自定义Mavlink

ID：150，上传USV状态，USV→GCS；

ID：151

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| type | content | GCS→USV | USV→GCS |
| 1 | 0 | 设定原点 | 原消息返回 |
| 2 | 待发送航点数 | 先发该消息，再多次发送152消息 | 收到完整的航点序列再原消息返回 |
| 3 | 0 | 一键返航 | 原消息返回 |
| 4 | 1-开始执行，0-停止执行 |  | 原消息返回 |
| 5 | 0 | 查询参数 | 发送153消息 |
| 6 | 0 |  | 任务完成发送该消息 |
| 7 |  | 航点跟随任务设置 | 原消息返回 |
| 8 | 1-Z型操纵性 2-回转 | 操纵性模式设置 | 原消息返回 |

ID：152，下达航点，GCS→USV；

ID：153，下达参数，GCS→USV，USV接收后原消息返回；