

串口发送数据格式（串口波特率 19200，1 个起始位，1 个停止位，其它无）：
发送间隔 40MS，一次发送 8 个 BYTE，
BYTE[0]:数据头，固定为 0X66

速度为 30%时，（副翼，升降舵）0x5A-0x80-0xA6 线性变化
速度为 60%时，（副翼，升降舵）0x33-0x80-0xCD 线性变化
速度为 100%时，（副翼，升降舵）0x00-0x80-0xFF 线性变化

BYTE[1]:AIL——副翼：中间值 0x80，左边最大为 0x00，右边最大为 0xff，
即 0x00-0x80-0xff 线性变化

BYTE[2]:ELE——升降舵：中间值 0x80，后最大为 0x00，前最大为 0xff，即
0x00-0x80-0xff 线性变化

BYTE[3]:THR——油门：0x00 为最小，0xff 为最大

（微调说明：前后/侧飞：±24 步 步进 1 128+偏移量，每次重启后回归默认值
128）；

油门在没有开启定高模式的时候，就是 0，开启定调模式后是居中

BYTE[4]:RUDD——方向舵 中间值 0x80，左转最大为 0x00，右转最大为 0xff，
即 0x00-0x80-0xff 线性变化

（微调说明：±24 步 步进 2 中值定义：128+偏移量，每次重启后回归默
认值 128）；

为了避免加减油门时，对此字节指令产生影响，所以在圆形操控区域的中间 1/6，
因保持 80H 不变，此区域外按上述线性变化。

BYTE[5]:标志位

BYTE[6]=(BYTE[1]^BYTE[2]^BYTE[3]^BYTE[4]^BYTE[5])&0xff;

BYTE[7]: 数据尾，固定为 0x99

BYTE[5]

bit0=一键起飞 先置 1，1 秒后置 0 默认为 0

bit1=一键下降 先置 1，1 秒后置 0 默认为 0

bit2=紧急停止 每次点击取反 默认为 0

油门低于 40%时无效，方向前后控制超过 50%后置 0，（左右方向控制正常），按
一键下降后置 0，油门控制置 0

bit3=一键固定方向翻转（原来没有这个）

bit4=1 无头模式 0 有头模式 默认为 0

bit5=一键翻转 点击后置 1，当方向键移动超过一半时，清 0
当翻滚按键按下，并且方向键移动超过一半，发送 1，
并且方向值发最大值（最小值） 持续时间大概 300 毫秒，

bit6=光控制 默认灯光开

bit7=飞控陀螺仪矫正 先置 1，1 秒后置 0