

## 安装好空速计的首飞设置

1. ARSPD\_TYPE = 1 (修改保存并重连后其他参数才可见)
2. ARSPD\_OPTIONS = 15 (勾选 DisableVoltageCorrection)
3. ARSPD\_AUTOCAL = 1
4. ARSPD\_SKIP\_CAL = 1

上述参数一次性都改完后, 请立刻保存并给飞控重新上电, 重新上电之后再检查参数 ARSPD\_OFFSET 是否等于 0, 如果不是需要立刻设置为 0 之后保存并重新上电。

每一只 Fapple 空速计发货前都会精调校准漂移, 所以可以把 ARSPD\_SKIP\_CAL 设置为 1, 这样飞控上电时也不用刻意的罩住空速计, 也不怕地面上电时被风吹到。

## 首飞自动校准

起飞后用 RTL 模式或者 Loiter 模式上天绕圈至少 5 分钟, 让飞控进行自动校准(每 2 分钟自动保存一次校准值, 校准值会保存到参数 ARSPD\_RATIO), 在自动校准过程中 OSD 会有提示。

## 空速计自动校准完场降落之后

降落后关闭空速计自动校准(正常飞行中一定要关闭自动校准) ARSPD\_AUTOCAL = 0 并检查参数 ARSPD\_RATIO。如果调整了空速计安装角度, 或者更换了空速计, 请重置参数 ARSPD\_RATIO=2.0, 并重新自动校准。

## 使用空速计的正常飞行

空速计完成自动校准之后才能打开空速计控制 ARSPD\_USE=1 或者 2 如果 ARSPD\_USE 设置为 2 时, 只有油门为 0 的时候飞控才读取空速值, 这种模式专门针对部分滑翔机(空速计在机头螺旋桨后面的情况) 打开 ARSPD\_USE 之后, 空速计才会在自动油门模式(AUTO,CRUISE,FBWB,RTL)下参与飞机油门控制。

## 请根据自己飞机在安全的情况下谨慎设置以下参数:

以下参数都以直接修改参数的形式说明, 如果通过图形界面修改请自行换算单位.

- AIRSPEED\_CRUISE: 自动油门模式下的目标空速(单位 : 米/秒 M/s) (Ardupilot4.5 以前的参数名 TRIM\_ARSPD\_CM,注意这个旧参数单位厘米/s)
- AIRSPEED\_MIN: 自动油门(用于爬升和降高)下的最小空速, 需设置大于失速空速 20%的空速。(单位: 米/秒 M/s)(Ardupilot4.5 以前的参数名 ARSPD\_FWB\_MIN)
- AIRSPEED\_MAX: 自动油门(用于爬升和降高)下的最大空速, 需高于 ARSPD\_FWB\_MIN 至少 50%的值, 才能在自动爬升时获得足够油门。(单位: 米/秒 M/s)(Ardupilot4.5 以前的参数名 ARSPD\_FWB\_MAX)

