

# Linux ROS 驱动注释

Name	范围	单位	释义
latitude	[-90,90]	deg	纬度
longitude	[-180,180]	deg	经度
altitude	[-10000,10000]	m	高程
north_velocity	[-100,100]	m/s	北向速度
east_velocity	[-100,100]	m/s	东向速度
ground_velocity	[-100,100]	m/s	地向速度
roll	[-90,90]	deg	车身坐标系：横滚
pitch	[-180,180]	deg	车身坐标系：俯仰
azimuth	[-180,180]	deg	车身坐标系：航向
x_angular_velocity	[-250,250]	deg/s	陀螺： 惯导X轴
y_angular_velocity	[-250,250]	deg/s	陀螺： 惯导Y轴
z_angular_velocity	[-250,250]	deg/s	陀螺： 惯导Z轴
x_acc	[-4,4]	g	加速度计： 惯导 X 轴
y_acc	[-4,4]	g	加速度计： 惯导 Y 轴
z_acc	[-4,4]	g	加速度计： 惯导 Z 轴
latitude_std	[0,65.535]	m	纬度_标准差
longitude_std	[0,65.535]	m	经度_标准差
altitude_std	[0,65.535]	m	高度_标准差
north_velocity_std	[0,65.535]		速度 N_标准差
east_velocity_std	[0,65.535]		速度 E_标准差
ground_velocity_std	[0,65.535]		速度 D_标准差
roll_std	[0,65.535]		横滚_标准差
pitch_std	[0,65.535]		俯仰_标准差
azimuth_std	[0,65.535]		航向_标准差

ins_status	[0,15]	bit0: 位置 bit1: 速度 bit2: 姿态 bit3: 航向角 以上为 1 表示完成 初对准	代表初始化状态
position_type	[0,50]	0_NONE_无解 16_SINGLE_单点定位 17_PSRDIFF_伪距差分定 位 32_L1_FLOAT_L1 浮动解 33_IONOFREE_FLOAT_消 电离层浮点解 34_NARROW_FLOAT_窄 巷浮点解 48_L1_INT_L1 固定解 49_WIDE_INT_宽巷固定 解 50_NARROW_INT_窄巷固 定解	位置标志位，代表位置精度
sec_of_week		ms	GPS 周内毫秒
gps_week_number		week	GPS 周
temperature		℃	内部温度
wheel_speed_status		0_无车辆信息；非 0_正常 接收车辆信息；	车辆轮速状态标志位
heading_type		0_NONE_无解 16_SINGLE_单点定位 17_PSRDIFF_伪距差分定 位 32_L1_FLOAT_L1 浮动解 33_IONOFREE_FLOAT_消 电离层浮点解 34_NARROW_FLOAT_窄 巷浮点解 48_L1_INT_L1 固定解 49_WIDE_INT_宽巷固定 解 50_NARROW_INT_窄巷固 定解	航向标志位，代表航向精度
numsv			GNSS 收星数