高空飞行典型场景：

高空飞行

陀螺仪零偏持续累加

方向摇杆持续偏离直至返航偏角余量为0

飞机已无法回到稳定遥控范围，无线连接断断续续

降油门无明显反应

惊慌

油门稍降，疯狂拉回无效后释放方向杆

狂降油门

否

时断时续的无线短暂连接获得低油门信号

快速下降

湍流不稳

坠机

时断时续的无线短暂连接获得低方向信号

彻底偏离平衡姿态

加速离去，

损失高度

彻底失联

是

训练有素？

程序框架

应用调度

功能函数

器件程序

MPU6050.C

L3GD20.C

NRF.C

Calculation.C

Calibration.C

ISR.C

main.C

HMC5883.C

LSM303.C

SysInit.C

接口驱动

MyIIc.C

MySPI.C