1. GND\_ROVER\_F\_STEP：油门往前后推跟手的步长
2. GND\_ROVER\_B\_STEP：油门回中跟手的步长
3. GND\_ROVER\_Y\_STEP：偏航跟手的步长
4. GND\_ROVER\_CURMAX：输出电流值
5. GND\_ROVER\_YRMAX：最大角速度（度每秒）
6. GND\_ROVER\_VMAX：最大行驶速度（米每秒）
7. GND\_THR\_DEAD：油门死区
8. GND\_YAW\_DEAD：偏航死区
9. GND\_ROVER\_R\_REV：车辆右电机转向
10. GND\_ROVER\_L\_REV：车辆左电机转向
11. GND\_ROVER\_RPMMAX：车辆电机最大转速（转每分钟）
12. GND\_ROVER\_WIDTH：车辆两个车轮之间的距离（米）
13. GND\_WHEEL\_RADIUS：车辆主动轮半径（米）
14. GND\_WHEEL\_（P、I、D、IMAX）：轮速的PID参数