

SPRINT REPORT FORM



Proje: Gerçek Zamanlı Uçuş Telemetrisi ve Veri Görselleştirme Sistemi	Sprint 02
Proje Sorumlusu: Fatma USLU	Tarih: 28:11:2024

Projenin Amacı

- Proje Amacı:** Pixhawk uçuş kontrol cihazı ile iletişim kurarak cihazdan alınan sensör verilerini (örneğin, roll, pitch, yaw, GPS ve irtifa bilgilerini) gerçek zamanlı olarak görselleştirmek ve analiz etmektir.
- Beklenen Çıktılar:** Roll, pitch, yaw, GPS ve irtifa verilerini çizgi grafiği şeklinde sürekli güncelleyerek almak.

Çalışma Planı ve Durumu	Teknik Bilgiler
Çalışma Planı: <ul style="list-style-type: none">İlk önce github'daki dökümanları ayrıntılı olarak inceledim.Manuel olarak veri girip grafiğe dökmeyi öğrendim.Pixhawk ve MAVLink araştırması yaptım.Eş zamanlı veri alma kodunu inceledim.O kodun üstüne eş zamanlı grafik güncellemesi ekledim.Pixhawk'tan veri almayı başardım. <div><div>Tamamlandı</div><div>Devam ediyor</div><div>Başlatılmadı</div></div>	Kullanılan Ekipmanlar: <ul style="list-style-type: none">Pixhawk Başvurulan Teknikler: <ul style="list-style-type: none">MAVLink ProtokolüMatplotlib KütüphanesiNumPy KütüphanesiUnix Zaman Damgası (Timestamp) İlk Gözlemler ve Bulgular <ul style="list-style-type: none">İlk Bulgular:, Pixhawk'tan veri almak için gerekli bağlantıyı kurarak verileri bilgisayara aktardım. MAVLink protokolü kullanarak Pixhawk ile iletişim sağladım.)Karşılaşılan Zorluklar: Kütüphane yüklemek kısmında zorlandım.

Notlar

- Sadece pixhawk üzerinden denediğim için Tulpar üzerinde de diğer verileri alıcam.