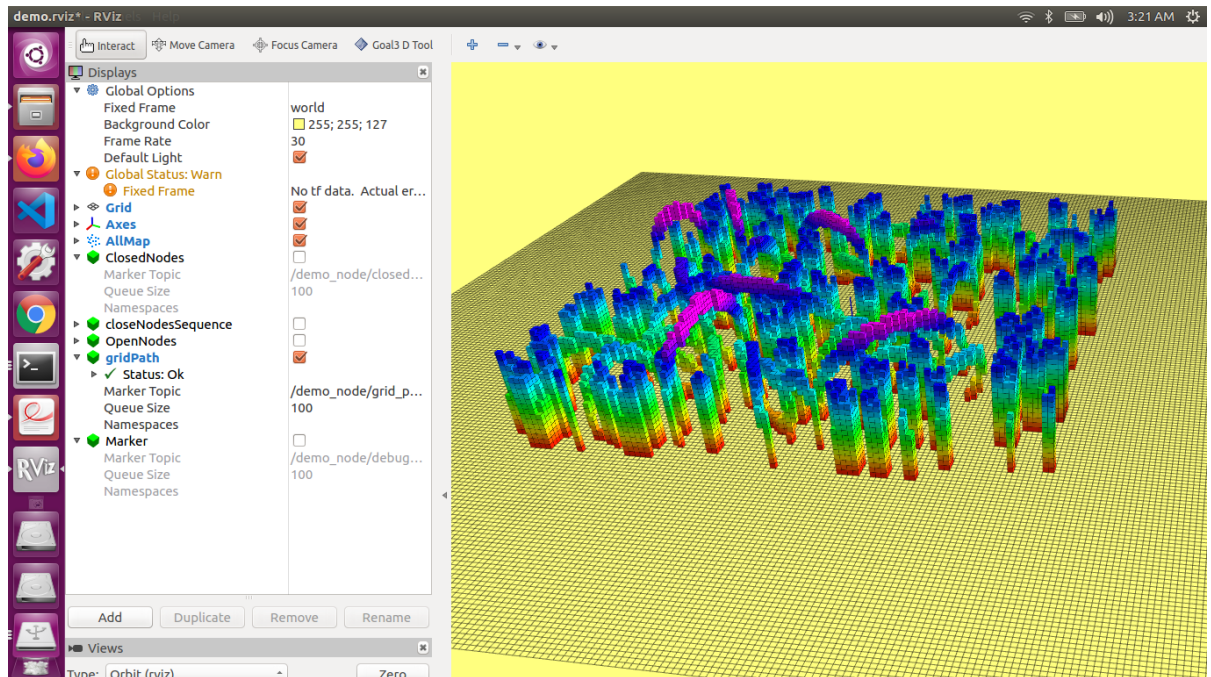
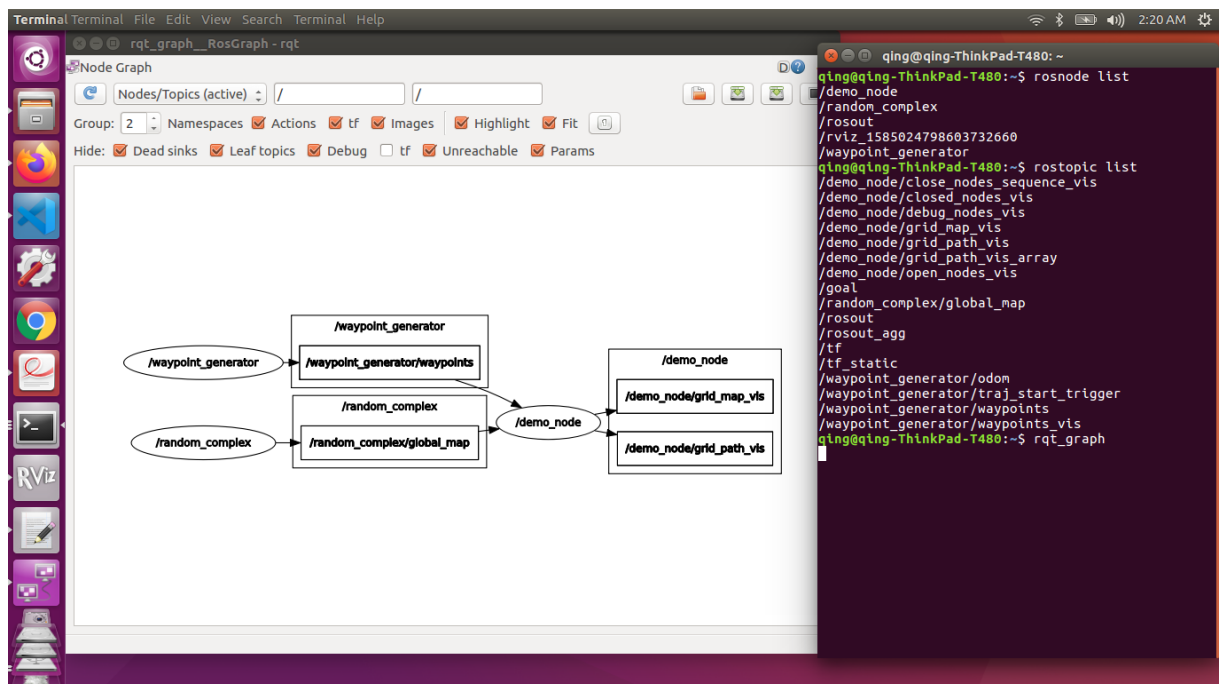


第一章作业

(1)Rviz 建图结果



(2)程序结构



如图，启动了三个节点：

/waypoint_parameter 发布/waypoint_generator 话题，包含目标点信息；

/random_complex 发布/random_complex 话题，包含环境地图结构信息；

/demo_node 订阅前两者的话题，计算生成可用于 rviz 的数据格式及路径规划结果，并发布至话题/demo_node，以供 rviz 订阅可视化。