

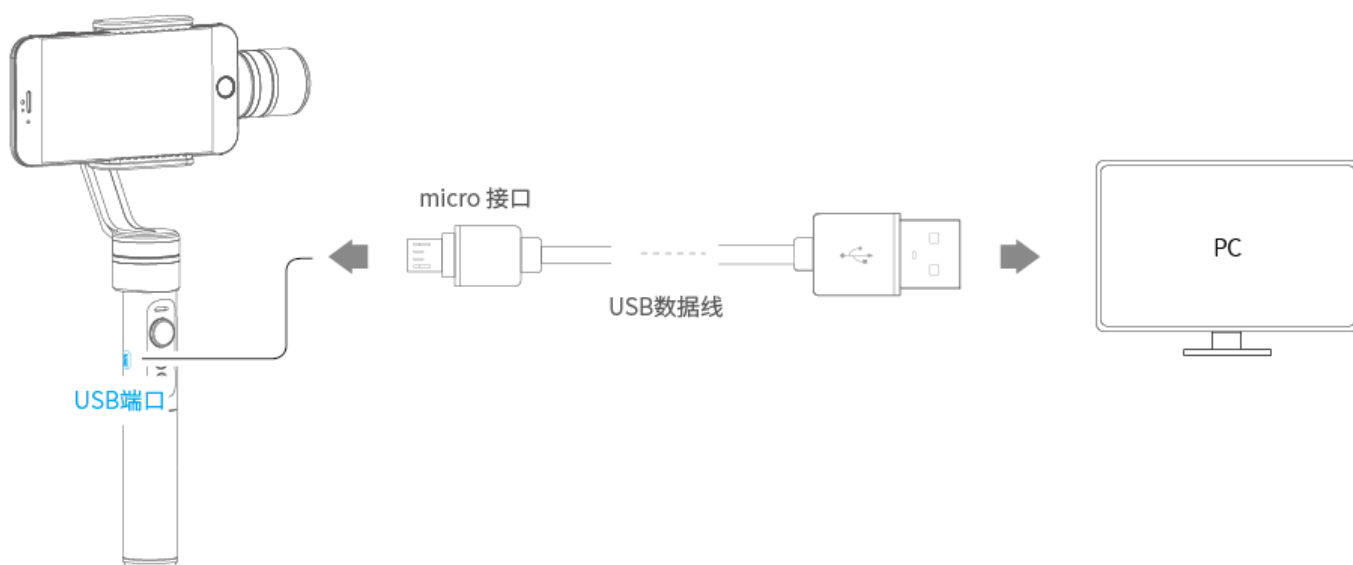
SPG 稳定器设置软件操作说明

温馨提示

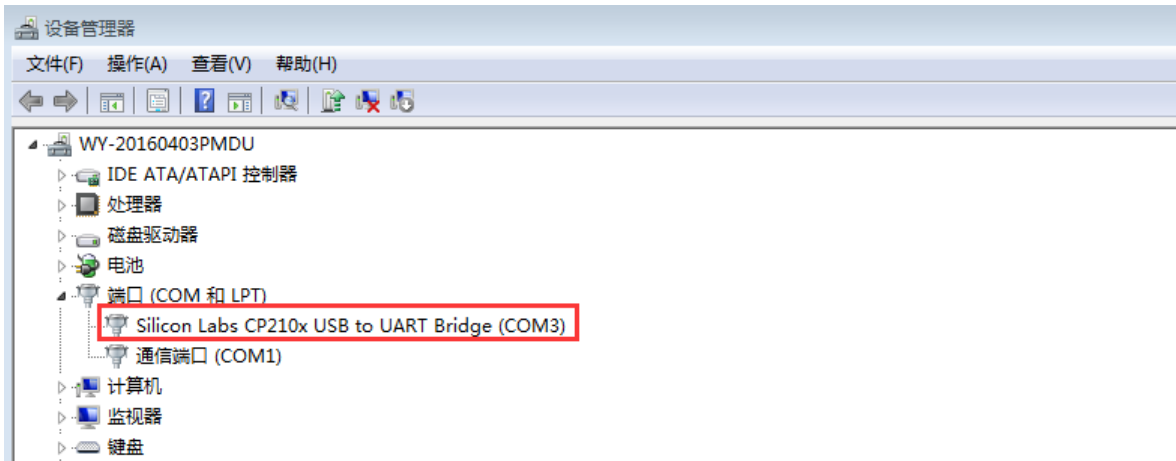
1. 本软件支持微软 XP / WIN7 / WIN8 / WIN8.1 /WIN10操作系统.
2. 此操作说明适用于SPG、SPG Live、SPG C。
3. 建议操作设置软件之前，建议先初始化稳定器，初始化成功后再操作。

操作步骤

1. 请在飞宇官方网站下载飞宇新版 USB 线驱动和三轴稳定器设置软件“FY-GIMBAL SETTING V1.1”，并安装 USB 驱动程序。
2. 把电池装入手柄，并保持关机状态直至步骤6（3）。
3. 将 USB 数据线的一端接入电脑 USB 口，另一端（Micro 头）连接到稳定器手柄的 USB 端口（见稳定器连接图），在电脑的设备管理器中查看系统分配的端口号（见 USB 端口确认图），如果端口号大于 10 的请修改到 10 以内的可用端口。



稳定器连接图



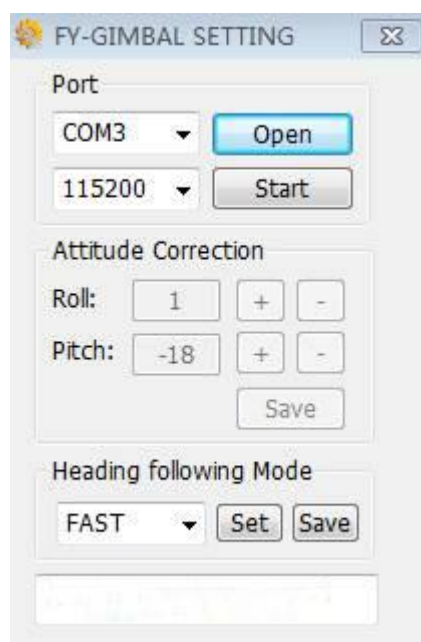
USB端口确认图

4. 如果您的电脑系统为 Windows XP / 7 / 8 / 8.1，请直接双击打开设置软件。



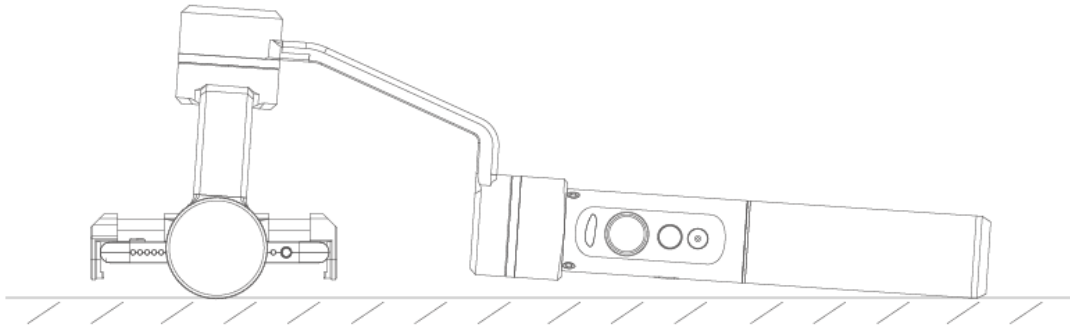
如果您的电脑系统为 Window10，请点击软件图标，右键，选择“兼容性疑难解答” --- “尝试建议的设置” ---- “测试程序”，以兼容模式运行此软件。

5. 软件界面如图：



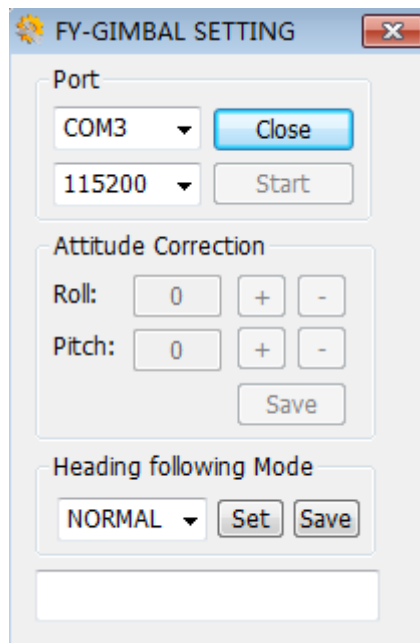
6. 稳定器与设置软件建立连接。

(1) 将安装好手机的稳定器安装好并保持静止。如图所示:



(2) 选择正确的端口号 (与步骤 2 中查看到的端口号一致, 如 COM3), 波特率选择115200, 点击 **Open** 按钮打开串口。

点击 **Open** 后, 会自动变成 **Close** 的状态。如下图。

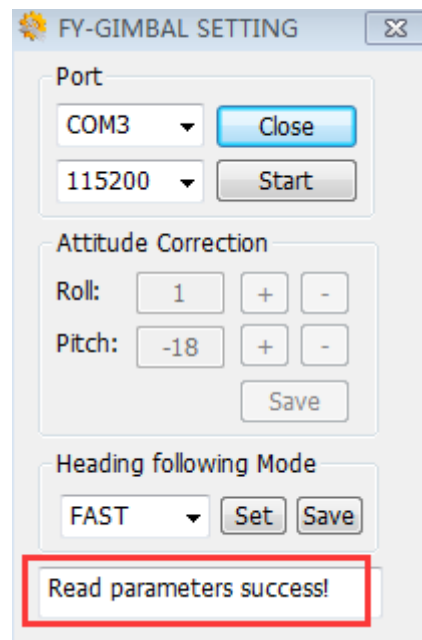
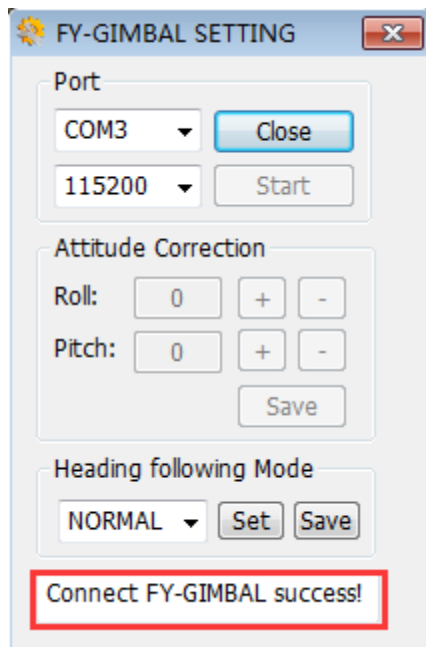


(3) 按下SPG的功能按键，指示灯绿色之后松开。在连接过程中，持续保持稳定器静止放置，直至软件自动成功获取稳定器的当前参数。

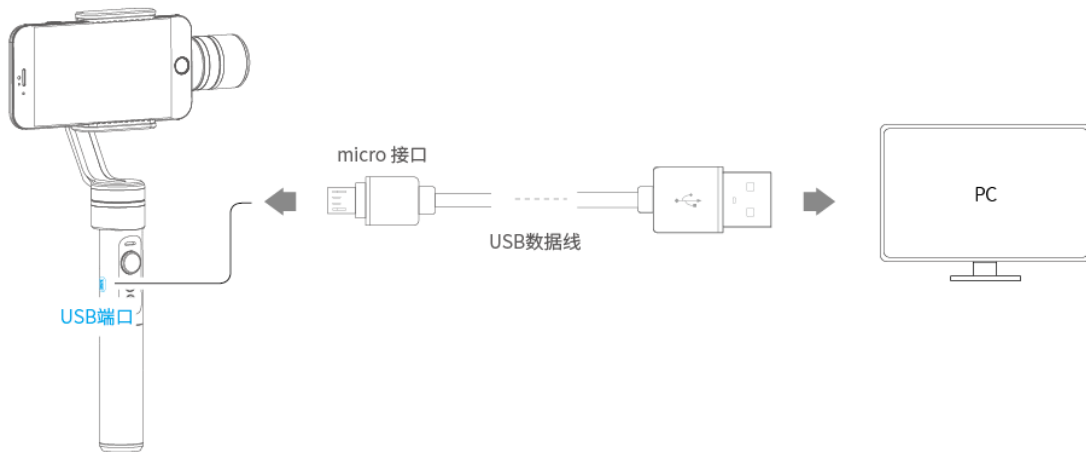


稳定器与设置软件连接时将会自检进行初始化。因此，将 USB 线接入到稳定器的功能端口之后请保持稳定器本身以及稳定器放置平面的绝对静止。

(4) 自动连接成功后软件的信息栏将会提示：“Connect FY-GIMBAL success!”，且自动获取稳定器当前的参数并在信息显示栏提示：“Read parameters success!”。

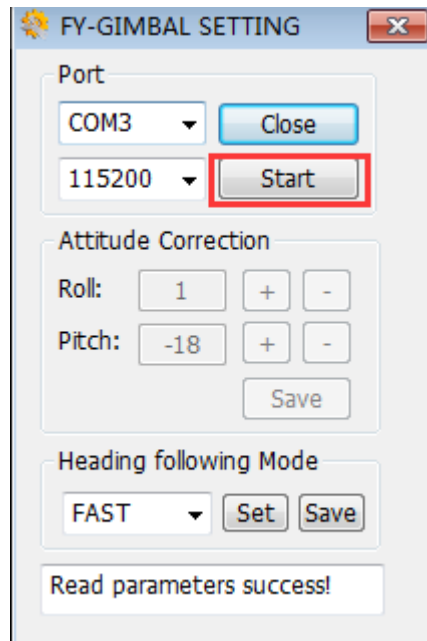


(5) 将稳定器垂直立在桌面上，俯仰轴电机在右，如图所示：



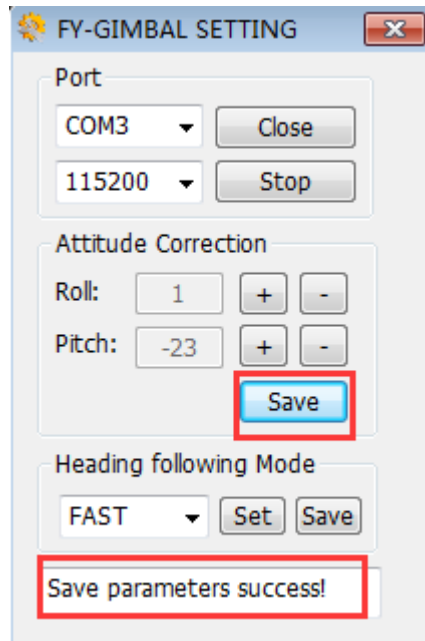
7. 稳定器姿态仪水平校准操作

(1) 稳定器与设置软件建立连接并且成功读取当前参数后，点击电机 **Start** 按钮，等待电机进入工作状态。



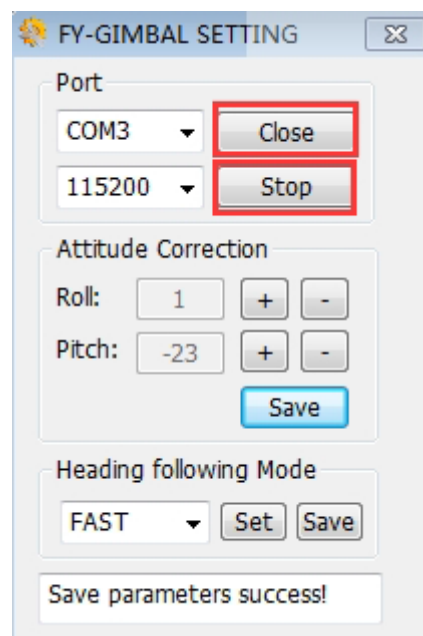
(2) 使用水平仪作为手机是否水平的参照，如果手机在横滚和俯仰方向有小角度的不水平可以分别通过“Roll”和“Pitch”的 **+**、**-** 按钮调节手机到水平（手机镜头朝前平视，横滚方向右高左低时，横滚参数 **+**、反之 **-**；俯仰方向手机低头，俯仰参数 **+**，反之 **-**）。

- (3) 横滚和俯仰轴校准水平后，点击 **Save** 按钮保存校准后的参数，设置软件信息栏显示 “Save parameters success!”



- (4) 点击 **Stop** 按钮，关闭电机后点击 **Close** 按钮关闭设置软件，移除 USB 线，长按稳定器的功能按键到指示灯红色常亮关机。重新启动，稳定器就可以正常使用。

注意：
设置跟随速度的功能
已经停用。



—— END ——

备注：我公司保留未经通知随时更改对本说明书的最终解释权和修改权！最新版本的更新将在我公司网站 www.feiyu-tech.com 公布。