**9 故障排查指南（不断更新）**

**表9.1故障排查指南**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **故障描述** | **解决方案** | |
| **配置错误** | | |
| Std::runtime\_error | | 检查allcrazyflie.yaml文件里cf是否配全 |
| …… | | …… |
| **OptiTrack通信故障** | | |
| 不报错，但Rviz中不显示CFs | 检查是否关闭防火墙 | |
| 检查Motive是否在Live模式下 | |
| 检查Natnet是否正常传输数据 | |
| 重启Motive软件，重新播送数据 | |
| 检查上一个进程是否完全关闭  （Ctrl + C等待几秒，进程完全退出） | |
| …… | …… | |
| **Crazyradio相关故障** | | |
| No matching USB Device with devid = 1 found! Do you have a Crazyradio Dongle connected? | 查看crazyflies.yaml文件中Crazyflies分配的channel是否与插入的Crazyradio PA数量匹配，每个channel对应独立的Crazyradio PA | |
| timeout |
| LIBUSB BUSY（具体表述需要根据实际报错更改） | 重启Crazyflies，重新插拔Crazyradio PA | |
| …… | …… | |
| **实验进程故障** | | |
| 仿真验证通过，但实际飞行时程序报错 | 程序中调用的函数在crazyflieSim.py中定义，未在crazyflie.py中定义 | |
| list index out of range（数组or列表超出数量，具体表述需要根据实际报错更改） | 检查crazyflies.yaml文件中定义的Crazyflies数量是否与实验设计匹配 | |
| …… | …… | |
| **硬件故障** | | |
| Crazyflie起飞后直接摔在地上，或桨叶旋转声音有明显阻塞感 | 电源线干扰桨叶旋转，调整电源线位置 | |
| …… | …… | |
| **网络故障** | | |
| 连接不上网络 | 检查是否登录北大网关  重新插拔网线or重启电脑 | |
| …… | …… | |