

第6章作业

1.作业说明

- 运行环境：ROS2 Humble
- 代码详见 `src` 目录，修改较大，将原始代码移植到ROS2平台中，主要修改的代码在 `mpc_car` 包中的 `mpc_car.hpp` 中。

完成内容

- 实现基本MPC功能。
- 实现带有时间延迟的MPC功能。

2.作业运行结果

运行命令

```
1 ros2 launch mpc_car simulation.launch.py
```

随机在地图上选点，得到rviz可视化运行结果如下图：

