

# 专用飞控V1.0

---

## 1 如何安装

---

- 从创意工坊下载脚本
- 放到可编程方块中 (Programmable Block)
- 开关引擎、陀螺仪可以通过驾驶室进行统一管理 (推进器控制选项会控制发动机开关, 陀螺仪控制会控制陀螺仪开关)

## 2 命令

---

### 2.1 基础命令

-CruisingOnOff: 开关定速巡航

-CalculateAllGravity: 切换计算包括与否人工重力

【-CricleLockHeight: 循环定高模式

-LockHeightSurface: 依赖距离星球表面的定高

-LockHeightSealevel: 依赖海拔定高

-LockHeightDisable: 关闭定高】(互斥命令)

-PitchAssignedGravity: 俯仰依赖重力开关 (没控制的时候会拉平)

-RollAssignedGravity: 滚转依赖重力开关 (没控制的时候会拉平)

-PitchAssignedVelocity: 俯仰依赖重力开关 (没控制的时候会拉平)

-RollAssignedVelocity: 滚转依赖重力开关 (没控制的时候会拉平)

-PitchSlopeThreshold: 俯仰开始倾斜阈值开关

-RollSlopeThreshold: 滚转开始倾斜阈值开关

-IonThrust: 离子推进器开关

-AtomThrust: 空气推进器开关

-HydrogenThrust: 氢气推进器开关

-KhrustThrust: Clang推进器开关 (转子推门)

-GravityThrust: 重力推进器开关

-FrontThrust: 前向推进器开关

-BackThrust: 后向推进器开关

-UpThrust: 上推进器开关

-DownThrust: 下推进器开关

-LeftThrust: 左推进器开关

-RightThrust: 右推进器开关

## 2.2 预制命令（这些命令互斥）

-DefaultMode：默认模式

-AeroplaneMode：飞机模式（无MOD模拟飞机，自动倾斜）

-HelicopterMode：直升机模式（无MOD模拟直升机，自动倾斜，关闭向上的引擎）

-AtomWingsAeroplaneMode：飞机模式（打了气动MOD可用，自动倾斜，自动倾斜）

-SpaceShipMode：飞船模式（星球圈中会对齐重力）

## 2.3 存储命令

-SaveData：将CustomData中的配置文件读取，并应用于飞控里

## 3 参数配置(无需手动键入，重新编译脚本就行)

```
[Ship Controller DSP Parameter]
Enabled=true                ;是否打开本控制器（貌似没什么用，默认打开就行）
Cruising Mode=false         ;定速巡航开关(默认关闭)
Calculate All Gravity=false  ;切换计算包括与否人工重力(默认关闭)
Pitch Assigned Gravity OnOff=false ;俯仰依赖重力开关(默认关闭)
Roll Assigned Gravity OnOff=false ;滚转依赖重力开关(默认关闭)
Pitch Assigned Velocity OnOff=false ;俯仰依赖重力开关(默认关闭)
Roll Assigned Velocity OnOff=false ;滚转依赖重力开关(默认关闭)
Pitch Slope Threshold OnOff=false ;俯仰开始倾斜阈值开关(默认关闭)
Roll Slope Threshold OnOff=false ;滚转开始倾斜阈值开关(默认关闭)
Ion Thrust OnOff=true       ;离子推进器开关(默认打开)
Atom Thrust OnOff=true      ;空气推进器开关(默认打开)
Hydrogen Thrust OnOff=true   ;氢气推进器开关(默认打开)
Khrust Thrust OnOff=true     ;Clang推进器开关（转子推门）(默认打开)
Gravity Thrust OnOff=true    ;重力推进器开关(默认打开)
Front Thrust OnOff=true      ;前向推进器开关(默认打开)
Back Thrust OnOff=true       ;后向推进器开关(默认打开)
Up Thrust OnOff=true         ;上推进器开关(默认打开)
Down Thrust OnOff=true       ;下推进器开关(默认打开)
Left Thrust OnOff=true       ;左推进器开关(默认打开)
Right Thrust OnOff=true      ;右推进器开关(默认打开)
Lock Height Mode=0          ;定高模式（1：海拔定高；2：距离地面定高；其他：不定高）
Pitch Assigned Gravity Rate=1 ;俯仰依赖重力百分比，值域：0~1,0表示禁止
Roll Assigned Gravity Rate=1 ;滚转依赖重力百分比，值域：0~1,0表示禁止
Pitch Assigned Velocity Rate=1 ;俯仰依赖速度百分比，值域：0~1,0表示禁止
Roll Assigned Velocity Rate=1 ;滚转依赖速度百分比，值域：0~1,0表示禁止
Angular Dampener Pitch=2     ;俯仰角阻尼，值域：0~20（默认2）
Angular Dampener Roll=2      ;偏航角阻尼，值域：0~20（默认2）
Angular Dampener Yaw=2       ;滚转角阻尼，值域：0~20（默认2）
Height Spring K=200          ;定高灵敏度（默认200）
Maxium Speed=100             ;最大限速（默认100）
Max Angular Velocity=10      ;最大角速度灵敏度（灵敏度越大，转向越好）
Velocity Sensitive=10        ;速度灵敏度（灵敏度越大，对速度的抑制效果越好）
GyroMultiply Pitch=1         ;陀螺仪灵敏度（俯仰），值域：0~20
GyroMultiply Yaw=1           ;陀螺仪灵敏度（偏航），值域：0~20
GyroMultiply Roll=1          ;陀螺仪灵敏度（滚转），值域：0~20
Slope Threshold Pitch=1      ;俯仰对应的速度阈值，超过这个阈值之后，飞船才会使用前向速度对齐（肚皮朝速度和重力的和向量方向）
```

**Slope Threshold Roll**=5

向速度对齐（肚皮朝速度和重力的和向量方向）

;滚转对应的速度阈值，超过这个阈值之后，飞船才会使用侧

**Max Target Speed**=35.1605835

会自动记录）

;最大定速巡航速度（不用填写，你在飞行的时候开启定速就