移动机器人实践项目

1. 多站点循环导航（必选）

验收标准：

1. 可在地图中设置导航点
2. 实现自动循环导航任务，循环次数可设定
3. 回归到“原点”位置，里程计位姿可清零
4. 自主探索建图（必选）

验收标准：

1. 机器人可以自由避障的方式在环境中移动，并同时构图
2. 如果机器人达到某种条件，将停止探索。比如：
   1. 机器人构图是一个探索完整的封闭环境，可以停止
   2. 机器人以初始地点为中心，方圆xxx米范围内已经探明，可以停止。
3. Windows/linux客户端获取机器人位姿，并通过UI设置增加导航目标（可选）
4. 寻墙检测建图（可选）