

### 过去一周地面站的总结：

- 主要目标：开发框图的功能，预计这周能够完成。
- 进度：1/2
- 已完成内容：找到程序的接口，需要进一步测试。
- 滞后原因：协助宁子安学长完成了rosvbag记录数据的功能，在周五一起前往梦想小镇进行实验。

### 11.20日实验总结：

- 实验表现：高度控制在实验中表现出明显的问题。
- 数据：在记录的rosvbag中可以看到高度控制的指令是正确的，但是飞机并没有按照控制指令飞到固定的位置，而仿真中无人机的控制是没有任何问题的。
- 结论：代码是没有问题的，具体问题还需要进一步设计实验进行测试。

- 小问题：

rosvbag还没实现记录多个话题的功能。

### 未来一周的规划：

- 地面站  
暂时搁置。
- Onboard SDK的开发
  - 完成rosvbag订阅多个话题的功能。
  - 设计控制高度的实验，排查高度控制错误的原因。
  - 如果天气良好，去户外做实验
  - 如果进展顺利，加入视觉识别。