#TESTCONNECT# //测试连接，ros返回@1@

#movevel@x@y@z# //给底盘发速度

//x 前后速度，y左右速度，旋转速度

//前，左，逆时针，为正方向

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 给ROS发以下信号 | 底盘结果 | ROS 返回信息 |
| #movevel&s@1.0@0.0@0.0# | 以1.0的速度先前移动 | @1@ |
| #movevel@0.0@-2.3@0.0# | 以2.3的速度先右移动 | @1@ |
| #movevel@0.0@0.0@4.2# | 以4.2的速度向逆时针旋转 | @1@ |
| #movevel@3.4@3.4@0.0# | 往右上角移动 | @1@ |

#movetogo@idname@x@y@z@o.x@o.y@o.z @o.w# //给底盘发送定点信息

|  |  |
| --- | --- |
| 给ROS发以下信号 | 底盘结果 |
| #movetogo@idname@x@y@z@o.x@o.y@o.z @o.w# | 移动到该点 |

#getLocation# //获取底盘定点信息

|  |  |
| --- | --- |
| 给ROS发以下信号 | ROS 返回信息 |
| #getLocation# | idname@x@y@z@o.x@ o.y@ o.z @o.w |

#movevel&s@x@y# //给底盘发距离

//x为左右距离

//y 为前后距离 x，y不是实际距离。

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 给ROS发以下信号 | 底盘结果 | ROS 返回信息 |
| #movevel&s@0.0@y# | 向左移动y单位 | @1@ |
| #movevel&s@x@0.0# | 向前移动x单位 | @1@ |

#movevel&z@w# //弧度制原地转向