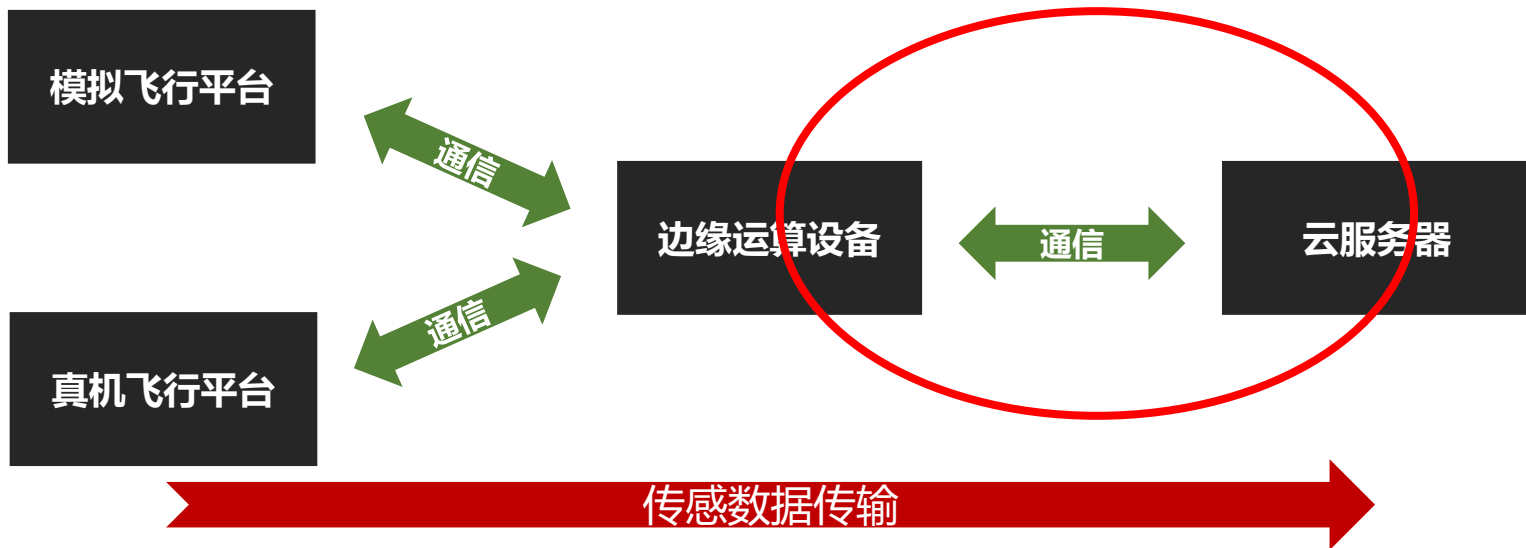


第四组任务汇报及进展情况

沈经纬、王哲
2018.11.04

1 任务描述及意义



平台配置

- 真机飞行平台
- ① 模拟飞行平台
- ② 边缘运算设备
- 云服务器

通信配置

- ③ 边缘设备与飞行平台通信
- ④ 云服务器与边缘设备通信

传感数据传输调试

- 传感器数据获取
- ⑤ 机载摄像机与视觉避障模块数据获取

1任务描述及意义

任务描述

- 实现电脑与Nvidia Jetson TX2之间的通信。

任务意义

- 实现云服务器与边缘端在同一协议下的通信。

2任务进度及目标

学习

- 熟悉MavLinkCom库

- a.对MavLink协议（如心跳连接协议、Ping协议等）、UDP、TCP进行简单的学习。

- b.通过MavLinkTest项目源代码及项目文档掌握两种通信模式，其中一种通信为node->connect(), 另一种通信是用MavLinkConnection类“join”方法连接。

- c.了解MavLinkCom库中几个重要的类

2任务进度及目标

设计

a.实现两台电脑基于MavLink协议下的通信 ✓

验证：使两台电脑通过端口进行连接，然后等待收到第一个心跳消息。

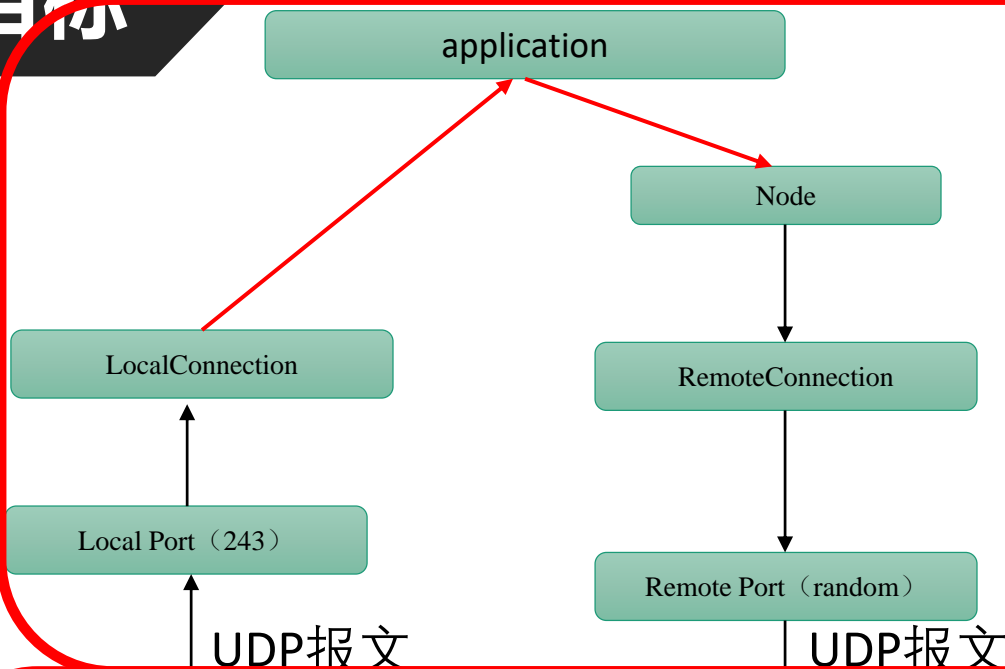
b.实现两台电脑之间传输字符串的操作 ✗

c.实现两台电脑之间自定义可扩展信息的传输 ✗

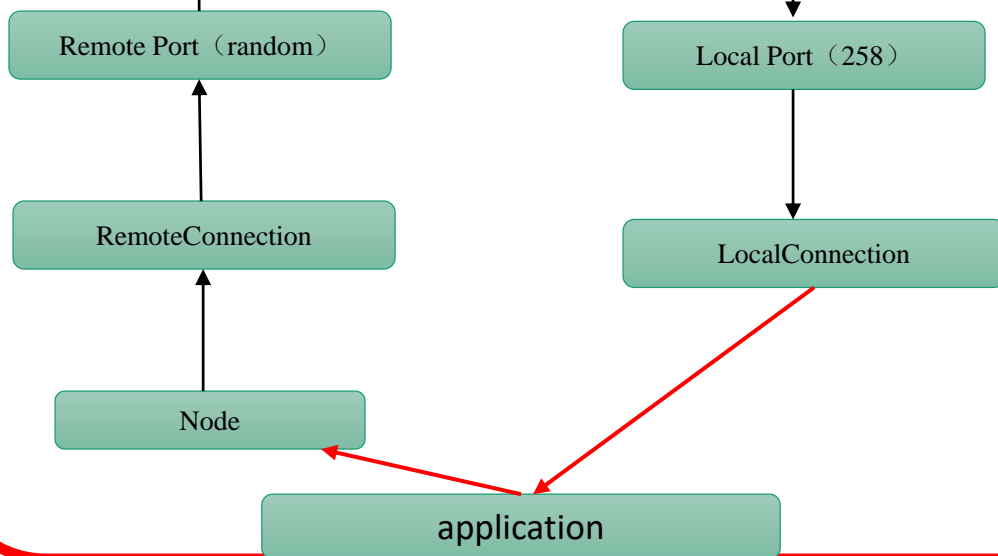
2任务进度及目标

通信程序框架：

PC1



PC2



3参考资料

参考资料

- MavLink文档
- MavLinkCom库
- Blog: lib dll .h .hpp 预编译
- C Primer Plus第6版