<https://sdk-forum.dji.net/hc/zh-cn/community/posts/6023859044121-Mavic-Enterprise-Advanced-Android-%E6%97%A0%E4%BA%BA%E6%9C%BAPitch-mRoll-mYaw-%E5%AF%B9%E5%BA%94%E7%9A%84%E4%BF%AF%E4%BB%B0%E8%A7%92-%E6%A8%AA%E6%BB%9A%E8%A7%92%E4%BB%A5%E5%8F%8A%E5%81%8F%E8%88%AA%E8%A7%92%E9%80%9F%E5%BA%A6%E5%8F%96%E5%80%BC%E8%8C%83%E5%9B%B4>

**Mavic Enterprise Advanced Android 无人机Pitch, mRoll, mYaw，对应的俯仰角，横滚角以及偏航角速度取值范围**

已完成

[YIf](https://sdk-forum.dji.net/hc/zh-cn/profiles/903702842683-YIf)

* 7 个月前

无人机Pitch, mRoll, mYaw，对应的俯仰角，横滚角以及偏航角速度取值范围区间为多少

0

* [Facebook](https://www.facebook.com/share.php?title=Mavic+Enterprise+Advanced+Android+%E6%97%A0%E4%BA%BA%E6%9C%BAPitch%2C+mRoll%2C+mYaw%EF%BC%8C%E5%AF%B9%E5%BA%94%E7%9A%84%E4%BF%AF%E4%BB%B0%E8%A7%92%EF%BC%8C%E6%A8%AA%E6%BB%9A%E8%A7%92%E4%BB%A5%E5%8F%8A%E5%81%8F%E8%88%AA%E8%A7%92%E9%80%9F%E5%BA%A6%E5%8F%96%E5%80%BC%E8%8C%83%E5%9B%B4&u=https%3A%2F%2Fsdk-forum.dji.net%2Fhc%2Fzh-cn%2Fcommunity%2Fposts%2F6023859044121-Mavic-Enterprise-Advanced-Android-%25E6%2597%25A0%25E4%25BA%25BA%25E6%259C%25BAPitch-mRoll-mYaw-%25E5%25AF%25B9%25E5%25BA%2594%25E7%259A%2584%25E4%25BF%25AF%25E4%25BB%25B0%25E8%25A7%2592-%25E6%25A8%25AA%25E6%25BB%259A%25E8%25A7%2592%25E4%25BB%25A5%25E5%258F%258A%25E5%2581%258F%25E8%2588%25AA%25E8%25A7%2592%25E9%2580%259F%25E5%25BA%25A6%25E5%258F%2596%25E5%2580%25BC%25E8%258C%2583%25E5%259B%25B4)
* [Twitter](https://twitter.com/share?lang=zh&text=Mavic+Enterprise+Advanced+Android+%E6%97%A0%E4%BA%BA%E6%9C%BAPitch%2C+mRoll%2C+mYaw%EF%BC%8C%E5%AF%B9%E5%BA%94%E7%9A%84%E4%BF%AF%E4%BB%B0%E8%A7%92%EF%BC%8C%E6%A8%AA%E6%BB%9A%E8%A7%92%E4%BB%A5%E5%8F%8A%E5%81%8F%E8%88%AA%E8%A7%92%E9%80%9F%E5%BA%A6%E5%8F%96%E5%80%BC%E8%8C%83%E5%9B%B4&url=https%3A%2F%2Fsdk-forum.dji.net%2Fhc%2Fzh-cn%2Fcommunity%2Fposts%2F6023859044121-Mavic-Enterprise-Advanced-Android-%25E6%2597%25A0%25E4%25BA%25BA%25E6%259C%25BAPitch-mRoll-mYaw-%25E5%25AF%25B9%25E5%25BA%2594%25E7%259A%2584%25E4%25BF%25AF%25E4%25BB%25B0%25E8%25A7%2592-%25E6%25A8%25AA%25E6%25BB%259A%25E8%25A7%2592%25E4%25BB%25A5%25E5%258F%258A%25E5%2581%258F%25E8%2588%25AA%25E8%25A7%2592%25E9%2580%259F%25E5%25BA%25A6%25E5%258F%2596%25E5%2580%25BC%25E8%258C%2583%25E5%259B%25B4)
* [LinkedIn](https://www.linkedin.com/shareArticle?mini=true&source=DJI&title=Mavic+Enterprise+Advanced+Android+%E6%97%A0%E4%BA%BA%E6%9C%BAPitch%2C+mRoll%2C+mYaw%EF%BC%8C%E5%AF%B9%E5%BA%94%E7%9A%84%E4%BF%AF%E4%BB%B0%E8%A7%92%EF%BC%8C%E6%A8%AA%E6%BB%9A%E8%A7%92%E4%BB%A5%E5%8F%8A%E5%81%8F%E8%88%AA%E8%A7%92%E9%80%9F%E5%BA%A6%E5%8F%96%E5%80%BC%E8%8C%83%E5%9B%B4&url=https%3A%2F%2Fsdk-forum.dji.net%2Fhc%2Fzh-cn%2Fcommunity%2Fposts%2F6023859044121-Mavic-Enterprise-Advanced-Android-%25E6%2597%25A0%25E4%25BA%25BA%25E6%259C%25BAPitch-mRoll-mYaw-%25E5%25AF%25B9%25E5%25BA%2594%25E7%259A%2584%25E4%25BF%25AF%25E4%25BB%25B0%25E8%25A7%2592-%25E6%25A8%25AA%25E6%25BB%259A%25E8%25A7%2592%25E4%25BB%25A5%25E5%258F%258A%25E5%2581%258F%25E8%2588%25AA%25E8%25A7%2592%25E9%2580%259F%25E5%25BA%25A6%25E5%258F%2596%25E5%2580%25BC%25E8%258C%2583%25E5%259B%25B4)

[6](https://sdk-forum.dji.net/hc/zh-cn/community/posts/6023859044121-Mavic-Enterprise-Advanced-Android-%E6%97%A0%E4%BA%BA%E6%9C%BAPitch-mRoll-mYaw-%E5%AF%B9%E5%BA%94%E7%9A%84%E4%BF%AF%E4%BB%B0%E8%A7%92-%E6%A8%AA%E6%BB%9A%E8%A7%92%E4%BB%A5%E5%8F%8A%E5%81%8F%E8%88%AA%E8%A7%92%E9%80%9F%E5%BA%A6%E5%8F%96%E5%80%BC%E8%8C%83%E5%9B%B4#comment-overview)

**评论**

6 条评论

* 

[DJI Developer Support](https://sdk-forum.dji.net/hc/zh-cn/profiles/28307294787-DJI-Developer-Support)

* + 7 个月前

RollPitchControlMode为angle，那么角度范围为[-30,30]，如果RollPitchControlMode是VELOCITY，那么速度范围是[-15,15],接口文档：VerticalControlMode；如果YawControlMode为angle，角度的范围为[-180,180]，如果YawControlMode为ANGULAR\_VELOCITY，速度范围为[-100,100],接口文档：YawControlMode

0

评论操作

[YIf](https://sdk-forum.dji.net/hc/zh-cn/profiles/903702842683-YIf)

* + 6 个月前

[DJI Developer Support](https://sdk-forum.dji.net/hc/zh-cn/profiles/28307294787-DJI-Developer-Support)DJI

请问对于虚拟遥感来讲，如何设置偏航角，可以让无人机无论左右都可以旋转360度。

我设置了模式为

mFlightController.setYawControlMode(YawControlMode.ANGULAR\_VELOCITY);  
再设置yaw为30度，最后只能转到30度就不转了，如何让它一直转到360度，设置100度就转到100度了  
如何设置原地转360度，你这范围就-180到180度，以及角速度100到100啊

0

评论操作

[YIf](https://sdk-forum.dji.net/hc/zh-cn/profiles/903702842683-YIf)

* + 6 个月前

[DJI Developer Support](https://sdk-forum.dji.net/hc/zh-cn/profiles/28307294787-DJI-Developer-Support)

请问我设置了使用虚拟遥控器，以及开始遥控，按上升却没有立即执行，过一会才执行，是不是虚拟遥控初始化需要时间啊，有一定的延迟

0

评论操作

* 

[DJI Developer Support](https://sdk-forum.dji.net/hc/zh-cn/profiles/28307294787-DJI-Developer-Support)

* + 6 个月前

1.如何设置偏航角，可以让无人机无论左右都可以旋转360度 -->朝一个方向持续调用sendVirtualStickFlightControlData发送转动命令。如果是angle模式，那么无人机会旋转指定的角度，但是360度超出角度范围，因此需要自行设置如何发送命令才能准确地旋转一周：如何使用虚拟摇杆控制飞机旋转至指定角度？如果是ANGULAR\_VELOCITY，那么设置的是角速度，可以持续调用sendVirtualStickFlightControlData发送某一固定的角速度，理论上可以通过时间X角速度来实现转动到固定的角度。 2.请问我设置了使用虚拟遥控器，以及开始遥控，按上升却没有立即执行，过一会才执行，是不是虚拟遥控初始化需要时间啊，有一定的延迟 -->是每次使用都会出现延迟吗？使用的是什么版本的SDK？是什么机型？可否用sample复现。

0

评论操作

[YIf](https://sdk-forum.dji.net/hc/zh-cn/profiles/903702842683-YIf)

* + 6 个月前

[DJI Developer Support](https://sdk-forum.dji.net/hc/zh-cn/profiles/28307294787-DJI-Developer-Support)

我按照你们的要求设置了

//以下三组参数设置确保虚拟摇杆可以使用  
//设置相对于飞机航向、航向锁定或Home锁定的飞机飞行方向，设置飞机应该相对于飞机的前部移动。  
mFlightController.setFlightOrientationMode(FlightOrientationMode.AIRCRAFT\_HEADING, null);  
//启用/禁用地形遵循模式。飞机使用板载超声系统及其向下朝下摄像机收集的高度信息，以保持地面上方相同高度的飞行。  
mFlightController.setTerrainFollowModeEnabled(false, null);  
//启用/禁用三脚架模式。三脚架模式将飞机的最大速度降至2.2mph（3.6kph），并大大降低了遥控器的控制棒灵敏度，以使用户为准确的框架提供精确性  
mFlightController.setTripodModeEnabled(false, null);

mFlightController.setVirtualStickModeEnabled(true, null)  
  
然后我发送上升命名，需要等待23秒才有反应，你们官方说需要判断是否处于JOYSTICK模式，[getFlightMode](https://developer.dji.com/api-reference/android-api/Components/FlightController/DJIFlightController_DJIFlightControllerCurrentState.html" \l "djiflightcontroller_djiflightcontrollercurrentstate_flightmode_inline)会变成JOYSTICK模式，可以通过这个得知是否进入成功。  
  
难道就不能立马进入JOYSRICK模式吗，立马发送指令上升，我还需要等待23秒，并且进行偏航操作又要等待3秒才正常。

//判断虚拟遥控是否进入成功  
if (mFlightController.getState().getFlightMode().equals(FlightMode.JOYSTICK)) {  
 if (mFlightController != null) {  
 mFlightController.sendVirtualStickFlightControlData(  
 new FlightControlData(  
 //向飞机传送控制数据，分为俯仰角，横滚角，偏航的角速度以及垂直配置的速度  
 0, 0, 0, mThrottle  
 ), djiError -> {  
  
 }  
 );  
 }  
}

我用的sdk是

implementation('com.dji:dji-sdk:4.15', {  
 /\*\*  
 \* Uncomment the "library-anti-distortion" if your app does not need Anti Distortion for Mavic 2 Pro and Mavic 2 Zoom.  
 \* Uncomment the "fly-safe-database" if you need database for release, or we will download it when DJISDKManager.getInstance().registerApp  
 \* is called.  
 \* Both will greatly reduce the size of the APK.  
 \*/  
 exclude module: 'library-anti-distortion'  
 //exclude module: 'fly-safe-database'  
})

飞机固件版本是V01.00.0300-  
  
飞机是Mavic 2 Enterprise Advanced ,御2行业进阶版  
  
每次同样操作都会出现20多秒延迟才会有反应

0

评论操作

* 

[DJI Developer Support](https://sdk-forum.dji.net/hc/zh-cn/profiles/28307294787-DJI-Developer-Support)

* + 6 个月前

我在固件版本为01.00.0428的M2EA上使用sample测试是正常的，你用sample也是会出现这个问题的吗？