



# G-Port Mavlink 协议使用文档

## 1、协议为 Mavlink 协议，协议内容为私有制定

 mavlink\_msg\_gimbal\_control.h

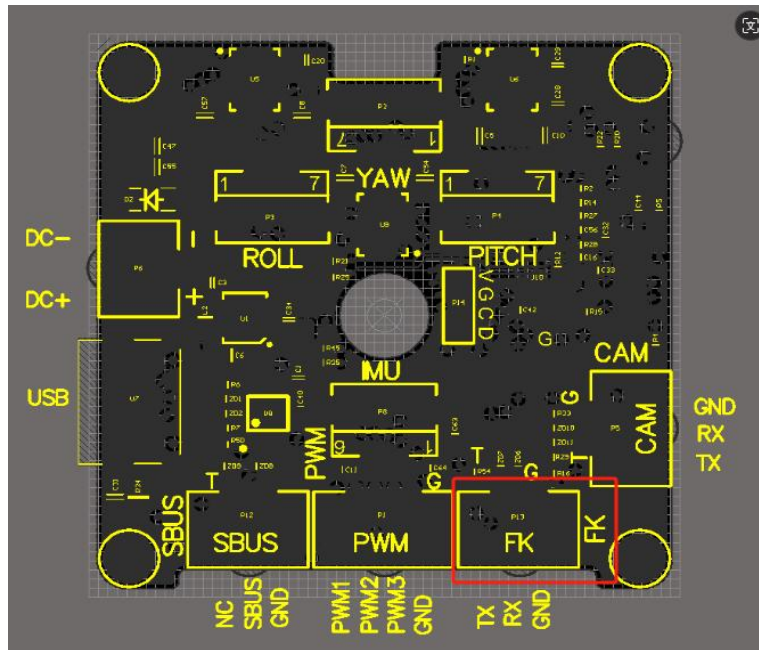
 mavlink\_msg\_gimbal\_report.h

## 2、mavlink 举例说明

功能	ID	数据负载	备注
角速度控制	201	struct __mavlink_gimbal_control_t	
<pre>typedef struct __mavlink_gimbal_control_t {     float demanded_rate_x; /*&lt; [rad/s] Demanded angular rate X.*/     float demanded_rate_y; /*&lt; [rad/s] Demanded angular rate Y.*/     float demanded_rate_z; /*&lt; [rad/s] Demanded angular rate Z.*/     uint8_t target_system; /*&lt; System ID.*/     uint8_t target_component; /*&lt; Component ID.*/ } mavlink_gimbal_control_t;  //X 对应 ROLL     Y 对应 PITCH     Z 对应 YAW</pre>			

功能	ID	数据负载	备注
云台状态	200	struct __mavlink_gimbal_report_t	
<pre>typedef struct __mavlink_gimbal_report_t {     float delta_time; /*&lt; [s] Time since last update.*/     float delta_angle_x; /*&lt; [rad] Delta angle X.*/     float delta_angle_y; /*&lt; [rad] Delta angle Y.*/     float delta_angle_z; /*&lt; [rad] Delta angle X.*/     float delta_velocity_x; /*&lt; [m/s] Delta velocity X.*/     float delta_velocity_y; /*&lt; [m/s] Delta velocity Y.*/     float delta_velocity_z; /*&lt; [m/s] Delta velocity Z.*/     float joint_roll; /*&lt; [rad] Joint ROLL.*/     float joint_el; /*&lt; [rad] Joint EL.*/     float joint_az; /*&lt; [rad] Joint AZ.*/     uint8_t target_system; /*&lt; System ID.*/     uint8_t target_component; /*&lt; Component ID.*/ } mavlink_gimbal_report_t;  //X 对应 ROLL     Y 对应 PITCH     Z 对应 YAW</pre>			

### 3、调试接口接线定义



#### 4、完成开发后上位机调试（请升级mavlink专属固件使用）



注：用户需要有一定的开发能力