**DV测试过程中记录数据分为正常数据和NaN以及-100**

1. NaN是雷达处于上电状态时,但是获取不到的数据,全是NaN说明雷达此时连接**ip:8088/get-lidar-status**连接不上,可以尝试网页中输入此网站. -100是雷达断电时自动插入表格的数据,不代表此时雷达真的处于断电状态.
2. 如果Power亮红灯表格中出现-100, 但是电流值仍然很大,说明雷达在不发送CAN报文时,仍然是唤醒状态.如果电流值几乎为0,说明雷达正常下电.
3. 如果Power亮绿灯表格中出现-100,原因是雷达通电时,某些雷达连不上,此时其他雷达数据正常记录,时间戳实时更新,但是连接不上的雷达仍然全是-100,时间戳停留在最后一次断电的时候,log会持续打印**ip ping failed**

图形用户界面, 表格

描述已自动生成

图形用户界面, 文本, 应用程序

描述已自动生成

1. 如果log中出现**ip ping failed字段,**可以自行在网页中输入雷达ip,检查是否真的通信失败,如果网页能正常访问,可以联系吴涛,提供Todesk远程码;如果不能正常访问,可以观察电源电流值,判断雷达是否上电,如果电流正常,尝试检查线束,交换线束或更换线束,如果电流不正常,说明雷达并未处于上电状态

测试准备阶段,多台雷达连接响应慢

1. Log中重复打印get sdk version failed,可能是雷达mac地址冲突,出厂时未修改,可每次连一台雷达,进入common文件夹中打开终端,运行脚本python3 mac\_update.py -i +雷达ip+ -m mac + 第一位数字,例如:

python3 mac\_update.py -i 172.168.1.10 -m 55  
对于不同的雷达,mac的数字要不同,比如有10台ip不同的雷达,可分别改为ip最后一位,用于区分不同雷达