

## 导航作业

主体部分：为home\_navigation.py文件，在文件中对于lm\_data进行了订阅，在生成了对应的语音词典文件之后，当收到的data出现对应的位置信息时，跳转到move部分，即是导航，由于未单独完成launch文件，在使用时，需分别打开对应的lm.launch、amcl\_demo.launch、view\_navigation.launch。在代码中一共对设定了三个地点位置，并且在视频中均进行了演示，仿真环境中机器人均成功到达对应位置并且对障碍物成功回避。

