以下每个命令所涉及到的launch文件均可以根据需求改变,推荐使用qt开发的工具运行

Ros命令基本格式：

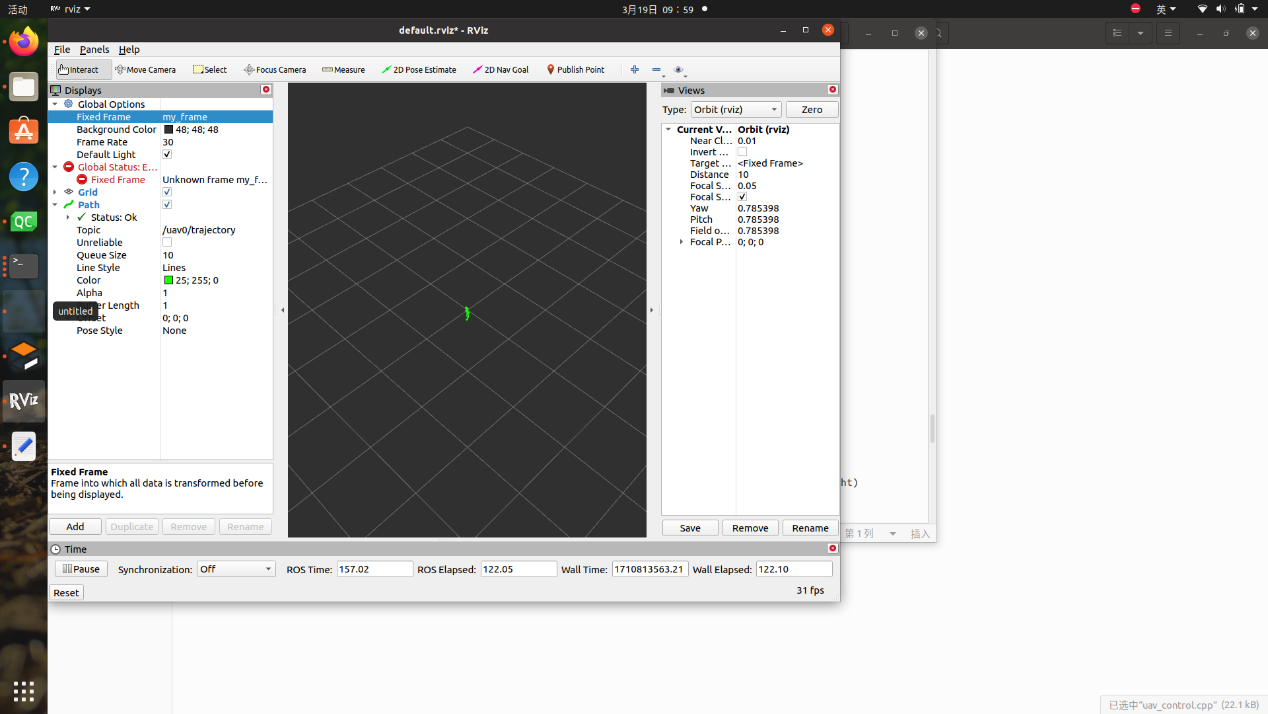
rosrun 功能包名称 ros节点名称

roslaunch 功能包名称 roslaunch文件名

ros命令后带有参数的情况下参数需要加引号

1. roslaunch multi\_uav\_mavros\_sitl\_sdf\_hill.launch 启动仿真环境
2. rosrun task\_loading task\_loading \_task\_directory:=globalTaskFilename globalTaskFilename为对应的任务文件路径 启动任务加载节点
3. rosrun task\_management 启动任务管理节点
4. roslaunch view\_point\_plan uavs2view\_point\_plan.launch subTask\_filename:= subTaskFilename obstacle\_filename:=obstacleFilename subTaskFilename为对应的子任务文件路径 obstacleFilename为对应的障碍物文件路径 启动视点规划节点
5. roslaunch uav\_control uavs2.launch way\_point\_directory:= wayPointFilename wayPointFilename为对应的航点文件路径 启动无人机节点
6. rosrun task\_allocation uavs2\_bid.launch 启动无人机的拍卖节点
7. rosrun task\_allocation center\_allocate.py 启动中心拍卖节点
8. rosrun start\_view\_point\_plan start\_view\_point\_plan 进行路径规划
9. rosrun start\_execute\_task start\_execute\_task开始执行任务

若要显示轨迹需使用rviz，命令为 rosrun rviz rviz 然后将map改为my\_frame,再add相应的path即可，如图



对应的规划图在px4\_catkin\_ws/src/application/view\_point\_plan/scripts/html路径下

