

Setup Configuration PID Receiver Mode Selection Servos GPS Motor Testing Sensor Data Logging Backups CLI

Mixer

Quad X

Features

- Enable PPM input (and disable PWM input)
- Enable Battery voltage monitoring
- Enable In-flight level calibration
- Enable Serial-based receiver
- Don't spin the motors when armed
- Enable servo gimbal
- Enable 3rd serial port
- Enable LED ring support
- Enable GPS (PPM or 3rd serial port required)
- Enable failsafe settings on PPM/PWM signal loss
- Enable sonar
- Enable FrSky-compatible telemetry output
- Enable Battery current monitoring
- Enable VARD
- Enable 3D mode (for use with reversible ESCs)
- Enable GPS Return to Home for Fixed Wing
- Enable Oneshot (Syncs PWM output with the main loop)
- Enable FastPWM (lowers the PWM pulse length to 1/8th)

Throttle

1110 Minimum Throttle

1500 Middle Throttle [RC inputs center value]

2000 Maximum Throttle

1200 Failsafe Throttle

1000 Minimum Command

OFF Brushed Motors

Serial Receiver

SPEKTRUM1024

SPEKTRUM2048

SBUS

SUMD

Battery Voltage

3.3 Minimum Cell Voltage

3.5 Warning Cell Voltage

4.3 Maximum Cell Voltage

110 Voltage Scale

Accelerometer & Magnetometer

0 Accelerometer Roll Trim

0 Accelerometer Pitch Trim

0 Magnetometer Declination [degrees]

GPS

NMEA Type

115200 Baudrate

Auto-detect Ground Assistance Type

Current Sensor

OFF ADC input pin for an external current sensor

400 Scale the output voltage to millivolts [1/10th mV/A]

0 Offset in millivolt steps

Enable support for legacy Multiwii MSP current output

Port utilization: 0.0% RX 0% Packet error: 0 I2C error: 0 Cycle Time: 3566 0.681

双葉プロポの場合は、1520に変更。  
(変更後は、必ずSAVEを押して保存してください)

Setup Configuration PID Receiver Mode Selection Servos GPS Motor Testing Sensor Data Logging Backups CLI

1 Profile

0.50 Throttle MID

0.00 Throttle Expo

0.90 RC Rate

0.65 RC Expo

AETR1234 Channel Map

Disabled RSSI on AUX

Roll 1500

Pitch 1500

Yaw 1500

Throttle 1500

AUX 1 1520

AUX 2 1520

AUX 3 1520

AUX 4 1520

50 ms

- エルロンスティックを右にすると⇒方向に動きます。
- エレベータースティックを上にと⇒方向に動きます。
- スロットルスティックを上にと⇒方向に動きます。
- ラダースティックを右にすると⇒方向に動きます。

(反対に動く場合はリバーズなどを使用して変更してください)

※エンドポイント/トラベルアジャストは全て140に設定してください。  
※ラダースティックを右いっぱいになるとモーターが動きますので、少しだけ動かすようにしてください。  
【ご注意】プロペラを外して設定してください。

センターが1500ですが、双葉の場合は1520がセンターになります。  
ニュートラル時に1500 (1520) になるようにサブとリムで調整してください。

Refresh Save

Setup Configuration PID Receiver Mode Selection Servos GPS Motor Testing Sensor Data Logging Backups CLI

Profile: 1

Name	AUX 1			AUX 2			AUX 3			AUX 4		
	LOW	MED	HIGH	LOW	MED	HIGH	LOW	MED	HIGH	LOW	MED	HIGH
ARM	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
ANGLE	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
HORIZON	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
MAG	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
HEADFREE	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
HEADADJ	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
BEEPER	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
OSD SW	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

- ANGLE  
ジャイロ機能あり / スティックをいっぱいに切っても機体が50°以上は倒れません。
- HORIZON  
ジャイロ機能あり / スティックを切った分だけ回転します。
- RATE (チェックなし)  
ジャイロ機能なし

モード選択はAUX 1に割り当ててリバーズなどを使用してモードが機能するように設定してください。選択されたモードが緑色になります。

Save