

Packages	状态	开发者文档	功能	收/发接口	Launch	Init	Nodes	备注
laser	完成	ver1.0	接收 laser 数据，发布 string 格式的警告信息	订阅/发布： LaserScan ⇓ LaserLikelihood ⇓ Warning	laser_sensor	laser_init laser_init_hand	完成	传感器项不用考虑相对速度
rfid	完成	ver1.0 ver2.0 ver3.0	接收 RFID 数据并且发布 ID 与 RSSI	订阅/发布： RFIDreadRow ⇓ TransferData	rfid_sensor	rfid_init rfid_init_hand	完成	传感器项不用考虑相对速度
rfid_handle	未完成	待写	处理 RFID 数据，接收 ID/RSSI 并且分类，计算其 likelihood	TransferData (RSSI, ID) ⇓ (ID, likelihood, distance) 待编写	rfid_handle 待编写（需要将 rfid_sensor 包含进去）	待写	Mapinfo.py 待完成 根据 RFID 数据流计算出地图点阵的位置	传感器项不用考虑相对速度
tf_node	已经合并到 robot_statuses 包中		接收发布 TF 坐标，计算 odom	Robot_odom	合并到 robot_status 包中 待写	待写		已经合并到 robot_status 包中

Packages	状态	开发者文档	功能	收/发接口	Launch	Init	Nodes	备注
avoidance	完成	Ver1.0	实现运动/静止时的自动避障功能	订阅/发布: Warning ⇓ Twist	完成 forward.launch	Avoidance_init.py Avoidance_init_hand.py	完成	
base_motion_module	完成	Ver1.0	机器人的一些基础动作。Eg, 旋转, 待机, 跟随	订阅/发布: Laserscan ⇓ Twist	完成 abstacle_avoidance.alucn	base_motion_module_init.py base_motion_module_init_hand.py	完成	
speed_handle	待实物测验	待写	接收现有的速度, 然后获得 +/- 后的相对速度再发布出去	订阅/发布: speed_handle ⇓ Twist (待编写)	无	完成	完成	开发者文档 service 是 speed srv Type 是 Speed 待实物测验

Packages	状态	开发者文档	功能	收/发接口	Launch	Init	Nodes	备注
utils	完成	待写	各类小工具集合包		无	无	无	无
Robot_Status	初步完成	待写	监控地图坐标，机器人实际坐标，启动 amcl		无		无	无
Slam_main	未完成	待写	实现自动探索未知地图，并且自动记录关键点，并且导航	订阅 robot_odom 发布 twist&&signal (既其他模块的启动触发信号)	Slam.launch		进行中	正在进行 Slam_solution3.py