## 测试流程：

上位机通过串口数据透传无线电配置下位机的坐标原点，行走路线图(长方形点图)等，并能启动/停止车体。下位机接受启动命令后，实现以GPS导航的沿路线图行走。上位机实时读取车体的坐标数据，显示在软件窗体中，并记录为log文件。

## **测试时间：**

2018.4.29~2018.5.1

#### 上位机实现功能列表：

1. 实现设置/读取车体坐标系的原点经纬度。(Reg:28H,29H,2AH,2BH)
2. 实现设置/读取路线图个数。(Reg:200H)
3. 实现设置/读取当前路线图索引号。(Reg:201H)
4. 实现设置/读取路线图1的起始寄存器地址和寄存器个数。(Reg:220H,221H)
5. 实现设置/读取路线图1的数据区(自定义)，并能显示路线图轮廓在上位机软件窗体中。(Reg:400H ~ XXXH)
6. 实现设置/读取车体控制寄存器，实现启动背景车开始沿着既定路线图行走/停止。(Reg:20H)
7. 实现读取车体相对坐标x、 相对坐标y、车体偏航角、车体速度、经纬度数据模式等，读取速度暂定为1HZ，后续速度可调；能以图形和数据方式显示在上位机软件窗体中，能将车体实时数据存储在log中。（Reg:50H~5BH）

#### 下位机实现功能列表：

1. 实现上位机对所有寄存器读写的响应，以及寄存器数据存储。
2. 实现对【点图类型】路线图的行走支持。

###### 附录：

GPS导航背景车\_地图模型v0.1.docx