**说明：校验和=所有数据求和取低八位**

**为了防止丢帧现象，所有指令一次性发两遍！！！**

**飞机发送给手柄：**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **帧头** | **功能帧** | **数据帧** | **校验和** | **说明** |
| **0xFE** | **0x01** | **Data** | **Check** | **Data表示当前飞机电量** |
| **0XFE** | **0x02** | **Data** | **Check** | **Data :0x01表示飞机锁死状态**  **0x02 表示飞机解锁状态** |

**举例：当前飞机电量为68**

**发送到手柄的数据为：**

**0xFE 0x01 0x44 0x43 0xFE 0x01 0x44 0x43**

**举例：手柄查询飞机当前状态**

**发送到手柄的数据为：（表示飞机解锁）**

**0xFE 0x02 0x02 0x02 0xFE 0x02 0x02 0x02**

**手柄发送给飞机：**

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **帧头** | **功能帧** | **数据帧1** | **数据帧2** | **数据帧3** | **数据帧4** | **校验和** | **说明** |
| **0xFF** | **0x01** | **Data** | **0x00** | **0x00** | **0x00** | **Check** | **Data：**  **0x01飞机锁死**  **0x02 飞机解锁** |
| **0xFF** | **0x02** | **Data1** | **Data2** | **Data3** | **Data4** | **Check** | **Data1:油门数据**  **Data2：俯仰数据**  **Data3：翻滚数据**  **Data4：航向数据**  **Data4=0 维持当前航向**  **Data4=0x01**  **持续航向左转**  **Data4=0x02持续航向右转** |
| **0xFF** | **0x03** | **0x00** | **0x00** | **0x00** | **0x00** | **Check** | **飞机空中翻滚**  **注意：需要在非自动降落模式，非微调模式，油门大于50才可以触发此特技** |

**举例：解锁飞机**

**发送到飞机的数据为：**

**0xFF 0x01 0x02 0x00 0x00 0x00 0x02 0xFF 0x01 0x02 0x00 0x00 0x00 0x02**

**举例：控制飞机**

**0xFF 0x02 0x32 0x32 0x32 0x01 0x98 0xFF 0x02 0x32 0x32 0x32 0x01 0x98**

**要求此时飞机姿态为：**

**油门50% 俯仰50% 翻滚50% 航向持续左转**