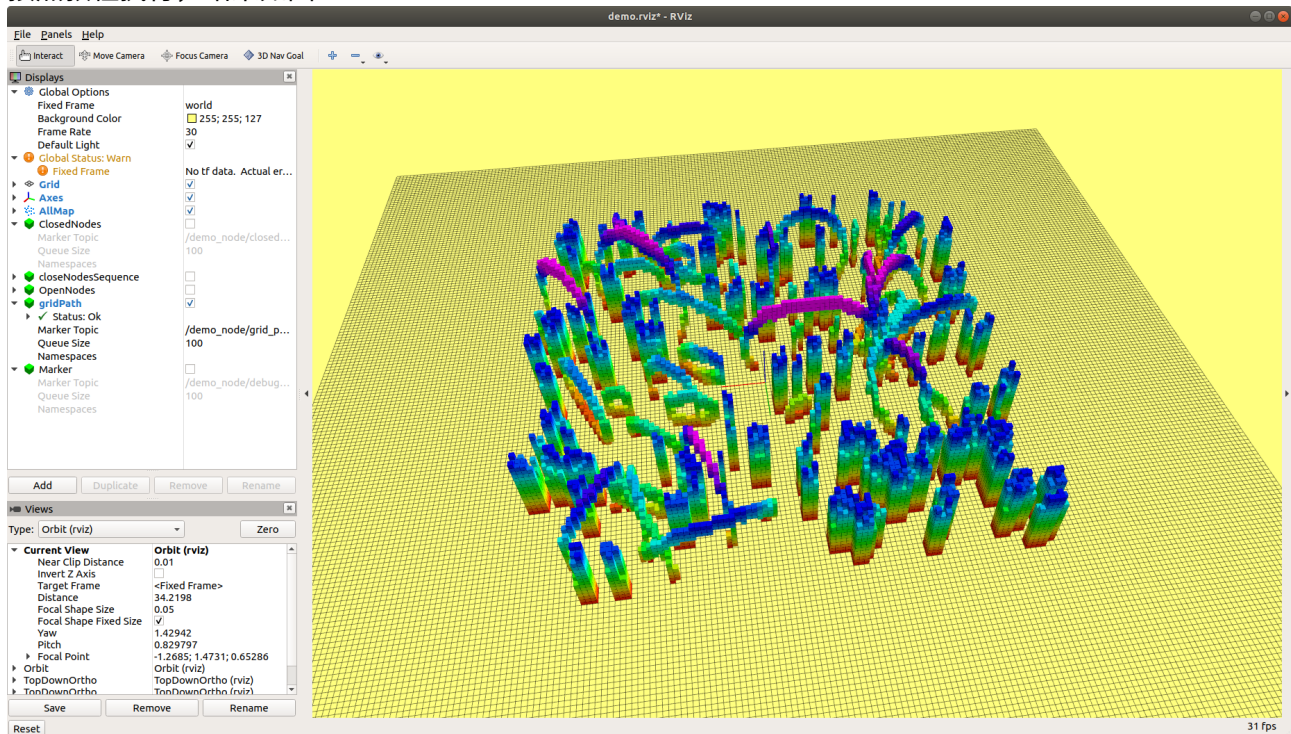


按照教程执行，结果如图：



在 demo.launch 文件加入 rviz 启动项：

```
<node pkg="rviz" type="rviz" name="rviz" args="-d $(find grid_path_searcher)/launch/rviz_config/demo.rviz"/>
```

在 home 下的 .bashrc 加入 source ~/motion_planning/motion_planning_ws/devel/setup.bash （新建了一个 workspace），新建命令行，执行：roslaunch grid_path_searcher demo.launch

结果：

