

질문 1.

아래에 정의가 적혀있는데 무슨 의미인지 이해하기 어렵습니다.

uORB 메시징

소개

uORB는 스레드 간 / 프로세스 간 통신에 사용되는 비동기식 `publish()` / `subscribe()` 메시징 API입니다.

C++에서 사용하는 방법을 배우려면 [튜토리얼](#) 을 보십시오 .

uORB는 부팅 할 때 많은 응용 프로그램에 따라 자동으로 시작됩니다. 그것으로 시작됩니다 `uorb start` .
단위 테스트는로 시작할 수 있습니다 `uorb_tests` .

질문 2.

‘비행 제어 장치와 오프 보드 구성 요소간에 시간에 민감한 / 실시간 정보를 안정적으로 공유 할 필요가 있는 경우’는 어떤 경우를 말하는 것인가요?

RTPS는 언제 사용해야합니까?

비행 제어 장치와 오프 보드 구성 요소간에 시간에 민감한 / 실시간 정보를 안정적으로 공유 할 필요가있는 경우에는 RTPS를 사용해야합니다. 특히 오프 보드 소프트웨어가 PX4에서 실행되는 피어 소프트웨어 구성 요소가되어야하는 경우 (uORB 주제를 보내고받는 경우)에 유용합니다.

가능한 사용 사례로는 컴퓨터 비전을위한 로봇틱스 라이브러리와 통신 및 액추에이터와 센서 간의 실시간 데이터가 차량 제어에 필수적인 기타 사용 사례가 있습니다.

질문 3.

아래의 지원되는 방법들이 무엇을 뜻하는지 궁금합니다.

모듈 참조 : 드라이버

FM

출처 : [drivers / px4fmu](#)

기술

이 모듈은 출력을 구동하고 입력 핀을 읽는 역할을 담당합니다. 별도의 IO 칩이 없는 보드 (예 : Pixracer)의 경우 메인 채널을 사용합니다. 입출력 칩이 있는 보드 (예 : Pixhawk)에서는 AUX 채널을 사용하고 px4io 드라이버는 주 채널을 사용합니다.

그것은 actuator_controls 주제를 듣고 믹싱을 수행하고 PWM 출력을 씁니다. 또한 RC 입력 파싱 및 자동 선택 방법을 수행합니다. 지원되는 방법은 다음과 같습니다.

- PPM
- SBUS
- DSM
- SUMD
- ST24
- TBS 일제 공격 (CRSF)