

任务包

所有任务

[error_flag,land_flag,ground_x,ground_y,car_x,car_y]

默认值为255

- error_flag :错误标志 0位 :ground 找不到 1位 :car 找不到
- land_flag :降落标志位
- ground_x,y :场地中心 x,y (视野内)
- car_x,y :小车中心 x,y (视野内)

任务模块

task_number	6 , 7 , 0	1	2	3	4	5
对应任务	无任务	1.1	1.2	1.3	2.1	2.2
blob_ground	×	✓	×	✓	✓	✓
blob_car	×	×	✓	✓	✓	✓
land_timer	×	✓	×	✓	×	×

错误指示

- 红灯快闪：openmv版本错误
- 红灯满闪：task_number 不在0-7之间
-