

nav_libs

Known Issues / Todo's

Im Package `nav_libs` ist eine Kopie der Robbie-Bibliothek `Math`, umbenannt in `MappingMath`, die nur von `homer_mapping` benutzt werden soll, solange es keine vernünftige Alternative für die Pose gibt.

Introduction

Das Package `nav_libs` enthält einige Bibliotheken, die vom Package `homer_mapping` und `nav_libs` verwendet werden. Außerdem enthält es im Ordner `tools` die Header-Datei `tools.h`, die Funktionen zum Transformieren in verschiedene Koordinatenframes enthält. All diese Funktionen befinden sich im namespace "`map_tools`".

- Die Bibliothek `Explorer` wird von `homer_mapping` und `homer_navigation` verwendet und enthält die Pfadplanungsalgorithmen A-Stern sowie die dafür benötigte Datenstruktur der `GridMap`.
- Die Bibliothek `SpeedControl` wird von `homer_navigation` verwendet und ist dafür zuständig abhängig von den aktuellen Laserdaten die höchstzulässige Geschwindigkeit zu berechnen.
- Die Bibliothek `MappingMath` wird von `homer_mapping` verwendet und enthält die Datenstruktur `Pose`, in der die aktuelle Roboterposition innerhalb der Node gespeichert wird.