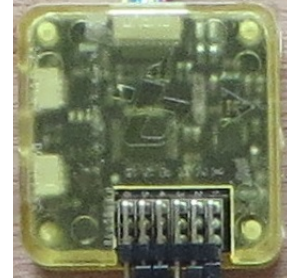


2016 年 12 月

1.CC3D 概述

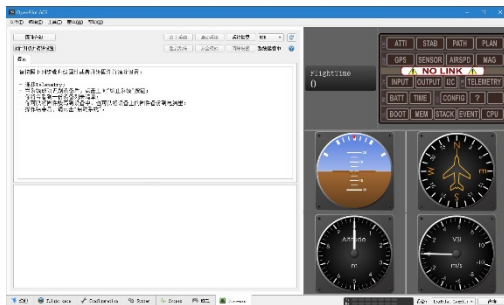
CC3D 飞控，配合地面站 OpenPilot CGS15.02 使用。侧面有端口可接 usb 数据线连电脑。

此端接接收器



2.OpenPilot CGS15.02.02

这个版本以上的暂时不支持 CC3D。连接 CC3D 后,在下图界面刷固件。

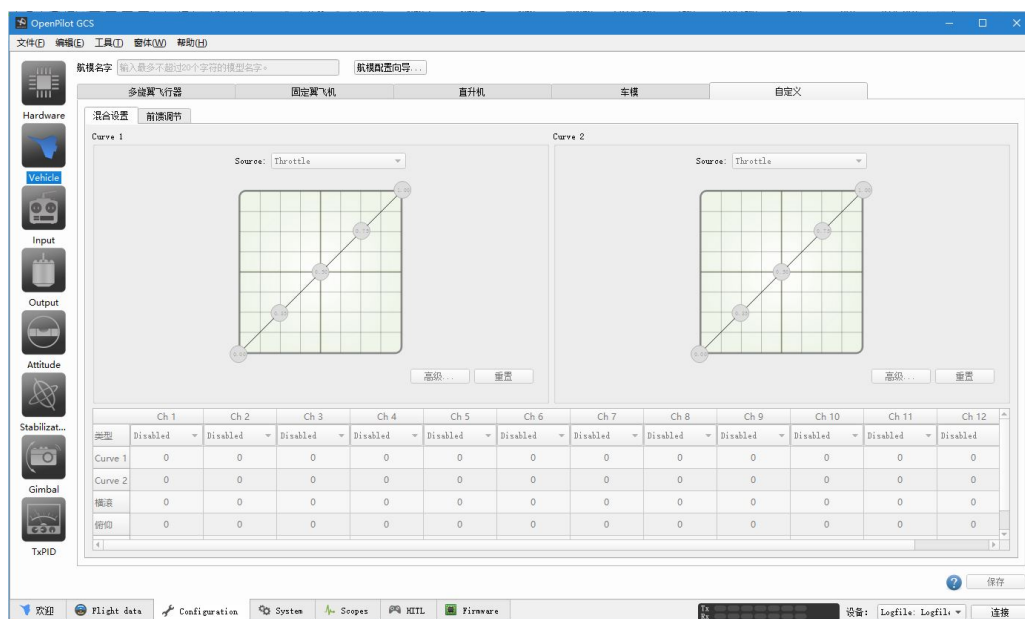


选择飞行器类型，这里可以选择自定义，设置各种类型。

Curve 设置可改变遥控器推杆相应角度时发动机的输出。

表中各参数的范围为-127 至 127。

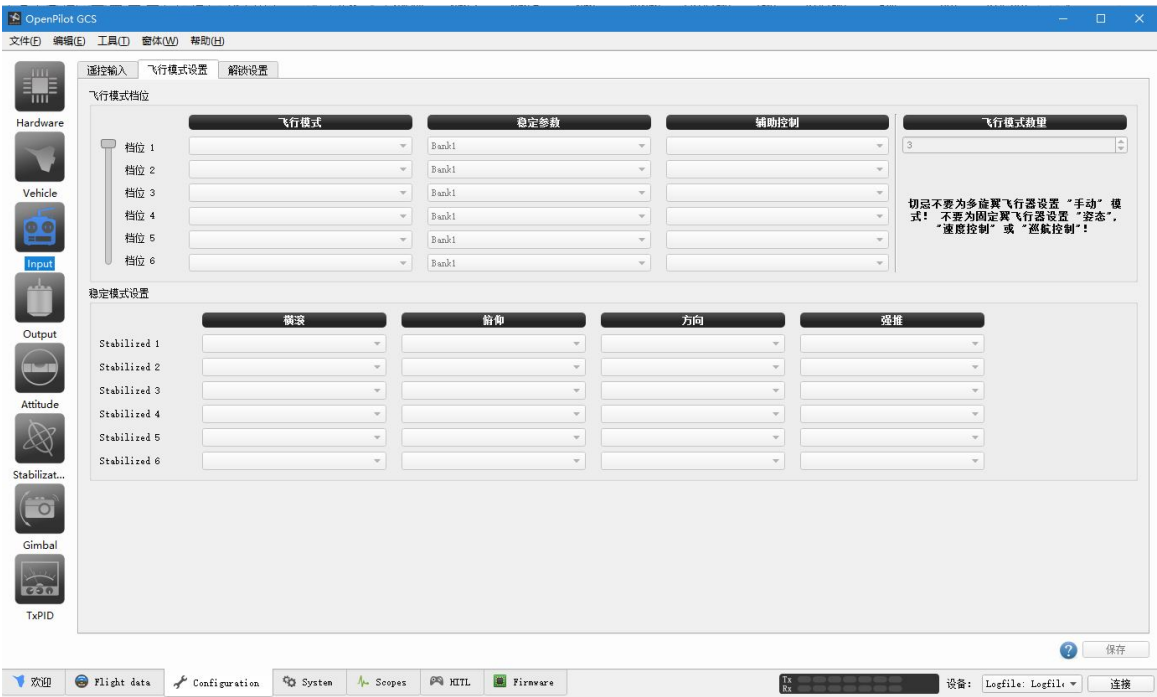
个人认为正负表示方向，数字大小表示一种比例关系。



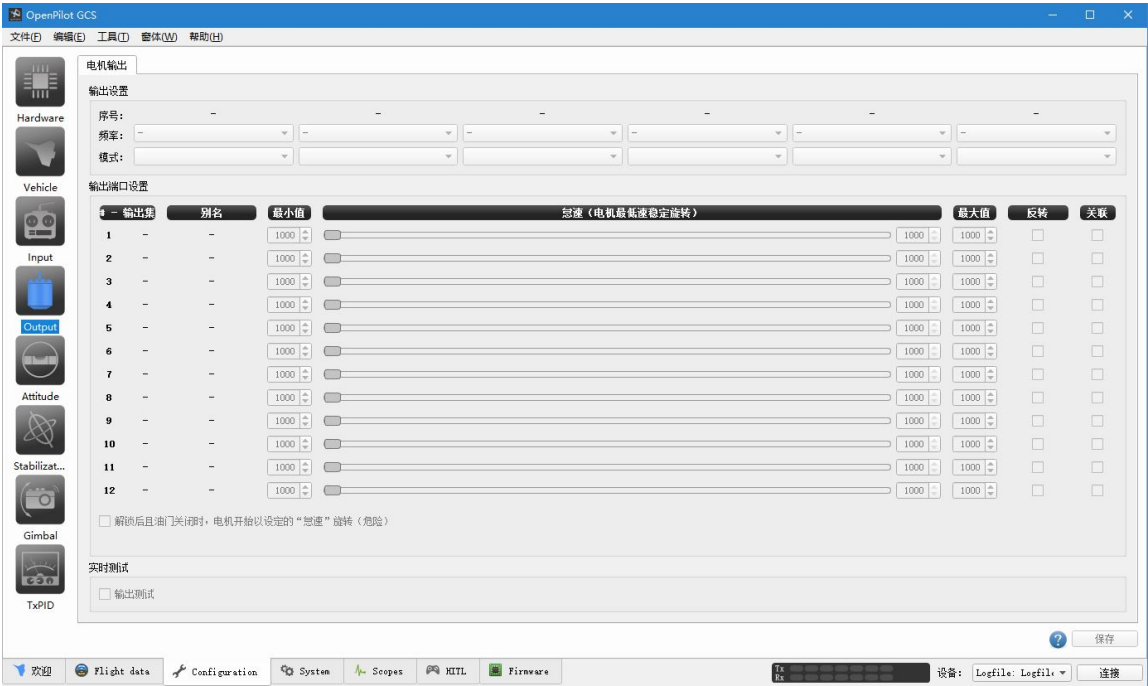
InPut 里面可以设置飞行模式。

这里可选择姿态模式（Attitude）（自稳）、手动模式（Rate）。

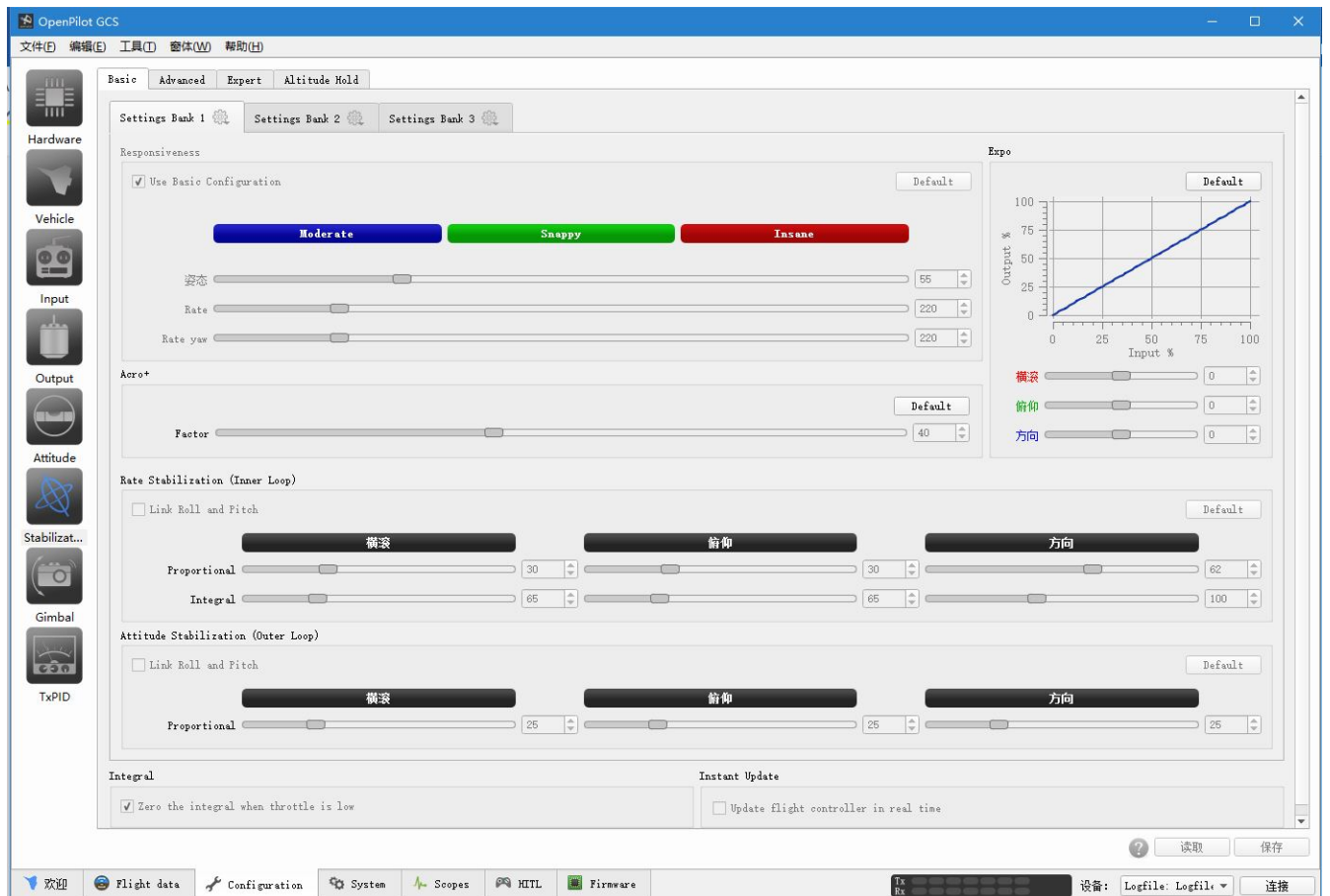
方向（Yaw）建议都选择锁轴模式（Axislock）。



Output 可以设置电机转速范围，副翼的中立位置等。



Stablization 可以进行 PID 调参。调参时，增大 p 参数直到飞行器发生抖动，再将 p 参数下调一些。 p 参数调好以后，将 i 参数设为 p 的二倍，再自行调试 i 参数直到适合为止。



徐康彦

2016 年 12 月编辑