

APP→FC

byte	Byte0	Byte1	Byte2	Byte3	Byte4	Byte5	Byte6	Byte7	Byte8	Byte9	Byte10	Byte11	Byte12	Byte13
type	UInt8	UInt8	UInt8	UInt8	UInt8	UInt8	UInt8	UInt8	UInt8	UInt8	UInt8	UInt8	UInt8	UInt8
explain	Head	Throttle	Yaw	Function	Pitch	Roll	Pitch_trim	Roll_trim	Function1	Function2	Function3	Function4	Checksum	Tail
value	0xCC	0x00~0x80~0xFF	0x00~0x80~0xFF	0X00	0x00~0x80~0xFF	0x00~0x80~0xFF	0x0E~0x40~0x72	0x0E~0x40~0x72	0X00	0X00	0X00	0X00	Byte12 =0xff- (byte11+byte10+byte9+byte8+byte7+byte6+byte5+byte4+byte3+byte2+byte1) ;	0x33

Checksum:Byte12 =0xff- (byte11+byte10+byte9+byte8+byte7+byte6+byte5+byte4+byte3+byte2+byte1) ;

Byte3: Function

BIT7	BIT6	BIT5	BIT4	BIT3	BIT2	BIT1	BIT0
video streaming rate 0~15,				emergency stop? 0:no 1:yes	programming mode? 0:no 1:yes	Unlock/lock	Gyro_calibration

Byte8: Function1

BIT7	BIT6	BIT5	BIT4	BIT3	BIT2	BIT1	BIT0
speed low:00 middle:01 high:10				take off/landing? 0:no 1:yes	video? 0:no 1:yes	photo? 0:no 1:yes	stunt? 0:no 1:yes

FC→APP

byte	Byte0	Byte1	Byte2	Byte3	Byte4	Byte5	Byte6	Byte7	Byte8	Byte9	Byte10	Byte11	Byte12	Byte13	Byte14	Byte15
type	UInt8	Int16		Int16		Int16		Int16		Unit8	Unit8	Unit8	Unit8	Unit8	Unit8	Unit8
explain	Head	Angle_Roll		Angle_Pitch		Angle_Yaw		Altitude_baro(MM)		Fly_state	Battery(%)			Checksum	Tail	
value	0xCC	`-180 ~ +180°		`-180 ~ +180°		`-180 ~ +180°					0~100				Byte13 ~0xff.	0x33

Checksum:Byte13 =0xff- (byte12+byte11+byte10+byte9+byte8+byte7+byte6+byte5+byte4+byte3+byte2+byte1) ;

Byte9: Fly_state

BIT7	BIT6	BIT5	BIT4	BIT3	BIT2	BIT1	BIT0
photo? 0:no 1:yes	video? 0:no 1:yes		Gyro_calibration_ok? 0:no 1:yes		state 0:Lock 1:Unlock 2:Fly_in_the_sky 3:flag_one_click_take_off 4:flag_one_click_landing		connect_ok? 0:no 1:yes