

# 通用控制板驱动

fiction.yaml 标准控制板

## 参数说明

### 参数说明

参数名	说明	单位	默认值
con_baudrate	波特率	bps	2000000
con_port	端口号	-	/dev/ttyUSB0
enable_imu	开启imu数据发布	-	true
enable_odom	开启轮式里程计数据发布	-	true
IMU_Z	IMU Z 轴校准值	s/rad	-0.154333333671093
KD	速度环 D 增益	-	0.20000000298023224
KI	速度环 I 增益	-	0.6000000238418579
KMTT	运动学模型	-	3
KP	速度环 P 增益	-	1.7999999523162842
LA	底盘尺寸 轮间距/2	m	0.13500000536441803
LB	底盘尺寸 轴间距/2	m	0.10000000149011612
LC_read_write	读写模式 read不覆盖原始参数 write使用yaml覆盖原始参数	-	read
MPC	速度测算 轮圆周长	m	0.2042035162448883
MPE	速度测算 脉冲周数	-	60000.0

### 运动学 KMTT参数说明

运动学模型类型	宏定义
直接功率控制模式 BDC	KMT MOD MOT POW 0
直接速度控制模式 BDC	KMT MOD MOT SPD 1
四轮麦克纳姆轮 4x45deg BDC	KMT MOD MCN_445 2
两后驱阿克曼底盘 BDC	_AKM_2D 3
两轮差速底盘 BDC	KMT MOD DIF_DDF 4
两轮差速底盘中菱轮毂电机8015控制器	KMT MOD DIF Z5K 5

运动学模型类型	宏定义
四轮差速底盘 BDC	KMT_MOD_DIF_QDF 6
导航台架	7

## 启动

```
ros2 launch ums_fiction_driver ums_fiction_v1.launch.py
```