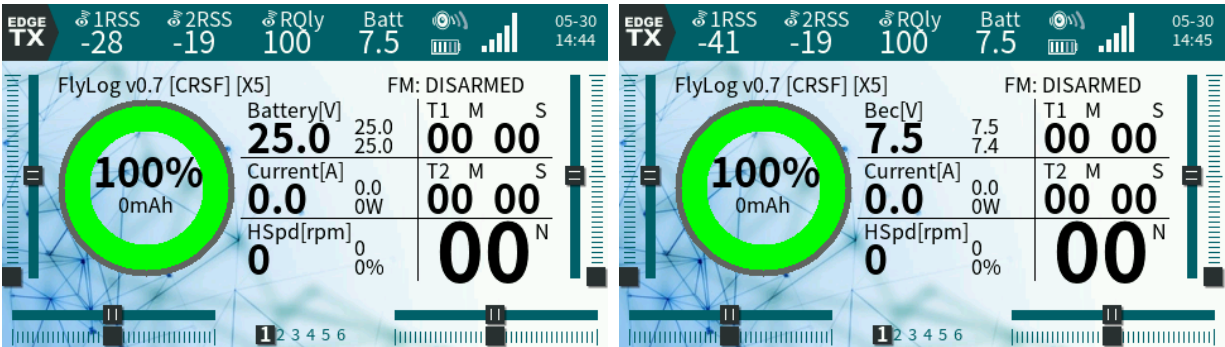


# FlyLog 脚本使用方法\_CRSF 协议 v0.7\_20240530

## 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：



[X5]20240530.log 00:00:09 [01]

1# 15:05:23	
Time: 00:09	Battery: 25.0 -> 25.0[V]
Capa: 0[mAh]	BEC: 7.4 -> 7.4[V]
Fuel: 0[%]	ESC: 31 -> 31[°C]
HSpd: 0[rpm]	MCU: 48 -> 48[°C]
Throttle: 9[%]	1RSS: -24 -> -35[dB]
Current: 0.0[A]	2RSS: -20 -> -23[dB]
Power: 0[W]	RQly: 100 -> 99[%]

## 更新内容：v0.7 版本

- 新增 BEC 电压显示与记录，电压的显示有 3 种方式，详情请看下文的设置方法，适用于 FlyDragon V2.2 版本。  
运行环境：系统 2.9 版本起；480x272 彩屏。

## 电调回传：

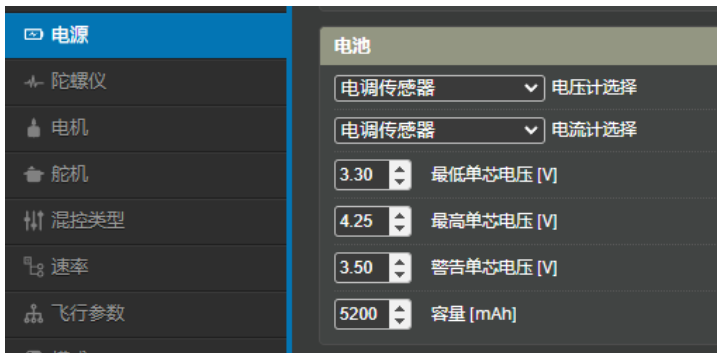
- RF 陀螺仪目前支持回传的遥测协议有 BLHeli32, Hobbywing V4, Hobbywing V5, Scorpion, Kontronik, OMPHobby, ZTW, APD, 其他的电调等待适配。
- **硬件连接：**电调的 TX 线连接到陀螺仪的 RX 线；比如好盈 120A 电调，回传输出是 P 口，FlyDragon 陀螺仪 RX 口有三个地方，分别是后出线口的 SBUS, EXT 口上的 RX3 以及 GPS 口上的 RX5，具体请查看[接线图-内置接收机 V2 版本](#)接线图。
  - **软件设置：**打开 rotorflight-configurator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

串行端口	
UART1	串行接收机
UART2	电调遥测
UART3	已禁用
UART5	已禁用

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：

电调/电机功能	
PWM	电调油门协议
Hobbywing V4	电调遥测协议
250	电调刷新率
1000	上锁油门 PWM 值
1000	0% 油门 PWM 值
2000	100% 油门 PWM 值

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：

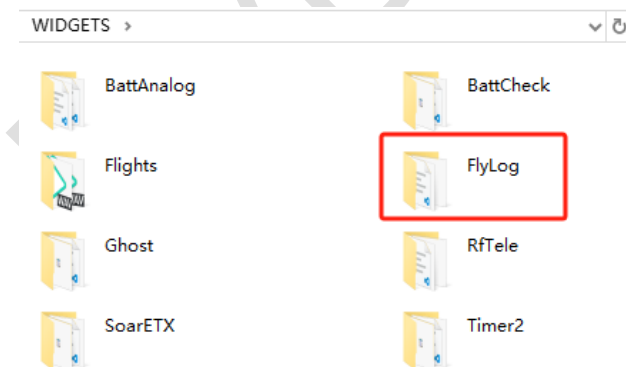


- 切换数据通道：切换到[CLI(命令行)]页面，粘贴以下命令到发送窗口，按电脑键盘上的 **Enter** 键发送命令。

```
set crsf_att_pitch_reuse = BEC_VOLTAGE
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：



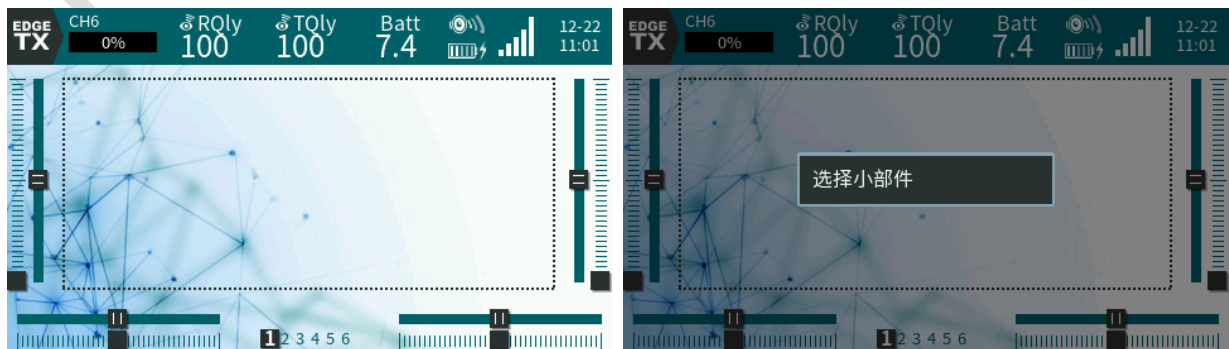
- 扫描新的遥测数据项：单击遥控器上 **MDL** 按键，切换到[回传]页面，扫描新的回传项目。

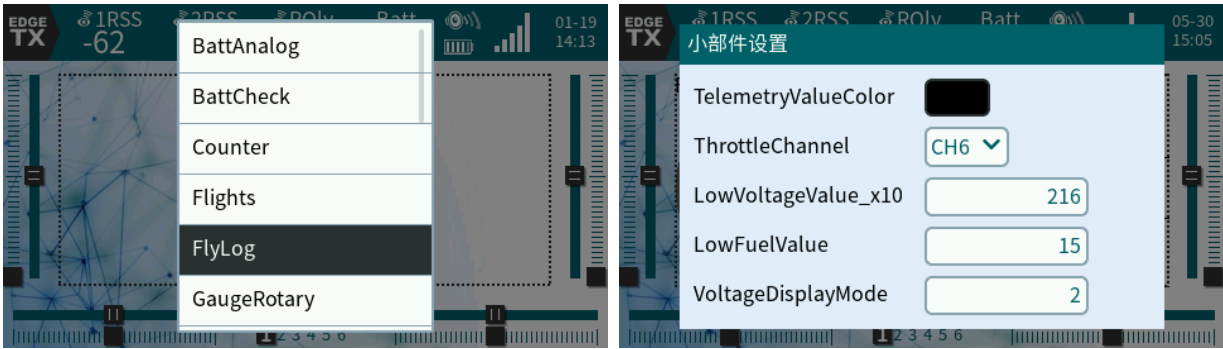


扫描完后，停止扫描。滚动飞梭轮子，找到 Ptch 传感器项，进入编辑，把比率设置为 50，如下图：



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。

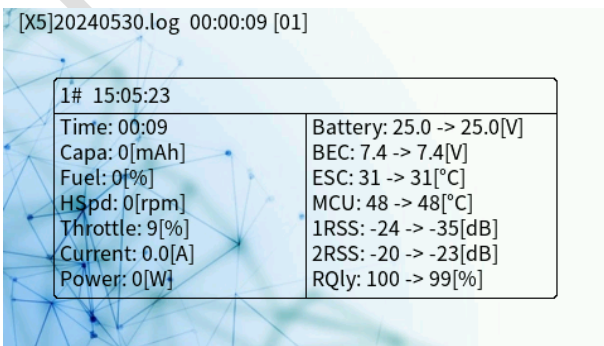
LowFuelValue：电池容量百分比报警阈值（0 值为关闭报警）

**VoltageDisplayMode：**电压显示模式，0：Battery[V]与 Bec[V]间隔 1 秒轮流显示；1：一直显示 Battery[V]；2：一直显示 Bec[V]；

- **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

xx:xx:xx: 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）

Throttle: 本次飞行最高油门值

Current: 本次飞行最大电流值

Power: 本次飞行最大功率值

Battery: 本次飞行电压最大值，最小值

BEC: 本次飞行 BEC 电压最大值，最小值

ESC: 本次飞行电调温度最高值，最低值

MCU: 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。