DTS Q220&Q180 利用 OSD 和遥控器调试 PID 方法

第一步:在 Cleanflight Configurator 或 Betaflight Configurator 中 Configuration 下,在 Other Features 区中找到 OSD,把开关打到绿色位置,启用飞控控制 OSD 功能

		Mode	
2017-06-08 @ 14:19:59 – Unique d	levice ID received - 0x1e00375333571020333335		
🖋 Setup	0 Accelerometer Pitch Trim		
Ports			
Configuratic			
🖙 Poner & Batte	System configuration	Other Features	
கீ PID Tuning	Note: Make sure your FC is capable to operate on these speeds! Check CPU and cycletime stability. Changing this may require PID re- tuning. TIP: Disable Accelerometer and other sensors to gain more performance.	Note: some of the features of the firmware are not shown in this list any more, because they have been moved to other places in the configurator.	
📩 Receiver	Enable gyro 32khz sampling mode	INFLIGHT ACC CAL	
🖀 Modes	2 kHz Gyro update frequency	SERVO TILT Servo gimbal	
🛔 Motors 🛛 🚺	1 kHz V PID loop frequency	SOFTSERIAL Enable CPU based serial ports	0
🚥 OSD	Accelerometer	SONAR Sonar	
🖷 LED Strip	Barometer (if supported)	TELEMETRY Telemetry output	
: Blackbox	Magnetometer (if supported)	LED_STRIP Multi-color RGB LED strip support	
🖻 CLI		DISPLAY OLED Screen Display	0
	Personalization	CHANNEL_FORWARDING Forward aux channels to servo outputs	
	Craft name	TRANSPONDER Race Transponder	0
		AIRMODE Permanently enable Airmode	
	Camera	On Screen Display	
	0 \$ FPV Camera Angle [degrees]	VTX 3 Video Transmitter	
		Use KISS ESC 24A telemetry as sensor	
	Receiver	RSSI (Signal Strength)	0
	Serial-based receiver (SPEKSAT, S • Receiver Mode	RSSI ADC Analog RSSI input	
	Note: Remember to configure a Serial Port (via Ports tab) and choose a Serial Receiver Provider when using RX_SERIAL feature.		
	SPEKTRUM2048 Serial Receiver Provider	4	
	CDC		
	urs		
		Sev	and Reboot

注意,如果飞控里没有设置这一步,將无法启用 OSD 调参功能。

第二步:飞机卸下4个螺旋桨!!!

- 第三步:打开遥控器,视频眼镜接上电,调好频点
- 第四步:确认桨已经卸下后,飞机接上电源
- 第五步:开始调节: 观看视频眼镜里 OSD 画面, 当出现以下画面以后,



执行以下操作:

遥控器的油门杆推到中间,同时航向杆打到最右边;与此同时,Pitch 杆打到最顶上;

这组操控杆组合命令的作用就是进入 OSD 调参菜单:

將出现如下画面:



上图箭头所指的右向箭头会闪烁,表示光标位置

可以利用 pitch 杆对光标进行上下移动选择, Roll 杆进行左右移动选择,选择后, Yaw 杆左右表示进入或返回,

设置好参数后,把光标移动到 SAVE+EXIT 前面成为>SAVE+EXIT,然后 Yaw 杆往右打并保持表示保存并退出。

对于可设置参数,用 Pitch 和 Roll 杆选择后,Yaw 杆左右打表示变更参数。

想要切换到不同的菜单页面,需要利用 Pitch 和 Roll 杆移动到<PAGE>前面,成为 "><PAGE>" 样子,如上 图红色圆圈右边。然后 Yaw 杆往右打并保持进入不同菜单项。

利用此 OSD 设置方法,可以启用遥控信号强度回传设置,方法是:

利用 Pitch 和 Roll 杆移动到<PAGE>前面,成为 "><PAGE>" 样子,如上图红色圆圈右边。然后 Yaw 杆往右 打并保持进入不同菜单项。选择如下菜单页面:



把 DISPLAY RSSI 右边的 OFF 改为 ON, 启用 RSSI 显示功能

然后自己看情况设置最大和最小值。GWY AH6T 遥控系统的最大值要设置成 120,才会正确显示 100%强度。

第六步:把光标移动到 SAVE+EXIT 前面成为>SAVE+EXIT,然后 Yaw 杆往右打并保持表示保存并退出。

说明:Q220/Q180 配合 GWY 遥控接收系统,可以在 Receiver 页面的 RSSI 通道设置为 8, 启用遥控信号强度 回传功能。

其他厂家的遥控接收系统不一定有此功能,具体情况请咨询遥控器厂家。