

SPRINT REPORT FORM



Proje: Mission Planner ile Simülasyon ve Uçuş Verilerini Görselleştirme	Sprint 04
Proje Sorumlusu: Abdullah Arpacı	Tarih: 8.12.2024

Projenin Amacı

Proje Amacı:

- Mission Planner kullanılarak sanal bir ortam oluşturmak, bu ortamda farklı bir simülasyon ortamındaki aracın aynı harita üzerinde görüntülenebileceğini göstermek ve uçuş verilerini kaydederek görselleştirilmesini sağlamaktır.

Beklenen Çıktılar:

- Simülasyon ortamını doğru bir şekilde başlatarak, aracın doğru bir şekilde hareketinin sağlanması.
- Farklı bağlantı araçlarını kullanarak diğer araçlarla iletişim kurmak ve bu araçların aynı harita üzerinde gösterilebileceğini kanıtlamak.
- Uçuş verilerinin görselleştirilmesi, analiz edilmesi ve bu verilerin uygun bir şekilde işlenmesi.

Çalışma Planı ve Durumu	Teknik Bilgiler
Çalışma Planı: <ul style="list-style-type: none">Mission Planner ve SITL ile ilgili gerekli araştırmalar yapıldı.SITL kullanılarak sanal bir ortam oluşturuldu.Oluşturulan sanal ortam test edildi.3 bilgisayar ile TCP portları üzerinden bağlantı sağlanarak başka bir simülasyon ortamındaki araç, kendi simülasyon ortamımızdaki araçla aynı harita üzerinde görüntülendi.Sanal ortamda tekrar bir araç oluşturuldu çeşitli rotalar çizildi.Sanal ortamdaki aracımızın kaydedile bazı verileri matplotlib kütüphanesi kullanılarak Python üzerinden görselleştirildiProje tamamlandı.	<ul style="list-style-type: none">Mission PlannerSITLPythonmatplotlib ve mavlink kütüphaneleri
Tamamlandı <input checked="" type="checkbox"/>	İlk Gözlemler ve Bulgular
Devam ediyor <input type="checkbox"/>	İlk Bulgular: <ul style="list-style-type: none">Mission Planner üzerinde çok fazla parametre var ve hepsinin veri kayıtlarına ulaşılabilir
Başlatılmadı <input type="checkbox"/>	Karşılaşılan Zorluklar: <ul style="list-style-type: none">Başka bir simülasyon ortamına bağlanma yöntemini araştırırken çok fazla zaman kaybedildi

Notlar