1. 单独测试福特ＡＰＩ，在车上索要ＩＰ后连接，用车上的起飞按钮单机起飞，降落，放弃等按钮，看看是否好使，此时不用启动飞机。如果不好使，先测试下一项，完事了再argue
2. 目测树木高度，如果高于２０ｍ，map\_height改为３０m。确认test\_type = 2;

３．飞机放在跑道地面开机并运行start.sh. 通过显示屏确认“计算出的local坐标系下的anchor间的差值为２０ｍ”。完毕后放在车上，本人不要上车, 在“飞机始发点”等待，招手让司机开车。这时候要测量第一个关键数据－－－－汽车从启动点到始发点的耗时，已经快慢程度。（用手机秒表测可以）

４．汽车过始发点后，点击起飞按钮，ＡＰＰ开始计时，注意观察飞机飞向第一个点的耗时，这是第二个关键数据，程序里会用两个６秒飞过去，注意看是不是能到达左下中心。

5.　程序会依次飞过８个点，可以提前仿真一下。然后向回飞到等待点，当手机屏幕上看到2. Tracking msg has published　或ＧＰＳ时，挥手启动汽车，注意观察飞机是否比汽车提前到达等待地点。

６．务必保持收ＡＰＰ常亮，且不退出，运行过程中不要点击任何东西

|  |  |
| --- | --- |
| left\_point | cross\_point |
| start\_point | right\_point |

start\_point: {x: 22.59191634, y: 113.9653581}　//左下顶点开始

cross\_point: {x: 22.59209966, y: 113.9655833} // 对角顶点

left\_point: {x: 22.59209966, y: 113.9653581} // 上边两个点的连线　（对角线的左侧）

right\_point: {x: 22.59191634, y: 113.9655833}

center\_bia: {x: 0.00, y: 0.00}　// map 时搜索区域中心点的偏移

anchor\_center\_dis: 10.00

tar\_diff\_dis: 5.0

grid\_x\_idx: 10

grid\_y\_idx: 10

take\_off\_time: 4

go\_up\_speed: 5

go\_up\_time: 2

fly\_to\_anchor\_time: 6

fly\_to\_target\_time: 4

back\_time: 3

back\_distance: 3.00

back\_threshold: 2.5

go\_down\_time: 4

go\_down\_threshold: 1.5

test\_type: 1

drone\_speed: 2.0000

area\_width: 50.00

safety\_range: 2.50

local\_navigation\_timeout: 6

pixel\_meter\_map\_err: 0

map\_height: 20.00

fly\_height: 10.00

halt\_height: 6.00

srh\_height: 2.500