定高中可能用到的参数以及函数：

1. 设置目标速度时，如果油门值大于1500，则设置目标速度为（油门值-1500）^ 2 / 500，小于1500，则设置目标速度为（油门值-1500）^ 2 / 700。油门值为1500左右(回中)时，直接读取目标高度与当前高度做PID后输出给内环。
2. 可能用到的函数AltHoldReeset()。
3. 获取系统时间GetSysTime\_us()。
4. 注意，高度内环里也要做倾角补偿，使用if语句区分是否补偿到油门，跟姿态的补偿区分开，如果开启定高的话，油门补偿就在高度内环进行，否则在姿态内环进行。