

移动 api :

1. 基础移动 :

Topic :
/cmd_vel_mux/input/teleop
or
/cmd_vel_mux/input/navi

消息类型 :
geometry_msgs/Twist

geometry_msgs/Vector3 linear
float64 x
float64 y
float64 z
geometry_msgs/Vector3 angular
float64 x
float64 y
float64 z

2. 目标点移动 :

Topic : move_base/goal
消息类型 :
move_base_msgs/MoveBaseActionGoal

std_msgs/Header header
uint32 seq
time stamp
string frame_id
actionlib_msgs/GoalID goal_id
time stamp
string id
move_base_msgs/MoveBaseGoal goal
geometry_msgs/PoseStamped target_pose
std_msgs/Header header
uint32 seq
time stamp
string frame_id
geometry_msgs/Pose pose
geometry_msgs/Point position
float64 x
float64 y
float64 z
geometry_msgs/Quaternion orientation
float64 x
float64 y
float64 z
float64 w

3. **旋转+直行**

```
def twist(turn_speed,duration,radius):
```

输入：

turn_speed：旋转速度（rad/s）

Duration：动作时间（s）

Radius：直线速度（m/s）

输出：相应动作

4. **正方形移动：**

```
def square(square_size):
```

输入：

square_size 正方形边长。

输出：相应动作

5. **路径记录：**

```
def path_recorder():
```

输入：

无

输出：

路径（坐标集）

6. **任务动作：**

```
def tasks(pose_number,pose_list):
```

输入：

任务要求的目标点数和目标点集。

输出：

相应动作

7. **巡航动作：**

```
def cruise(pose_number):
```

输入：

终端需要巡航的目标的个数。

地图上选出需要巡航的点。

输出：

相应动作。