补充使用说明：

----

**注意**：**请不要使用catkin\_make编译，使用catkin build。**具体如下：

**ROS机器人高效编程 - 原书第3版**

教程源代码下载地址：<https://www.packtpub.com/books/content/support/25919>

**作者**

* [阿尼尔 马哈塔尼](https://github.com/Anilm3)
* [路易斯 桑切斯](https://github.com/LuisSC)
* [亚伦 马丁内斯](https://github.com/AaronMR)
* [恩里克 费尔南德斯](https://github.com/efernandez)

**安装**

按照[这里](http://wiki.ros.org/kinetic/Installation/Ubuntu" \t "_blank)提供的官方说明，[在](http://wiki.ros.org/kinetic/Installation/Ubuntu)兼容的**Ubuntu**发行版上安装**ROS Kinetic**。推荐**Ubuntu 16.04 LTS**。

安装OpenCV非免费版本库：

sudo apt-get install software-properties-common python-software-properties

sudo add-apt-repository --yes ppa:xqms/opencv-nonfree

sudo apt-get install libopencv-nonfree-dev libopencv-nonfree2.4v5

创建一个工作区：

mkdir -p ~/dev/catkin\_ws/src

cd ~/dev/catkin\_ws/src

wstool init

下载**moveit\_simple\_grasps**存储库，因为它不再是debian的官方版本：

wstool set moveit\_simple\_grasps -y --git [git@github.com](mailto:git@github.com)：efernandez / moveit\_simple\_grasps.git

下载此代码库：

wstool set ros\_book --git [git@github.com](mailto:git@github.com):rosbook/effective\_robotics\_programming\_with\_ros.git

wstool up -j8

安装依赖项：

cd ..

rosdep install --from-paths src -iy

编译源代码：

source /opt/ros/$(rosversion -d)/setup.bash

catkin build -j4 -p4 --cmake-args -DCMAKE\_BUILD\_TYPE=RelWithDebInfo

source devel/setup.bash

**教程目录：**

* **第01章：**ROS入门（在安装过程中不涉及源代码）
* **第02章：**ROS架构和概念
* **第03章：**可视化和调试工具
* **第04章：**3D建模与仿真
* **第05章：**导航功能包集入门 - 机器人设置
* **第06章：**导航功能包集进阶 - 其他设置
* **第07章：**使用MoveIt!
* **第08章：**在ROS下使用传感器和执行器
* **第09章：**计算机视觉
* **第10章：**点云

----