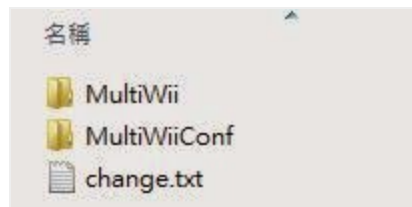


親手打造自己四軸飛行器四-MultiWiiConf 設定

還記得在前面 親手打造自己四軸飛行器一-MutiWii MWC 飛控軟體設定-前置作業 中解壓縮的兩個資料夾嗎?
我們現在要開始使用它啦



MultiWiiConf 資料夾存放的是調整參數的程式MultiWiiConf.exe

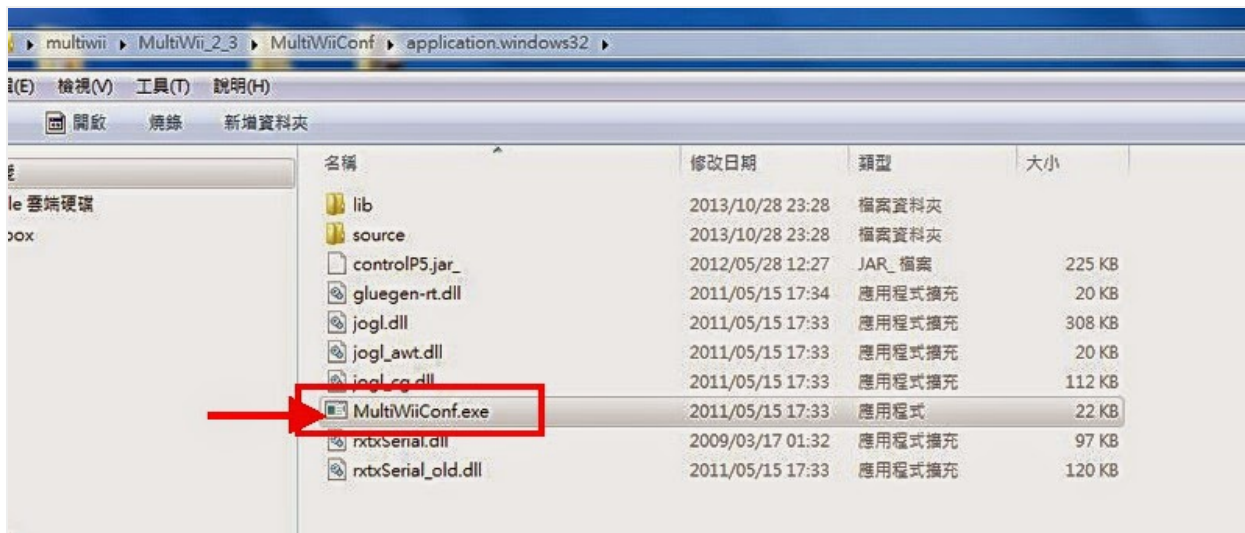
首先，先把 FTDI 和 飛控板合體吧，忘記的請進 傳送門

注意：此時只要接USB不要接電池

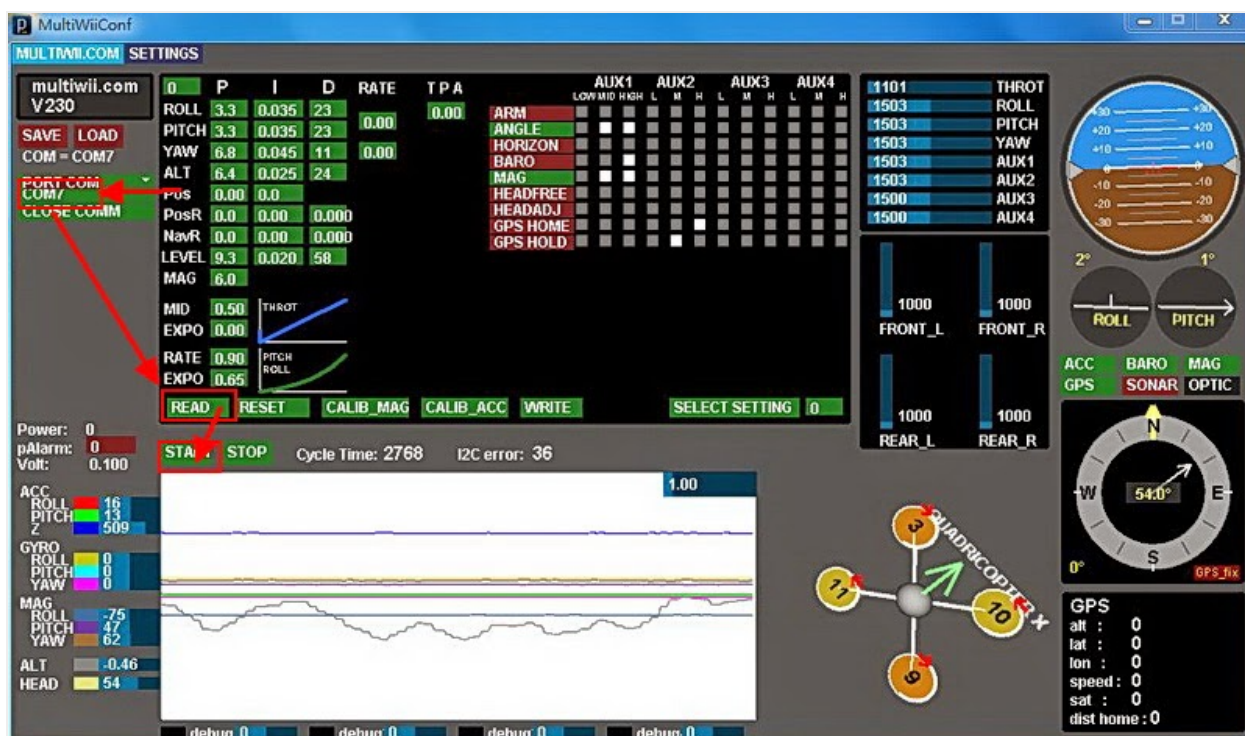
接著執行 MultiWiiConf.exe



進入資料夾



選擇與作業系統對應的資料夾，選擇 MultiWiiConf.exe



如圖，選擇 COM PORT -> READ -> START 就會看到感應器的資料在跑

不知道 COM PORT該選誰的，請進入 傳送門



主要功能說明

若您之前的設定都正確，感應器都有正常啟動的話，您就會在感應器狀態區塊看到感應器的數據正在跑

在通道狀況這個區塊就是顯示遙控器各通道的狀況，若您都有按照劇本在走此時會發現一個狀況，好像沒反應？別緊張...因為我們的遙控器還沒開機，中立點就是1500

PID參數調整區上面主要顯示 ROLL/PITCH/YAW 的PID值，PID參數決定了您的多軸未來穩不穩的關鍵，每個人的配置都不同，所以這參數照抄不見得會有相同效果，PID是甚麼？要怎麼調整 您可以搜尋一下，已經有很多前輩公佈他們的心得，甚至 Youtube 都有相關的影片喔

在數字上按著滑鼠左鍵不放左右移動可以調整數字大小

基本上簡單解釋，P是修正的力量，I會降低P的敏感度，D是反應速度

開關設定主要就是設定 AUX1 AUX2 (MWC SE版就只能使用這兩個)開關對應的功能

顯示紅底為關閉，功能開啟會顯示綠底

ARM 是解鎖開關

ANGLE 是自穩開關

HORIZON 算是個連續技，特技飛行才會用到

BARO 氣壓計開關，定高功能要開啟它

MAG 地磁羅盤，要定向 例如 HEADADJ自由模式、HEADFREE 無向模式就要用到它

GPS HOME 返航功能，要有GPS、MAG要打開

GPS HOLD 定位功能，要有GPS、MAG要打開

AUX1 AUX2 各有3個電位狀態，可以設定在遙控器的三段開關，例如 AUX1 對應 FMODE開關， AUX2對應 MIX開關，只要在對應的方塊按一下讓他反白就行

底下有幾個開關

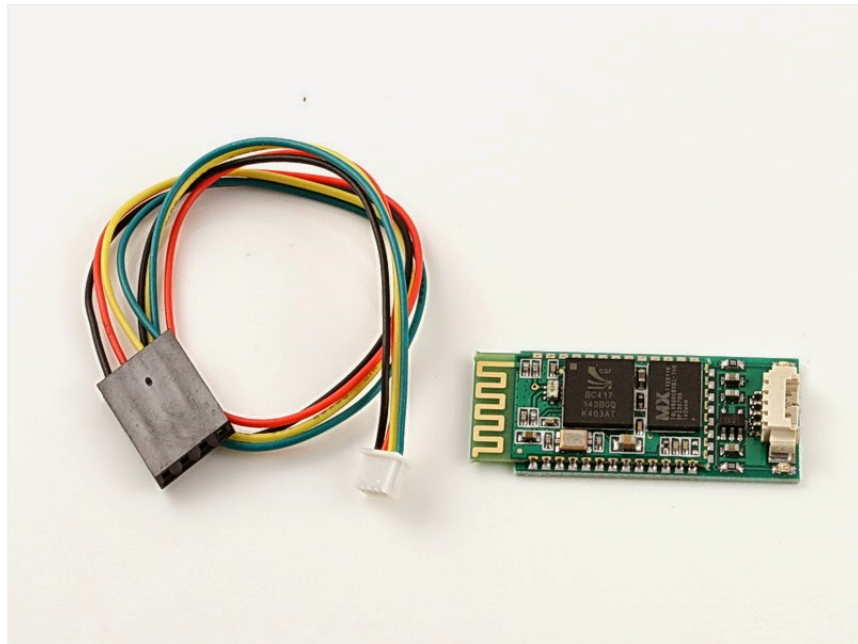
READ 就是讀取參數設定數據，剛剛用過了

REST 不用講了，不認識的話按一下就知道了..你會把他名字喊出來

CALIB_MAG 電子羅盤校正，按下按鈕後請各方向旋轉360度，像校正手機的電子羅盤一樣，但請在30秒內完成

CALIB_ACC 加速度感應器校正，放機子放地上不要動它，按下按鈕等10秒就完成了

WRITE 很重要所以用紅色，以上所有設定更改後記得要按它，不然所做的一切都是虛幻了



藍芽模組，直接插上飛控板的UART插槽即可，**請注意紅線對著+5V接腳**(黑色線靠外側)

當您接上藍芽裝置後，就可以在智慧型手機下載 APP來調整參數值擺脫電腦束縛

例如 MultiWii EZ-GUI、MultiWii Configurator

請注意，若未來有接上藍芽裝置，請不要和FTDI一起使用，會有把CHIP燒掉的危險