目前情况：

目前各个传感器、模块都已基本调通，但对于采集出来的数据很难找到一个参考来准确评判是否精准，从数据变化来看是正常及正确的；

气压计BMP280：能正常读出气压值高度，但是有误差，高度是根据气压（公式）来计算的，也就是高度受气压影响，短时间内高度的误差较小，但长时间的话，高度测量的误差较大，因为长时间气压变化值也会相对较大从而影响高度测量值； 对于温度和气压值没有标准参考，但从环境变化来看，读出来的数据是正常的。

九轴传感器：成功移植DMP读取到俯仰角、横滚角及航向角。问题是：传感器初始化有30秒到1分钟左右的数据变动，先增大后变小，然后趋于稳定，稳定后误差在0.几度左右，我觉得应该是受磁场干扰。

EC20模块应用程序还没有开始编程，只是测通了数据传送通道（EC20与单片机或服务器），能正常运行。

问题：

1. 串口交互：

格式、需要的信息（没有明确的文档），具体串口发送什么指令，获取哪些数据及格式或者设置哪些参数；这些没有明确的规范。我个人意见，如果是这些信息是用于我们自身调试维护的话，我们可以自己讨论确定这个部分内容。

1. 协议：（管控模块到服务器通信协议）

给定的是：定位器通讯协议（参考），管控模块收到的指令是通过TCP，现在是就按参考通讯协议做吗？，对于这个协议我还有些问题，有些协议是单向的，由模块发送给服务器，这些发送数据什么时候发送，发送条件是什么呢？我个人对于协议的理解可能还不是很清楚，我们可以讨论交流一下。

1. 流程、整体框架不明确：

像心跳包多久发送一次；低功耗应该是要做的吧（暂时没做），什么时候进入低功耗，什么时候唤醒，唤醒方式；服务器没有下发指令时，是否需要主动上报，如果需要，上报内容，上报时间；等等。。。。。这些功能性的流程框图，具体细节不明确

1. 最后到底做成什么样子，我个人觉得我们应该先讨论出一个具体实施方案，做出程序流程图或框架图，然后再具体实施，适当修改，逐渐完善。。。。。。（目前情况，各个模块基本调通，还没有进行整体融合，没有进行应用编程）