

# 开发过程记录

## 1. 键盘控制指令

双桨双舵的加减速分别对应八个按键的控制指令

1	2
左舵加减	q&a
右舵加减	w&s
左桨加减	u&j
右桨加减	i&k

单桨单舵的情况下

1	2
舵加减	q&a
桨加减	i&k

```

3     # global r1,t1
7     # print('{0} released'.format(key))
3     # FIXME 单桨单舵船舶, 控制q和a是加减舵角, i和k是加减转速
1     # FIXME 舵角范围是正负35度, 转速是正负10
2     if format(key.char) == 'q':
5         r1 += 1
4         print('Port Rudder', r1)
5     elif format(key.char) == 'w':
6         r2 += 1
7         print('StarB Rudder', r2)
3     elif format(key.char) == 'a':
7         r1 -= 1
3         print('Port Rudder', r1)
1     elif format(key.char) == 's':
2         r2 -= 1
5         print('StarB Rudder', r2)
4     elif format(key.char) == 'u':
5         t1 += 1
6         print('Port Tele', t1)
7     elif format(key.char) == 'i':
3         t2 += 1
7         print('StarB Tele', t2)
3     elif format(key.char) == 'j':
1         t1 -= 1
2         print('Port Tele', t1)
5     elif format(key.char) == 'k':
4         t2 -= 1
5         print('StarB Tele', t2)
5     else:
7         print('nor')
3     if key == keyboard.Key.esc:
7         # Stop listener
3         return False

```

## 2. IP地址和端口配置

这里的remote\_ip应该不是指远程的ip, 就是本地回环ip, 命名有问题。调用目前这个模拟器用8000端口, 调用另一个模拟器用60000端口。

```
# 初始化通信地址和端口
me_listening_socket = None
remote_ip = ('127.0.0.1')
me_listening_port = 8090 # 本脚本（控制器）监听的端口号
remote_port = int(8080) # 远端程序（模拟器）监听的端口号
# me_listening_port = 60001 # 本脚本（控制器）监听的端口号
# remote_port = int(60000) # 远端程序（模拟器）监听的端口号
me_sending_port = 50000 # 本demo发出数据使用的端口
```

### 3. XXX

---