get\_circuit\_breaker\_params：获得可能退出循环的参数,参数是动态还是静态，从何而来，有何影响?启动时执行一次，不断循环检测

print\_reject\_mode：切换模式没有成功，在地面站中发布“转换失败”的监控信息

commander\_set\_home\_position：设定HOME的位置

check\_valid：检测各数据更新频率是否正常，有无超时情况

set\_main\_state\_rc:根据遥控器输入切换模式

arm\_disarm：上锁或解锁，在handle\_command中、commande\_thread\_mian和系统接口函数中

print\_reject\_arm：飞行器解锁失败时，在地面中发布“解锁失败”的监控信息

Usage:解释app有几条命令可以操作

print\_status：在nsh界面中打印当前飞行器的主要状态

stabilization\_required：

set\_control\_mode：

answer\_command：

handle\_command：

control\_status\_leds：

\*commander\_low\_prio\_loop:

监控四旋翼所有的传感器，各模块标志位工作是否正常，校准所有传感器，检查Dataman、geofence模块，处理来着遥控器、地面站或机身其它模块的command，设定机体各种状态标志，

commander\_thread\_main

is\_hil\_setup：检查是否是硬件在环模式

start

Commander为nuttx系统上的一个应用。此main函数向系统提供commander应用的操作接口，由启动脚本在nuttx系统启动时，加入系统执行任务列表中。是启动脚本向系统挂载的众多应用之一。start|stop|status|calibrate| check|arm|disarm|takeoff| land| transition|mode提供了以上几种直接对线程操作的借口

Commander\_main