|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| GPSLatitude | 38 deg 30' 40.37" N 纬度信息 |  |
| GPSLongitude | 115 deg 0' 1.56" E 经度信息 |  |
| AbsoluteAltitude | +75.02 绝对高度  当drone-dji:GpsStatus为“RTK”或者“Normal”时，该值为椭球体高度，单位为米，遵循椭球高标准（WGS84）。  注意，只有当drone-dji:RtkFlag为1或者没有GNSS信号即drone-dji:GpsStatus为“Invalid”的时候，则用气压计提供的高度表表示。 |  |
| RelativeAltitude | +88.50 相对高度  相对于无人机起飞点的高度（以米为单位）。相机位置的相对高度,相对于Home点。 |  |
| GimbalRollDegree | +0.00 云台滚动角  云台的roll角  roll为正，右倾。负，左倾  欧拉角的旋转序列是ZYX（yaw-pitch-roll）。此值精度为0.01度。 | Exif读数的单位是度  但是**python的piexif函数读出的单位时度\*10。**  **精度为0.1度**  坐标系相对于NED（北-东-地框架，北为真北）坐标系的度数。  这里6处欧拉角的旋转序列都是ZYX（yaw-pitch-roll） |
| GimbalYawDegree | -160.60 云台偏航角  云台的yaw角。  云台偏航角，正北为0度，正东为90度，正南为180度或-180度，正西为-90度。范围是[-180,180]  欧拉角的旋转序列是ZYX（yaw-pitch-roll）。此值精度为0.01度。 |
| GimbalPitchDegree | -28.60 云台俯仰角  云台的pitch角。  （镜头光轴水平时为0度，向下转动为负，向上转动为正）  欧拉角的旋转序列是ZYX（yaw-pitch-roll）。此值精度为0.01度。 |
| FlightRollDegree | -1.90 飞机滚转角 **飞机三角的解释同云台角，二者相互独立** |
| FlightYawDegree | -163.50 飞机偏航角 |
| FlightPitchDegree | +1.00 飞机俯仰角 |
| CamReverse | 0 相机是否倒置(映射翻转) |  |
| GimbalReverse | 0 云台是否倒置（映射翻转） |  |
| SelfData |  |  |