

로직

미로의 길을 모른다는 가정

DFS : 깊이 우선 탐색, 좌수법(우수법)

갈림길을 만나면 해당 갈림길 좌표x, y, yaw(odom) 스택에 저장

좌수법 : (갈림길에서 좌, 상, 우) 순으로 탐색진행

직각인 미로 특성으로yaw 이용해서 90도, 180도 회전

저장한 좌표로 돌아올 때(막다른 길임을 탐색 완료함)
는 pop하고 저장한 yaw 반대로 탈출

```
void TestMaze::save_crossroad()
```

```
{
```

```
    crossroad_stack_.push({current_x, current_y});
```

```
    visit_xy = 0;
```

```
    RCLCPP_INFO(this->get_logger(), "갈림길 저장: (%.2f, %.2f)", current_x, current_y);
```

```
}
```

