

过去一周的总结：

主要目标：

11.2-11.4 学习RTMP协议，在android studio里编写程序。

11.5-11.8 测试并调试程序，争取实现UAV->MSDK->地面站的通路。

进度：3/4

已完成内容：RTMP程序已经编写完毕，但是会有程序崩溃的问题，需要进行debug，目前正在进行中。

滞后原因：过去一周主要在协助宁子安学长完成实验，图传工作时间分配的比较少，所以会有一定程度的落后。

11.6日实验总结：

地面站在实验中实现了轨迹显示，数据显示，发送命令的功能，根据实验中的表现，地面站大概有几点可以改进，

- 根据无人机发送的给地面站的id，在地面站上显示出不同飞机的数据，位置和速度，
- 根据不同id的数量在地图上显示不同的轨迹。
- 同时地图需要追踪无人机，保证无人机出现在地图中。
- 将地图镶嵌在地面站上。
- 想办法解决图标闪烁的问题。
- 换一个好看一点的飞机图标。

未来一周的规划：

尽早完成UAV->MSDK->地面站的通路，测试延时，如果延时比较短的话，在地面站上完成图传的相关功能，如果延时比较长的话，直接利用MSDK来进行开发。