**Pibot远程控制系统使用手册**

# 1 系统介绍

在机器人ROS导航系统的框架基础上增加了一套系统，该系统提供了可跨平台的无需基于ROS的开发接口，可对机器人状态进行实时获取以及远程控制机器人的行动。

该系统采用tcp通讯，通过PHLCP（Pibot High Level Control Protocol）协议对机器人的状态进行控制

# 2 硬件

该系统针对的硬件为Pibot的全系列机器人。

# 3 软件程序

## 3.1 Pibot ROS

Pibot导航机器人基于ROS系统，程序

## 3.2 Pibot Remote

Pibot远程控制系统的软件程序包含以下部分