

# 1、总体配置说明

本课程使用的遥控器推荐使用“美国手”的操纵方式，即左侧摇杆对应的油门与偏航控制量，而右侧摇杆对应滚转与俯仰。

遥控器中滚转、俯仰、油门和偏航分别对应了接收机的 CH1~CH4 通道，左右上侧拨杆对应了 CH5/CH6 号通道，用于触发飞行模式切换。

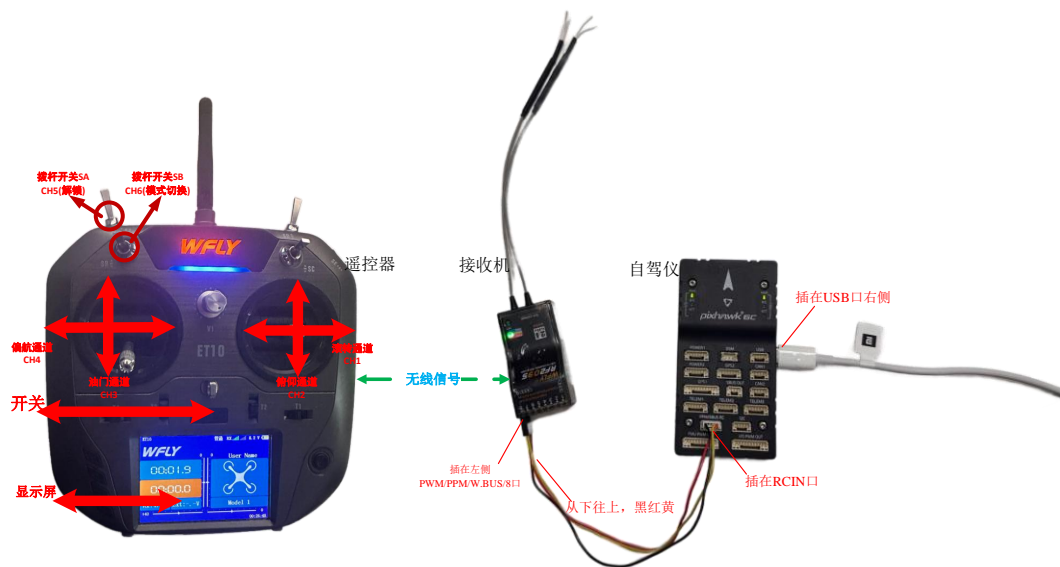
油门杆（CH3 通道）从最下端和最上端分别对应了 PWM 信号从 1100 到 1900 附近波动（通道不同或遥控器不同都会存在区别，因此需要校准）；滚转（CH1 通道）和偏航（CH4 通道）摇杆从最左端到最右端对应 PWM 信号从 1100 到 1900；俯仰（CH2 通道）摇杆从最下端到最上端对应 PWM 信号从 1900 到 1100；CH5/6 为三段开关，从顶部（最远离使用者的档位）到底部（最靠近使用者的档位）档位对应 PWM 信号为 1100、1500 和 1900。



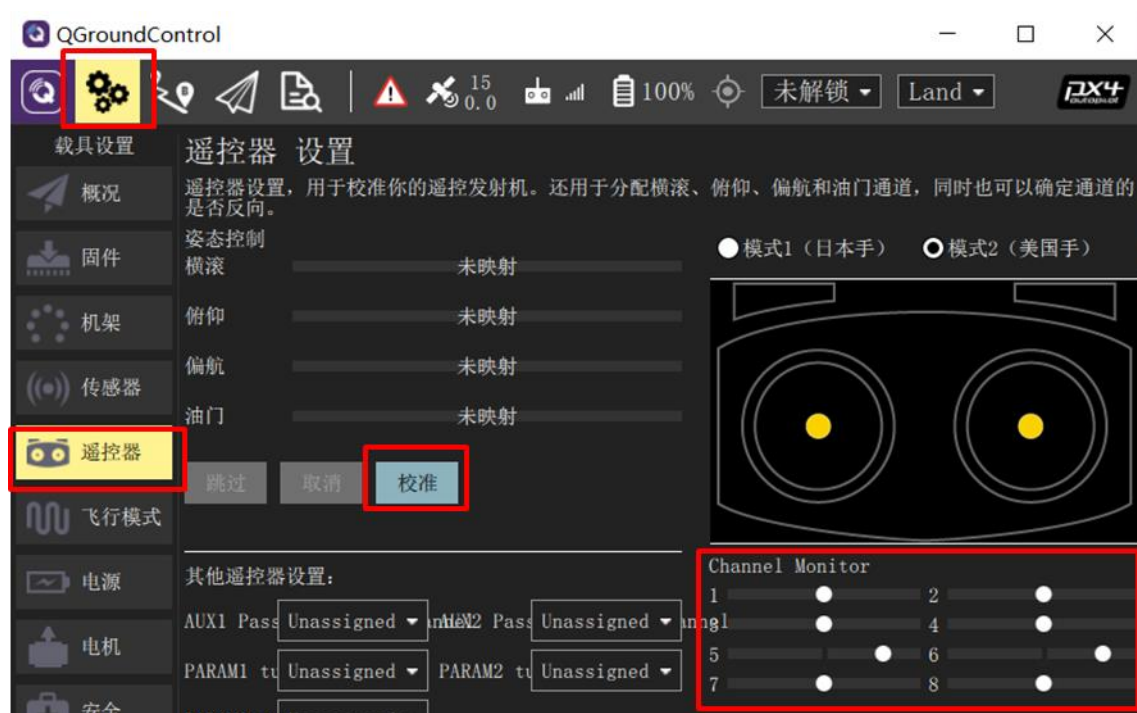
油门：控制上下运动，对应固定翼油门杆  
偏航：控制机头转向，对应固定翼方向舵  
俯仰：控制前后运动，对应固定翼升降舵  
滚转：控制左右运动，对应固定翼副翼

配置与校准方法如下：

1. 正确连接 Pixhawk 与接收机，用 USB 数据线连接 Pixhawk 与电脑，打开遥控器，打开 QGroundControl 地面站软件，点击右下图所示的“Radio”（遥控器）标签页。



- 依次从左到右（或从上到下）拨动遥控器的 CH1 到 CH5 通道（见右上图），观测右下图地面站右侧红框区域中各个通道的白点。如果观测到：1、2、4、5、6 号小圆点从左到右移动（PWM 从 1100 到 1900）；3 号圆点从右向左移动，说明遥控器设置正确。否则需要重新配置遥控器。
- 点击右下图的“Calibrate”（校准）按钮，按提示可以校准遥控器。



- 点击 QGC 地面站上的“Calibrate” - “Next” 按钮，然后依次将摇杆置于右图所示

位置（根据 QGC 页面的实时提示）即可完成遥控器校准。



### 飞行模式设置

1. 经过上面的遥控器校准步骤后，点击地面站进入“Flight Modes”（飞行模式）设置页面，选择“Mode Channel”（模式通道）为前面测试过的 Channel 6 通道。由于 CH6 通道是一个三段开关，开关的顶部、中部、下部档位分别对应了“Flight Mode（飞行模式）1、4、6”三个标签。
2. 将这三个标签分别设置为“Stabilized”（自稳模式，只有姿态控制）、“Altitude”（定高模式，姿态和高度控制）和“Position”（定点模式，有姿态、定高和水平位置控制）。在后续的硬件在环仿真中，可以通过切换不同的模式来体验不同的控制效果。



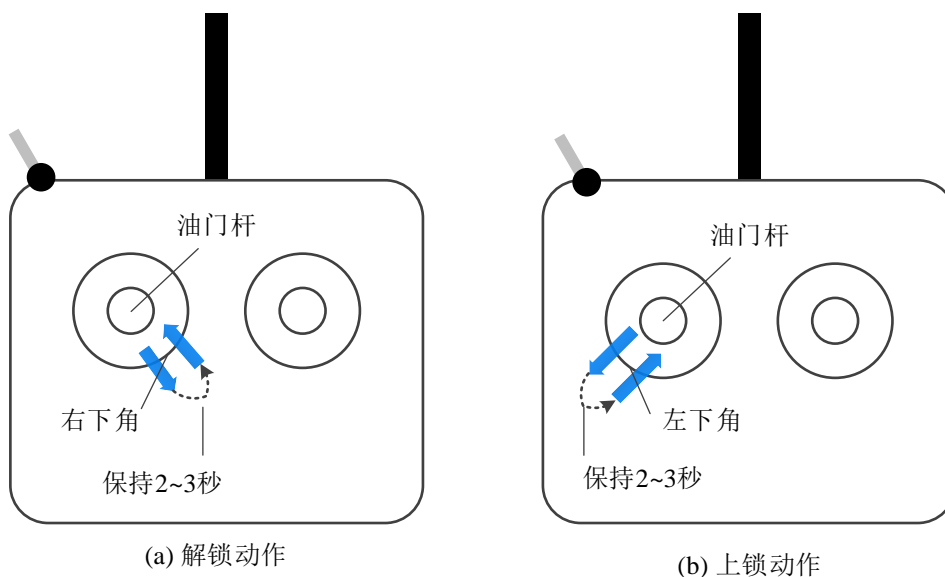
## 2、遥控器进行硬件在环步骤

在硬件在环仿真中，可以和控制真实飞机一样，通过遥控器仿真的多旋翼完成解锁、起飞、手动飞行、降落等动作。具体步骤如下：

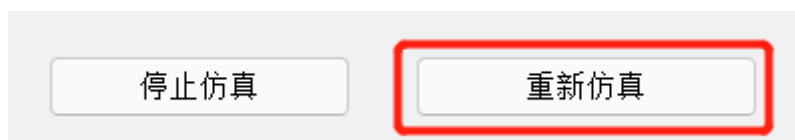
1. 首先将遥控器电源开关推上去，打开遥控器；
2. 按上文步骤正确连接 Pixhawk 软硬件，并通过 HITLRun 脚本开始硬件在环仿真系统；
3. 等待 CopterSim 消息栏显示“3D Fixed & EKF initialization finished”，说明初始化完毕。

```
PX4: Enter Manual Mode!  
PX4: EKF2 Estimator start initializing...  
PX4: Found firmware version: 1.12.3dev  
PX4: Command REQUEST_AUTOPILOT_VERSION ACCEPTED  
PX4: Command REQUEST_MAVLINK_VERSION ACCEPTED  
PX4: GPS 3D fixed & EKF initialization finished.  
PX4: Enter Auto Loiter Mode!
```

4. 如右图所示，将遥控器左侧油门摇杆置于右下角，保持 2~3 秒来解锁 Pixhawk 自驾仪；



5. 此时可以看到 Pixhawk 上的 LED 灯变为常亮（需搭配 LED 模块），且 CopterSim 左下角的消息框收到 “Detect Px4 Armed” 消息，说明解锁成功。如果解锁不成功，则点 CopterSim 的 “重新仿真” 按钮，重复上述步骤；



### 3、硬件在环飞行测试

1. 向上拨遥控器油门杆（见右图 CH3），使多旋翼起飞到一定高度，然后上下拨动油门杆，确认多旋翼的上下运动控制功能；
2. 左右拨动遥控器左侧偏航杆（见右图 CH4），确认多旋翼的偏航方向转动控制功能；
3. 上下拨动遥控器右侧俯仰杆（见右图 CH2），控制多旋翼俯仰角大小，确认多旋翼的前后运动控制功能；
4. 左右拨动遥控器右侧滚转杆（见右图 CH1），控制多旋翼的滚转角大小，确认实现多旋翼的左右运动；
5. 拨动遥控器右上角的三段开关（见右图 CH6 拨杆开关），确认多旋翼的控制模式切换功能；
6. 向下拨遥控器左侧的油门摇杆（CH3），使多旋翼降落在地面；
7. 将遥控器左侧油门摇杆置于左下角，保持 2~3 秒来锁定 Pixhawk 自驾仪；
8. 直接在 HITLRun 的黑框中按下任意键，即可退出 HIL 仿真并关闭所有软件，然后断开 Pixhawk 与电脑硬件连接。



## 4、遥控器配置——天地飞 ET10

### 4.1 开关的配置及类型

电源开关：长按约 2 秒开机或者关机

T1~T4：微调按键（自定义功能）

SA：长柄两档（自定义功能）

SB：短柄三档（自定义功能）

SC：短柄三档（自定义功能）

SD：长柄两档复位（自定义功能）

V1：旋钮（自定义功能）

V2：拨轮（自定义功能）

HOME：功能键，短按返回待机界面；长按 2 秒，打开监视器界面

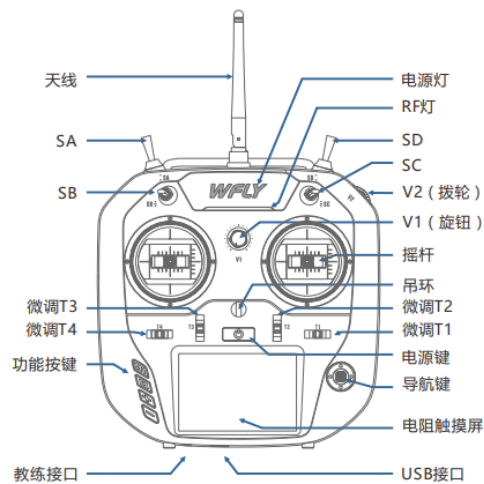
EXIT：返回键，短按返回上级界面；长按 2 秒，锁触屏/解锁触屏

＋：加键，参数递增，切换状态

－：减键，参数递减，切换状态。

上下左右：方向键

中：短按确认键，长按复位参数（数值）

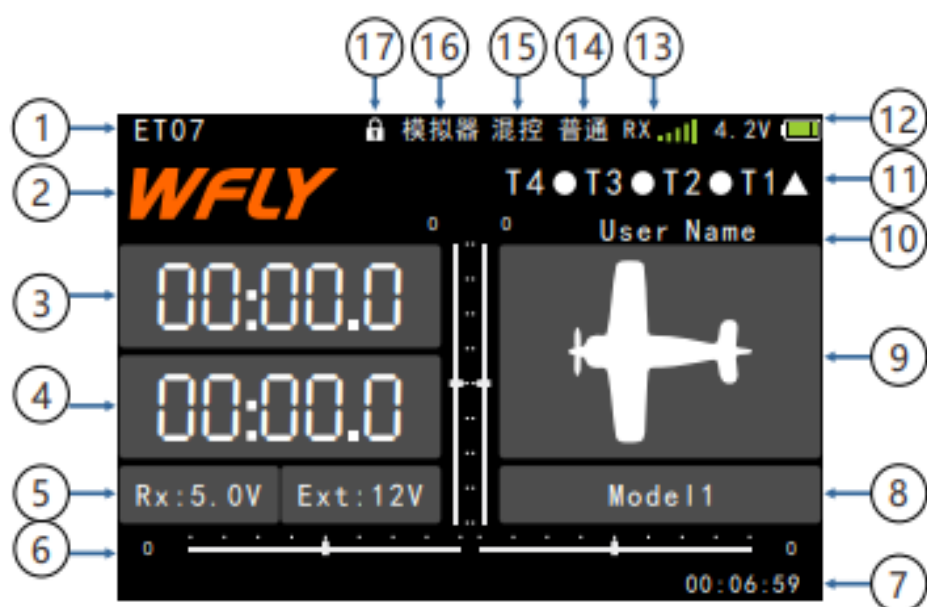


注：天地飞 ET07 遥控器主要用于室内外基于模型的设计，视觉，SLAM 的实验，适合短距离操作。

### 4.2 操作和介绍

- ① 发射机型号
- ② WFLY：点击进入主菜单
- ③ 普通定时器：长按复位，单击开始/暂停
- ④ 模式定时器：长按复位，状态由【定时器】菜单设置

- ⑤ 电压：接收机电压，外部电池电压
- ⑥ 微调监视器：实时显示微调状态
- ⑦ 开机时间：开机后时间的累计，关机重置
- ⑧ 模型名称：点击进入 模型选择 界面
- ⑨ 机型： 点击进入当前机型菜单界面
- ⑩ 用户名： 点击进入自定义命名
- ⑪ 微调状态：显示 T1~T4 微调状态（T1-T4 当开关使用时），▲ 表示档位位于“上” ● 表示档位位于“中” ▼ 表示档位位于“下”
- ⑫ 电量：发射机电量
- ⑬ 接收机信号强度
- ⑭ 飞行模式（油门锁定、普通、特技 1、特技 2）
- ⑮ 混控：混控功能开启后显示
- ⑯ 工作模式：显示启用的模式（教练、模拟器、学员）
- ⑰ 锁屏状态（EXIT 键长按 2 秒切换）



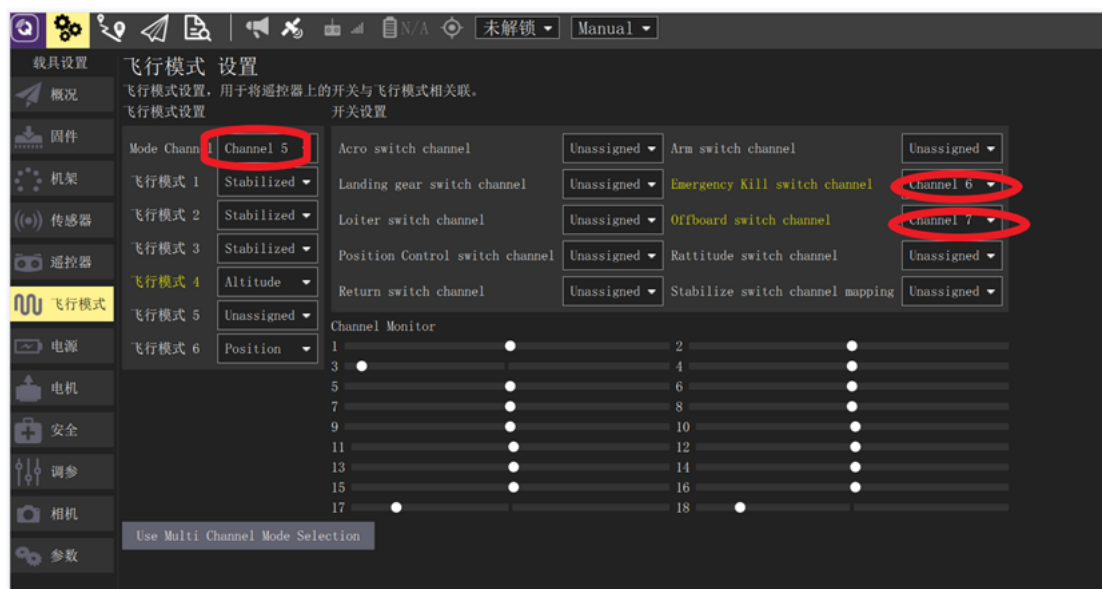
## 4.3 遥控器的设置

### 1. 辅助通道设置

打开遥控器进入主界面。

查找辅助通道。进入主界面后点击通用功能，进入界面后选辅助通道设置，见下图

辅助通道设置：通道 5 为切换飞机飞行模式，一般选择三档开关；通道 6 为急停通道，切换此通道可以将飞机直接停桨。通道 5、6 设置时可选自己容易操作的通道。

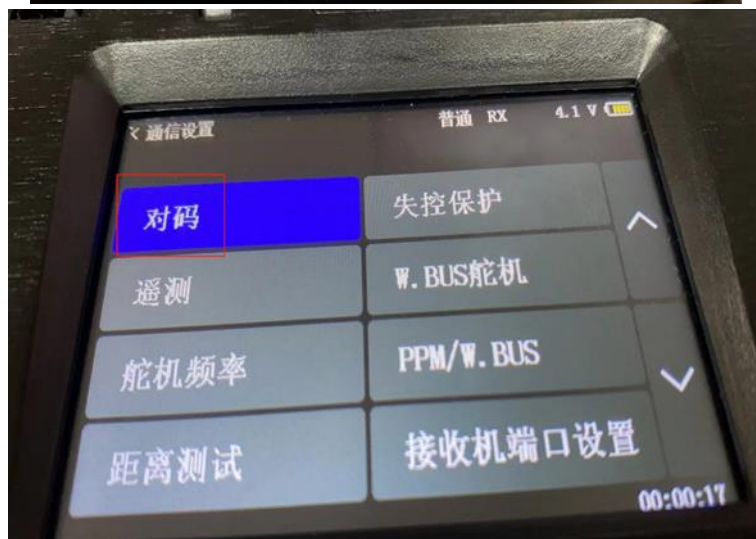


## 2. 遥控器与飞机接收机对频设置

进入主界面，选择通信设置。

进入通讯设置后点击对码，然后点开始，飞机上电后出现如图所示所标示的信息就说明对频成功。





## 4.5 CH5 模式切换通道设置

1. 由于实验需求，需要将遥控器的第五通道（CH5）映射为左上角的三段开关，用于控制器的模式切换使用。

2. 点击遥控器面板的“WFLY”图标，进入下图所示的“通用功能”设置界面，并进入“辅助通道”条目。
3. 按下图所示，进入“通道5”设置页面，将CH5映射为遥控器的三段开关“SB”。同理设置CH6位“SA”。



## 4.6 通道确认

在主页面，按下遥控器的“返回”按钮，可以出现如下“舵量显示”界面，此时拨动各个摇杆可以看到每个通道 PWM 值得变化情况。

注：下图界面黄色区域上侧 100 对应 PWM 值 1100 (QGC 的 Channel Monitor 中对应通道滑块位于左侧)，黄色区域下侧 100 对应 PWM 值 1900 (QGC 的 Channel Monitor 中对应通道滑块位于右侧)。

注：因为各种误差的存在，实际自驾仪接收到的 PWM 信号并不完全等于 1100-1900 的范围，例如乐迪遥控器的范围通常为 1065 -1933（可以如右下图在 QGC 中设置 - Parameters - Radio Calibration 页面查看）。因此，遥控器校准对于自驾仪正常识别飞控手从遥控器发送的指令至关重要。遥控器校准可以在 QGC 地面站的 Radio 页面中实现。

依次拨动各个摇杆，确定各个通道按如下规则正确定义：

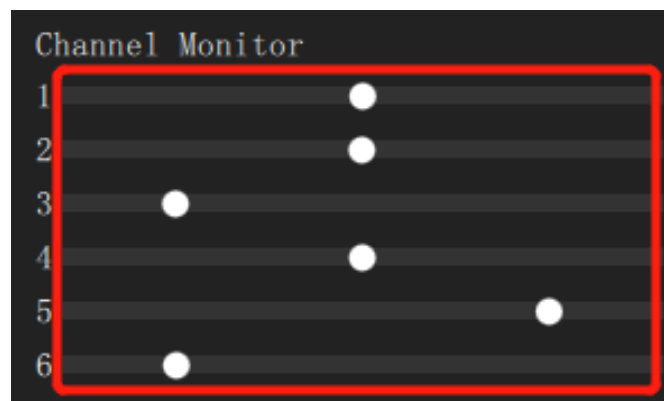
CH1：对应滚转控制，从左到右对应 PWM 值为 1100 到 1900 (QGC 的 Channel Monitor 的 1 号滑块从左移动到右)。

CH2: 对应俯仰控制，从上到下对应 PWM 值为 1100 到 1900。(QGC 的 Channel Monitor 的 2 号滑块从左移动到右)。

CH3: 对应油门控制，从上到下对应 PWM 值为 1900 到 1100（注意，这里和 CH2 是相反的，QGC 3 号滑块从右到左）。

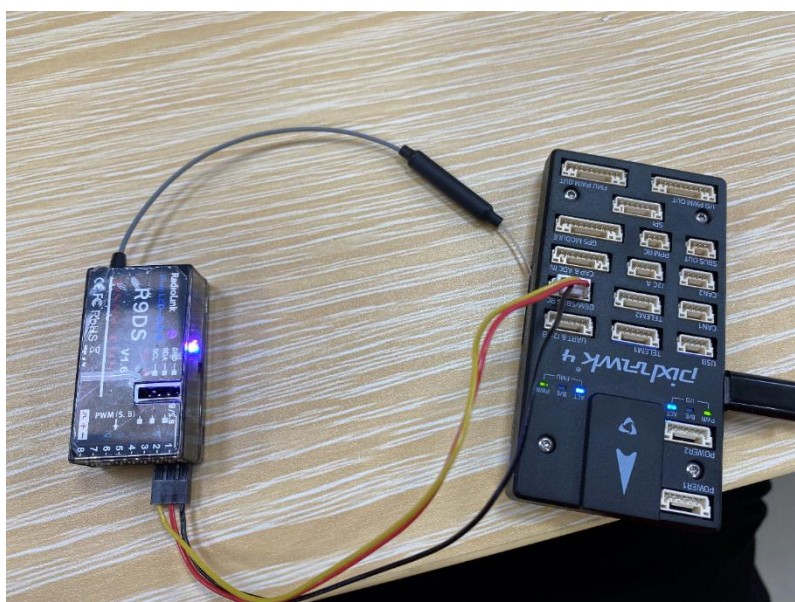
CH4: 对应偏航控制，从左到右对应 PWM 值为 1100 到 1900。

CH5/6: 对应模式控制，SE 摇杆（最左上侧），这是一个三段开关，顶部（最远离使用者的档位）、中部和底部（最靠近使用者的档位）档位对应 PWM 值为 1100、1500 和 1900。



## 4.7 硬件连线

本仿真实验首选的遥控器为天地飞 WFLY 遥控器和配套的 RF209S 接收机，必要的附件包括：电池，用于给遥控器供电；杜邦线，用于连接接收机与 Pixhawk 自驾仪；USB—C 数据线，用于连接 Pixhawk 自驾仪和计算机。



按上图连线，接收机左下侧单独排针通过杜邦线连接到飞控 PPM/SBUS RC 口（注意线序，接收机 LED 灯没有亮说明线接反了），将 USB 与电脑 USB 口连接，给接收机供电。

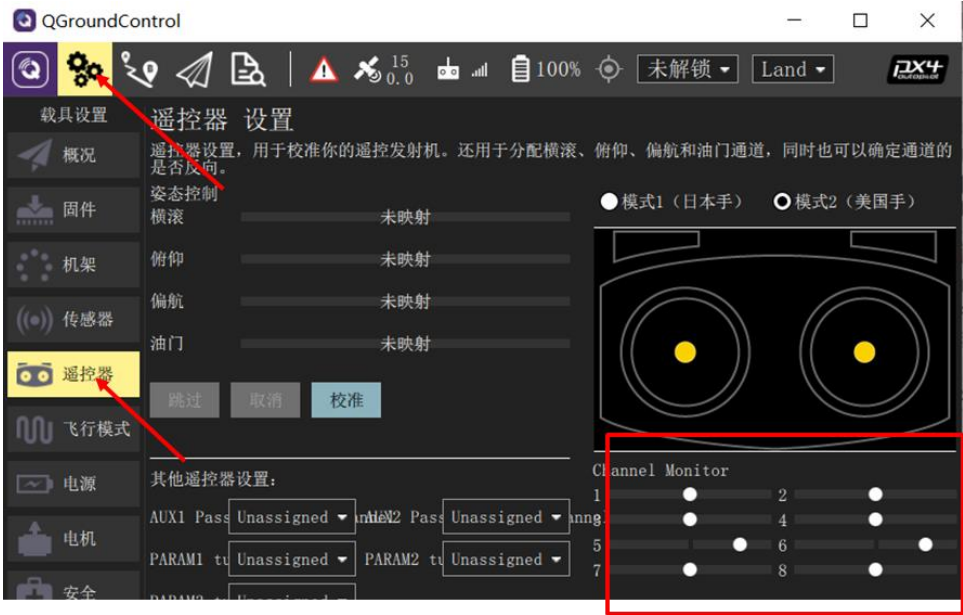
遥控器重新配对（默认情况已经连接完毕，只有连接出现问题时才需要重新配对）。打



开遥控器电源，长按接收机右侧面的按键超过一秒，此时 LED 灯闪烁，指示寻找距离最近的遥控器（此时应该将其他遥控关闭），并开始对码。LED 灯闪烁 7~8 次后变为常亮，说明对码完毕，遥控器与接收机建立连接。

检查遥控器与接收机正确连接方法：

- 1、正确连接自驾仪与接收机，用 USB 数据线连接自驾仪与电脑，打开遥控器，打开 QGroundControl 地面站软件。
- 2、等待地面站成功连接上 Pixhawk 后，按右图所示，点击“齿轮”按钮进入设置页面，再点击“Radio”（遥控器）按钮，进入右图的遥控器配置页面。
- 3、如果可以观察到右图最右侧的“Channel Monitor”下面显示各个通道和滑块，且推动遥控器上的摇杆滑块会随之移动，说明接收机已经配置并连接正确。否则，需要重新确认之前步骤是否正确。



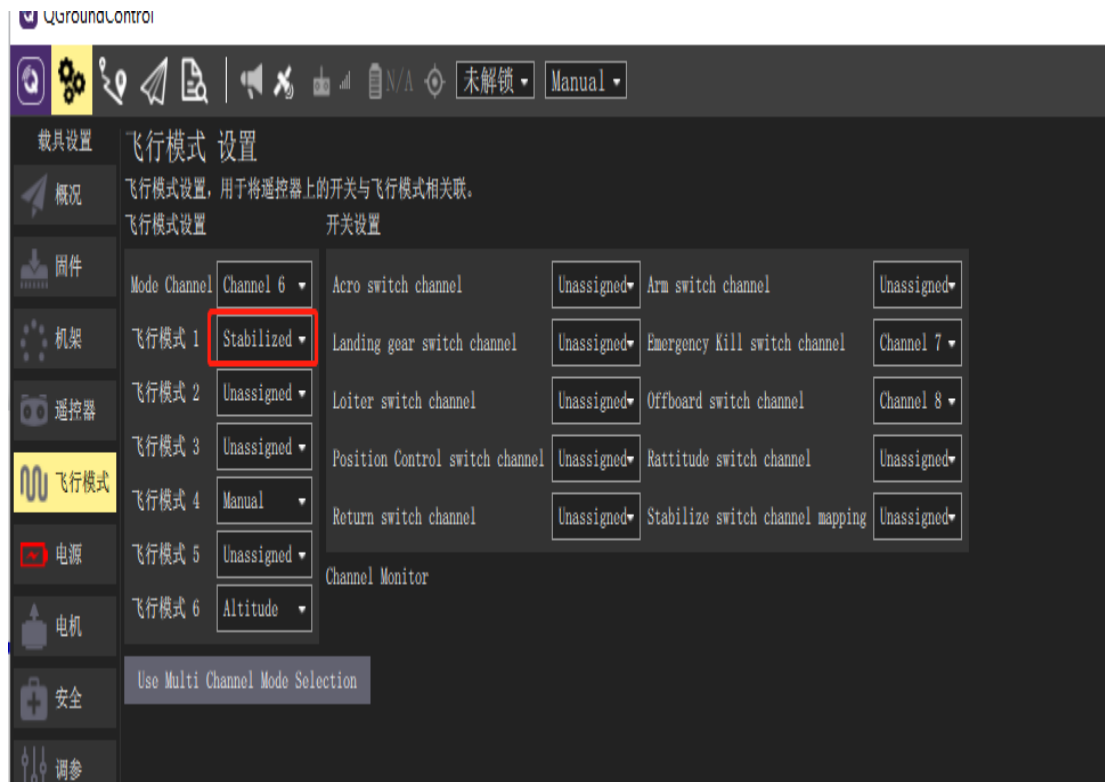
遥控器电池安装方式为：打开遥控器后侧下方电池槽（向下推即可），将电池供电头（红色接口，有红黑两条电线对应正极和负极）插在遥控器的电池槽左侧二口排插上，保证正极（红色电线）朝上。

## 4.9 自稳模式（多旋翼）

自稳模式在当遥控器摇杆居中时多旋翼无人机将自稳。要手动使机体移动/飞，您可以移动摇杆使其偏离居中位置。

在手动控制下，横滚和俯仰摇杆控制机体围绕各个轴的角度（姿态），航向摇杆控制水平面上方的旋转速率，油门控制高度/速度。

一旦释放摇杆，它们将会返回中心死区。一旦横滚和俯仰摇杆居中，多旋翼无人机将平稳并停止运动。然后机体将悬停在适当的位置/保持高度 - 前提是平衡得当，油门设置适当（在下方查看），并且没有施加任何外力（例如风）。飞行器将朝着任何风的方向漂移，您必须控制油门以保持高度。



## 4.10 自稳模式（固定翼）

自稳模式在摇杆回中时使车辆进入定直平飞，保持姿态水平并抵抗风（但不包括飞机航向和高度）。

如果横滚/俯仰摇杆不为零，则无人机根据俯仰输入进行爬升/下降并执行协调的转弯。横滚和俯仰是角度控制的（不能上下滚动或循环）。

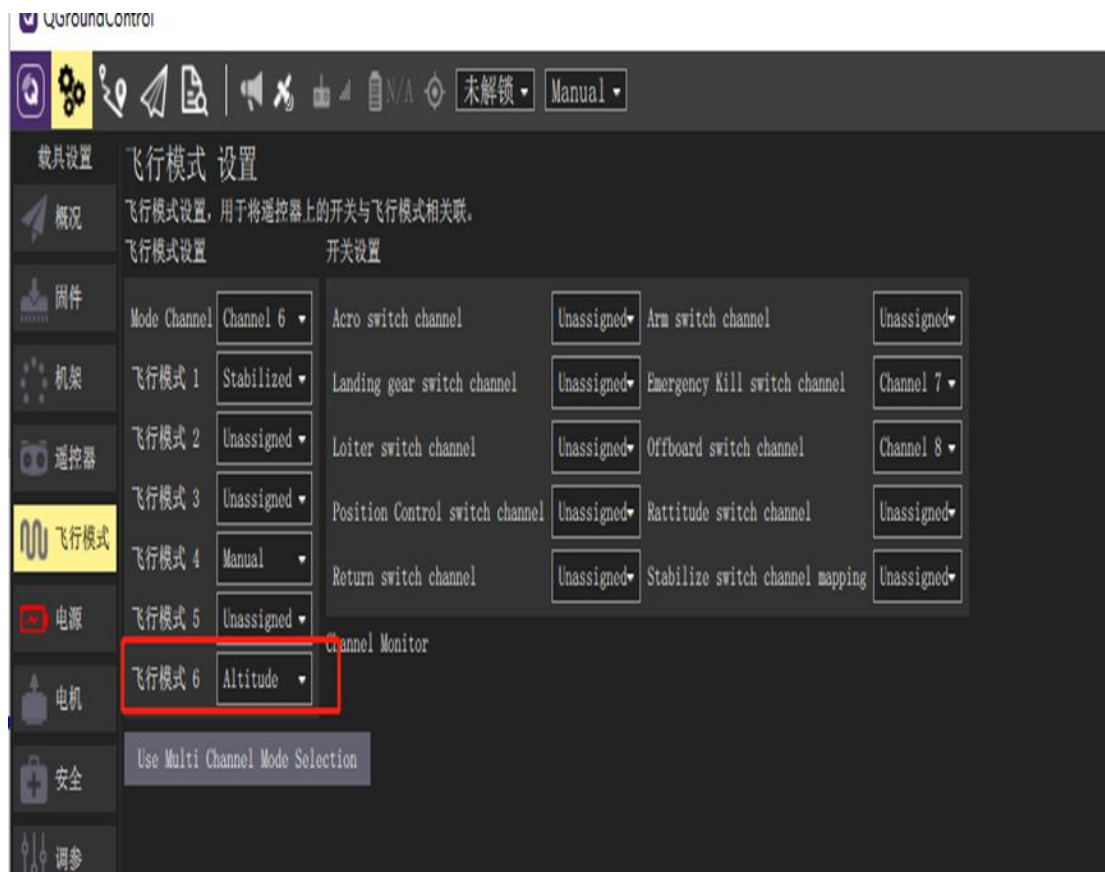
如果油门降至 0%（电机停止），飞机将滑行。为了执行转弯，必须在整个操纵过程中保持命令，因为如果释放横滚摇杆，则飞机将停止转动并自行调平（对于俯仰和偏航命令也是如此）。**注：自稳模式可以很容易通过摇杆回中来保持飞机水平。**

## 4.11 定高模式（多旋翼）

定高模式是一个飞行难度相对容易的遥控模式，滚转和俯仰杆控制机体在左右和前后方向上的运动（相对于机体的“前方”），偏航杆控制水平面上的旋转速度，油门控制上升-下降的速度。

当杆被释放/回中时，机体将恢复水平并保持当前的高度。如果在水平面上运动，机体将继续运动直到任何动量被风阻力消散。如果刮风，飞机会向风的方向漂移。**注：对新手来说，定高模式是最安全的无 GPS 的手动模式。就像自稳模式，但是在松开摇杆时也可以锁定机体高度。**





定高模式使操纵者更容易控制飞机高度，特别是到达并维持一个固定高度。该模式不会试图抵抗风扰保持航向。

爬升/下沉率通过俯仰/升降舵杆操纵杆来控制。操纵杆一旦回中，自动驾驶仪就会锁定当前的高度，并在偏航/滚转和任何空速条件下保持高度。

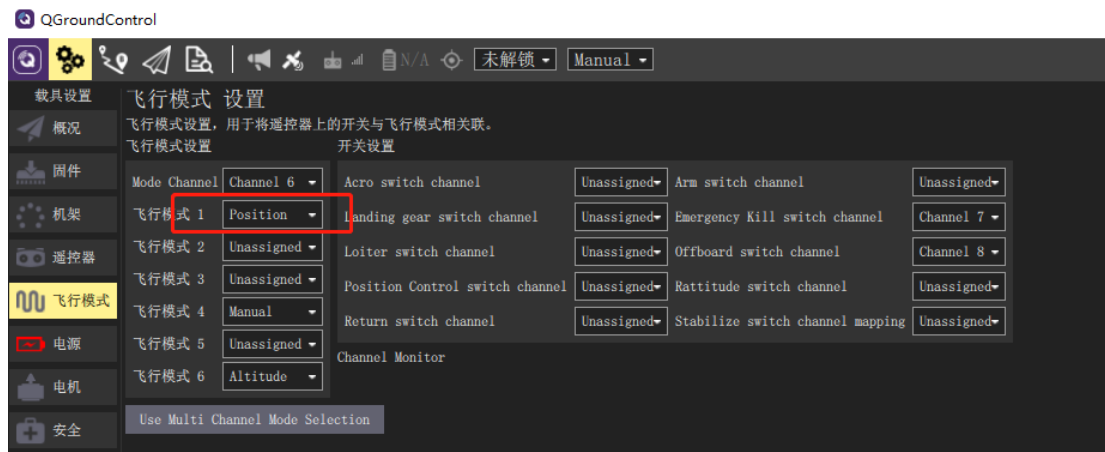
油门通道输入控制空速。滚动和俯仰是角度控制的（因此不可能实现飞机滚转或环绕）。

当所有遥控输入都居中时（无滚动、俯仰、偏航，油门约 50%），飞机将恢复直线水平飞行（受风影响）并保持其当前高度。

## 4.12 定点模式（多旋翼）

定点模式是一种简单难度的遥控器模式，该模式下横滚和俯仰摇杆控制机体的前后左右方向相对于地面的加速度（类似于车的油门踏板），油门控制上升下降的速度。当摇杆释放/居中时，机体将主动制动，保持水平，并锁定到 3D 空间中的位置——补偿风和其他力。

**注：定点模式对于新手是最安全的手动模式。不同于定高模式和自稳模式，机体在摇杆中位时会停止，而不是继续直到风阻使其减速。**



该模式中降落是很容易的：

1. 使用横滚和俯仰杆控制无人机水平位置于降落点上方。
2. 松开横滚和俯仰杆并给予足够的时间使其完全停止。
3. 轻轻下拉油门杆直到机体触碰地面。
4. 将油门杆一直向下拉以促进和加快着陆检测。
5. 机体将降低螺旋桨推力，检测地面并自动落锁（默认）。

**注意：**虽然在校准良好的机体上非常罕见，但有时着陆可能会出现问题。如果机体无法停止水平移动：您仍然可以在高度模式下在控制降落。方法与上述相同，除了您必须使用横滚和俯仰杆手动确保机体保持在降落点上方。降落后检查 **GPS** 和磁罗盘方向，并校准。如果机体未检测到地面/降落并落锁。机体落地后切换到手动/自稳模式，保持油门杆低位，并使用手势或其他命令手动落锁。或者，当机体已经在地面上时，您也可以使用断电开关。

## 4.13 定点模式（固定翼）

定点模式是一种易于驾驶的遥控模式，当摇杆释放/居中时，无人机将在当前方向上水平直线飞行 — 补偿风和其他力。

油门取决于空速（在 50%油门时，飞机将以预设的巡航速度保持其当前高度）。俯仰用于爬升或下降。翻滚、俯仰和偏航是角度控制的（因此不可能实现飞机滚转或环绕）。**提示：**定点模式对于新手是最安全的固定翼手动模式。

具体遥控器配置可查看 [WFLY\\_ET10\\_Help.pdf](#)。