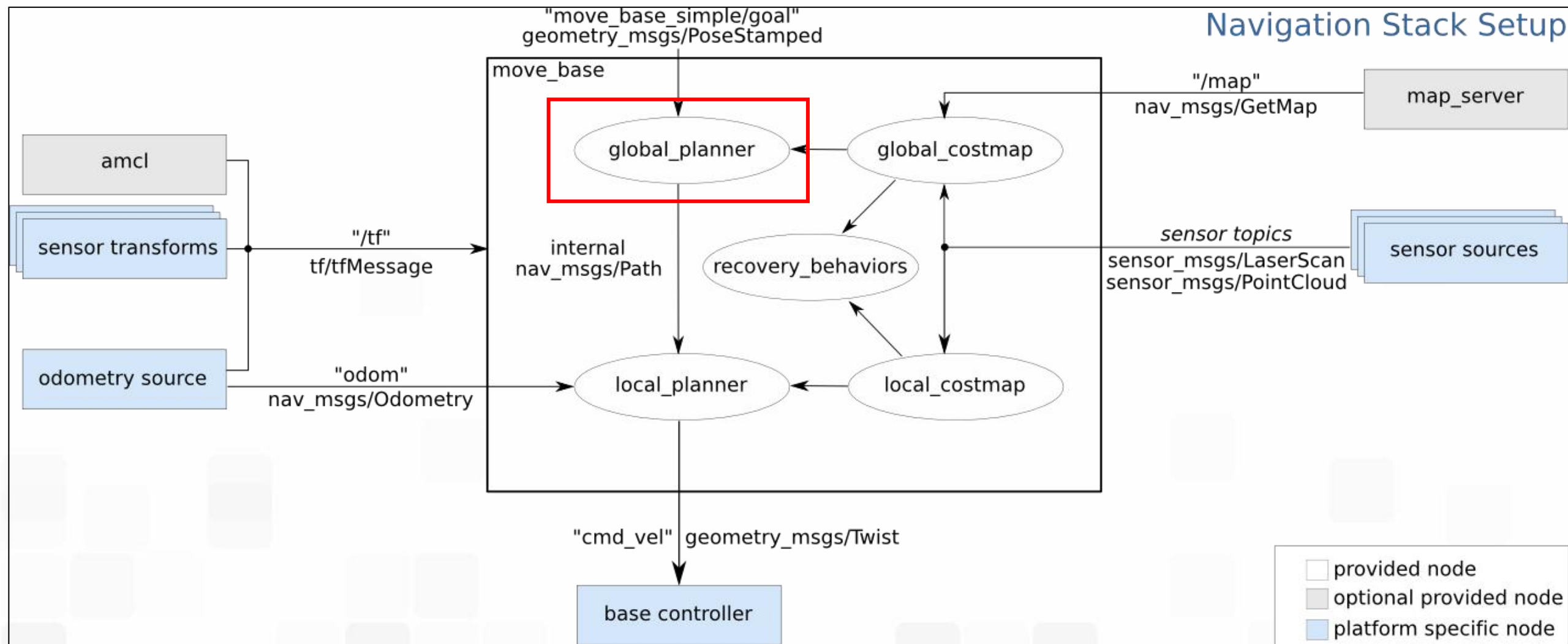




WHEELTEC
轮 趣 科 技

全局路径规划 ——概述

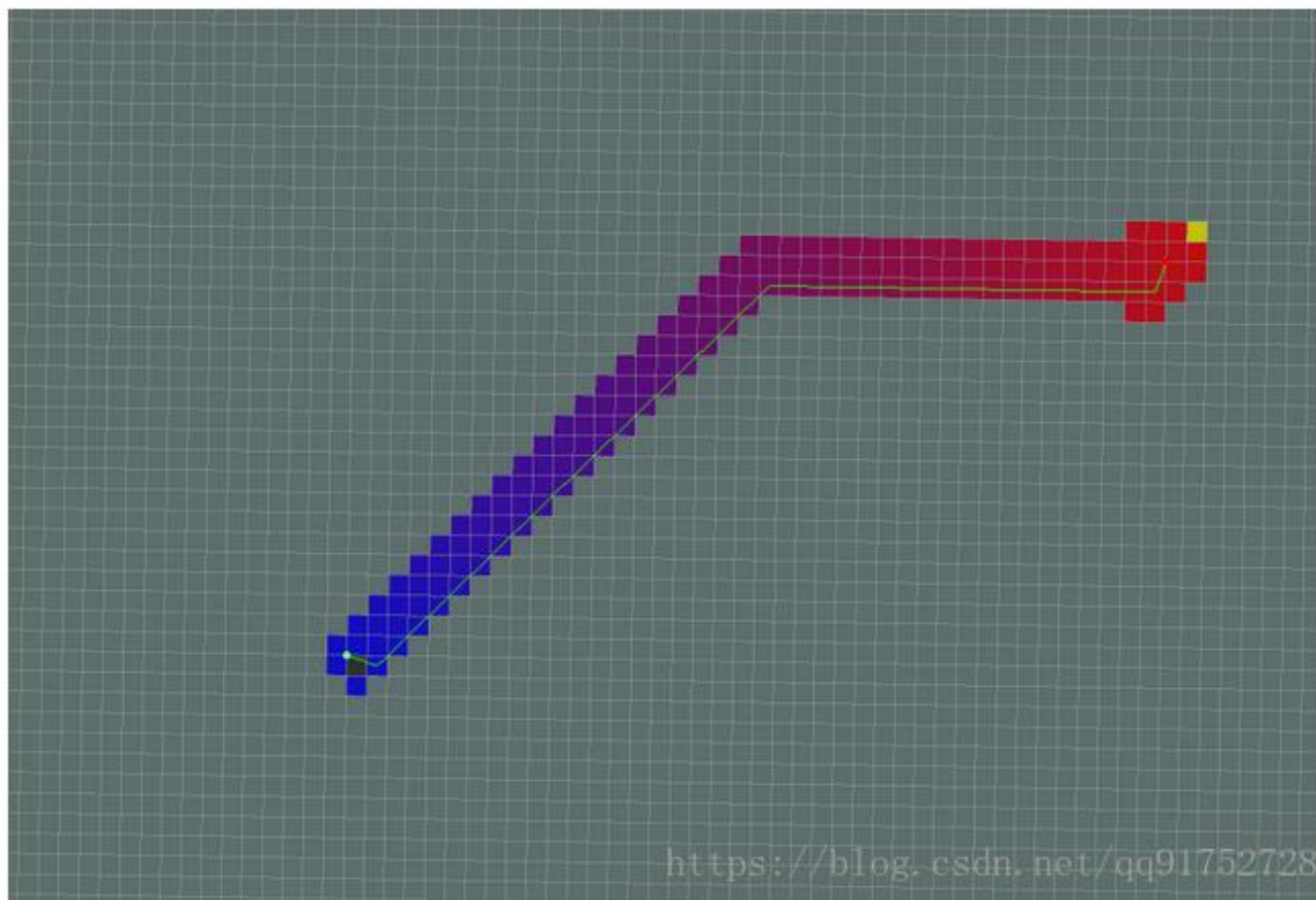
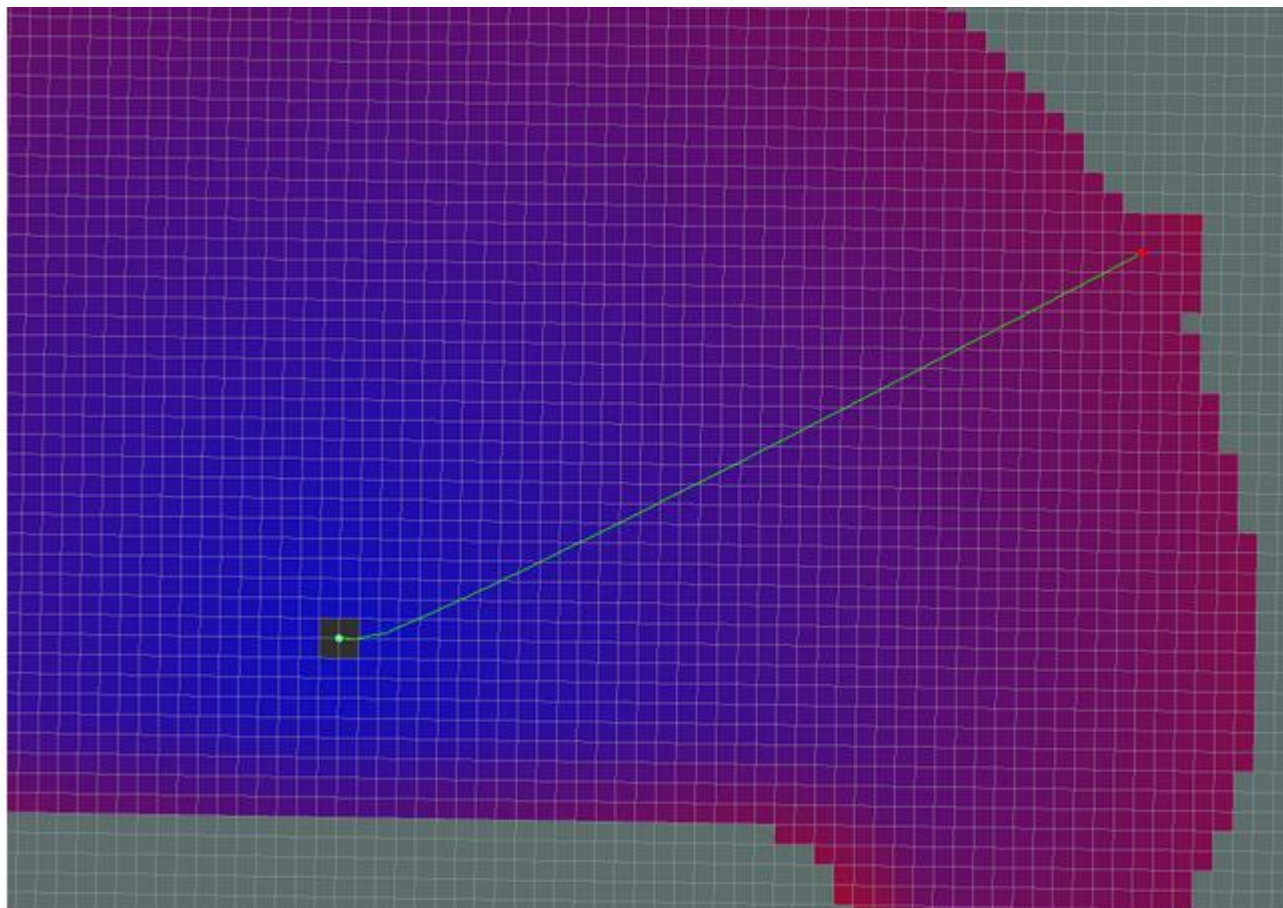
全局路径规划在导航功能中的位置



ROS官方导航功能包:

- 提供Dijkstra和A*算法，默认使用Dijkstra
- 程序入口
- global_planner和navfn功能包区别
- 如何切换Dijkstra和A*算法

算法区别：Dijkstra广度优先、A*深度优先





WHEELTEC
轮 趣 科 技

THANK YOU

感谢聆听