

# 第5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 `trajectory_optimization` 包中的 `click_gen.cpp` 中。

主要实现内容：

- 在 `click_gen.cpp` 中，实现了M矩阵的构造，由于demo中问题规模较小，直接采用M矩阵求逆，从而计算系数矩阵c。

## 2.作业运行结果

运行命令

```
1 ros2 launch trajectory_optimization click_gen.launch.py
```

随机在地图上选点，得到rviz可视化运行结果如下图：

