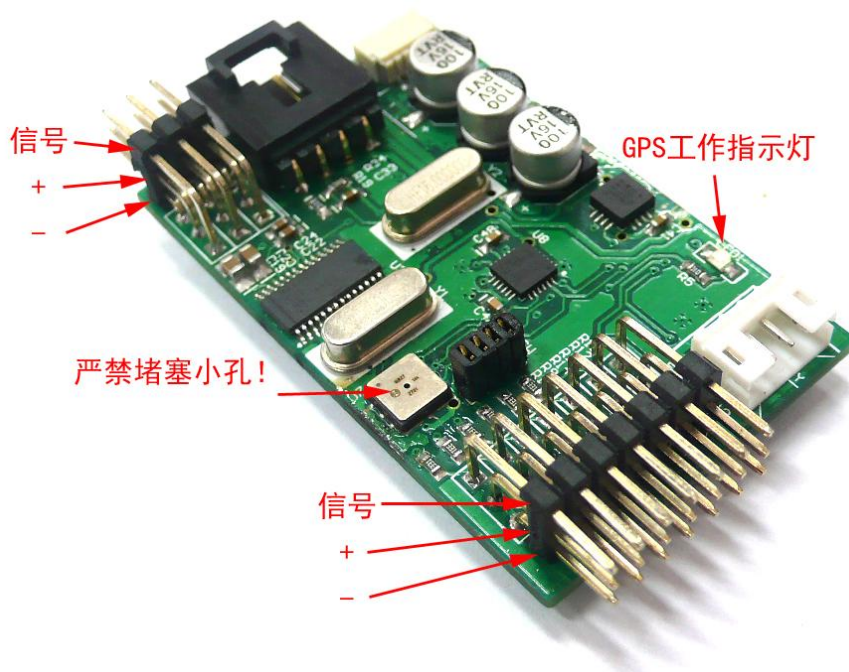
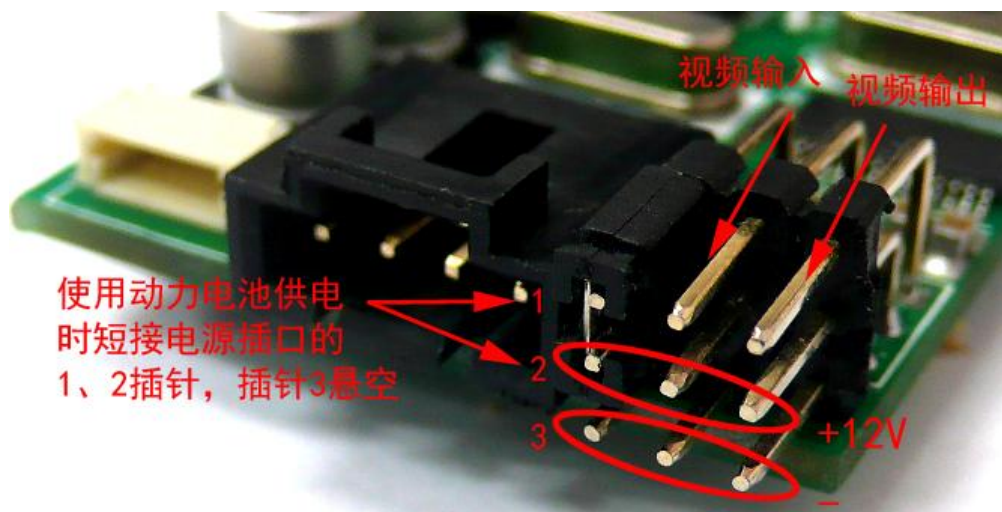


CYCLOPS STORM OSD V1.0 说明书

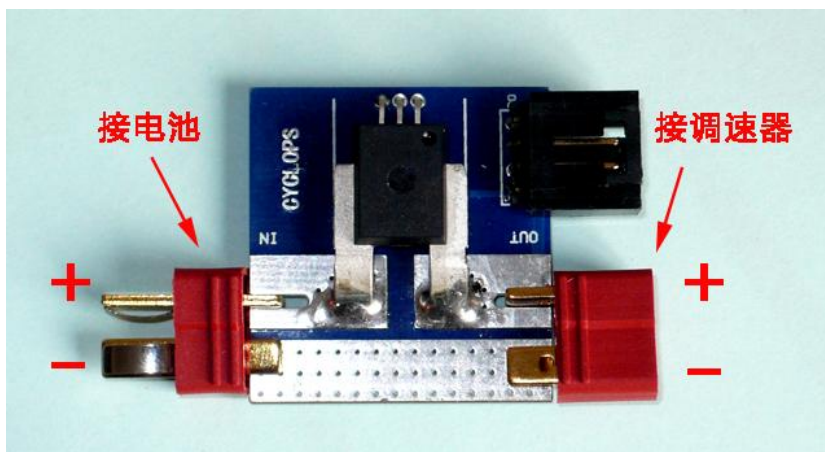
感谢您购买使用 CYCLOPS OSD 系列产品，请在使用前认真阅读本说明书。

连线安装





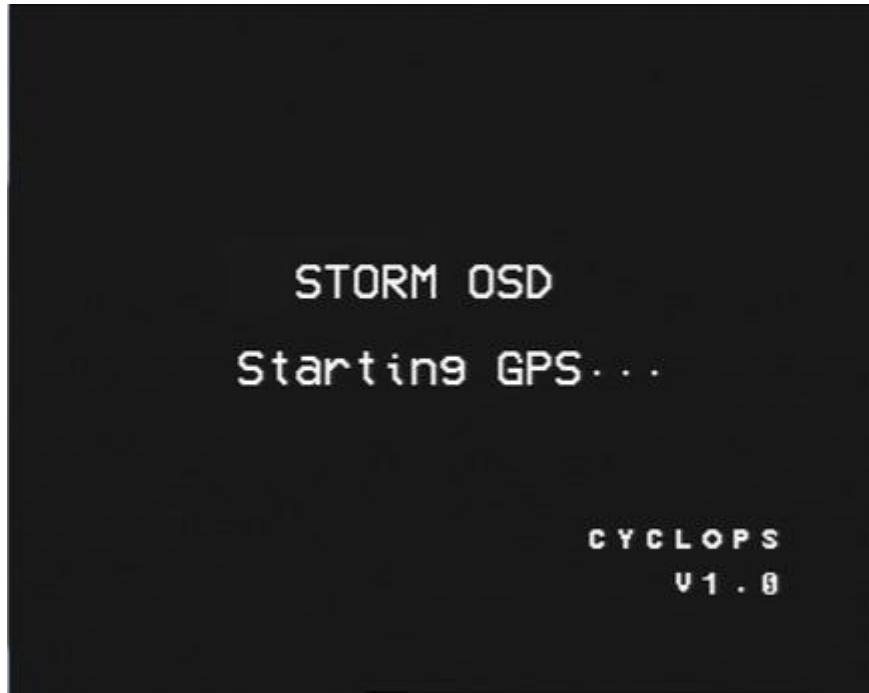
重要：电源跳线说明：1、2 短接为使用动力电池供电（动力电池必须是 12V 或 3S 锂电池）；移除跳线帽，使用该插口插上 12V 电源单独给 OSD 和视频设备供电。OSD 主板装入飞机时请检查是否位置安装正确即主板上的白色小飞机图案的机头指向载机的机头方向。



电流传感器连线示意图（T 插头需另购）

系统参数设置

按上述说明正确连接 GPS 模块与 OSD，接通电源，主板上的红灯闪烁，进入如下显示的开机界面：



同时按下开关板的 UP、DOWN 键进入设置主菜单画面。按 UP、DOWN 键可移动光标，OK 键用于确认选项。

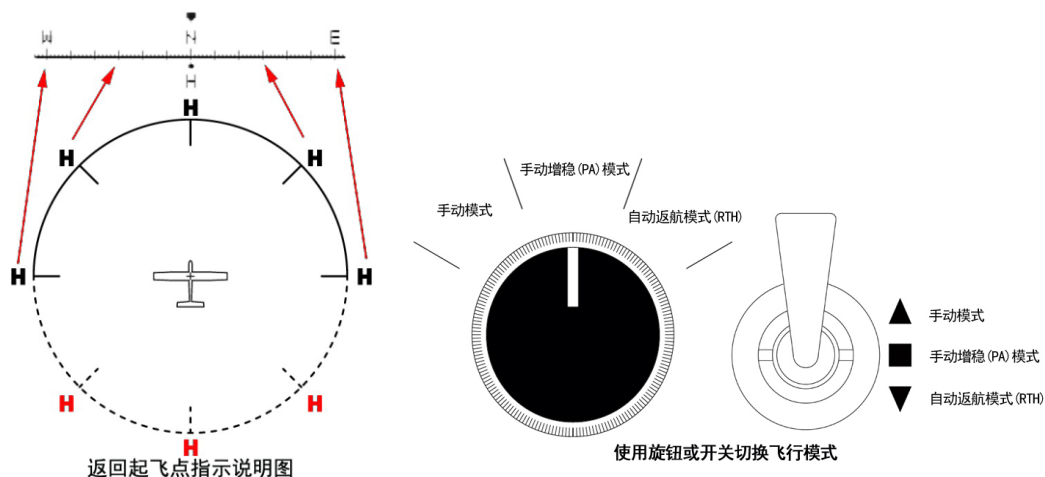


菜单设置说明

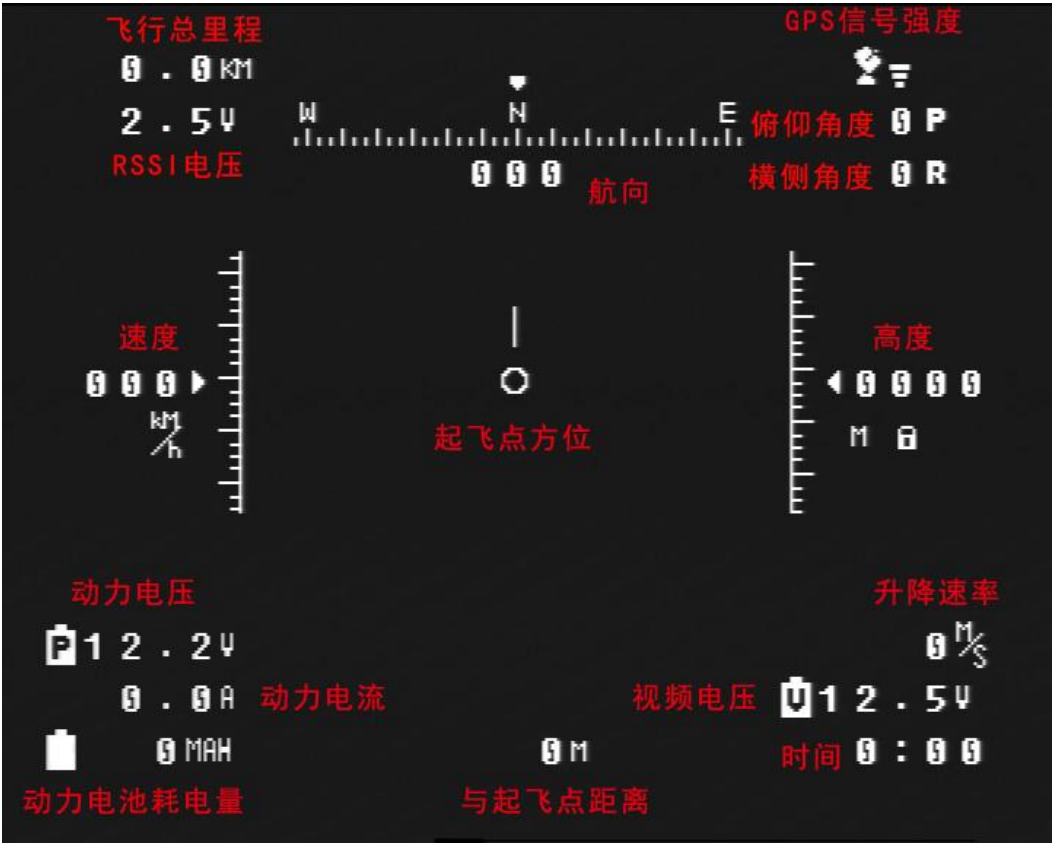
选项		设置说明	备注
BAT SCALE		电池容量报警值	飞行中电量消耗达到设定值时，电池容量符号和数值会闪烁提示
RESET CURRENT		电流传感器归零	首次使用或更换电流传感器后需设置该选项
SEV	CENTER	舵机中立点确认	请先对模型飞机手动试飞并调整好各舵面中立点后再确认该选项，更换模型飞机后需重新确认舵机中立点
	AIL	副翼正反舵设置	连线无误通电后将飞行模式切换到 PA，横侧和俯仰方向晃动模型飞机，检查各舵面修舵是否正确，若反舵可调整该选项使其正确
	ELE	升降正反舵设置	
TRIM		主板安装水平度微调	将安装好 STORM OSD 的模型飞机平放通电运行，观察界面中的姿态角度参数，若由于安装误差导致 P、R 参数不为 0 时可调整该选项，例如 P-3、R+5，这时将 TRIM 中的 P 调整到-3、R 调整到+5，退出菜单后再次观察姿态参数，直到均为 0。该工作只需在安装好 OSD 主板后设置一次即可，除非更换飞机或重新安装 OSD 主板
ELEVON		升降副翼联动功能	用于飞翼类模型飞机控制，当选择 Y 时，请关闭遥控器发射机上的混控设定
ROLL	GAIN	滚转感度	滚转控制的灵敏度调节
	ANG	最大转弯倾角限制	默认 20 度，最大 45 度
PITCH	GAIN	俯仰感度	俯仰控制的灵敏度调节
	ANG	最大俯仰角度限制	默认 10 度，最大 20 度
RTH ALT		自动返航高度	默认 100 米，最大 500 米
RESET GYRO		陀螺仪校准	第一次使用(非常重要!!!)或长期放置一段时间后需要重新校准，校准时要保持 OSD 主板水平放置，并严格保持静止!!!
EXIT		退出设置菜单	退出菜单时系统会自动存储所有设定

使用说明

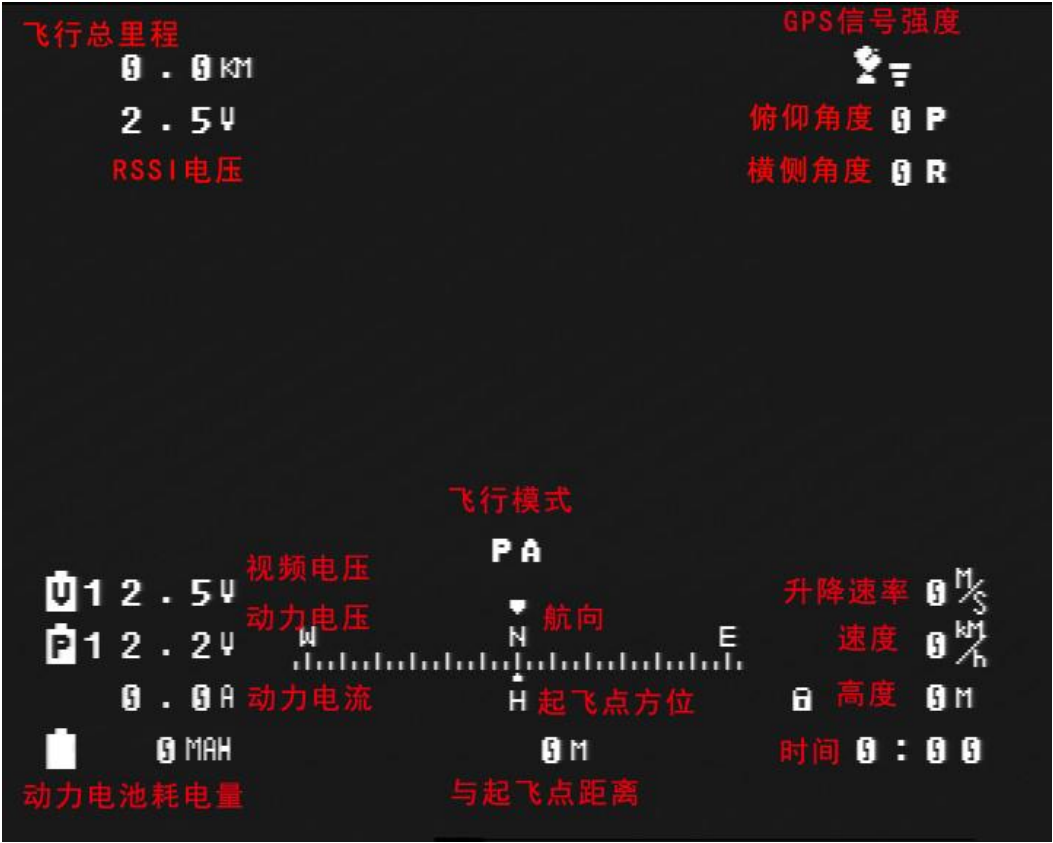
- 1、退出菜单后进入飞行画面，俺 UP 按键可切换显示模式并自动存储，下次开机执行上次保存的显示模式。
- 2、GPS 开始搜索卫星信号，右上角信号强度图标代表搜索到的卫星数目。如果闪烁，说明 GPS 未搜索到卫星信号或 GPS 接收到的卫星信号数据不可靠，不可作为定位参数使用。在卫星信号良好的情况下，搜星过程大约需要 1-5 分钟，根据具体使用环境会有所不同。
- 3、长按 OK 按键 3 秒后，会切换公英制单位，下次开机主板会保留上一次的单位设置（菜单内的自动返航高度也会自动切换为英制单位）。
- 4、请将飞行模式（MODE）接口与遥控器任意一个三档开关或旋钮通道连接，在 GPS 接收到信号后可通过该开关进行手动、手动增稳（PA）、自动回航（RTH）三种飞行模式切换。。用户可使用遥控器的 F/S（Fail Safe）失控保护功能，将模式切换通道设置为失控、关闭发射机后自动切换到 RTH（自动返航）模式，在飞行时可提高安全性。OSD 引导模型飞机自动返航时会先以直线飞行飞近起飞点，到达起飞点附近后开始执行以起飞点为圆心做逆时针盘旋飞行，盘旋高度为菜单内设置的 RTH ALT 数值。若 GPS 没有搜到卫星信号，系统只能执行手动和 PA 模式，无法切换到 RTH 进行返回导航。
- 5、起飞前，请先按复位进行归零（该操作将对高度、距离、时间、耗电量进行归零）。请不要长按，否则会进行公英制单位的切换。
- 6、当 OSD 测量动力电池为“0”时，屏幕上将不显示动力电池电压、电流、耗电量参数。
- 7、STORM OSD 可显示 RSSI 电压（接收机信号强度指示电压）测量范围：0.1-3.3V，当测量值小于 0.1V 时将不会显示该参数。（由于 RSSI 电压显示需要自行拆开遥控器接收机并焊接引线，因此由于该操作造成的接收机、OSD 损坏或其他损伤，厂商不承担责任）
- 8、可将屏幕显示控制（DIS 接口）接口与遥控器任意一个开关通道连接，用于进行战斗机界面于简洁界面的切换。在简洁界面下返回起飞点方位指示说明屏幕中 H 代表起飞点，H 在正中间不闪动时说明飞机正对起飞点返回；如果 H 在正中间并且闪动，说明飞机背离起飞点 180° 飞行。用遥控器进行界面切换后将不会被存储。



- 9、STORM OSD 在开机时会自动识别视频输入模式，可支持 PAL 和 NTSC 制式并自动存储，下次开机将保留上次的显示制式。OSD 在正常工作过程中会出现正常的发热现象。



战斗机界面参数说明



简洁界面参数说明

其他特殊显示符号说明



电量报警符号，当动力系统的耗电量达到菜单内 BAT SCALE 的设定值后会出现该符号并闪动报警。



半手动增稳模式符号，当飞行模式开关切换到增稳模式时，会出现该符号，此时副翼是自动平衡操作模式，并且 OSD 会自动定高飞行。



自动定高飞行的高度锁符号，飞行模式切换至 PA 系统会记录切换时刻的高度值并在 PA 模式下自动保持该高度飞行。当操纵者控制升降舵操纵杆时高度锁符号消失，可改变飞行高度，操纵杆回到中立位置时高度锁符号再次出现并重新锁定当前高度值自动定高飞行。



自动返航符号。



姿态报警符号，当出现该符号时说明系统测量姿态数值不准确，此时只能手动操纵飞行，系统禁止切换飞行模式至 PA、RTH。

出现姿态报警符号的可能性：

- 1、 安装 OSD 的载机震动过大
- 2、 OSD 刚开机的前 10 秒
- 3、 空中飞行时飞机横侧姿态偏斜超过 70 度
- 4、 飞机剧烈动作飞行后（如螺旋、长时间倒飞等）

STORM OSD 附件

名称	数量	参数
STORM OSD 主板	1	
GPS 模块	1	10Hz
GPS 连线	1	长度 20cm
电流电压传感器	1	30V 100A
电流传感器连线	1	长度 20cm
舵机连线	4	长度 20cm
开关设置板	1	
开关设置板连线	1	长度 40cm
设置按钮	1	

请在使用本产品时严格遵守国家相关的法律法规。本说明书详细提供了该产品的安装、调试说明，在充分理解的基础上正确使用。飞行过程请远离人群、建筑物，对于使用不当造成的各种损失 CYCLOPS 不予以承担责任。本产品在有更新软件、版本修改、说明书变更请及时关注代理商网站更新。本说明书最终解释权归 CYCLOPS 所有。

以下情况不在保修范围内

- 1、 自行维修、规格更改、元器件替换等。
- 2、 因使用不当认为造成的损伤，如连线错误导致。