

Ubuntu 20.04

照祥同学

12-Wireless_Controller_Foxy_C++

URL: https://github.com/ZhaoXiangBox/esp32_ros2_robot

Videos from Bilibili 照祥同学: [第十二节 游戏手柄控制ESP32 ROS2小车](#)

通过ROS2重定义游戏手柄功能

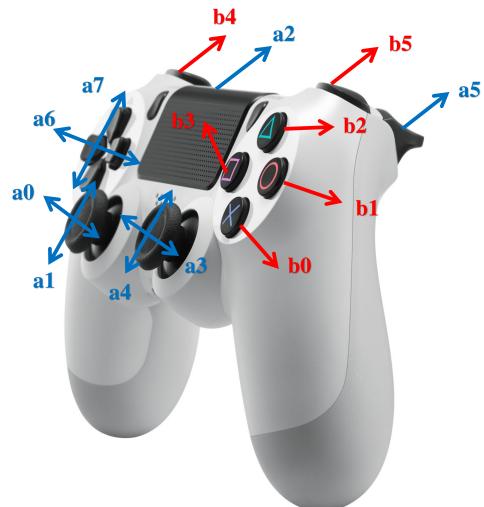
1. ROS2 Topic : joy

axes[] : 0 1 2 3 4 5 6 7 → 范围: [-1, 1]
buttons[] : 0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 → 状态: 0 or 1

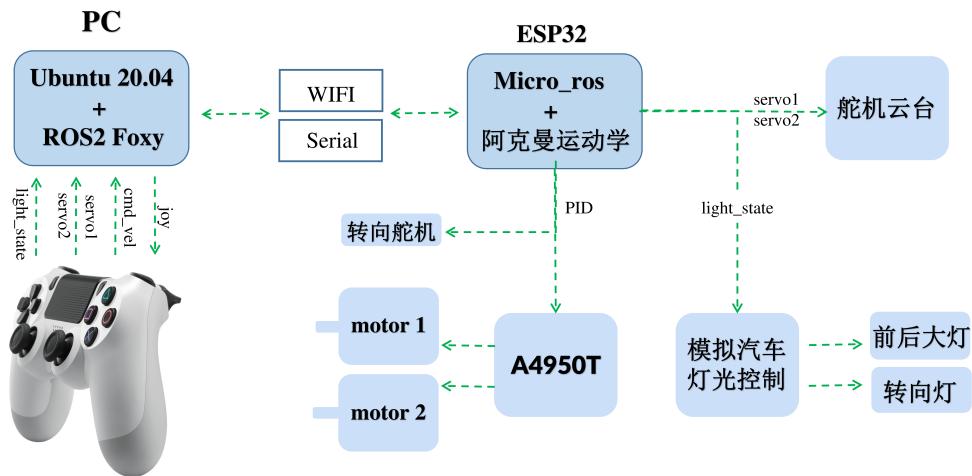
2. 定义

axes[i]: 0 1 2 3 4 5 6 7
 0: 角速度 [-1.0,1.0]; topic 名字: cmd_vel
 1: 线速度 [-1.0,1.0]; topic 名字: cmd_vel
 3: 舵机一的参考角度 [-90,90]; topic 名字: servo1
 4: 舵机二的参考角度 [-90,90]; topic 名字: servo2

buttons[i]: 0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13
 0: 关闭所有灯光; 3: 打开/关闭 后灯;
 1: 打开/关闭 前灯; 4: 打开/关闭 左转向灯;
 2: 打开/关闭 双闪; 5: 打开/关闭 右转向灯;



ESP32 通过ROS2订阅游戏手柄数据



PS4 Connect with your PC (Bluetooth)

