

SPRINT REPORT FORM



Proje: Mission Planner ile bağlanma	Sprint 04
Proje Sorumlusu: Mustafa Albayrak	Tarih: 08.12.2024

Projenin Amacı

Proje Amacı:

Mission Planner ile birbirimizin uçaklarına bağlanmak.

Beklenen Çıktılar:

Kendi ekranımızda bağlanan uçakları görüp kontrol edebilmek.

Çalışma Planı ve Durumu	Teknik Bilgiler
<p>1) Mission Planner ile ilgili ön araştırma yapıldı.</p> <p>2) Makineleri aynı ağa bağlayarak LAN oluşturuldu.</p> <p>3) İlk olarak ekranımızda görmek ve kontrol etmek istediğimiz uçağın oluşturulduğu makinenin IP adresini alındı.</p> <p>4) Bağlantı seçeneklerinden aldığımız IP numarasını girerek, ardından port numarasını girerek bağlantı sağlanıyor.</p> <p>5) Kontrol etmek istediğimiz uçağı seçip rota çizip ilk önce "Takeoff" ile uçağı kaldırıyoruz ardından "Auto" koşuluna alıp rotayı takip etmesi sağlanıyor.</p>	<ul style="list-style-type: none">Mission Planner kullanıldı.
<p>Tamamlandı <input checked="" type="checkbox"/></p> <p>Devam ediyor <input type="checkbox"/></p> <p>Başlatılmadı <input type="checkbox"/></p>	<h3>İlk Gözlemler ve Bulgular</h3> <p>İlk Bulgular: IP adresi ve port bağlandıktan sonra uçak belirdi.</p> <p>Karşılaşılan Zorluklar: İlk olarak bağlantıyı nasıl yapacağımızı bulmakta oldukça zorlandık. Deneyimlediğime göre en fazla 3 adet uçak bağlanabiliyor. Uçağı arm koşuluna aldıktan sonra "Auto" koşuluna alınca rotayı takip etmediği görüldü bu yüzden "Takeoff ile havandırmak gerekli ilk önce".</p>

Notlar