

Web_map 包教程:

运行方法:

1. 依次运行:

```
roslaunch turtlebot_bringup minimal.launch
roslaunch web_map kinect_gmapping_demo.launch
roslaunch web_map web_map.launch
```

2. 然后可以订阅以下话题:

```
web_map
web_odom
```

3. 消息类型:

Topic: web_map 使用 web_map 类型的消息

Topic: web_odom 使用 web_odom 类型的消息

4. nodes:

- map_thread

发布 map 中的有效点坐标, 其格式为:

```
[web_map/web_map]:
  string clear_area
  string block_area
```

clear_area: 为已经探明的空白区域坐标集合'[[x,y],...[x,y]]'

block_area: 为障碍物坐标集合'[[x,y],...[x,y]]'

- odom_thread

发布机器人的坐标以及其朝向坐标, 其格式为:

```
[web_map/web_map]:
  web_map/ort2D orta_pose
  float32 x
  float32 y
  geometry_msgs/Pose2D pose
  float64 x
  float64 y
  float64 theta
```

orta_pose: 为朝向角坐标

Pose: 为机器坐标

订阅方式参考示例 subs.py

查看本地地图运行以下命令:

```
roslaunch web_map blind_rviz.launch
```