

# payload架構

☰ Tags

## 結構

▼ sample\_c

▼ module\_sample



payload 範例模組可自己改寫

▼ data\_transmission

▼ test\_data\_transmission.c



與MSDK接收、傳遞訊息

```
//傳遞資料給MSDK
//
static void *UserDataTransmission_Task(void *arg)
```

```
//接收MSDK字串
//在這個function裡加入夾爪控制的指令
static T_DjiReturnCode ReceiveDataFromMobile(const uint8_t *data, uint16_t len)
```

```
if(strcmp(printData,"y")==0){
    gripperSwitch(1);
}else if(strcmp(printData,"n")==0){
    gripperSwitch(0);
}
```

▼ manifold2

▼ application

▼ dji\_sdk\_app\_info.h



設定PSDK app資訊（軟體訊息、開發者資訊）

#### ▼ dji\_sdk\_config.h



設定要使用的模塊

#### ▼ gripper.c



自定義控制夾爪程式

#### ▼ gripper.h



宣告gripper.c中的函式，用來引入

#### ▼ build

##### ▼ bin/dji\_sdk\_demo\_linux



執行檔

#### ▼ hal

##### ▼ hal\_network.h



設定網路連接的接口名稱

```
#define LINUX_NETWORK_DEV    "wlan0"
```

##### ▼ hal\_uart.h



設定uart接口名稱

```
#define LINUX_UART_DEV1      "/dev/ttyS0"  
#define LINUX_UART_DEV2      "/dev/your_com"
```

#### ▼ CMakeList.txt