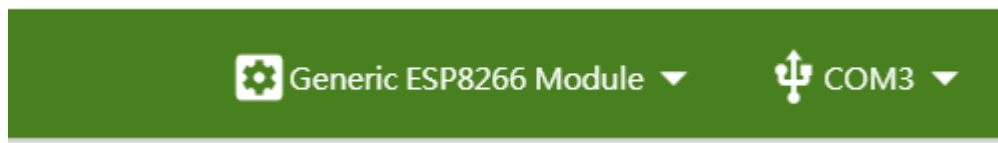


第一階段先從 ESP8266 飛控板類別中拿取積木程式編寫，如下圖



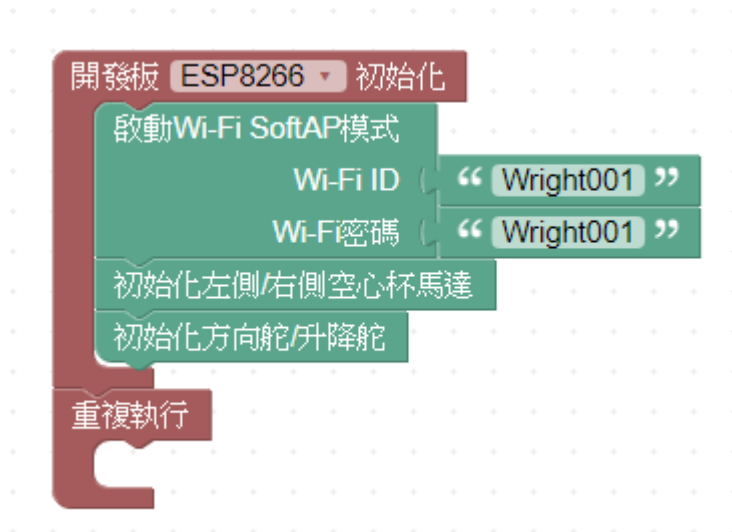
1. 連結 ESP8266 飛控板，選擇以下 8266 模組，以及連結埠。



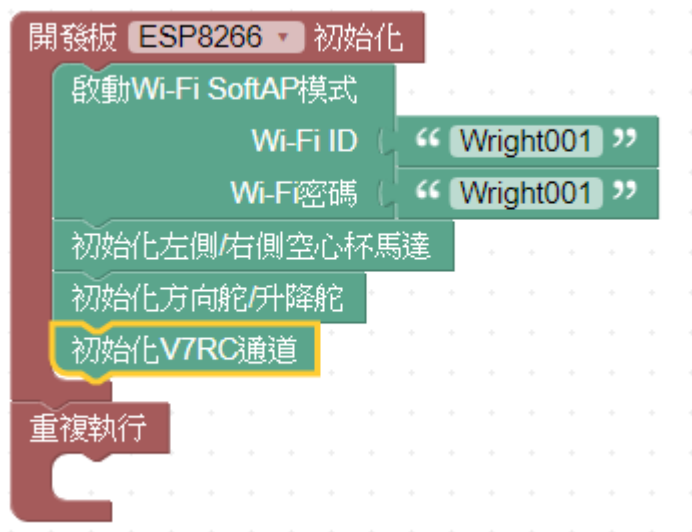
2. 設定 Wi-Fi SoftAP 模式，並輸入 Wi-Fi ID 和密碼



3. 初始化飛控板空心杯馬達和伺服馬達



4. 初始化 V7RC 通道



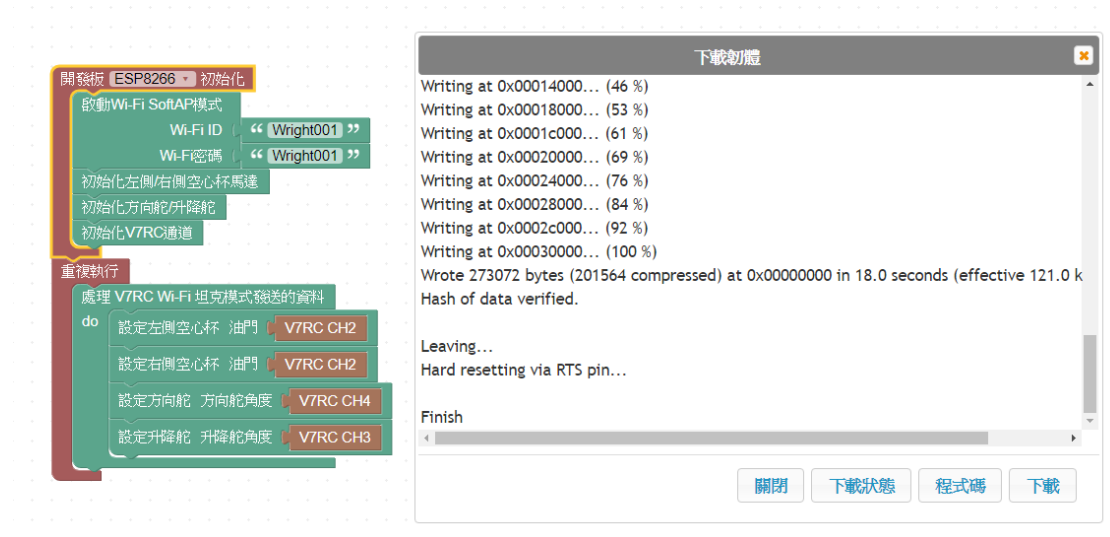
5. 讀取 V7RC 通道控制命令



6. 利用 V7RC 通道控制命令操控空心杯馬達和伺服馬達



7. 開始下載韌體進行燒錄



- 如欲啟動飛控板自穩功能，法蘭斯積木類別中拿取 MPU6050 六軸傳感器積木，如下圖



- 首先，初始化 MPU6050 (SDA pin = 2, SCL pin = 14)



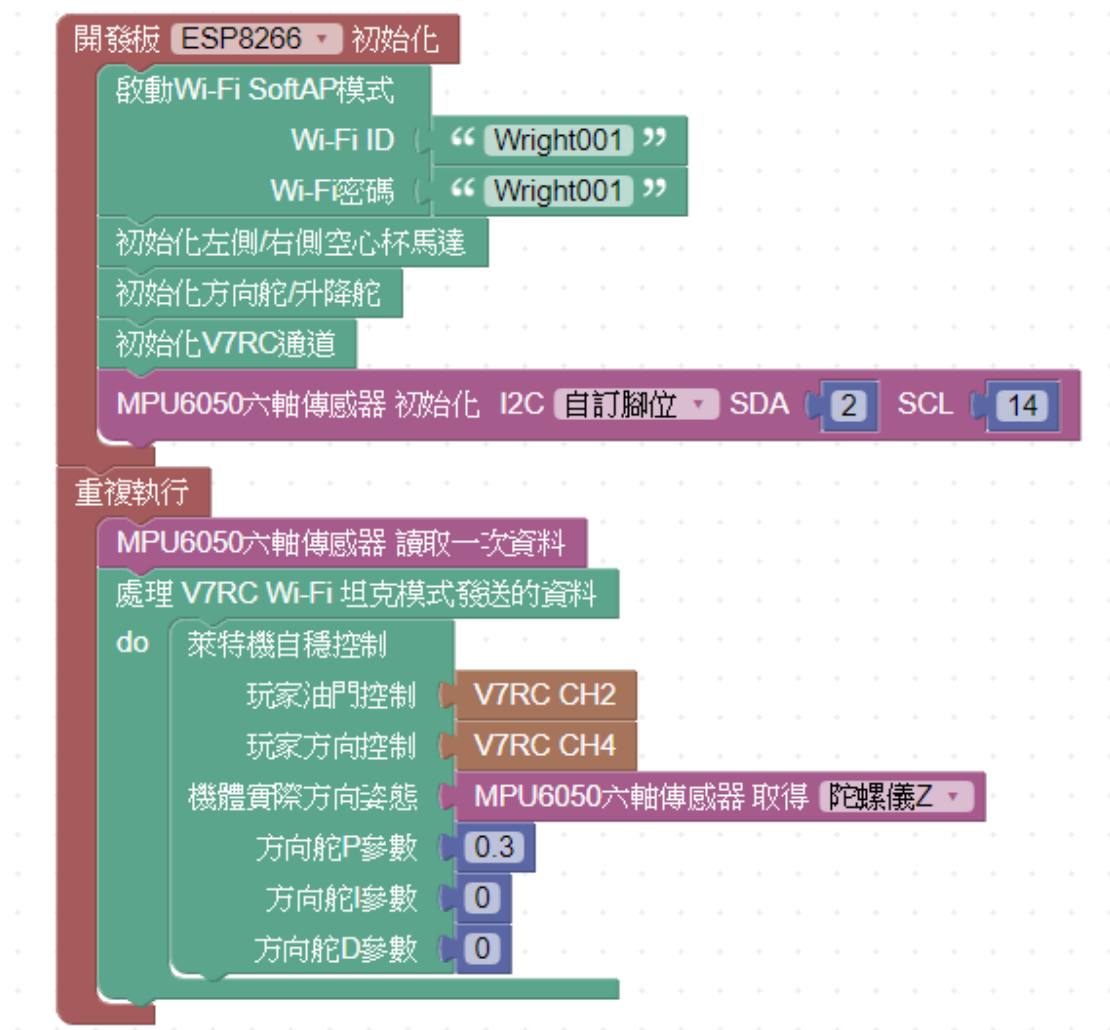
10. 設定每次重複執行都對 MPU6050 進行讀值。



11. 於 ESP8266 飛控板類別，拿取萊特機控制模組，將玩家油門/方向控制輸入為 V7RC 通道控制命令，將機體實際方向姿態輸入為 MPU6050 傳感讀值，在此僅以陀螺儀 Z 來辨識機體 Z 軸轉向姿態。



12. 調整適當 PID 參數後，即可進行燒錄。



13. 氣墊船之控制程式如下圖所示。

開發板 ESP8266 初始化

啟動Wi-Fi SoftAP模式

Wi-Fi ID “Wright001”

Wi-Fi密碼 “Wright001”

初始化左側/右側空心杯馬達

初始化方向舵/升降舵

初始化V7RC通道

MPU6050六軸傳感器 初始化 I2C 自訂腳位 SDA 2 SCL 14

重複執行

MPU6050六軸傳感器 讀取一次資料

處理 V7RC Wi-Fi 坦克模式發送的資料

do 氣墊船自穩控制

玩家油門控制 V7RC CH2

玩家前後控制 V7RC CH3

玩家方向控制 V7RC CH4

機體實際方向姿態 MPU6050六軸傳感器 取得 陀螺儀Z

方向舵P參數 0.3

方向舵I參數 0

方向舵D參數 0