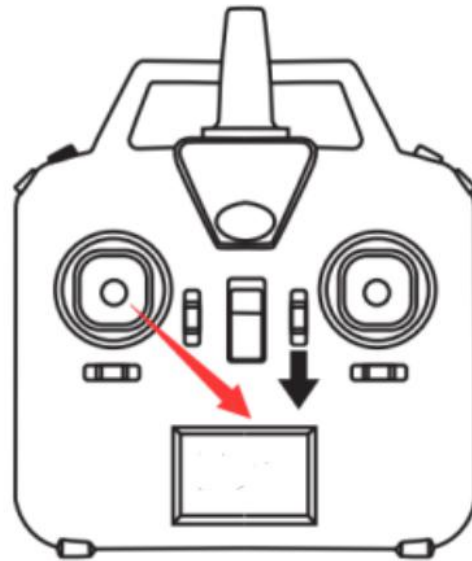


## 四、飞控解/上锁、功能模式操作教程

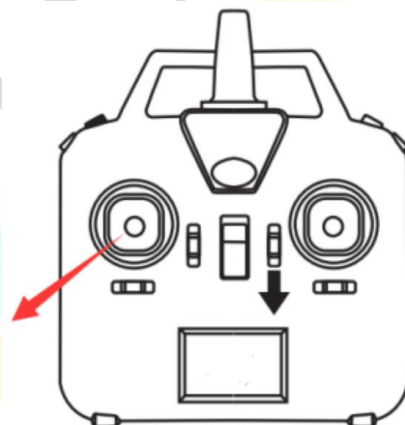
### 1、飞行器的解锁



左边摇杆处于右下角，持续 1.5S 左右，飞控会进入解锁状态，当解锁后，绿色指示灯会进行慢闪状态，解锁后 6 秒钟内，如果无推油、打杆动作，飞控会自动上锁，同时绿色指示灯会同步快闪 3S。若解锁后 6S 内，有推油、打杆动作，飞控会一直处于解锁状态同时绿色指示灯会进行流水灯快闪状态 3S。

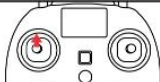








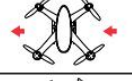

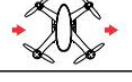
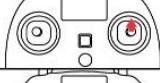



飞控处于解锁状态时如果满足着陆条件，电机将进入上锁状态（以较低的油门量转动）；当不满足着陆条件时，飞控油门输出来源于实际控制器的输出。若新手觉得有怠速不安全，可以将程序里面怠速值调小或者直接给最低位 1000。如果发现解锁后怠速太小，可以设置电调行程或者改程序怠速值，实际为了安全，怠速值不宜太大，基本接近实际电调起转油门就可以。

### 2、飞行器的上锁



左边摇杆处于左下角，持续 1.5S 左右，飞控会进入上锁状态，上锁后无人机四个电机将停转，切勿在正常飞行过程中，长时间保持此动作位，避免空中宕机。在实际调试过程中遇到紧急情况，无人机出现失控时，应立即上锁电机，避免造成更大的损失。

### 3、飞行器基本飞行与功能操作

上升		
下降		
机头左转		
机头右转		
左侧飞		
右侧飞		
向前		
向后		



- 5 通道为高度手动（低位）与定高模式（高位）控制通道——定高控制）
- 8 通道为水平自稳（低位）到光流定点（高位）模式控制通道——定点控制
- 6 通道为非 SDK 模式（低位）到 SDK 模式（高位）控制通道——SDK 控制
- 7 通道为非一键降落（低位）到一键降落（高位）控制通道——降落控制

其中需要特别注意的是：

- 8 通道中光流定点模式高位起作用的前提是飞行器之前需要工作在定高模式模式，即 5 通道必须先置为高位。
- 6 通道中 SDK 模式高位起作用的前提是飞行器之前需要工作在光流定点模式，即 5、8 通道必须均先置为高位。

高度手动模式下，油门控制量直接来源于遥控器油门杆给定，不建议新手一开始操作此模式，操控不好会存在一定危险。高度手动挡位仅作为装机验证飞行、调试架调试时使用。程序设置的默认悬停油门为 **1500**，定高模式下在此基准上会自动估计悬停油门，对于自组机推重比不合适或者悬停油门偏离 **1500** 太大的情况，定高效果不理想的情况，可以将默认悬停油门改到真实动力装的实际值，用以改善定高效果。

电赛 TI 开源飞控的解锁、上锁、定高、光流、**SDK** 操作教程

<https://www.bilibili.com/video/BV1D64y1y7Mu/>

<https://www.bilibili.com/video/BV1E54y1j7Da/>

<https://www.bilibili.com/video/BV1rA411V7PT/>

<https://www.bilibili.com/video/BV1n64y1U7GM/>