Включать пульт можно только с установленной антенной!!!

Прошивка на пультах и приемниках должна быть выше 3

Обновить прошивку можно через ExpressLRS Configurator (программа, которую нужно скачать). Инструкция по сборке прошивки в отдельном файле.

Прошиваем сначала пульт, потом приемник.

Пульт может не работать, если он был запущен позднее, чем квадрокоптер. Сначала включаем пульт, потом подаем питание на дрон.

Для роев лучше использовать 23 образ для Raspberry

Сразу после записи образа Raspberry иногда нужно подумать, первый раз может грузиться около одной-двух минут. Потом этой проблемы быть не должно.

Если мы вносим изменения в какие-нибудь конфигурационные файлы, то обязательно нужно перезапустить все системы, сделать это можно двумя способами – отключить и подключить АКБ или ввести sudo systemctl restart clover

Карту маркеров перед полетом обязательно проверять через графический топик. Т.е. надо зайти на 192.168.11.1 > View image topics > aruco\_map/image (Snapshot) и нажать на кнопку **Snapshot.** Если оно не похоже на поле, которое перед вами в жизни, то нужно заново сгенерировать карту через сервис genmap. Также, важно провеить, что фокусировка камеры приемлема (фокус можно изменить покрутив камеру) и что маркеры распознаются (причем распознаются так, как нужно).

В QGroundControl (обязательно скачать на основную систему, не использовать виртуальную машину с реальными дронами):

Лучше заново калибровать все датчики, если квадрокоптер после транспортировки или если долго не использовался

При настройке полетных режимов важно запомнить, какой канал за что отвечает

Важно откалтибровать питание (и не забыть снять пропы в этот момент)

При навигации по aruco важно, чтобы использовался фильтр Калмана т.е. EKF2.

Дополнительно – почитайте в интернете про настройку ПИД регуляторов, это решит большинство проблем со стабильностью полетов.