# 常规飞机问题客户端需要提供的数据

1、飞机编号:

在飞机、雷达的作业箱标签可以看到,飞机的编号也可以在地面端电台查看

2、飞机日志

智飞行下载的POS数据(包含.bin/.compb/.FNAV/.POS文件等)

3、地面站版本号

管家右上角,关于软件可以查看

± ≥ = ×	大人机管家专业版
<ul> <li>一 還存清理</li> <li>② 還存清理</li> <li>③ 飞马官网</li> </ul>	
<ul> <li>→ 起司平台</li> <li>○ 意见反馈</li> <li>(○) 系统设置</li> </ul>	版本号: UAVManager Professional Update 1.1.0 New Launcher 1.1.0
	更新信息

4、地面站日志

无人机管家主界面右上角,找到"工程管理",点进去,找到飞行的工程名称,鼠标往右边滑,找到"打开"标志,点进去,把里面除了POS文件夹的剩余全部数据复制粘贴一个新建文件夹,然后压缩发给售后。

5、载荷编号

在载荷的作业箱标签可以看到,或者载荷机身上面也可以看到

6、问题描述

详细描述需要反馈的问题,便于售后快速解决问题。

## 雷达问题客户端需要提供的数据

1、飞机、雷达编号

PS:在飞机、雷达的作业箱标签可以看到,飞机的编号也可以在地面端电台查看

## 2、飞机、雷达固件版本信息

PS:飞机挂载雷达,开机,使用电台正常连接后,在管家维护界面,点击小飞机标志,可 查看飞机当前飞控固件版本是多少,点击详细固件信息可查看载荷固件版本为多少。

#### 3、问题简述

PS:时间、地点、测区环境如何、当天共计飞行了几个架次,是第几个架次出的问题。解 算后的雷达数据有什么异常表现。

#### 4、问题架次的雷达架次号

PS:问题架次的雷达架次号:每飞行一个架次就会生成一个新的.imr数据。架次号如下图红 色框框选的就是架次号。需要客户找到有问题雷达架次的架次号然后反馈给内业or售后。 例如:截图上面故障架次的架次号为:00251

大小	压缩后大小	类
		X
24,975,872	14,967,626	M
5,522,432	2,012,585	FI
67,200,091	20,489,028	F
56,956,416	22,946,347	В
	大小 24,975,872 5,522,432 67,200,091 56,956,416	大小 压缩后大小 24,975,872 14,967,626 5,522,432 2,012,585 67,200,091 20,489,028 56,956,416 22,946,347

## 5、问题架次雷达imu数据(.LVX、.RXP、.PCAP点云数据不用)

PS:1idar2000/3000/20/40/500的imu数据存储在雷达内存卡的DATA文件夹里面, LIDAR210的imu数据存储在飞机里;

## 6、雷达log数据

PS:1idar2000/3000/20/30/40/500的log文件,都是把单个雷达取出,数据线连接 雷达和电脑,会弹出一个雷达盘符,找到雷达log文件夹,拷贝下来即可。

## 7、问题架次机载日志数据

PS:就是从智飞行下载的POS数据(四个文件.bin/.compb/.FNAV/.POS文件都需要) 8、问题架次地面站日志数据(PS:需要备注下区块几,任务几)

PS:无人机管家主界面右上角,找到"工程管理",点进去,找到飞行的工程名称, 鼠标往右边滑,找到"打开"标志,点进去,把里面除了POS文件夹的剩余全部数 据复制粘贴一个新建文件夹,然后压缩发给售后。

## \*遇到雷达问题时,以上数据需要客户提供,还请大家知晓。数据整理好后希望做 好整理成文件夹样式发给内业or售后

样例如下;

	机载日志数据	2021-12-09 13:52	文件夹	-
	故障架次imu数据	2021-12-09 13:52	文件夹	12
0 🧧	地面站日志 (区块三, 任务一) .rar	2021-12-09 13:54	rar文件	82.14MB
0 📫	雷达LOG.ran	2021-12-09 13:54	rar文件	24.61MB
	雷达故障相关信息说明.txt	2021-12-09 13:54	txt文件	106B

# SLAM100 问题反馈需要提供的数据

- 1; 设备的完整编号。(在机身上有标签)
- 2;扫描的场景描述(最好有图片),采集时间。
- 3;扫描的原始数据,将SD卡取出后放在电脑上读取卡内的文件,如下图中的SN\_00036 (图一),将此文件夹数据打包,00036 代表架次号,时间加 8 个小时为实际作业时间。

	管理	Lidar_TF (F:)					
查看	驱动器工具						
电脑 〉 Lida	ar_TF (F:) >					~	Ö
名称		~	修改日期	类型	大小		
DAT	A		2020/8/18 3:54	文件夹			
LOG			2020/8/18 3:54	文件夹			
ΟΤΑ			2020/8/18 3:54	文件夹			
PICT	URE		2020/8/18 3:54	文件夹			
SN_0	00035		2022/2/15 0:52	文件夹			
SN_0	00036		2022/2/15 1:13	文件夹			
	0		2020/8/18 3:54	文件夹			

- 4; LOG 数据, 连接数据线到机身, 从弹出的 Lidar\_Udisk 盘符下拷贝LOG 文件夹。
- 5; 使用数据分析工具并提供分析结果。(截图)
- 6; 手机具体型号。 (如华为 P40)
- 7; 手机APP 版本。打开手机端的APP-我的-关于SLAM GO(如下图)

	C IDI 561 2:58	90	a."''II ど	🕼 i[]i 📧 i 2:58	🖾 "ا 🖘 🔯 ال الحد) 2:58
SLAM,	Ξō Q +		2		★于SLAM GO
		13	058		
T	T	用户名		>	
slam100_00079	slam100_00134	安全中心		>	
		激活申请		>	最新版本1.3.9
		权限与隐私设置		>	当前版本1.3.9 Copyrignt(c)2019 Feima Robotics Co.,Ltd.
		关于SLAM GO		• >	
▲ C 首页 工程	] <b>Q</b> 我的	白页	<b>竹5</b> 工程	到的	

8; SLAM100 固件版本。打开软件和设备,点击带绿色的设备(图二),点击右上角的三条横线(图三),即可看见版本号(图四),本次举例固件版本是V0.12.52



9; SLAM GO POST 软件版本,打开软件在最上面显示版本号(图五),本次举例版本号 是V1.0.6.0。