

Mcontroller® 日志数据说明

`t_ms`，系统时间，单位 ms

`"accx"`，机体坐标系下 x 轴加速度，单位 m/ss

`"accy"`，机体坐标系下 y 轴加速度，单位 m/ss

`"accz"`，机体坐标系下 z 轴加速度，单位 m/ss

`"gyrox"`，机体坐标系下 x 轴角速度，单位 rad/s

`"gyroy"`，机体坐标系下 y 轴角速度，单位 rad/s

`"gyroz"`，机体坐标系下 z 轴角速度，单位 rad/s

`"magx"`，机体坐标系下 x 轴磁场强度，单位 gauss

`"magy"`，机体坐标系下 y 轴磁场强度，单位 gauss

`"magz"`，机体坐标系下 z 轴磁场强度，单位 gauss

`"baro"`，原生气压高度，单位 m

`"voltage"`，电池电压，单位 V

`"current"`，电池电流，单位 A

`"sat_num"`，GNSS定位使用卫星数，单位 颗

`"wind_x"`，风扰动作用到飞机上产生的 x 轴加速度，单位 m/ss

`"wind_y"`，风扰动作用到飞机上产生的 y 轴加速度，单位 m/ss

`"flow_rx"`，光流解算的 x 轴水平速度，单位 cm/s

`"flow_ry"`，光流解算的 y 轴水平速度，单位 cm/s

`"pitch_log"`，飞机俯仰角，单位 degree

`"roll_log"`，飞机滚转角，单位 degree

`"yaw_log"`，飞机偏航角，单位 degree

"pitchd", 飞控俯仰角, 单位 degree

"rolld", 飞控滚转角, 单位 degree

"yawd", 飞控偏航角, 单位 degree

"rtk_yawd", 双天线定向输出的偏航角, 单位 degree

"lat_noi", GNSS纬度方向定位噪声

"lon_noi", GNSS经度方向定位噪声

"alt_noi", GNSS高度方向定位噪声

"gyrox_t", x轴目标角速度, 单位 rad/s

"gyroy_t", y轴目标角速度, 单位 rad/s

"gyroz_t", z轴目标角速度, 单位 rad/s

"efx", 大地坐标系下的x轴加速度, 单位 m/ss

"efy", 大地坐标系下的y轴加速度, 单位 m/ss

"efz", 大地坐标系下的z轴加速度, 单位 m/ss

"vib_vl", 机体震动强度, 单位 m/ss

"vib_ag", 机体震动角度, 单位 degree

"rf_raw", 测距仪原始高度值, 单位 cm

"barofilt", 低通滤波后的气压高度, 单位 cm

"alt_t", z轴目标高度, 单位 cm

"pos_z", ekf融合后的z轴高度值, 单位 cm

"vel_z_t", z轴目标速度, 单位 cm

"vel_z", ekf融合后的z轴速度值, 单位 cm/s

"rf_alt", 测距仪测量的高度值, 单位 cm

"rf_alt_t", 地形跟随设定的目标对地高度, 单位 cm

"rtk_alt", GNSS 高度, 向上为正, 单位 cm

"rtk_velz", GNSS 垂直方向速度, 单位 cm/s

"vt_z", ekf 观测到的z轴速度, 单位 cm/s

"flow_vx", 光流输出的x轴水平速度, 单位 cm/s

"ned_x", NED坐标系下x轴位置, 单位 cm

"ned_vx", NED坐标系下x轴速度, 单位 cm/s

"pos_x", ekf 融合后的全局坐标系下的x轴位置, 单位 cm

"vel_x", ekf 融合后的全局坐标系下的x轴速度, 单位 cm/s

"flow_vy", 光流输出的y轴水平速度, 单位 cm/s

"ned_y", NED坐标系下y轴位置, 单位 cm

"ned_vy", NED坐标系下y轴速度, 单位 cm/s

"pos_y", ekf 融合后的全局坐标系下的 y 轴位置, 单位 cm

"vel_y", ekf 融合后的全局坐标系下的 y 轴速度, 单位 cm/s

"v_p_x", 位置控制中速度环 PID 控制器 x 轴的 P 分量

"v_i_x", 位置控制中速度环 PID 控制器 x 轴的 i 分量

"v_d_x", 位置控制中速度环 PID 控制器 x 轴的 d 分量

"v_p_y", 位置控制中速度环 PID 控制器 y 轴的 P 分量

"v_i_y", 位置控制中速度环 PID 控制器 y 轴的 i 分量

"v_d_y", 位置控制中速度环 PID 控制器 y 轴的 d 分量

"a_p_z", 位置控制中加速度环 PID 控制器 z 轴的 P 分量

"a_i_z", 位置控制中加速度环 PID 控制器 z 轴的 i 分量

"a_d_z", 位置控制中加速度环 PID 控制器 z 轴的 d 分量

"roll", 遥控信号输入的滚转通道值

"pitch", 遥控信号输入的俯仰通道值

"yaw", 遥控信号输入的偏航通道值

"thr", 遥控信号输入的油门通道值

"ch5", 遥控信号输入的 5 通道值

"ch6", 遥控信号输入的 6 通道值

"ch7", 遥控信号输入的 7 通道值

"ch8", 遥控信号输入的 8 通道值

"uwb_x", UWB 定位的 x 轴位置, 单位 cm

"uwb_y", UWB 定位的 y 轴位置, 单位 cm

"odom_x", 全局坐标系下里程计测量的 x 轴位置, 单位 cm

"odom_y", 全局坐标系下里程计测量的 y 轴位置, 单位 cm

"odom_z", 全局坐标系下里程计测量的 z 轴位置, 单位 cm

"mav_x_t", MAVLink 接收的 x 轴目标位置, 单位 cm

"mav_y_t", MAVLink 接收的 y 轴目标位置, 单位 cm

"mav_z_t", MAVLink 接收的 z 轴目标位置, 单位 cm

"goal_x", 接收到的ego自主规划轨迹目标点 x 轴位置, 单位 m

"goal_y", 接收到的ego自主规划轨迹目标点 y 轴位置, 单位 m

"goal_z", 接收到的ego自主规划轨迹目标点 z 轴位置, 单位 m

"odom_yaw", 全局坐标系下里程计偏航角, 单位 degree

"mav_v_x", MAVLink 接收的 x 轴目标速度, 单位 m/s

"mav_v_y", MAVLink 接收的 y 轴目标速度, 单位 m/s

"mav_v_z", MAVLink 接收的 z 轴目标速度, 单位 m/s

"mav_a_x", MAVLink 接收的 x 轴目标加速度, 单位 m/ss

"mav_a_y", MAVLink 接收的 y 轴目标加速度, 单位 m/ss

"mav_a_z", MAVLink 接收的 z 轴目标加速度, 单位 m/ss

"mav_yaw", MAVLink 接收的目标偏航角, 单位 degree

"mav_rate", MAVLink 接收的目标偏航角速度, 单位 degree/s

"dis12", 1 号机和 2 号机之间的 uwb 测量距离, 单位 cm

"dis23", 2 号机和 3 号机之间的 uwb 测量距离, 单位 cm

"dis34", 3 号机和 4 号机之间的 uwb 测量距离, 单位 cm

"dis1", uwb 到 1 号基站的测距距离, 单位 cm

"dis2", uwb 到 2 号基站的测距距离, 单位 cm

"dis3", uwb 到 3 号基站的测距距离, 单位 cm

"dis4", uwb 到 4 号基站的测距距离, 单位 cm

"lat", GNSS 纬度, 单位 1E-7 degree

"lon", GNSS 经度, 单位 1E-7 degree

"motor1", M1 电机口输出的 PWM 脉宽值

"motor2", M2 电机口输出的 PWM 脉宽值

"motor3", M3 电机口输出的 PWM 脉宽值

"motor4", M4 电机口输出的 PWM 脉宽值

"motor5", M5 电机口输出的 PWM 脉宽值

"motor6", M6 电机口输出的 PWM 脉宽值

"motor7", M7 电机口输出的 PWM 脉宽值

"motor8", M8 电机口输出的 PWM 脉宽值

"pos_x_t", 位置控制设定的 x 轴目标位置

"pos_y_t", 位置控制设定的 y 轴目标位置

"vel_x_t", 位置控制设定的 x 轴目标速度

"vel_y_t", 位置控制设定的 y 轴目标速度

"acc_x_t", 位置控制输出的 x 轴目标加速度

"acc_y_t", 位置控制输出的 y 轴目标加速度

"acc_z_t", 位置控制输出的 z 轴目标加速度

"roll_p", 姿态控制速率环滚转 PID 的 P 分量

"roll_i", 姿态控制速率环滚转 PID 的 i 分量

"roll_d", 姿态控制速率环滚转 PID 的 d 分量

"pitch_p", 姿态控制速率环俯仰 PID 的 P 分量

"pitch_i", 姿态控制速率环俯仰 PID 的 i 分量

"pitch_d", 姿态控制速率环俯仰 PID 的 d 分量

"yaw_p", 姿态控制速率环偏航 PID 的 p 分量

"yaw_i", 姿态控制速率环偏航 PID 的 i 分量

"yaw_d", 姿态控制速率环偏航 PID 的 d 分量

"roll_t", 由位置控制解算出的目标滚转角

"pitch_t", 由位置控制解算出的目标俯仰角

"yaw_t", 由位置控制解算出的目标偏航角

"p_out", 油门混控输出的俯仰分量

"r_out", 油门混控输出的滚转分量

"y_out", 油门混控输出的偏航分量

"t_out", 油门混控输出的拉力分量

"t_hover", 飞控自动感知的悬停油门