<https://sdk-forum.dji.net/hc/zh-cn/articles/4404658338969-%E5%A6%82%E4%BD%95%E7%9B%91%E5%90%AC%E8%88%AA%E7%BA%BF%E4%BB%BB%E5%8A%A1%E7%9A%84%E6%89%A7%E8%A1%8C%E7%8A%B6%E6%80%81->

# 如何监听航线任务的执行状态？

[sean](https://sdk-forum.dji.net/hc/zh-cn/profiles/902444957663-sean)

* 1 年前
* 更新于

可以设置航点任务监听 WaypointMissionOperatorListener，其中提供的 onExecutionUpdate 接口会回调 WaypointMissionExecutionEvent 对象，通过该对象就能够获取执行过程中的状态。

例如：

获取航点任务中之前的状态：getPreviousState();  
获取当前的状态：getCurrentState();

根据 getProgress() 获取到 WaypointExecutionProgress 对象，其中提供了 targetWaypointIndex 属性，代表了正在执行的航点索引，从0开始。

获取任务正在执行哪个航点：targetWaypointIndex  
获取当前航点是否到达：isWaypointReached  
获取当前航点的执行状态：executeState

如果是 M300，需要通过添加 WaypointV2MissionOperatorListener 监听，根据 onExecutionUpdate() 接口方法监听执行过程，获取的对象为 WaypointV2ExecutionProgress。

V5 sdk状态说明

<https://sdk-forum.dji.net/hc/zh-cn/community/posts/17033337975705-MSDK-V5-2-0-%E5%88%A9%E7%94%A8SDK%E5%BC%80%E5%8F%91%E7%9A%84APP%E6%97%A0%E6%B3%95%E5%9C%A8DJI-Assistant-2%E9%87%8C%E4%BB%BF%E7%9C%9F%E8%AF%95%E9%A3%9E->

###### enum WaypointMissionExecuteState

|  |
| --- |
| enum WaypointMissionExecuteState |

|  |  |
| --- | --- |
| 包： | dji.v5.manager.aircraft.waypoint3.model |

##### 描述：

航线任务执行状态。  
  
MSDK 5.0.0开始支持

##### Enum Members:

|  |  |
| --- | --- |
| IDLE | 初始化状态。 |
| NOT\_SUPPORTED | 此机型不支持航线任务3.0。 |
| READY | 航线任务准备状态,此状态下可上传航线任务文件,也可执行已上传的航线任务。 |
| UPLOADING | 航线任务文件上传中。 |
| PREPARING | 航线任务执行准备中。调用[startMission](https://sdk-forum.dji.net/hc/zh-cn/Components/IWaypointMissionManager/IWaypointMissionManager.html#iwaypointmissionmanager_startmission)启动执行航线任务后，飞行器在准备执行航线任务中。 |
| ENTER\_WAYLINE | 进入航线飞行,飞往指定航线的第一个航点。 |
| EXECUTING | 航线任务执行中。 |
| INTERRUPTED | 航线任务执行中断，表示用户调用[pauseMission](https://sdk-forum.dji.net/hc/zh-cn/Components/IWaypointMissionManager/IWaypointMissionManager.html#iwaypointmissionmanager_pausemission)暂停航线或者飞控异常。 |
| RECOVERING | 航线任务恢复中。 |
| FINISHED | 航线任务完成。表示航线任务执行完成或者调用[stopMission](https://sdk-forum.dji.net/hc/zh-cn/Components/IWaypointMissionManager/IWaypointMissionManager.html#iwaypointmissionmanager_stopmission)停止执行航线任务。 |