

标注一览

章磊添加了1个标注



Msg #	Msg Name	消息名称	方向 (目的)	参数名称	是否存储	分析源	传输方式	Field Name	Type	Description	不同	Ref Mavlink Msg Name & #
1	heartbeat	心跳	云端	无人机ID	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	TCP	id_uav_xyi	uint8_t	迅蚁无人机唯一id, 默认1	<input checked="" type="checkbox"/>	HEARTBEAT (#0)
				控制器ID	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>		id_iso_xyi	uint8_t	迅蚁无人机控制器唯一id, 默认1	<input checked="" type="checkbox"/>	
				飞行器模式	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		base_mode	uint8_t	0=离线, 1=上线, 2=装订, 52=待命, 3=起飞, 4=爬升, 5=航路, 55=识别, 6=下降, 7=投放, 8=返航爬升, 9=返航航路, 10=返航下降, 11=着陆, 13=完毕, 20=悬停等待, 30=应急航路, 31=应急下降, 32=应急着陆, 33=人工操作, 34=遥控	<input checked="" type="checkbox"/>	
				系统状态	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		system_status	uint8_t	按位定义, 参考“系统状态表”	<input checked="" type="checkbox"/>	
				协议版本	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>		xylink_version	uint8_t	迅蚁协议版本, This file has protocol version: 1. The version numbers range from 1-255	<input type="checkbox"/>	
2	battery_status	电池状态	云端	无人机ID	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	UDP	id_uav_xyi	uint8_t	迅蚁无人机唯一id, 默认1	<input type="checkbox"/>	
				时间戳	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		time_std_s	uint32_t	Unix标准时, 单位s	<input checked="" type="checkbox"/>	BATTERY_STATUS (#147)
				电池电压	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		voltages	uint16_t[10]	Battery voltage of cells, in millivolts (1 = 1 millivolt). Cells above the valid cell count for this battery should have the UINT16_MAX value	<input type="checkbox"/>	

系统状态表

位号	7	6	5	4	3	2	1	0
名称	广域通信	局域通信	备用	摄像头	超声波	备用	FCC	MMC
0	正常							
1	异常							

飞机遥测通信协议

Msg #	Msg Name	消息名称	方向 (目的)	参数名称	是否 存储	分析 源	传输方式	Field Name	Type	Description	不同	Ref Mavlink Msg Name & #
1	heartbeat	心跳	云端	无人机ID	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	TCP	id_uav_xyl	uint8_t	迅数无人机唯一id, 默认1	<input checked="" type="checkbox"/>	HEARTBEAT (#0)
				控制器ID	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>		id_iso_xyl	uint8_t	迅数无人机控制器唯一id, 默认1	<input checked="" type="checkbox"/>	
				飞行器模式	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		base_mode	uint8_t	0=离线, 1=上线, 2=装订, 52=起飞, 3=起飞, 4=爬升, 5=航路, 55=识别, 6=下降, 7=投放, 8=返航爬升, 9=返航航路, 10=返航等待, 11=着陆, 13=完毕, 20=悬停等待, 30=应急航路, 31=应急下降, 32=应急着陆, 33=人工操作, 34=遥控	<input checked="" type="checkbox"/>	
				系统状态	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		system_status	uint8_t	按位定义, 参考"系统状态表"	<input checked="" type="checkbox"/>	
				协议版本	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>		xylink_version	uint8_t	迅数协议版本, This file has protocol version: 1. The version numbers range from 1-255	<input type="checkbox"/>	
2	battery_status	电池状态	云端	无人机ID	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	UDP	id_uav_xyl	uint8_t	迅数无人机唯一id, 默认1	<input type="checkbox"/>	
				时间戳	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		time_std_s	uint32_t	Unix标准时, 单位s	<input checked="" type="checkbox"/>	BATTERY_STATUS (#147)
				电池电压	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		voltages	uint16_t[10]	Battery voltage of cells, in millivolts (1 = 1 millivolt). Cells above the valid cell count for this battery should have the UINT16_MAX value.	<input type="checkbox"/>	
				电池电流	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		current_battery	int16_t	Battery current, in 10*milliamperes (1 = 10 milliampere), -1: autopilot does not measure the current	<input type="checkbox"/>	
				电池余量	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		battery_remaining	int8_t	Remaining battery energy: (0%: 0, 100%: 100), -1: autopilot does not estimate the remaining battery	<input type="checkbox"/>	
3	local_position_ned	相对坐标	云端	无人机ID	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	UDP	id_uav_xyl	uint8_t	迅数无人机唯一id, 默认1	<input type="checkbox"/>	
				时间戳	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		time_std_s	uint32_t	Unix标准时, 单位s	<input type="checkbox"/>	LOCAL_POSITION_NED (#32)
				北向坐标	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		x	float	X Position	<input type="checkbox"/>	
				东向坐标	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		y	float	Y Position	<input type="checkbox"/>	
				天向坐标	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		z	float	Z Position, 向上为正	<input type="checkbox"/>	
				北向速度	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		vx	float	X Speed	<input type="checkbox"/>	
				东向速度	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		vy	float	y	<input type="checkbox"/>	
				天向速度	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		vz	float	Z Speed, 向上为正	<input type="checkbox"/>	
				飞行距离	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		dis_m	float	三维的飞行距离, 单位m, 精度0.1m	<input checked="" type="checkbox"/>	
4	global_position_int	绝对坐标	云端	无人机ID	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	UDP	id_uav_xyl	uint8_t	迅数无人机唯一id, 默认1	<input type="checkbox"/>	
				时间戳	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		time_std_s	uint32_t	Unix标准时, 单位s	<input checked="" type="checkbox"/>	GLOBAL_POSITION_INT (#33)
				相对高度	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		relative_alt	int32_t	Altitude above ground in meters, expressed as * 1000 (millimeters)	<input type="checkbox"/>	
				航向	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		hdg	uint16_t	Vehicle heading (yaw angle) in degrees * 100, 0.0..359.99 degrees. If unknown, set to: UINT16_MAX	<input type="checkbox"/>	
5	gps_raw	GPS数据	云端	无人机ID	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	UDP	id_uav_xyl	uint8_t	迅数无人机唯一id, 默认1	<input type="checkbox"/>	
				时间戳	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		time_std_s	uint32_t	Unix标准时, 单位s	<input checked="" type="checkbox"/>	GPS_RAW_INT (#24)
				定位类型	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		fix_type	uint8_t	0-1: no fix, 2: 2D fix, 3: 3D fix, 4: DGPS, 5: RTK. Some applications will not use the value of this field unless it is at least two, so always correctly fill in the fix.	<input type="checkbox"/>	
				GPS纬度	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		lat_gps	int32_t	Latitude (WGS84), in degrees * 1E7	<input checked="" type="checkbox"/>	
				GPS经度	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		lon_gps	int32_t	Longitude (WGS84), in degrees * 1E7	<input checked="" type="checkbox"/>	
				GPS海拔	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		alt_gps	int32_t	Altitude (AMSL, NOT WGS84), in meters * 1000 (positive for up). Note that virtually all GPS modules provide the AMSL altitude in addition to the WGS84 altitude.	<input checked="" type="checkbox"/>	
				GPS水平置信度	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		eph	uint16_t	GPS HDOP horizontal dilution of position (unitless). If unknown, set to: UINT16_MAX	<input type="checkbox"/>	
				GPS垂直置信度	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		epv	uint16_t	GPS VDOP vertical dilution of position (unitless). If unknown, set to: UINT16_MAX	<input type="checkbox"/>	
				GPS地速	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		vel_gps	uint16_t	GPS ground speed (m/s * 100). If unknown, set to: UINT16_MAX	<input checked="" type="checkbox"/>	
				GPS地速方向	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		cog	uint16_t	Course over ground (NOT heading, but direction of movement) in degrees * 100, 0.0..359.99 degrees. If unknown, set to: UINT16_MAX	<input type="checkbox"/>	
				卫星数	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		satellites_visible	uint8_t	Number of satellites visible	<input type="checkbox"/>	
128	image_jpg	图像	云端	回传图像	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	TCP	image	jpg	进入到"33=人工操控"状态后, 飞机5秒发送一帧图片	<input type="checkbox"/>	

系统状态表

位号	7	6	5	4	3	2	1	0
名称	广域通信	局域通信	备用	摄像头	超声波	备用	FCC	MMC
0	正常							
1	异常							