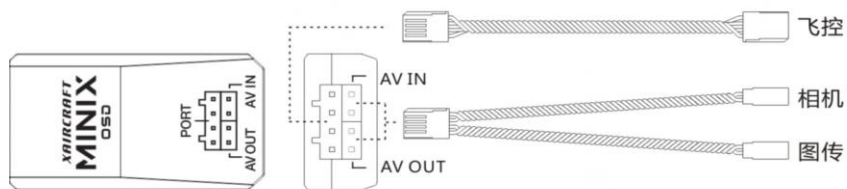


XAircraft MiniX OSD 模块使用手册

基本参数

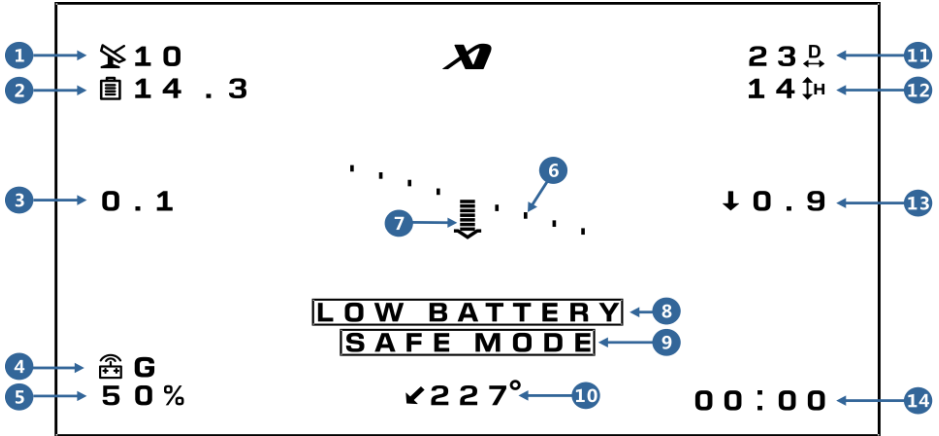
工作电压	视频输入	视频输出	尺寸	重量
4.8~6V	1 路视频输入	1 路	32.7mm x 18.8mm x 9.3mm	4.3 克(不含线材)

线缆连接



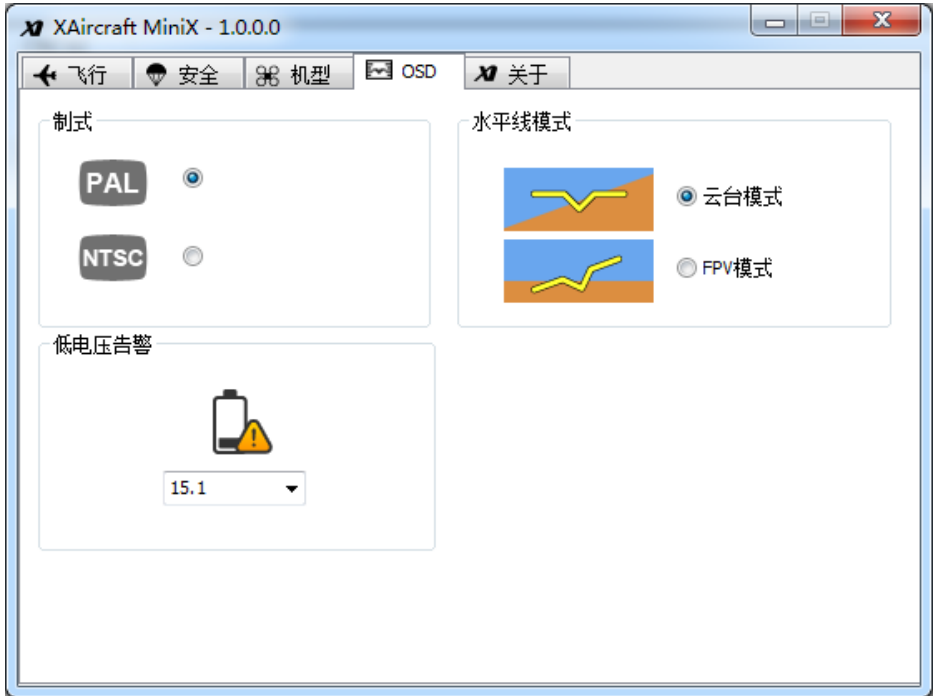
接口	接口类型	用途
端口	4Pin 线	连接飞控
AV IN/OUT	4Pin OSD 连接线	连接相机和图传设备

附 1 : OSD 屏幕显示示意图



- 卫星数**：GPS 模块已经搜索到的卫星数目，示意图中显示当前卫星数为 10 颗。
- 电池电压**：动力电池的电压，示意图中显示当前电压为 14.3V。
- 水平速度**：相对于地面的平移速度，示意图中显示当前速度为 0.1m/s。
- 飞行模式**：可能的显示有 M-手动模式，A-姿态模式，G-GPS 姿态模式，S-安全模式，W-航点模式。示意图中显示 MiniX 当前工作在 GPS 姿态模式下。
- 油门**：示意图中显示油门处于 50%。
- 水平线**：当 OSD 工作在 FPV 模式下时，水平线指示真实的地平线；当 OSD 工作在云台模式下时，水平线指示飞行器的姿态角。OSD 的工作模式可在 MiniX 调参软件中更改。
- 俯仰**：示意图中显示飞行器处于前倾状态。
- 低电压告警**：当电池电压低于设定的值时，屏幕将闪烁显示此告警信息。可在 MiniX 调参软件中设置告警电压。
- 安全模式**：当屏幕闪烁显示此信息时，MiniX 正工作在安全模式下。
- 回航角**：相对于**起飞点**的航向角。当显示为 0 或 360 附近时，飞行器相对于**起飞点**处于对尾状态；显示为 180 附近时，飞行器处于对头状态。
- 水平距离**：当前飞行器距离**起飞点**（在起飞前已找到 4 颗以上卫星）的水平距离。示意图显示当前距离为 23m。
- 高度**：当前飞行器距离**起飞点**的高度。示意图显示当前高度为 14m。
- 垂直速度**：当前飞行器的爬升速度。示意图中的箭头向下，表示飞行器正处于下降过程中，下降速度为 0.9m/s。
- 视频通道**：飞行时间。

附 2 : 在 MiniX 调参软件上设置 OSD



* 上图中的选项为 OSD 的默认设置。

- **制式**：根据使用的摄像设备，选择相应的视频制式。
- **水平线模式**
 - **FPV 模式**：第一人称视角，屏幕上的水平线指示真实的地平线。
 - **云台模式**：屏幕上的水平线反映了飞行器的姿态角。
- **低电压告警**：当电压低于设置的电压时，OSD 显示警报信息。除了预设的电压选项，还可以直接输入电压数值（注意使用英文的小数点），如下图表示 15.1V 时告警。



XAIRCRAFT

support@xaircraft.com

<http://www.xaircraft.com>

XAircraft 玩家 QQ 群 : 66493224

本说明书最终解释权归极飞电子科技有限公司(XAircraft)所有