

Tello SDK

1.0.0.0

1. 概述

特洛Tello SDK通过Wi-Fi UDP接口与飞行器连接，让用户可以通过文本指令控制飞行器。

在 <https://dl-cdn.ryzerobotics.com/downloads/tello/20180222/Tello3.py> 下载 Tello3.py 文件。

2. 架构

Wi-Fi

Tello <<- IP: 192.168.10.1 UDP PORT: 8889 ->> PC or Mobile Device

3. 特洛Tello命令字符串格式及结果

命令类型

特洛Tello 命令有三种基本结构，某些结构不能应用于所有命令类型。了解更多，请参考具体命令描述。

- **控制命令 (xxx)** - 如果命令生效，飞行器命令解析器会返回“OK”，否则会返回错误或其他信息。
- **读取命令 (xxx?)** - 读取实时子参数值。

设置命令 (xxx a) - 将设置新的子参数值。如果命令生效，飞行器命令解析器会返回“OK”，否则会返回错误或其他信息。

4. 特洛Tello命令

*距离以厘米为单位，角度以度为单位，速度以厘米/秒为单位。

命令	描述	可能的响应
command	进入命令模式	OK FALSE

命令	描述	可能的响应
takeoff	自动起飞	OK FALSE

命令	描述	可能的响应
land	自动降落	OK FALSE

命令	描述	可能的响应
up xx	向上飞 xx xx = (20-500 cm)	OK FALSE

命令	描述	可能的响应
down xx	向下飞 xx xx = (20-500 cm)	OK FALSE

命令	描述	可能的响应
left xx	向左飞 xx	OK

	xx = (20-500 cm)	FALSE
--	------------------	-------

命令	描述	可能的响应
right xx	向右飞xx距离 xx = (20-500 cm)	OK FALSE

命令	描述	可能的响应
forward xx	向前飞 xx xx = (20-500 cm)	OK FALSE

Command	描述	可能的响应
back xx	向后飞 xx xx = (20-500 cm)	OK FALSE

命令	描述	可能的响应
cw xx	顺时针旋转 x° $x = (1-3600^\circ)$	OK FALSE

命令	描述	可能的响应
ccw xx	逆时针旋转 xx° $xx = (1-3600^\circ)$	OK FALSE

命令	描述	可能的响应
----	----	-------

flip x	翻滚 x l = (left) r = (right) f = (forward) b = (back) bl = (back/left) rb = (back/right) fl = (front/left) fr = (front/right)	OK FALSE
--------	--	-------------

设置命令

命令	描述	可能的响应
speed xx	将当前速度设为 xx xx = (1-100 cm/s)	OK FALSE

读取命令

命令	描述	可能的响应
Speed?	获取当前速度	xx

命令	描述	可能的响应
Battery?	获取当前电池电量	xx xx = (0-100%)

命令	描述	可能的响应
Time?	获取当前飞行时间	xx