



4.0

(GCS), GCS, Copter
.....
..... (5), GCS
GCS, GCS
.

Copter: **Radio **, **Battery **, **EKF / DCM Check **.



GCS MAVLink, GCS
.....
.....
..... :

- GCS
- GCS
- GCS
- GCS



GCS, , RTL, SmartRTL.
Auto Mode, ,
.

-
-
- Stabilize Acro, ,

- 设置 , 设置

设置 (设置 GCS 设置 MAVLink 设置), 设置 . 设置 设置
 设置 , 设置 , 设置
 Loiter, 设置 RTL, 设置 GCS 设置 , 设置 RTL.
 设置 Loiter, 设置 / 设置 , 设置 Loiter
 设置 GCS 设置 .



设置 **FS GCS ENABLE ** 设置 :

- 设置 (value 0) 设置 GCS 设置 .
- 设置 **RTL** (Value 1) 设置 RTL Mode. 设置 GPS 设置 , 设置 Land Mode.
- 设置 (设置 **4.0** 设置 , 设置 **FS OPTION** 设置 , 设置) (Value 2) 设置 设置 , 设置 **RTL** 设置 Copter 4.0 设置 设置 , 设置 **FS** 设置 设置 Copter 4.0 设置 value 1 (设置 RTL) 设置 **FS** 设置 设置 bitmask, 设置 bit(1) 设置 “ 设置 GCS 设置 ”
- 设置 **SmartRTL** 设置 **RTL** (Value 3) 设置 SmartRTL 设置 . 设置 SmartRTL 设置 , 设置 RTL Mode 设置 设置 GPS 设置 , 设置 Land Mode 设置
- 设置 **SmartRTL** 设置 **Land** (Value 4) 设置 SmartRTL 设置 . 设置 SmartRTL 设置 , 设置 Land Mo Castle.
- 设置 (Value 5) 设置 Land Mode.
- 设置 **DO LAND START** 设置 **RTL** (value 6) 设置 DO LAND START 设置 , 设置 DO LAND START 设置 , 设置 RTL (设置 设置).
- 设置 (Value 7): 设置 , 设置 BRAKE 设置 , 设置 , 设置 LAND 设置 .
- 设置 (设置 99 设置) 设置 设置 **RTL**

设置 **FS** 设置 (Copter 4.0 and later) 设置 mask 设置 , 设置 , GCS 设置 . 设置 Mission Planner 设置 , 设置 (设置) 设置 . 设置 Help > 设置 Beta 设置 , 设置 设置 设置 **FS** 设置 设置 :

- 设置 设置
- 设置 1 设置 : 设置
 设置
 设置
 设置
 设置
 设置
 设置
 设置
 设置 2 设置 : 设置 , 设置 ** Radio Fa 设置 **

- [illegible]

```
mask 1,3,4 5 GCS .
, ,
```

Basic Pids	Command	Value	Unit	Options	Desc	
Flight Modes	FS_BATT_ENABLE	0		0:Disabled,1:Enabled	Controls whether failsafe will be invoked when battery voltage or current runs low	Load
Standard Params						Save
GeoFence	FS_GCS_ENABLE	0		0:Disabled,1:Enabled always RTL,2:Enabled Continue with Mission in Auto Mode	Controls whether failsafe will be invoked (and what action to take) when connection with Ground station is lost for at least 5 seconds	Write Params
FailSafe	FS_GPS_ENABLE	1		0:Disabled,1:Enabled	Controls whether failsafe will be invoked when gps signal is lost	Refresh Params
Planner						Compare Params
Advanced Params	FS_THR_ENABLE	1		0:Disabled,1:Enabled always RTL,2:Enabled Continue with Mission in Auto Mode,3:Enabled always LAND	The throttle failsafe allows you to configure a software failsafe activated by a setting on the throttle input channel	
Adv Parameter List	FS_THR_VALUE	975	ms	925 1100	The PWM level on channel 3 below which throttle failsafe triggers	
ArduCopter Pids					calculated around sensor noise in	

[illegible]