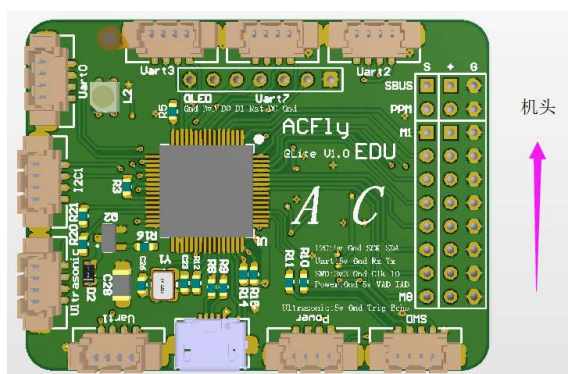
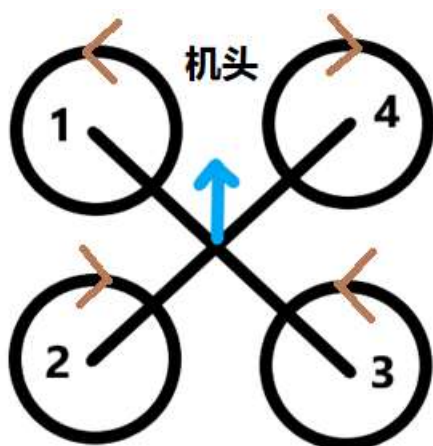


# ACF1y EDU 飞控安装手册

注意：

- (1) 请不要电机上电带桨进行程序烧录以免发生意外
- (2) 请尽量不要上电后用表笔直接戳板子进行测量，这个单片机很容易因此烧坏（这边已经因此烧了几个）
- (3) 此飞控源码只用作学习交流，不能用于商业用途！违者必究！！

## 一．电机顺序及转向

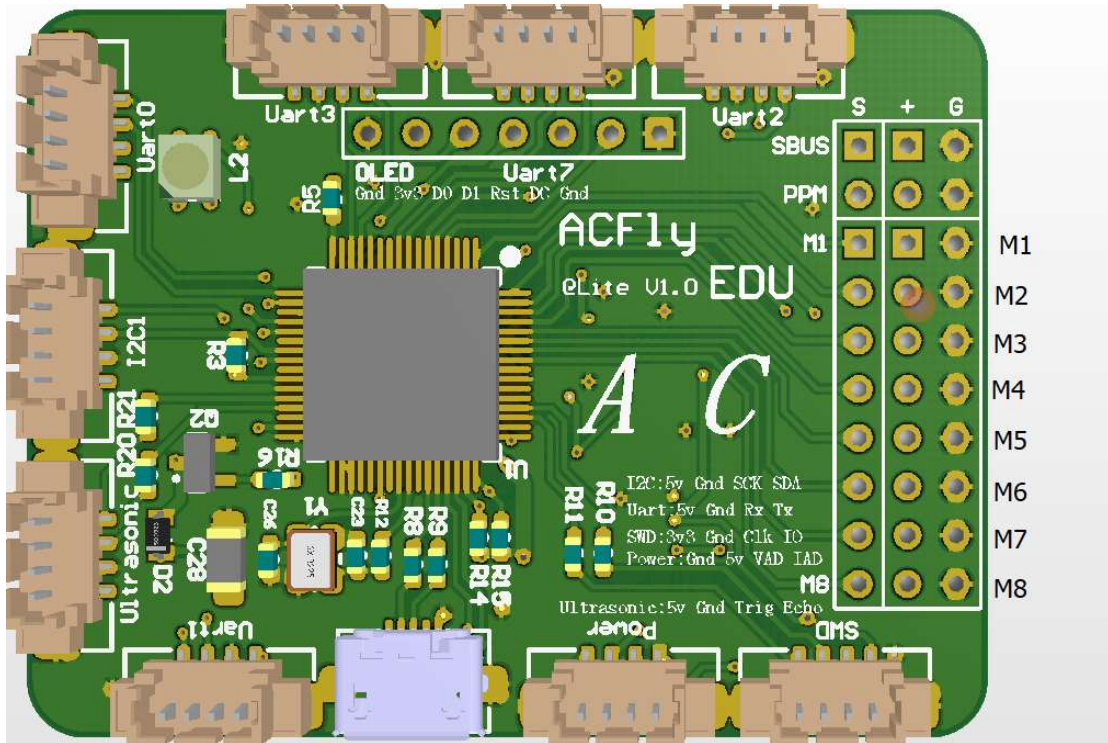


以四旋翼为例，上左图中蓝色箭头为机头方向（俯仰舵向前打时往前飞的方向），飞控需按照上右图中的方向放置。飞控左前方为 1 号电机（逆时针转）。六旋翼八旋翼类似，左上角电机为 1 号电机，按逆时针顺序分别为 1、2、3、4…，1 号电机逆时针旋转。

将飞控按上述方向有字面朝上紧固在飞行器上（不能松动否则无法稳定飞行!）。然后按照上述要求安装电机及电调。

## 二. 连接电机电调

按一中的电机顺序，分别将 1、2、3、4…号电机所连接的电调的信号线分别插在飞控板的 M1-M8 口。S 代表信号线（白色），G 代表地线（黑色）。



### 三. 连接接收机

如使用 SBUS 接收机，将接收机的 SBUS 信号线（3 线）链接至飞控的 SBUS 口。如使用 PPM 接收机，将接收机的 PPM 信号线（3 线）链接至飞控的 PPM 口。S 代表信号线（白色），+ 代表 5v 电源线（红色）、G 代表地线（黑色）。

#### 四. 其它接口及原生支持可选外设连接

## 4.1 接口定义

飞控中所有 I2C 接口定义（接口文字正看从左往右）：5v Gnd SCK SDA

飞控中所有 Uart 接口定义 (接口文字正看从左往右): 5v Gnd Rx Tx

---

飞控中所有 SWD 接口定义（接口文字正看从左往右）：3.3v Gnd SCLK SDIO

飞控中所有 Power 接口定义（接口文字正看从左往右）：Gnd 5v 电压 AD 电流 AD

飞控中所有超声波接口定义（接口文字正看从左往右）：5v Gnd Trig Echo

## 4.2 原生支持可选外设

超声波：Ultrasonic 接口

光流传感器：Uart1 接口

GPS：Uart0 接口

外置罗盘：I2C1 接口