推力曲线是个分段线性函数，根据曲线进行推力映射

Follow\_target情况下，速度不能低于目标速度

五个Publish分别为attitude\_setpoint\_id、vehicle\_global\_velocity\_sepoint、vehicle\_local\_position\_setpoint

手动模式下：manual-enabled、

STAB模式下：mannual-enabled、rates\_enabled、attitude\_enabled、rattitude\_enabled

ATLCTL模式：manuual\_enabled、rates\_enabled、attitude\_enabled、altitude\_enabled、climb\_rate\_enabled

POSCTL模式：mannual、rates、attitude、altitude、climb\_rate、如果vtol不是正在进行中，position和velocity控制开启，否者关闭

RTL和RECOVER中，手动控制失效

其它AUTO模式当中:auto、rates、attitude、altitude、climb\_rate、position和velocity，否者关闭

设置dt