# 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

1. **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

1. **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

1. **正方形移动：**

def square(square\_size):

输入：

square\_size 正方形边长。

输出：相应动作

1. **路径记录：**

def path\_recorder():

输入：

无

输出：

路径（坐标集）

1. **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

1. **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。