

# 使用软件 Mission Planner 对飞控进行配置的过程

原创

WangLanguage2022-12-06 11:21:25 博主文章分类: windows©著作权

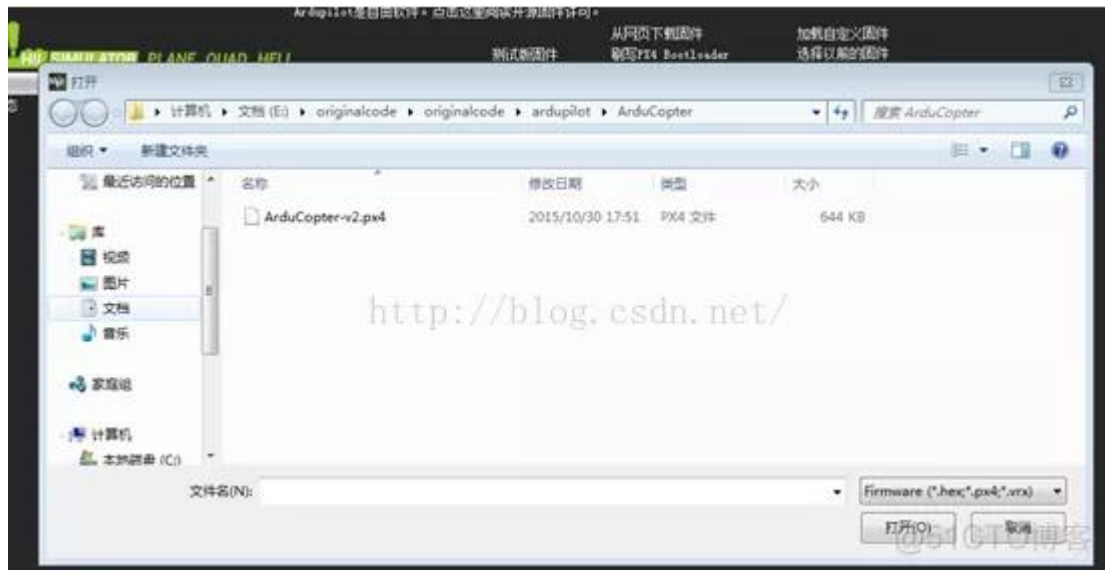
文章标签 软件安装 自定义加速度计摇杆 文章分类 运维 阅读数 783

1、 打开 MissionPlanner 软件，进入初始设置选项

选择串口为 COM4 PX4 FMU(COM4)，波特率设置为 115200



2、 选择安装固件-》加载自定义固件会弹出一个文件选择对话框，来选择自定义文件



3、 点击自定义文件，选择“打开”选项，选中该文件，  
选中的文件开始被下载到开发板上。



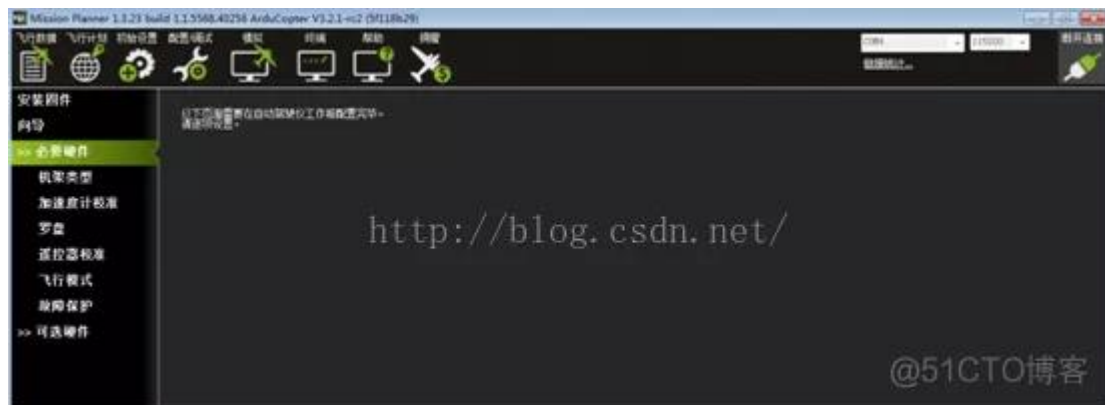
4、 下载完成后，会显示提示，要求在飞控板上的音乐停止之后，再点击“OK”按钮



5、 等音乐停止之后，点击“OK”按钮之后，就可以完成飞控板的软件下载操作。会显示提示“Upload Done”，即下载完成。



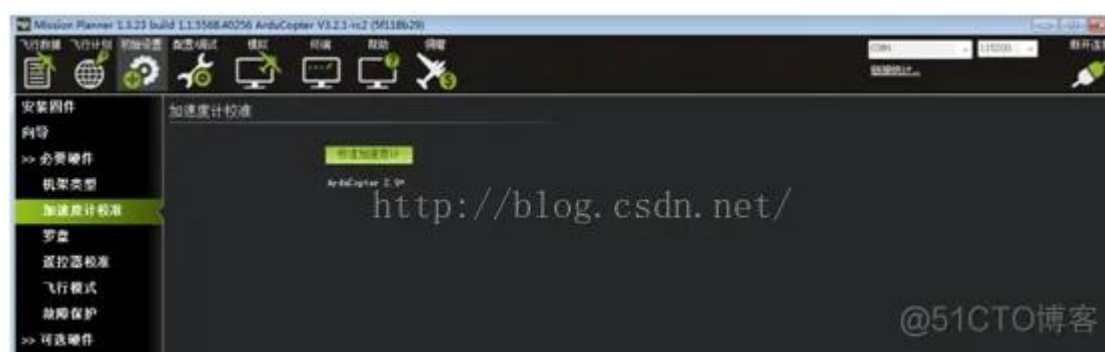
6.此时点击右上角的“连接”图标，就可以连接到飞控板上，对飞控板的参数进行调试。此时，界面出现一个新增的“必要硬件”选项，点击该选项，会发现该选项下面包含“机架类型”、“加速度计校准”、“罗盘”、“遥控器校准”、“飞行模式”、“故障保护”六个选项，“机架类型”、“飞行模式”、“故障保护”三个选项可以选择自定义模式，“加速度计校准”、“罗盘”、“遥控器校准”三个选项则需要自己进行校准。



7、“机架类型”选项可以选择默认



8. 1、“加速度计校准”需要自己校准，点击“校准加速度计”进入校准，



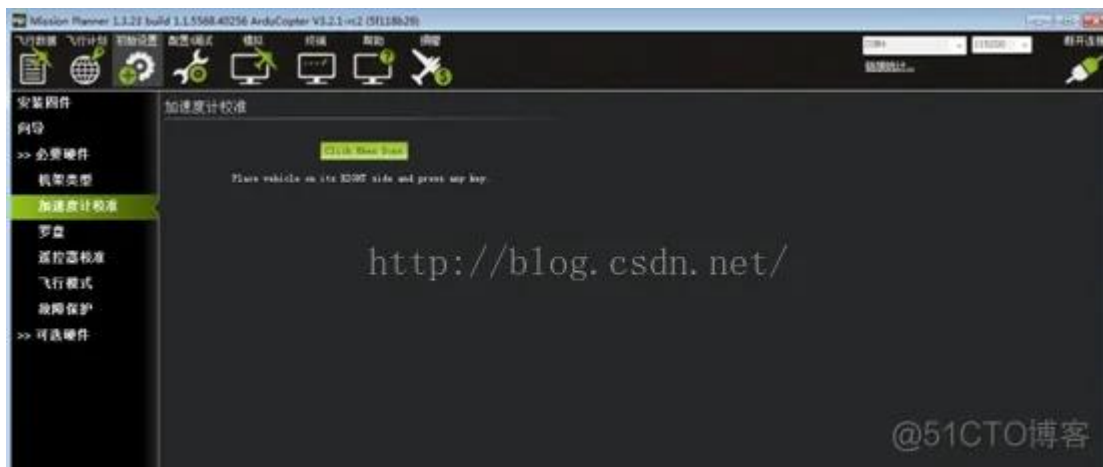
8.2、在将飞控板水平放置之后，点击按钮，完成水平位置的校准



8.3、在将飞控板左向放置之后，点击按钮，完成向左方向的校准



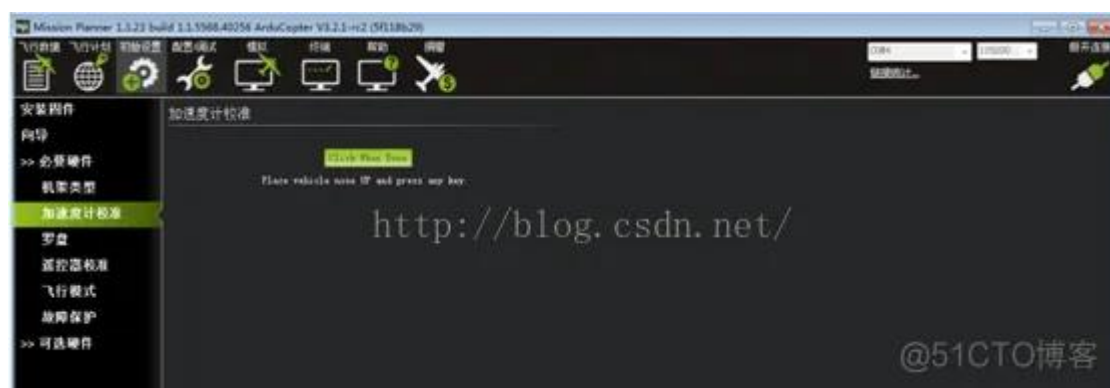
8.4、在将飞控板右向放置之后，点击按钮，完成向右方向的校准



8.5、在将飞控板向下放置之后，点击按钮，完成向下方向的校准



8.6、在将飞控板向上放置之后，点击按钮，完成向上方向的校准

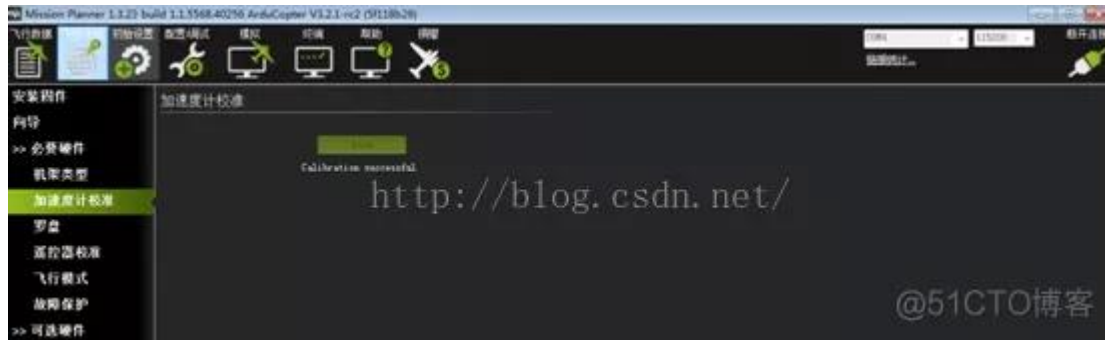


8.7、在将飞控板背面向上放置之后，点击按钮，完成翻转方向的校准



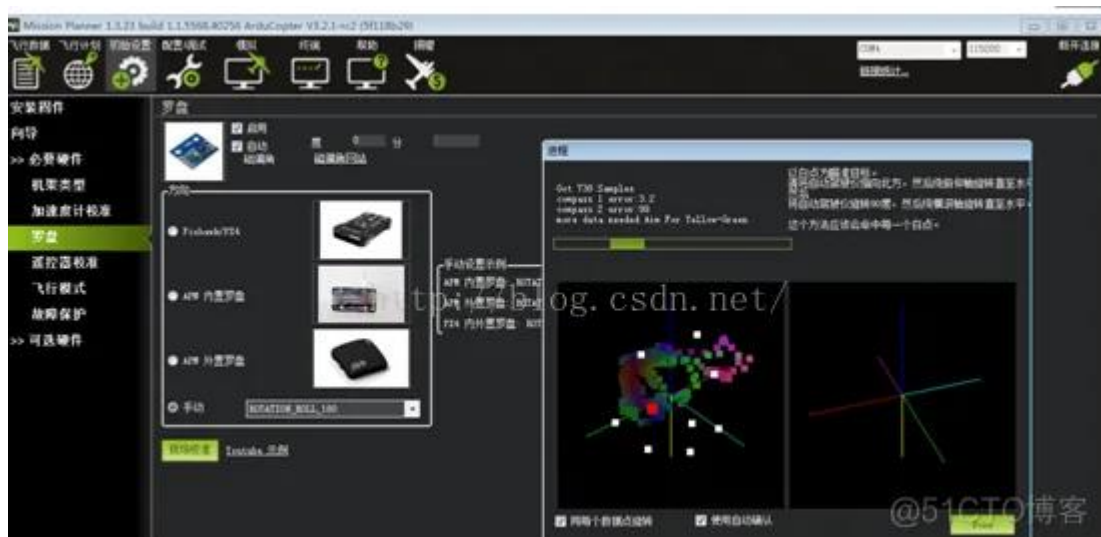
8. 8、所有姿态都完成之后，会显示校准成功。





## 9、“罗盘”校准

9.1 对罗盘进行校准时，点击“罗盘”选项，进入“罗盘”选项界面，接着点击“现场校准界面”，进入校准界面。



旋转飞控板，使得所有白点都被经过，痕迹形成一个完整的球形。

9.2 校准完成后，点击“Done”按钮，或者信息采集完成后，软件会自动跳转，接着显示，校准好的罗盘的数据。



## 10、“遥控器校准”

打开有线或者无线的遥控终端，进入“遥控器校准”界面，点击“校准遥控”按钮。就可以对遥控器进行校准。每次都需要将要校准的摇杆拉到最小值和最大值。



确保开发板开着，接收器有电源供电，并确保遥控器有电源供电，没有加载油门。





在每次使得拉杆拉到最大和最小值之后，红线就会达到顶部。



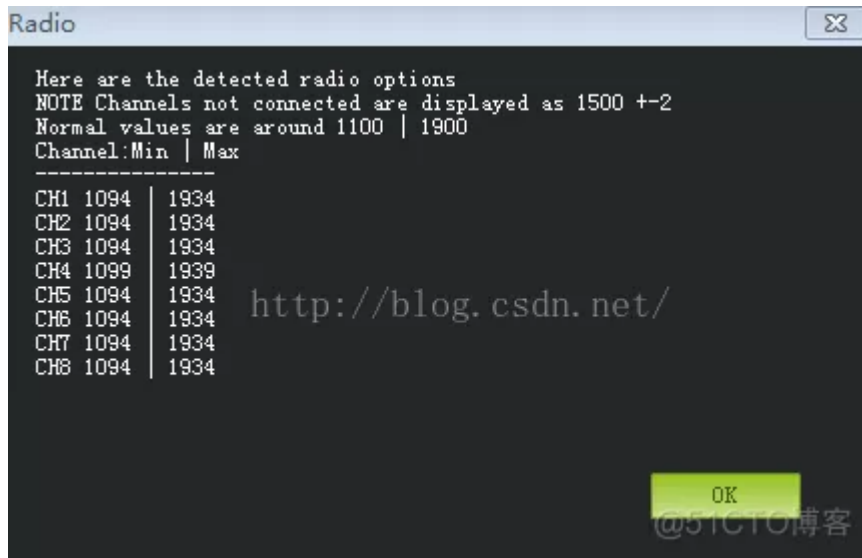
拉杆操作完成后的效果图：



校准完成后，需要保证所有的摇杆都在中间位置，关掉油门。



最后会显示校准的摇杆参数



## 11、“飞行模式”设置

有各种各样的“飞行模式”可以用来进行设置，选择自己需要的模式，进行保存就可以了。



## 12、“故障保护”选项，选择默认的值就可以了

