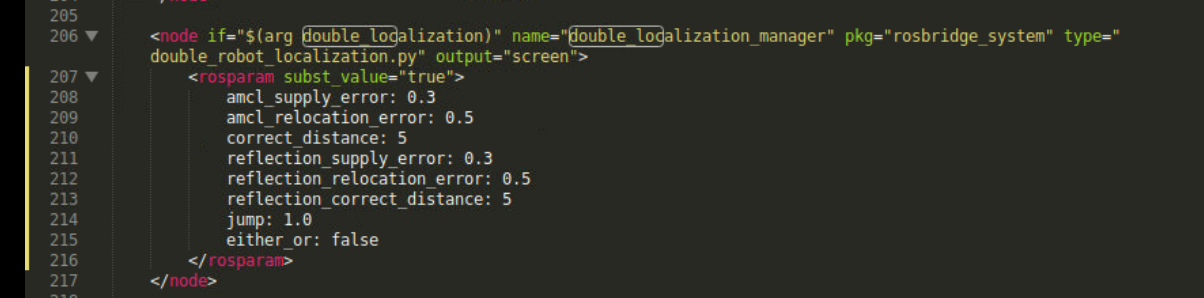
reflection\_relocation\_error: 0.5

reflection\_correct\_distance: 5

jump: 1.0

either\_or: false （注意：开了反光板用true 没开用false）

</rosparam>



1. 替换最新的double\_localization\_manager.pyc