

更改 IOROS.cpp 307-313

倍率缩小转向角速度为完成圆形轨迹

```
307 // scale yaw angular velocity
308 // const float MAX_LINEAR_OUTPUT = 0.5f;
309 const float MAX_ANGULAR_OUTPUT = 0.2f;
310
311 // lx = std::max(std::min(lx, MAX_LINEAR_OUTPUT), -MAX_LINEAR_OUTPUT);
312 // ly = std::max(std::min(ly, MAX_LINEAR_OUTPUT), -MAX_LINEAR_OUTPUT);
313 rx = std::max(std::min(rx, MAX_ANGULAR_OUTPUT), -MAX_ANGULAR_OUTPUT);
314
```

重新编译 catkin\_make

Gazebo 与运控初始化完成后打开新的终端

source ..... / setup.bash

python3 move\_g1\_cruise.py

进入指令巡航模式

```
45 def main():
46     rospy.init_node('patrol_controller', anonymous=True)
47
48     try:
49         while not rospy.is_shutdown():
50             user_input = input("input cruising commend (route and times exp: 'square 1' or 'circle 2' input 'exit' to quit): ").
51             if user_input in ['exit']:
52                 rospy.loginfo("exit cruise mode")
53                 break
```

输入形状与次数 如 'square 1' 走正方形一次

'circle 2' 走半圆两次

'exit' 退出