

无人机操作指令

校准陀螺仪

```
{  
  cmd: "cal_gyro",  
  data: 0  
}
```

校准磁力计

```
{  
  cmd: "cal_mag",  
  data: 0  
}
```

锁机

```
{  
  cmd: "lock",  
  data: 0  
}
```

解锁

```
{  
  cmd: "unlock",  
  data: 0  
}
```

起飞

```
{  
  cmd: "takeoff",  
  data: 0  
}
```

降落

```
{
  cmd: "landing",
  data: 0
}
```

上升

```
{
  cmd: "fly_rise",
  data: 30
}
```

下降

```
{
  cmd: "fly_down",
  data: 30
}
```

往左右前后飞

```
{
  cmd: "fly_left",
  data: 30
}
```

```
{
  cmd: "fly_right",
  data: 30
}
```

```
{
  cmd: "fly_forward",
  data: 30
}
```

```
{
  cmd: "fly_back",
  data: 30
}
```

```
data: 30  
}
```

往左右转头

```
{  
  cmd: "turn_left",  
  data: 30  
}
```

```
{  
  cmd: "turn_right",  
  data: 30  
}
```

向左右前后翻转

```
{  
  cmd: "flip_left",  
  data: 0  
}
```

```
{  
  cmd: "flip_right",  
  data: 0  
}
```

```
{  
  cmd: "flip_forward",  
  data: 0  
}
```

```
{  
  cmd: "flip_back",  
  data: 0  
}
```

识别模块

人脸解锁

// 发送

```
{  
  cmd: "face_unlock",  
  data: ''  
}
```

// 接收

```
{  
  cmd: "face_unlock",  
  data: true  
}
```

视觉跟踪

// 发送

```
{  
  cmd: "visual_track",  
  data: ''  
}
```

// 接收

```
{  
  cmd: "visual_track",  
  data: true  
}
```

姿态识别

// 发送

```
{  
  cmd: "attitude_detect",  
  data: ''  
}
```

// 接收

```
{  
  cmd: "attitude_detect",  
  data: true  
}
```

OB 小车

行走

向左走

```
{  
  cmd: "car_move_left",  
  data: 30  
}
```

向右

```
{  
  cmd: "car_move_right",  
  data: 30  
}
```

向前

```
{  
  cmd: "car_move_forward",  
  data: 30  
}
```

向后

```
{  
  cmd: "car_move_back",  
  data: 30  
}
```

转弯

向左转

```
{  
  cmd: "car_turn_left",  
  data: 30  
}
```

向右转

```
{  
  cmd: "car_turn_right",  
  data: 30  
}
```

停止

```
{  
  cmd: "car_stop",  
  data: ''  
}
```

清除动作

```
{  
  cmd: "car_reset_action",  
  data: ''  
}
```

执行动作

```
{  
  cmd: "car_exec_action",  
  data: ''  
}
```

采集环境

```
{  
  cmd: "car_collect_env",  
}
```

```
data: ''  
}
```