

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 guass

`"magy"`，机体坐标系下 y 轴磁场强度，单位 guass

`"magz"`，机体坐标系下 z 轴磁场强度，单位 guass

`"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

`"pitchr"`，俯仰角，单位 rad

`"rollr"`，滚转角，单位 rad

`"yawr"`，偏航角，单位 rad

`"pitchd"`，俯仰角，单位 degree

`"rolld"`，俯仰角，单位 degree

`"yawd"`，偏航角，单位 degree

`"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

"[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

"[odom_x](#)", 全局坐标系下里程计测量的 x 轴位置, 单位 cm

"[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

"[odom_y](#)", 全局坐标系下里程计测量的 y 轴位置, 单位 cm

"[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

"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

"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

"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