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

1. 然后可以订阅以下话题：

web\_map

web\_odom

1. 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

1. 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