

吊舱接入Mavlink指南-V1.0

1) 支持相机类型

- K11
- G640T-V2
- K40T

2) 环境推荐

- QGC版本-5.0.8
- MissionPlanner版本-1.3.83
- APM版本-4.6.3
- PX4版本-1.17.0
- 示例飞控板-HEQ飞控/雷迅V5+
- 示例链路-HEQ SCEPTER-15

3) 支持功能

功能	PX4	APM
云台控制	支持	支持(QGC推荐点击屏幕控制)
SBUS转Mavlink控制云台	支持	支持
切换拍照录像模式	支持	暂不支持
拍照/录像	支持(部分QGC版本)	支持(推荐MP)
追踪	K11/K40T支持	K11/K40T支持
显示SD卡容量	QGC支持	暂不支持
格式化SD卡	QGC支持	QGC支持

4) PX4 / APM 飞控参数配置

PX4

- 串口侧
 - 将模拟器连接到一个 TELEM 口，波特率与模拟器一致（默认 115200）
 - 对应实例设置为 Gimbal 通道（示例使用 MAV_X_*）：
 - MAV_1_CONFIG = TELEMx （与实际接线一致）
 - MAV_1_MODE = Gimbal
 - MAV_1_FORWARD = Enabled
 - SER_TELx_BAUD = 115200

- Mount/Gimbal 侧
 - MNT_MODE_IN = 0/4 (Auto/MAVLink gimbal protocol v2) 推荐Auto
 - MNT_MODE_OUT = 2 (MAVLink gimbal protocol v2)
 - MNT_MAV_COMPID = 154 (默认云台组件 ID)
 - MNT_MAN_PITCH = AUX1
 - MNT_MAN_YAW = AUX2
 - MNT_RC_IN_MODE= Angular rate
 - MNT_RATE_PITCH = 30.00 (调整SBUS控云台速度)
 - MNT_RATE_YAW = 30.00 (调整SBUS控云台速度)
- Radio遥控器侧 启用MNT_MODE_IN=AUTO时需要配置，支持SBUS转Mavlink控云台
 - RC_MAP_AUX1 = Channel14 (通道可自定义)
 - RC_MAP_AUX2 = Channel15 (通道可自定义)
- 重要说明
 - 改完上述参数后请重启飞控。
 - 先修改MNT_MODE_IN参数后才会有更多参数显示。

ArduPilot (APM)

- 串口侧
 - SERIALx_PROTOCOL = MAVLink2
 - SERIALx_BAUD = 115
- Mount/Camera 侧
 - MNT1_TYPE = 6 (Gremsy)
 - CAM1_TYPE = 6 (MAVLink Camera)
 - RC14_OPTION = Mount1 Pitch (通道可自定义)
 - RC14_MAX = 1950 (实际值按遥控器设置)
 - RC14_MIN = 1050 (实际值按遥控器设置)
 - RC15_OPTION = Mount1 Yaw (通道可自定义)
 - RC15_MAX = 1950 (实际值按遥控器设置)
 - RC15_MIN = 1050 (实际值按遥控器设置)
 - RC12_OPTION = Retract Mount1 (通道可自定义，可定义回中/一键向下，二者互斥)
 - RC12_MAX = 1950 (实际值按遥控器设置)
 - RC12_MIN = 1050 (实际值按遥控器设置)
 - MNT1_DEFLT_MODE = 4
 - MNT1_RC_RATE = 30 (0 角度控制/大于0速度控制)