FlyLog 脚本使用方法_CRSF 协议 v0.1_20240119

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: v0.1 版本

■ 首发。

注: 仅支持 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:

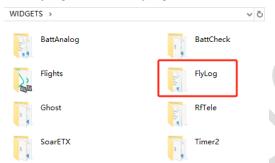


■ 切换数据通道:切换到[CLI(命令行)]页面,粘贴以下命令到发送窗口,按电脑键盘上的 Enter 键发送命令。

set crsf_att_pitch_reuse = HEADSPEED
set crsf_att_roll_reuse = ESC_TEMP
set crsf_att_yaw_reuse = MCU_TEMP
set crsf_flight_mode_reuse = GOV_ADJFUNC
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:

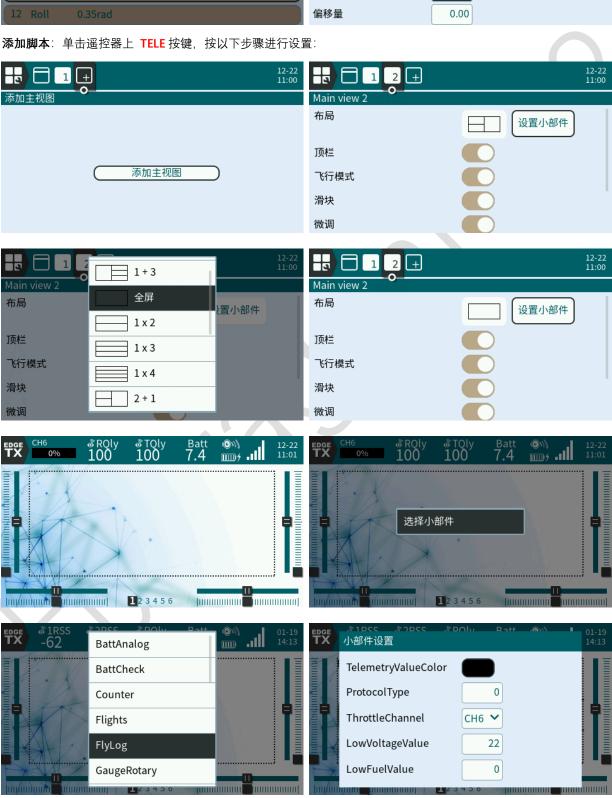


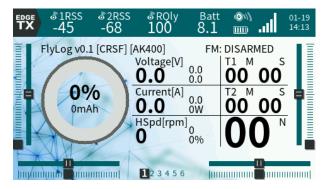
■ 扫描新的遥测数据项:单击遥控器上 MDL 按键,切换到[回传]页面,扫描新的回传项目。



扫描完后,停止扫描,滚动飞梭轮子,找到 Ptch 项,进入编辑,比率设置为 850,其他不动,如下所示:







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,协议选择0,油门通道根据实际情况。



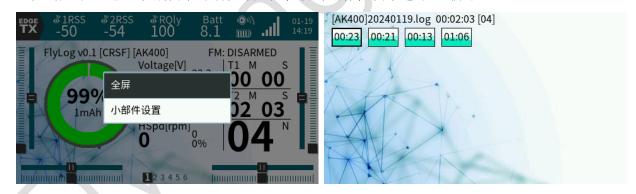
TelemetryValueColor: 设置字体颜色

ProtocolType: 协议类型, 0是 CRSF, 1是 FPORT

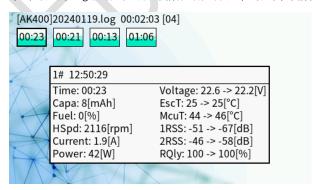
ThrottleChannel: 油门通道

LowVoltageValue: 动力电池低压报警阈值(0值为关闭报警) 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 ROly: 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。