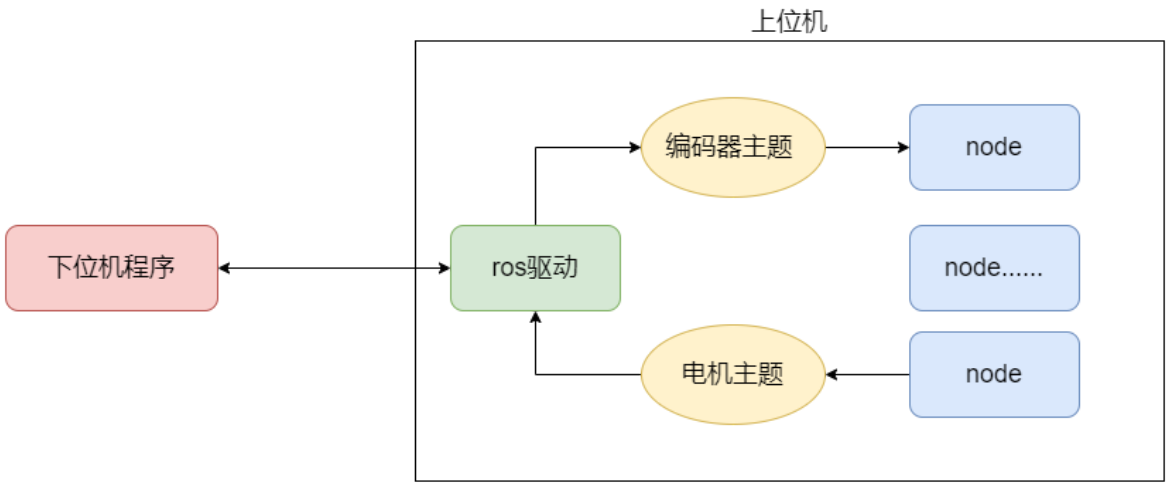


功能回顾

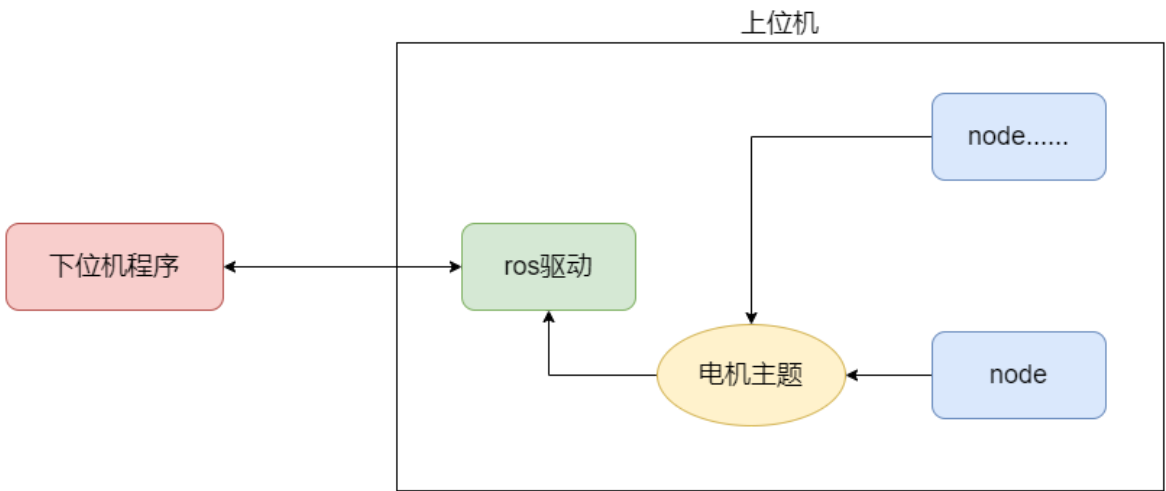
之前我们的下位机 protocol.hex 提供了简单的功能，我们上位机通过串口通信也实现这些功能。

功能	ROS驱动实现
LED控制	暂不了解
蜂鸣器控制	暂不了解
OLED显示	暂不了解
电机控制	需要实现
编码器	需要实现



驱动的作用就是作为上位机和下位机的统一桥梁。ros中，就是通过一个node来实现驱动的。

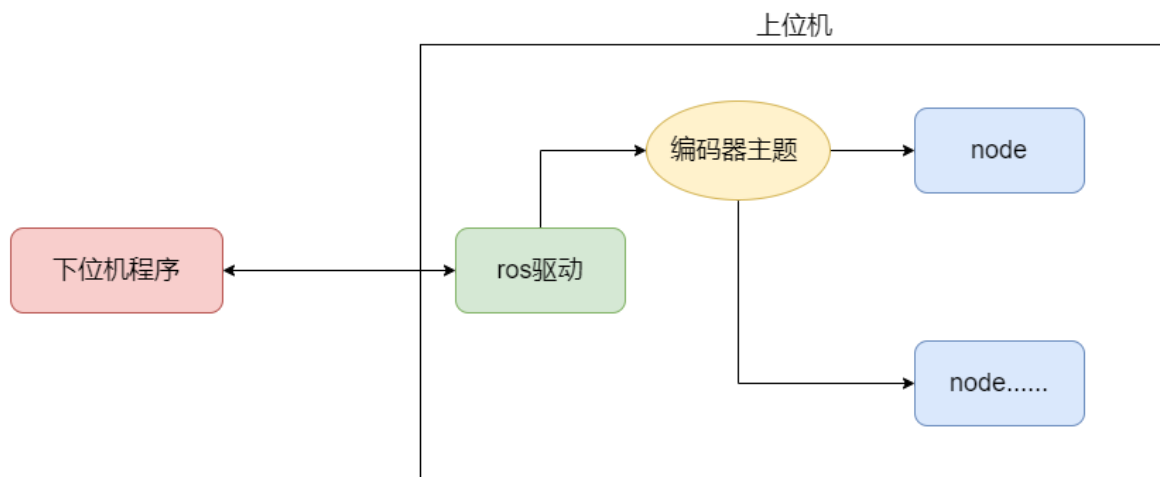
电机控制



电机驱动功能我们会集成到ros控制板驱动里，功能需要继续的对外开放，也就是谁想驱动电机都可以，给我的驱动发消息就行。

那么，我的ros驱动中，负责电机驱动的，就必须能够接收到消息，也就是扮演一个订阅者。

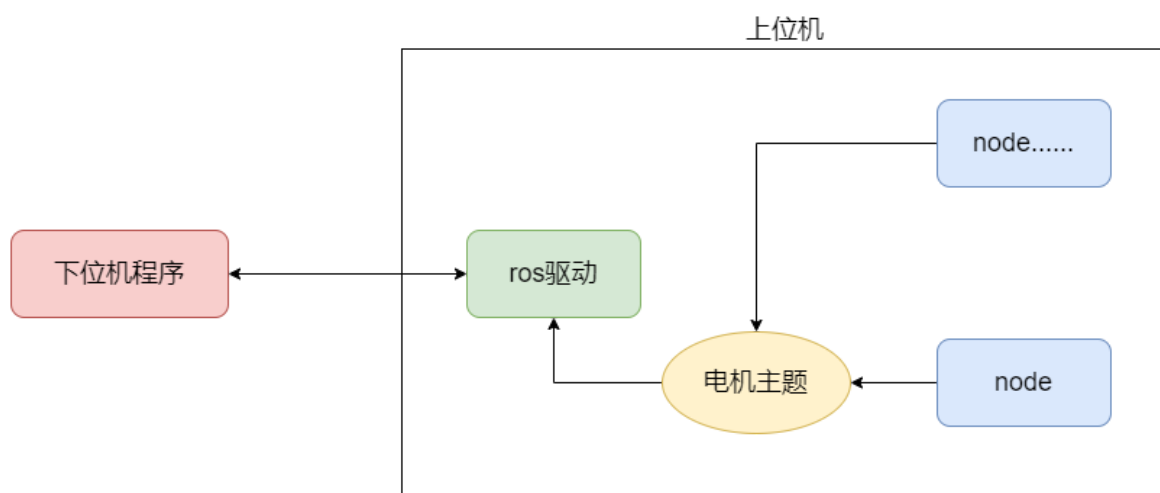
编码器读取



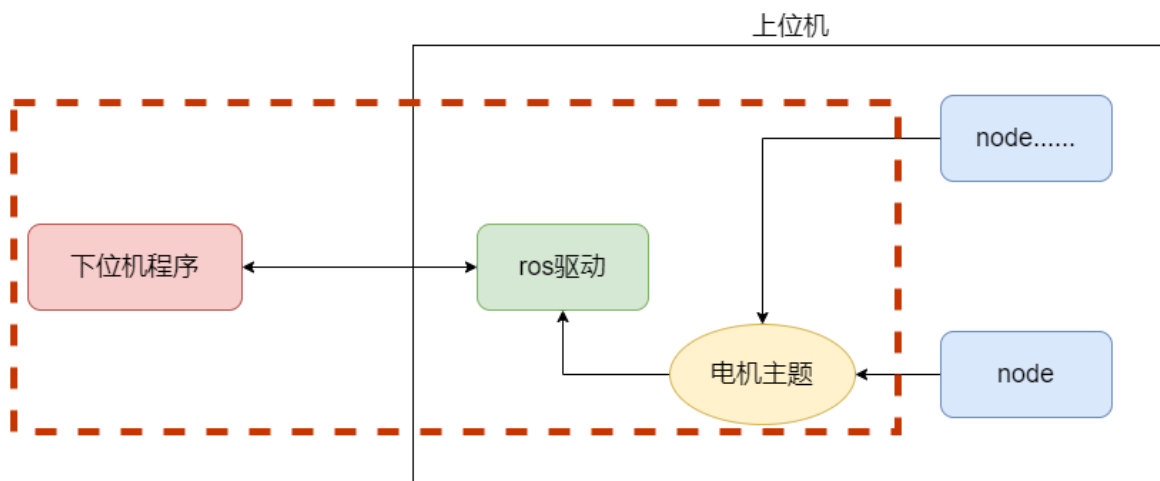
电机驱动功能我们会集成到ros控制板驱动里，功能需要继续的对外开放，也就是谁想知道当前的转速都可以，来订阅我的消息就行。

那么，我的ros驱动中，负责提供编码器数据的，就必须能够往外发送消息，也就是扮演一个发布者。

电机功能实现



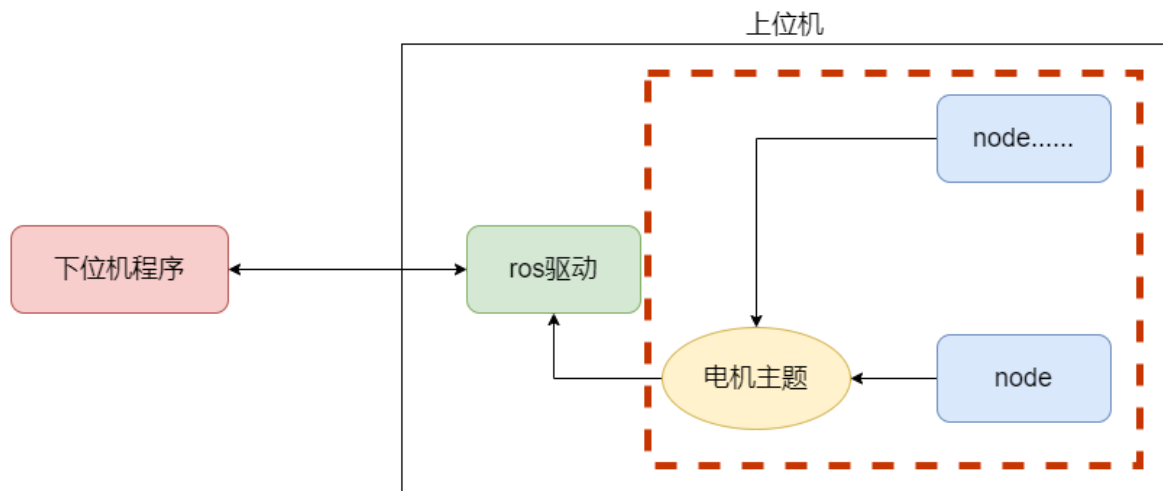
ROS驱动部分



功能包含两个部分:

- 与下位机通讯
- 订阅主题消息

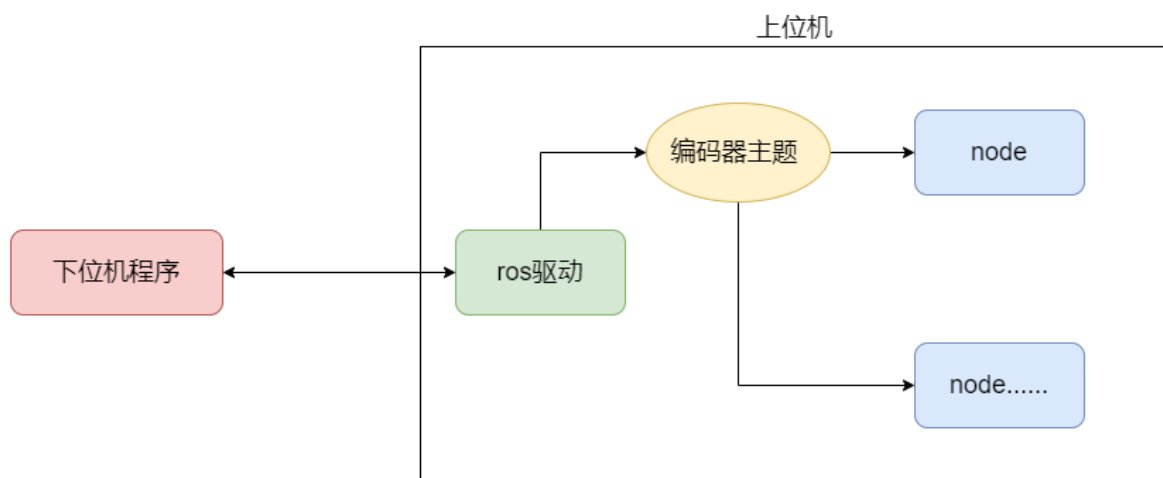
其他节点



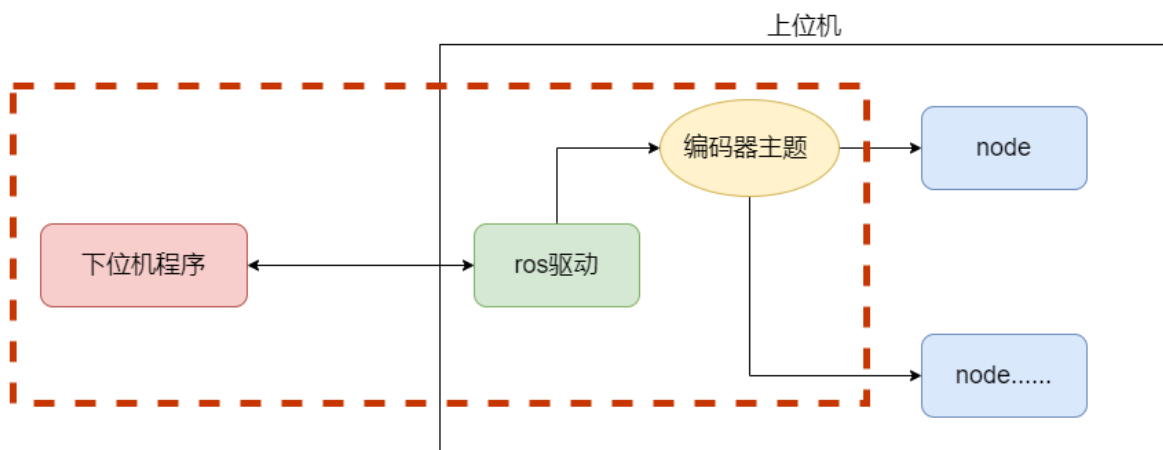
功能主要是:

- 给驱动发送电机控制指令

编码器功能实现



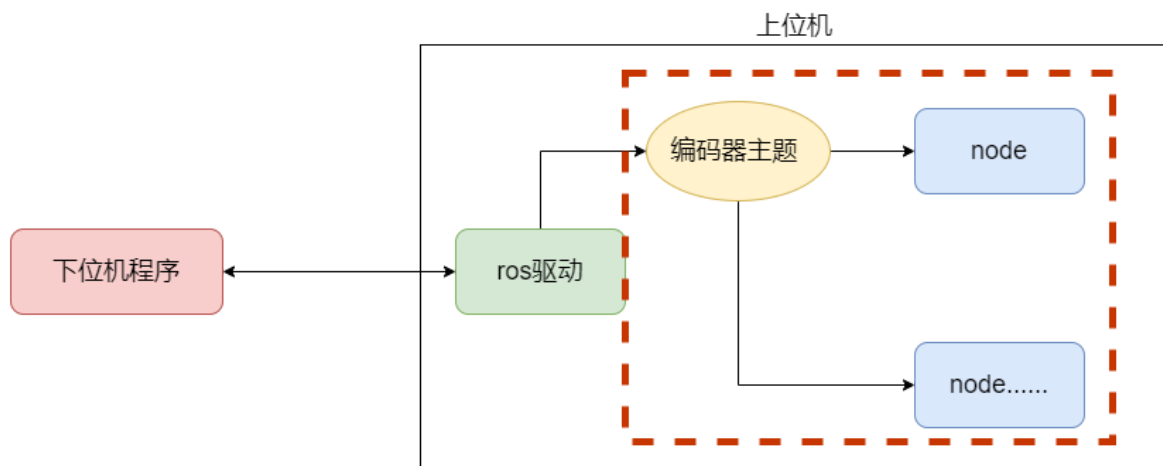
ROS驱动部分



功能包含两个部分:

- 与下位机通讯
- 发布主题消息

其他节点



功能主要是:

- 订阅编码器数据