**路径规划服务编译及部署**

系统采用：ubuntu 16.04版本，

ram: 8G

rom: 500G

1. 环境安装

sudo apt install build-essential git cmake pkg-config \

libbz2-dev libstxxl-dev libstxxl1v5 libxml2-dev \

libzip-dev libboost-all-dev lua5.2 liblua5.2-dev libtbb-dev

1. 相关源码拷贝到 /home目录下
2. 编译构建

mkdir -p build

cd build

cmake .. -DCMAKE\_BUILD\_TYPE=Release

cmake --build .

sudo cmake --build . --target install

1. 因为需要不同计算模式的支持，因此需要处理为几个不同的文件夹，分别提取转换数据，本次新建了 ur-car文件夹，针对汽车规划。将编译目录中的build文件夹下的 osrm-\* 等可执行文件拷贝出来，将源码工程目录下的 profiles 目录下的 lib 文件夹拷贝出来。将 profiles 目录下的 car.lua 和 foot.lua 分别拷贝到不同的目录下。
2. 将处理完毕的数据放入到ur-car目录下
3. 数据提取转换：

osrm-extract china-latest.osm.pbf -p car.lua

osrm-contract china-latest.osrm

1. 运行：

nohup osrm-routed china-latest.osrm &

1. 测试链接：

<http://124.205.130.177:5000/route/v1/driving/116.3541349385,39.9426453831;116.4894271993,39.8719498556?steps=true>