

# camere\_feedback子目录

## camera\_feedback.cpp

从相机反馈获得在线或离线的地理反馈。

### start函数

开始反馈

### stop函数

停止反馈

### task-main函数

只支持触发反馈

轮训消息来源，地理位置标签订阅，触发订阅更新。

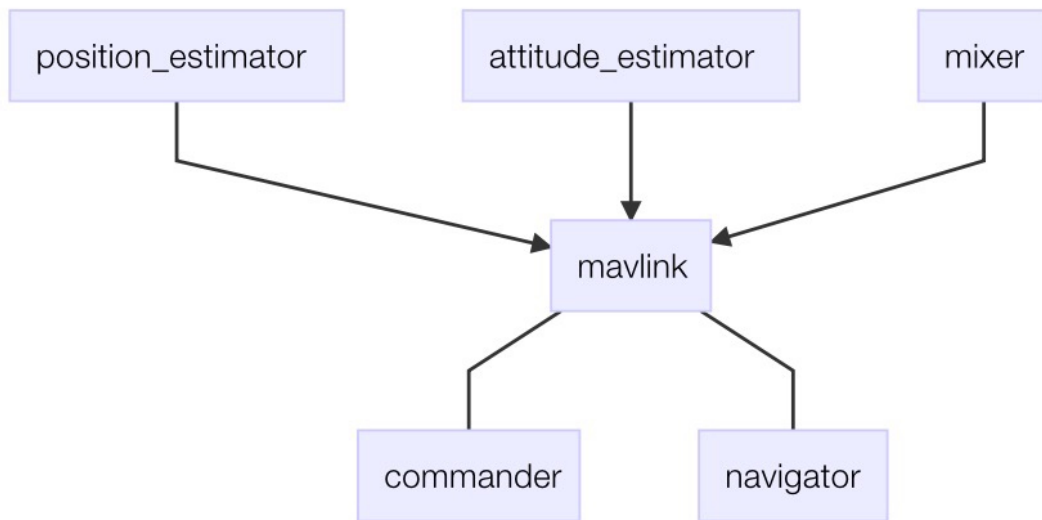
### usage函数

返回相机反馈当前处于开始 / 停止状态

## navigator

属于顶层任务管理模块，用于接受任务并将其转为底层导航的原始数据。

无人机与地面站（GCS）之间的交互是通过一种“商业逻辑”应用程序来处理的，包括如 *commander*（一般命令与控制，例如解锁），*navigator*（接受任务并将其转为底层导航的原始数据）和 *mavlink* 应用，*mavlink* 用于接受 *MAVLink* 数据包并将其转换为板载 *uORB* 数据结构。这种隔离方式使架构更为清晰，可以避免系统对 *MAVLink* 过于依赖。



## navigator子目录文件

### navigator\_main.cpp

处理任务项目，地理栅栏和故障安全导航行为，给位置控制器发布位置设定值。

## **navigator\_mode.cpp**

导航器中不同模式的基类

## **mission\_block.cpp**

使用任务项目的辅助类

## **mission.cpp**

访问任务的辅助类

## **loiter.cpp**

待机的辅助类

*ground loiter* 地面待机

## **rtl.cpp**

访问rtl的辅助类

## **takeoff.cpp**

起飞的辅助类

## **land.cpp**

在当前位置着陆的辅助类

## **mission\_feasibility\_checker.cpp**

检查提供导航功能的任务是否可行

## **geofence.cpp**

提供处理地理栅栏的函数

## **datalinkloss.cpp**

基于OBC规则的数据链路丢失模式的辅助类

## **rcloss.cpp**

基于OBC规则的RC丢失模式的辅助类

## **enginefailure.cpp**

固定式发动机故障模式的辅助类

## **gpsfailure.cpp**

基于OBC规则的GPS故障模式的辅助类

## **follow\_target.cpp**

追踪和跟随给定的位置的辅助类