



b_traj_server

订阅/odometry

1. 获得当前位置, 速度, 加速度, 时间戳等信息

2. 计算当前odom的时间所对应轨迹的pos, vel, acc

3. 发布控制指令和可视化消息

订阅/trajectory

1. 获得轨迹信息, 同时转化数据格式

2. 根据轨迹的状态设定机器人的状态

发布可视化消息

<geometry_msgs::PoseStamped> /desired_position

<visualization_msgs::Marker> /desired_velocity

<visualization_msgs::Marker> /desired_acceleration

发布/command

odom_generator

订阅/command

发布/odometry(这里是虚拟的odom, 直接从/command中的positon字段获得)

odom_visualization

显示无人机的mesh