lanelet\_map\_msgs::Way 说明

发送话题：**/topology\_global\_path**

消息类型：lanelet\_map\_msgs::Way

string task\_area：发送赛方指定的任务区：包括搜索区域“hidden\_area”/ 巡线区域“patrol\_area”/ 其它发“ normal\_area”

int8 is\_forward ： 前进后退控制，1前进 / 0后退

int8 open\_concave\_obs\_det : 是否打开凹障碍检测 ， 1打开/ 0 关闭

int8 open\_dynamic\_obs\_det：是否打开动态障碍物检测 ，1打开/0关闭

int8 open\_foggy\_det： 是否打开烟雾检测，1打开/0关闭

int8 open\_water\_det：是否打开水检测，1打开/0关闭

int8 foggy\_area：1前方烟雾区域 / 0 正常

int8 lawn\_area：1前方有草 / 0正常

int8 water\_area：1前方有水 / 0 正常

float64 vel\_limit：当前路段最大限速，m/s

Node[] points ：发送全局导航路点