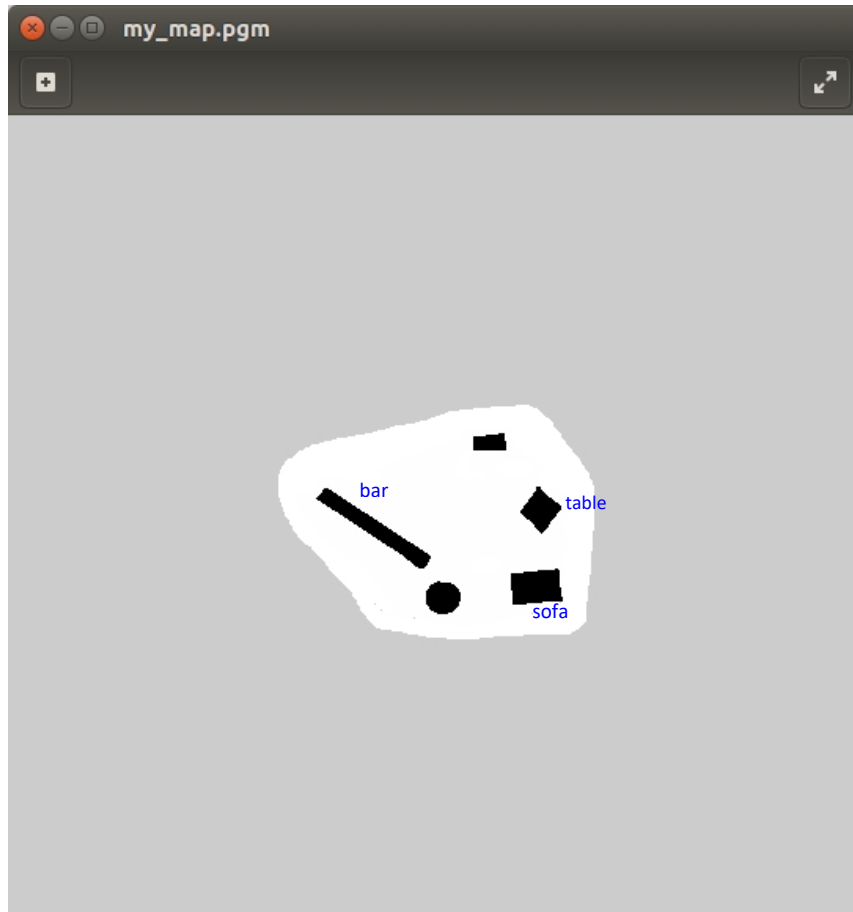
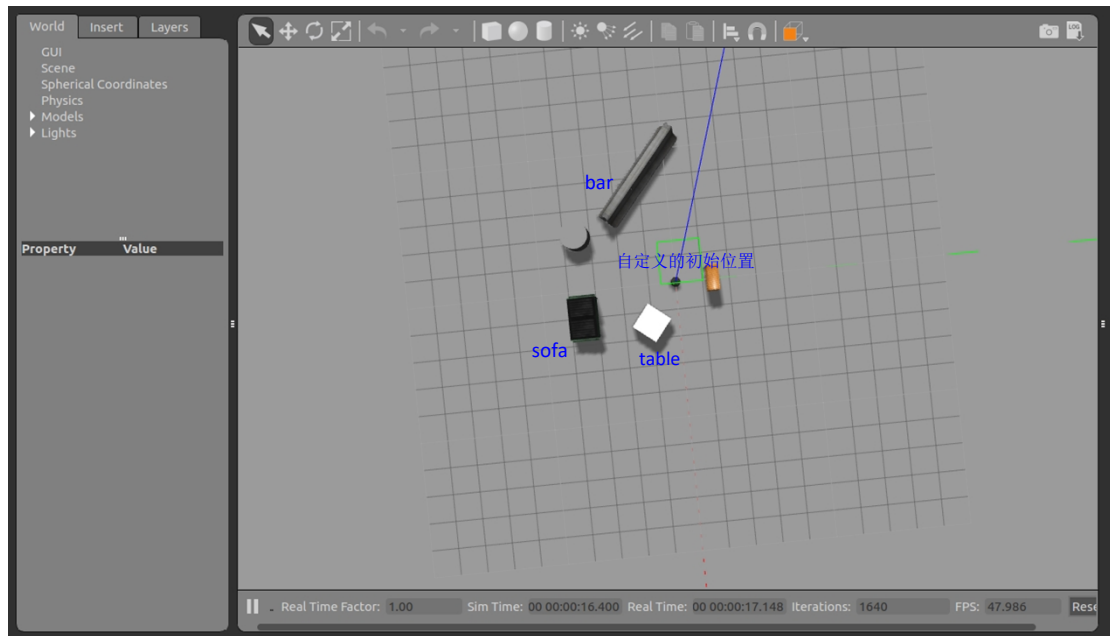


机器人自主导航系统

1711533 翟晓琳

- 地图设计:



- 功能：通过语音控制，使机器人自主导航到 `table,sofa,bar` 三个位置以及回到初始位置。
使用 `launch` 文件启动所有节点。
- 设计思路：
 - （1）在地图上选取初始位置
 - （2）`hw_navigation_speech.py` 订阅 `/lm_data`，获得语音指令，再将指令发送至 `/navigation` 话题。
 - （3）`hw_navigation.py` 订阅 `/navigation`，根据指令移动到相应位置。