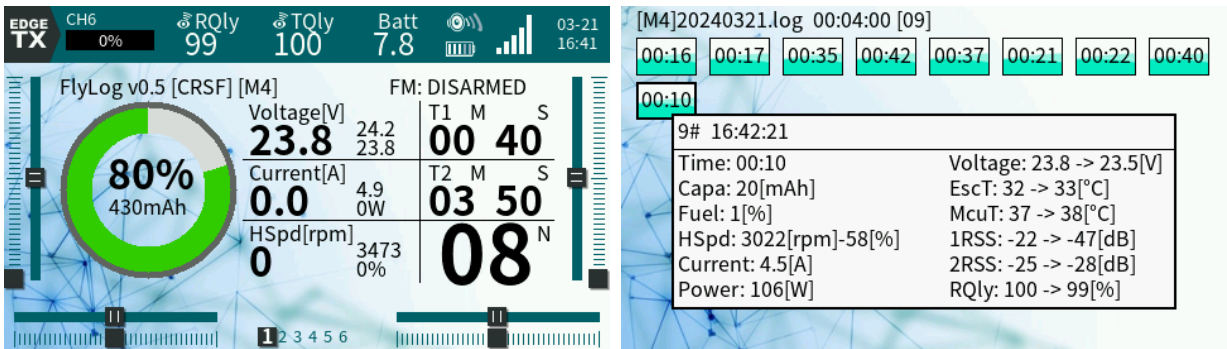


# FlyLog 脚本使用方法\_CRSF 协议 v0.5\_20240321

## 简介：

FlyLog 脚本可以自动识别遥测回来的数据以新的名称重新刷新显示出来，添加，设置都非常的简单。有 7 个实时数据，可以记录 56 组详情数据，页面如下：



## 更新内容：v0.5 版本

- 低压报警值支持一位小数点；ELRS 协议时，主界面显示实时油门值，并记录最大的油门值；优化代码；  
运行环境：系统 2.9 版本起；480x272 彩屏。

## 电调回传：

- RF 陀螺仪目前支持回传的遥测协议有 BLHeli32, Hobbywing V4, Hobbywing V5, Scorpion, Kontronik, OMPHobby, ZTW, APD, 其他的电调等待适配。
- **硬件连接：**电调的 TX 线连接到陀螺仪的 RX 线；比如好盈 120A 电调，回传输出口是 P 口，FlyDragon 陀螺仪 RX 口有三个地方，分别是后出线口的 SBUS, EXT 口上的 RX3 以及 GPS 口上的 RX5，具体请查看[接线图-内置接收机 V2 版本](#)接线图。
  - **软件设置：**打开 rotorflight-configurator 软件，切换到[配置]页面，选择你连接到电调的串口；我这里连接到了串口 2，也就是后出线口的 SBUS 上，如下设置：



切换到[电机]页面，选择电调的遥测协议；好盈 120A 电调，协议是 Hobbywing V4，如下设置：



切换到[电源]页面，电压计与电流计全部选择电调传感器，容量值写上本机使用的电池容量标称值，其他值默认即可。



- 打开回传项：切换到[接收机]页面，打开回传项目，如下所示：

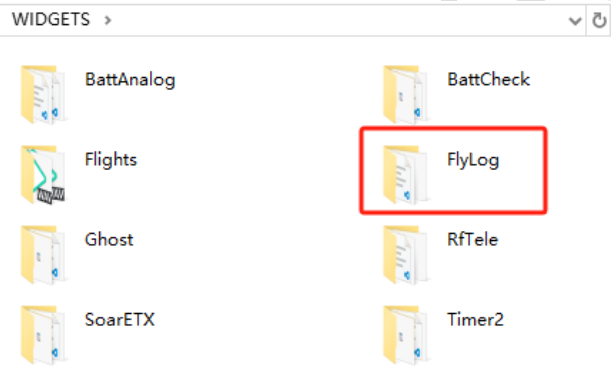


- 切换数据通道：切换到[CLI(命令行)]页面，粘贴以下命令到发送窗口，按电脑键盘上的 **Enter** 键发送命令。

```
set crsf_gps_heading_reuse = THROTTLE
set crsf_flight_mode_reuse = GOV_ADJFUNC
set crsf_gps_altitude_reuse = HEADSPEED
set crsf_gps_ground_speed_reuse = ESC_TEMP
set crsf_gps_sats_reuse = MCU_TEMP
save
```

遥控器：

- 安装 FlyLog 脚本：复制 FlyLog 文件夹到遥控器 SD 卡的 **WIDGETS** 下，如果提示，请选择替换，如下图：

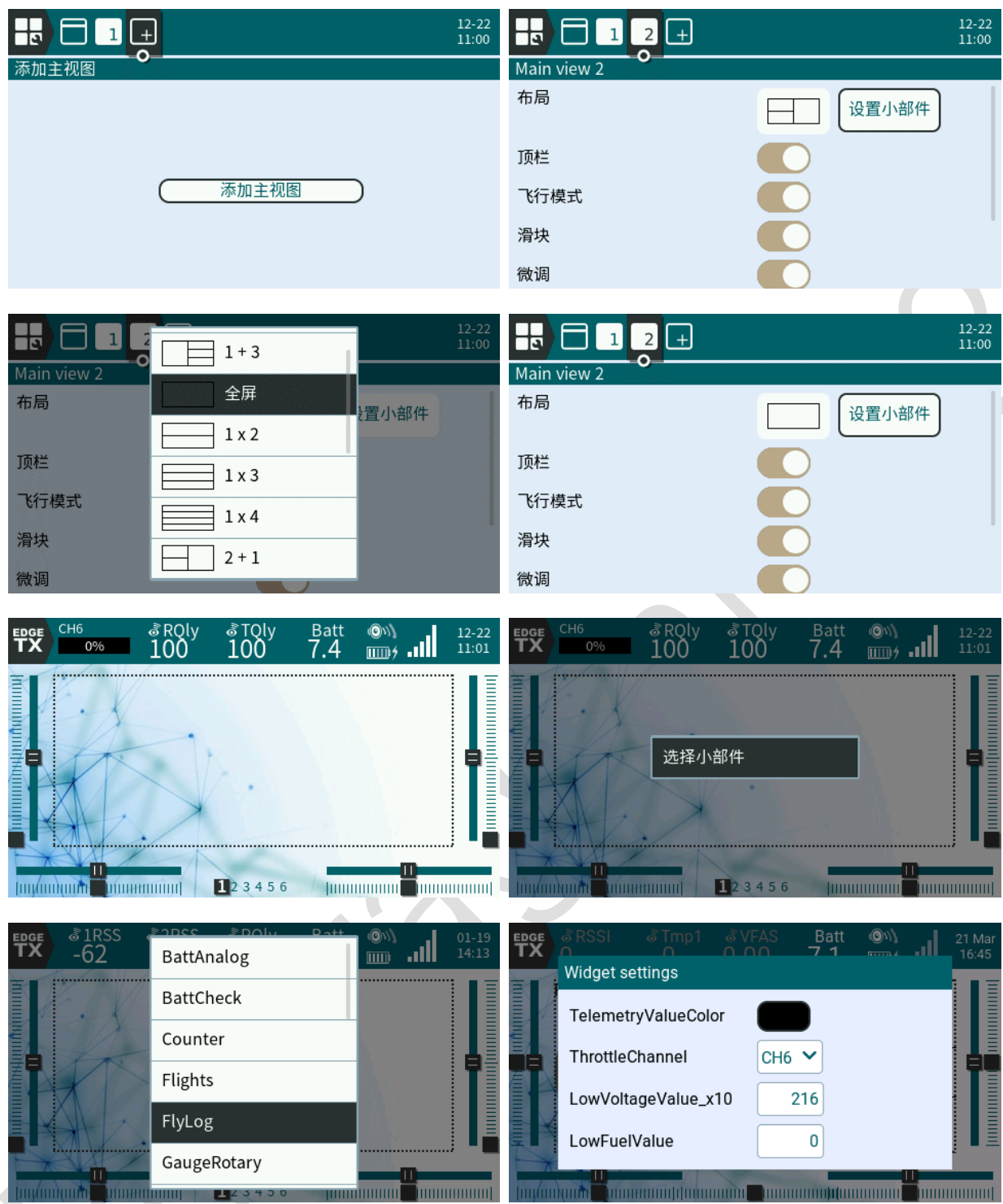


- 扫描新的遥测数据项：单击遥控器上 **MDL** 按键，切换到[回传]页面，扫描新的回传项目。

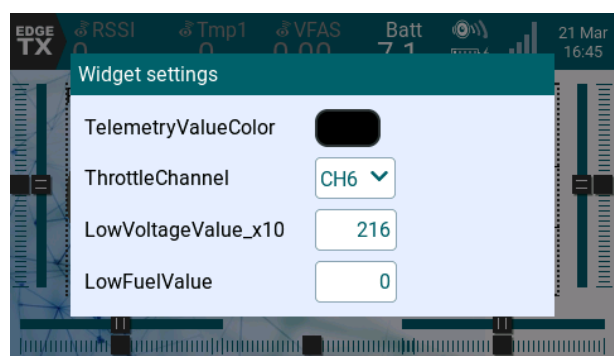


扫描完后，停止扫描。

添加脚本：单击遥控器上 **TELE** 按键，按以下步骤进行设置：



- 注：第一次添加，未正常运行或者未显示数据，遥控器重新启动一次即可。
- 至此 FlyLog 脚本设置完成。
- **设置脚本：**长按屏幕或者滚轮均可弹出设置脚本窗口，油门通道根据实际情况。



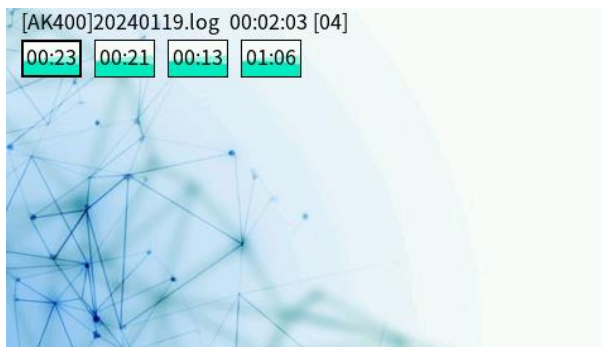
TelemetryValueColor: 设置字体颜色

ThrottleChannel: 油门通道

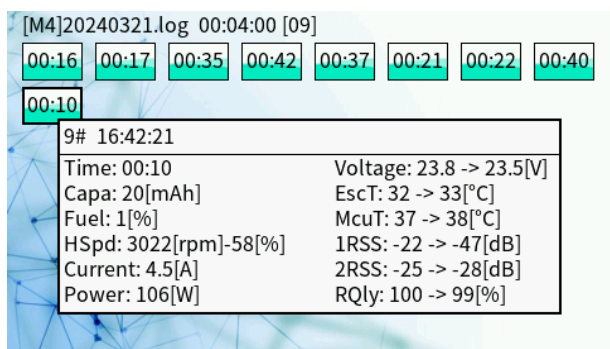
**LowVoltageValue\_x10:** 动力电池低压报警阈值 (0 值为关闭报警), 扩大了 10 倍。比如设置 216, 表示电压值为 21.6V。

LowFuelValue: 电池容量百分比报警阈值 (0 值为关闭报警)

- **查看飞行记录:** 长按屏幕或者滚轮均可弹出窗口, 单击屏幕或者单击滚轮进去全屏模式。



单击对应的 log 图标可查看详情数据, 再次单击关闭详情窗口 (关闭窗口也可以在屏幕上向右滑动)。



1#: log 号

12:50:29: 本次飞行 Log 文件记录的时间点

Time: 本次飞行时间

Capa: 本次飞行消耗的容量

Fuel: 本次飞行消耗的容量百分比

HSpd: 本次飞行最高的转速 (超转除外)

Current: 本次飞行最大电流值

Power: 本次飞行最大功率值

Voltage: 本次飞行电压最大值, 最小值

EscT: 本次飞行电调温度最高值, 最低值

McuT: 本次飞行主控温度最高值, 最低值

1RSS: 本次飞行 1 号天线信号强度的最大值, 最小值

2RSS: 本次飞行 2 号天线信号强度的最大值, 最小值

RQly: 本次飞行上行链路质量的最大值, 最小值

- **免责声明:** FlyLog 脚本是开源软件, 对该脚本的质量和可靠性不做任何保证或暗示。如果操作不当, RC 模型可能会导致严重的伤害甚至死亡, 如果决定使用 FlyLog 脚本, 您将对您的模型全权负责。任何使用 FlyLog 脚本导致的伤害或损伤, FlyLog 脚本的作者不承担任何责任, 使用了就表示接受此声明。