

***XAIRCRAFT***

# **SuperX OSD 模块 用户使用手册**

V1.2

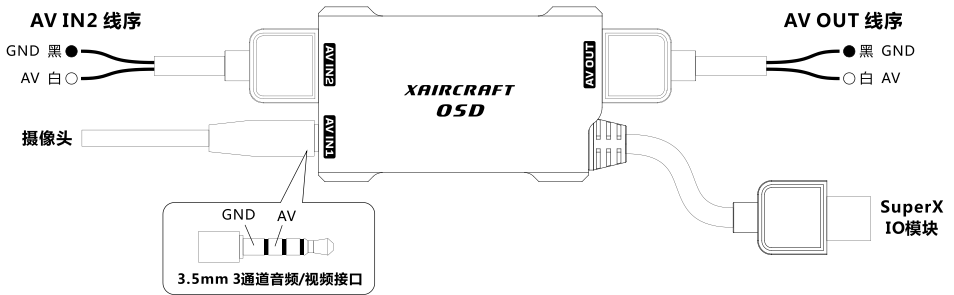
## 基本参数

工作电压	视频输入	视频输出	尺寸	重量
4.8~6V	2 路可切换视频输入	1 路	47.5mm x 26.9mm x 10.5mm	18 克 (不含线材)

## 安装准备

当连接 XAircraft OSD 模块到非 XAircraft 模块时，您需要自行焊接相关连接线，请准备以下工具：焊接工具、摄像设备、图传设备、供电设备、3.5mm 音频/视频连接插头及连接线等。

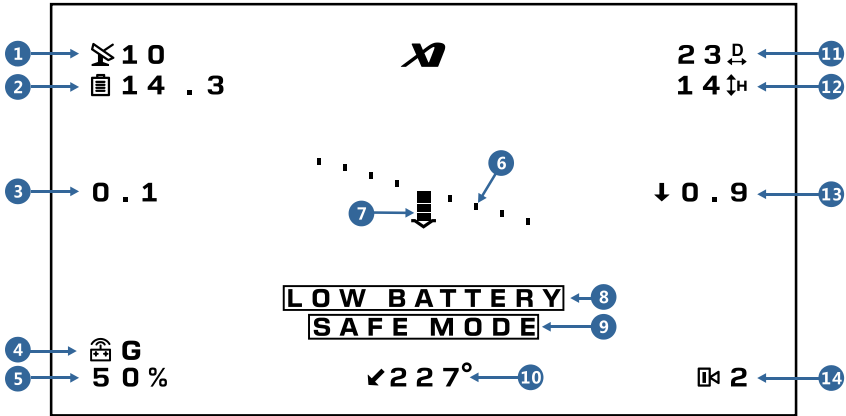
## 线缆连接



接口	接口类型	用途
AV IN1	3.5mm 3 通道音频/视频接口	连接摄像设备，如具有 AV 输出功能的相机、摄像头等。
AV IN2	XAircraft 专用 5Pin 接口	连接扩展摄像设备。
AV OUT	XAircraft 专用 5Pin 接口	视频输出。

**注意：**AVOUT 接口的红、黄、绿三线请悬空，不可连接或短路。

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 SuperX 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，示意图显示飞行器处于左倾状态；当 OSD 工作在云台模式下时，示意图显示飞行器处于右倾状态。OSD 的工作模式可在 SuperX 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 SuperX 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，SuperX 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**：OSD 支持 2 路视频输入，示意图中显示 OSD 的背景画面来自 **AV IN2** 的输入。视频通道可在 SuperX 调参软件中设置。

## 附 2：在 SuperX 调参软件上设置 OSD



\* 上图中的选项为 OSD 的默认设置。

- **通道**：选择使用哪一通道的视频输入作为视频输出。
- **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，屏幕上的水平线与真实的地平线平行，而视觉上水平线与飞行器的倾角相反。
  - **云台模式**：由于云台是增稳的，云台视角中看到的前方景色永远是水平的，而屏幕上的水平线则反映了飞行器与地平线的真实夹角。
- **低电压告警**：当电压低于设置的电压时，OSD 显示警报信息。

# ***XAIRCRAFT***

support@xaircraft.com

<http://www.xaircraft.com>

XAircraft 玩家 QQ 群 : 66493224

本说明书最终解释权归 XAircraft 所有