

SPRINT REPORT FORM



Proje: Pixhawk-Jetson Nano ile LoRa üzerinden iletişim kurmak	Sprint 05
Proje Sorumlusu: Fatma USLU	Tarih:22.12.2024

Projenin Amacı

Proje Amacı: Jetson Nano üzerinde TCP bağlantısı kurarak Pixhawk'tan telemetri verisi almak ve bu veriyi LoRa ile iletmek.Bu sayede sprint02 ve sprint03'teki projelerimi birleştirmiş olacağım.

Beklenen Çıktılar:

- Pixhawk'tan gelen telemetri verisinin Jetson Nano'da işlenmesi ve LoRa üzerinden aktarılması.
- Jetson Nano üzerinde veya bağlı bir istemci cihazda, gerçek zamanlı telemetri verilerinin görüntülenmesi.
- Telemetri verilerinin bir dosyada kaydedilmesi (örneğin uçuş sonrası analiz için).
- LoRa ile bağlantı sağlama.
- Sistem entegrasyonu sağlanması.

Çalışma Planı ve Durumu	Teknik Bilgiler
<p>Çalışma Planı:</p> <ul style="list-style-type: none">• Jetson Nano üzerinde TCP bağlantısı kurarak Pixhawk'tan gelen verileri alıp işlemek için bir istemci/sunucu sistemi oluşturulacak.• Pixhawk, Jetson Nano ve LoRa entegre olarak çalışacak.• İşlenen veriler, Jetson Nano üzerinden LoRa modülü ile Mission Planner uygulamasına gönderilecek.• Uçuş sırasında Pixhawk'tan alınan telemetri verileri izlenecek.• Dışarıda yapılan testlerde elde edilen veriler toplanacak ve analiz edilecek.	<ul style="list-style-type: none">• Pixhawk• Jetson Nano• LoRa• Mission Planner• JSON veya CSV• MAVLink protokolü
<p>Tamamlandı <input type="checkbox"/></p> <p>Devam ediyor <input checked="" type="checkbox"/></p> <p>Başlatılmadı <input type="checkbox"/></p>	<h3>İlk Gözlemler ve Bulgular</h3> <ul style="list-style-type: none">• İlk Bulgular: Test edilemedi.• Karşılaşılan Zorluklar: Pixhawk, Jetson Nano ve LoRa'yı entegre çalıştırma konusunda kafam karışık.

Notlar

Bu projedeki hedeflerimi gerçekleştirdikten sonra GPS verisini de eklemeyi düşünüyorum.