# 项目开发框架系列说明

开发路径规划功能插件

## 主函数：

RouteLine\* CbbpLine(boat\* myBoat, RouteLine\* lineData, GridInfo\* StaticGrid) {

return NULL;

}

输入参数：本船信息，路径，静态障碍物信息

输出：新路径（如果旧路径与障碍物重合生成新路径，否则生成旧路径）

## 工具类：

经纬度转栅格坐标 (李洪烈提供函数)

// 输入：经纬度(船位坐标)、静态障碍物结构体

// 输出：新的坐标点结构体

Point\* LonLatToCoordinate(double longitude, double latitude, GridInfo\* StaticGrid){

//略

}

// 方格坐标转纬度

double GetLonLatFromIDLat(GridInfo\* chart, int x, int y)

{

//略

}

// 方格坐标转经度

double GetLonLatFromIDLon(GridInfo\* chart, int x, int y)

{

//略

}

系统函数（保留，不要删除）

void ReleaseRouteLine(RouteLine\* pRoute)