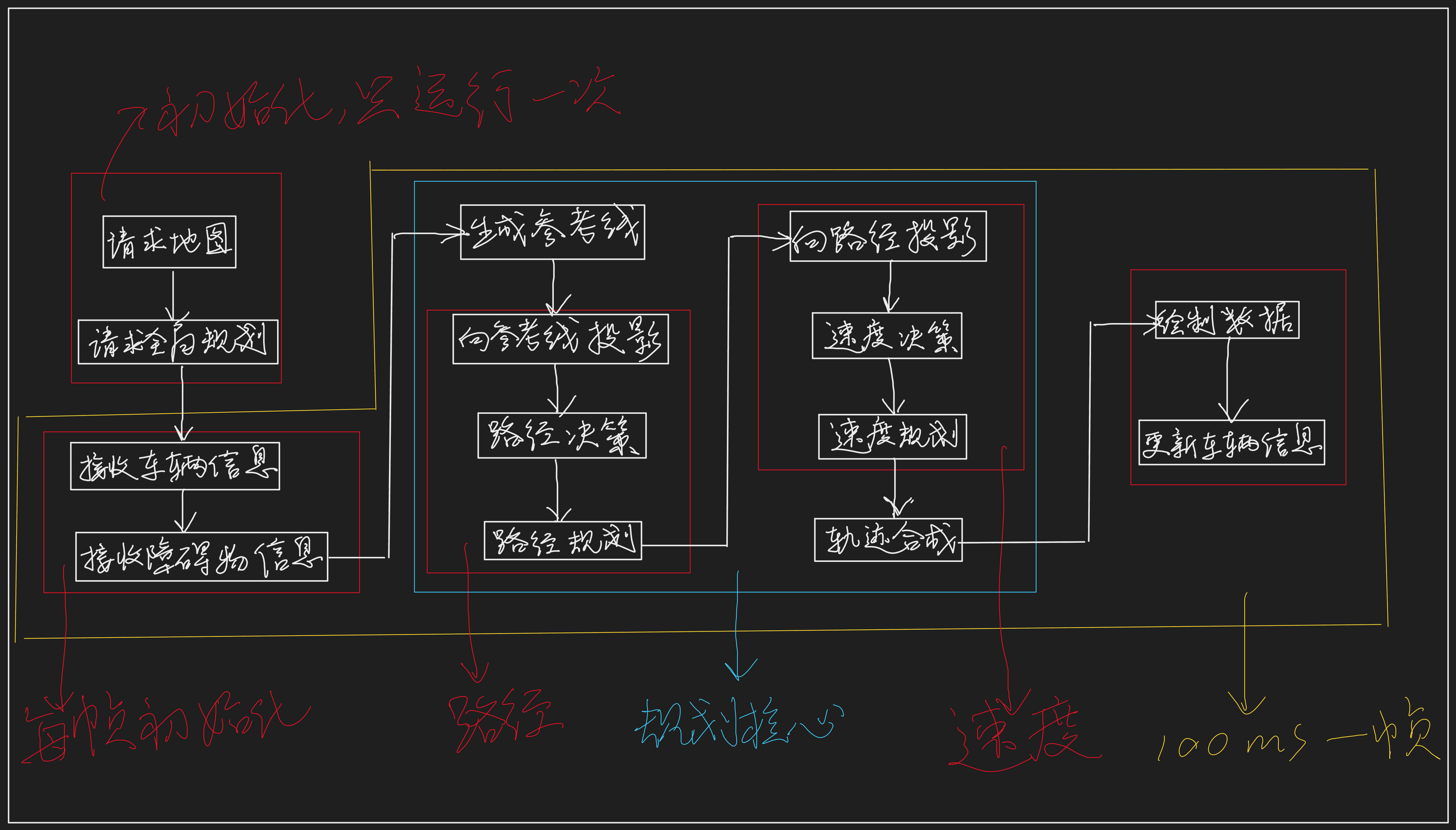
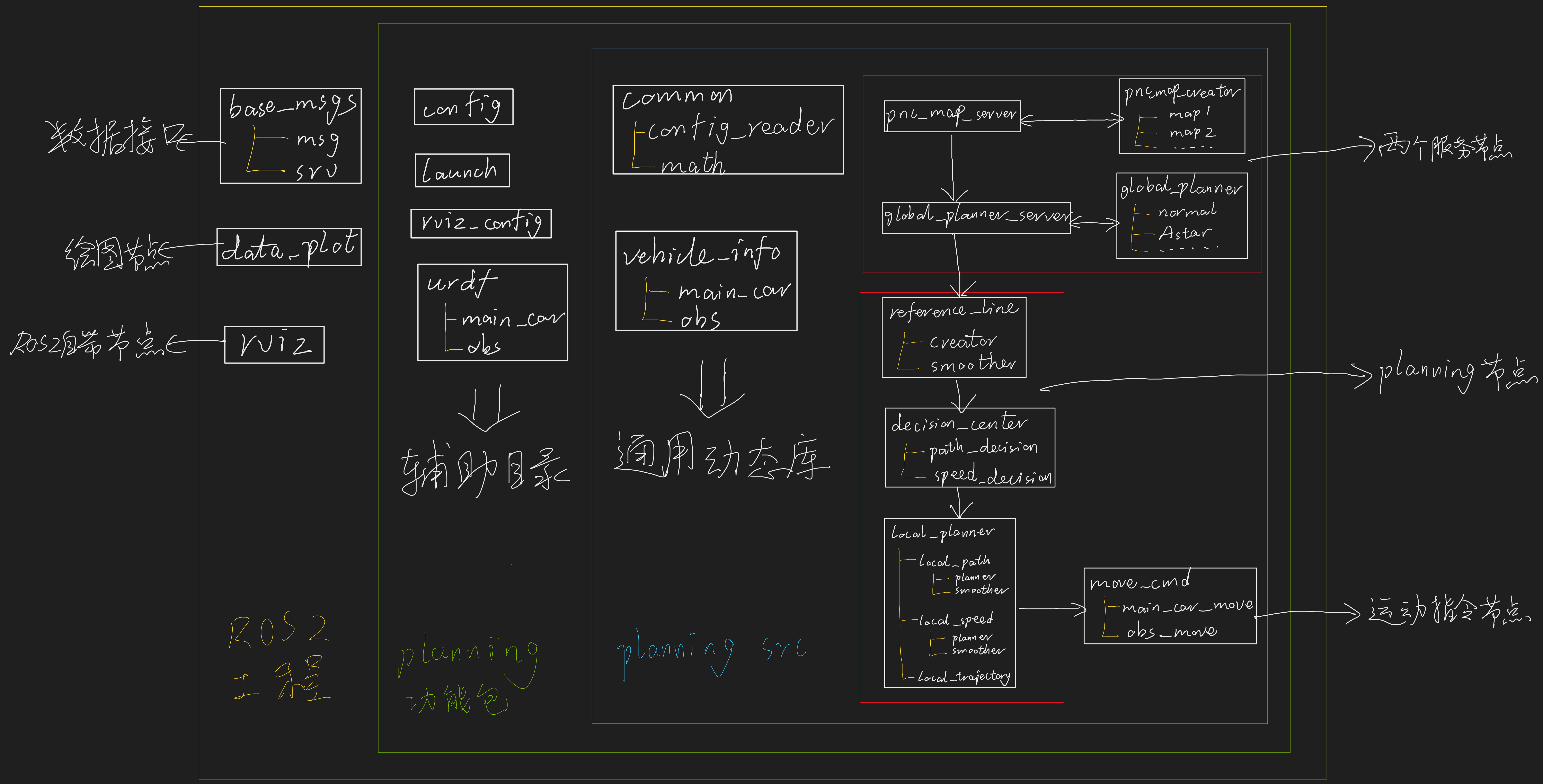

初始化，只运行一次
请求地图
请求全局规划
接收车辆信息
接收障碍物信息
生成参考线
向参考线投影
路径决策
路径规划
向路径投影
速度决策
速度规划
轨迹合成
绘制数据
更新车辆信息
每帧初始化
路径
规划核心
速度
100ms 一帧


数据接口
base_msgs
msg
srv
绘图节点
data_plot
ROS2自带节点
rviz
config
launch
rviz_config
urdf
main_car
obs
辅助目录
common
config_reader
math
vehicle_info
main_car
obs
通用动态库
pnc_map_server
pnc_map_creator
map1
map2
-----
global_planner_server
global_planner
normal
Astar

两个服务节点
reference_line
creator
smoother
planning 节点
decision_center
path_decision
speed_decision
local_planner
local_path
planner
smoother
local_speed
planner
smoother
local_trajectory
move_cmd
main_car_move
obs_move
运动指令节点
ROS2 工程
planning 功能包
planning src