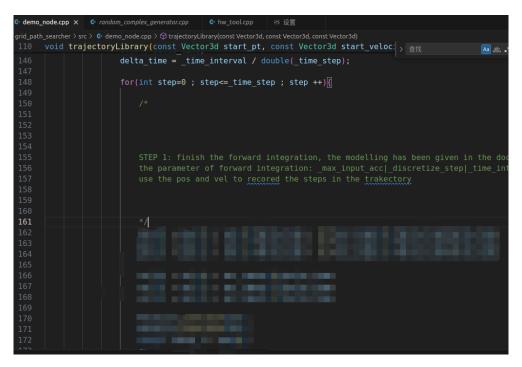
第四章作业教程

推导部分:

作业包中的 PDF 给出了使用 OBVP 进行建模和选择最佳轨迹的方法,请按照代码中的注释,分别在"demo_node.cpp"与"hw_tool.cpp"中补齐代码完成作业。

1.建立线性模型机器人的图



2.选择最接近规划目标的最佳轨迹

ROS 部分:

环境要求: ubuntu18.04, ROS melodic。进行本章作业以前应完成前置内容环境配置。

1.创建工作空间并进行初始化

在桌面打开终端,依次输入以下代码:

mkdir-p~/catkin ws hw4/src 此步为递归建立文件夹

catkin init workspace 工作空间初始化

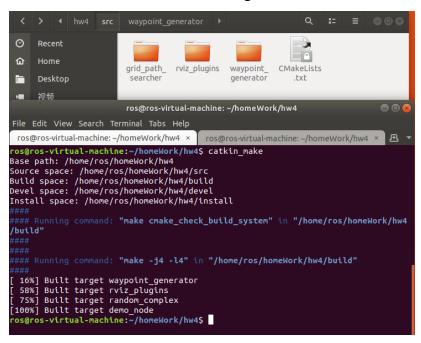
2.代码的编译

首先将作业压缩包中的文件复制到第 1 步建立工作空间中的 src 文件夹中, 在该文件夹中打开终端,依次输入以下代码:

cd.. 返回上一级目录

catkin make 编译

编译结束后会看到终端中生成了多个target。



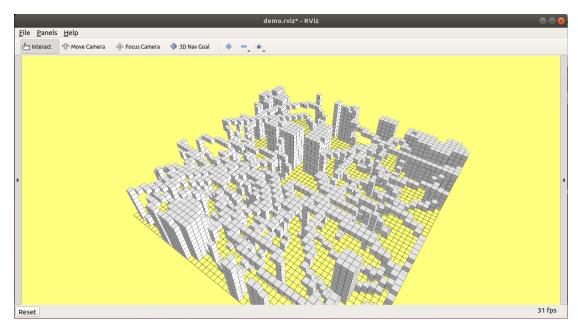
3.运行程序

在刚刚的终端中新建一个 tab, 执行以下命令

source devel/setup.bash 刷新环境变量

roslaunch grid path searcher demo.launch 运行 launch 文件

程序成功运行,地图显示在 rviz 中。



使用 3D nav goal 工具在图中选取出发点,

