# SPRINT REPORT FORM





Proje: Mission Planner Simülasyonu	Sprint 04
Proje Sorumlusu: Zeynep Akın / Yazılım Arge Ekibi	Tarih: 08.11.2024

## Tarih: 08.

## Projenin Amacı

#### Proje Amacı:

 Mission Planer'da her bir kullanıcının aynı ağda simülasyon oluşturup eş zamanlı olarak birbirlerinin araçlarını görmesi.

### Beklenen Çıktılar:

Json formatında sakladım

 Mission Planner arayüzünü kullanarak uçuş planlamayı öğrenmek, SITL kullanarak uçuş simülasyonu yapmak ve simüle edilen uçakların ağ üzerinden bağlanarak eş zamanlı görüntülenmesi. Log kayıtlarının işlenmesi. İleriye dönük Json formatında saklanması.

Çalışma Planı ve Durumu	Teknik Bilgiler	
Çalışma Planı:  Hangi bağlantı tipinin seçileceğine karar verilmesi. (TCP/UDP)  İşlemlerin nereden yapılacağına karar verilmesi (Terminal / Arayüz).	Hangi ekipmanlar kullanıldı, hangi tekniklere başvuruldu?  • Mission planer arayüzü  • TCP bağlanma yöntemi kullanıldı.  • Python 3.8 pymavlink: 2.4.42  • pandas: 2.0.3 matplotlib: 3.7.5	
TCP ile Mission planer'ın arayüzünden bağlantıları yaptık.	İlk Gözlemler ve Bulgular  İlk Bulgular:  Bağlantı ve terminal kullanımı konusunda araştırmalar yaptık ve genel olarak çoklu bağlantıda işimize yarayacak bir çözüm bulamadık. Bulduğum yöntemleri arkadaşlarımla paylaşıp feedbacklerine göre yeni yöntemler araştırdım.	
<ul> <li>Bağlandığım arkadaşımın uçağına rota atadım. Bu aşamada bağlanma işlemini ve rota atmayı öğrendim.</li> <li>Kendi bilgisayarımda uçağıma bir rota atadım ve log kayıtlarını kullanarak uçuşumu</li> </ul>		
görselleştirdim. Bu log bilgilerini Json formatına çevirdim.  Tamamlandı	Karşılaşılan Zorluklar:  • Uçakları UDP mi yoksa TCP mi bağlanması gerektiği konusunda çok takıldık. Bağlantının	
Devam ediyor   Başlatılmadı	terminalden mi yoksa uygulama arayüzünden yapılmasına da bir o kadar takıldık.	
No	tlar	