

JIYI OSD 使用手册 V1.00

更新日期：2015-7-27

感谢您购买使用本产品！请您严格按照使用手册要求将本产品安装在您的飞行器上，祝您使用愉快。如果您在使用过程中遇到无法解决的问题，请联系极翼机器人(上海)有限公司技术支持或售后人员。联系电话：021-61139768；QQ群：362302445。

产品简介

JIYI OSD 是极翼机器人(上海)有限公司(以下简称 JIYI)推出的多轴飞行器配套产品,适用于 JIYI 飞控产品,能够在视频中实时叠加飞行参数,了解飞行状况,可获取更好的飞行体验。

产品规格

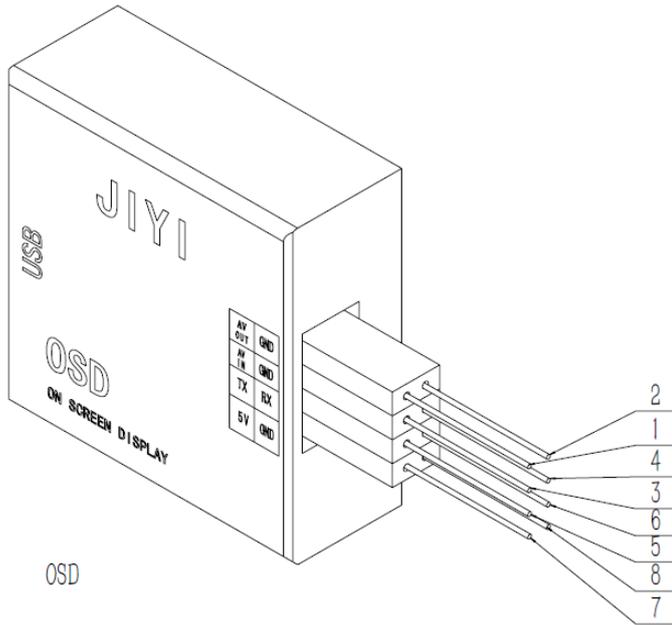
工作电压	5V	工作电流	70mah@5V
工作温度	-20°C—60°C	尺寸	30*31*12MM
重量	18g	视频输入输出格式	PAL/NTSC

针脚和线路连接

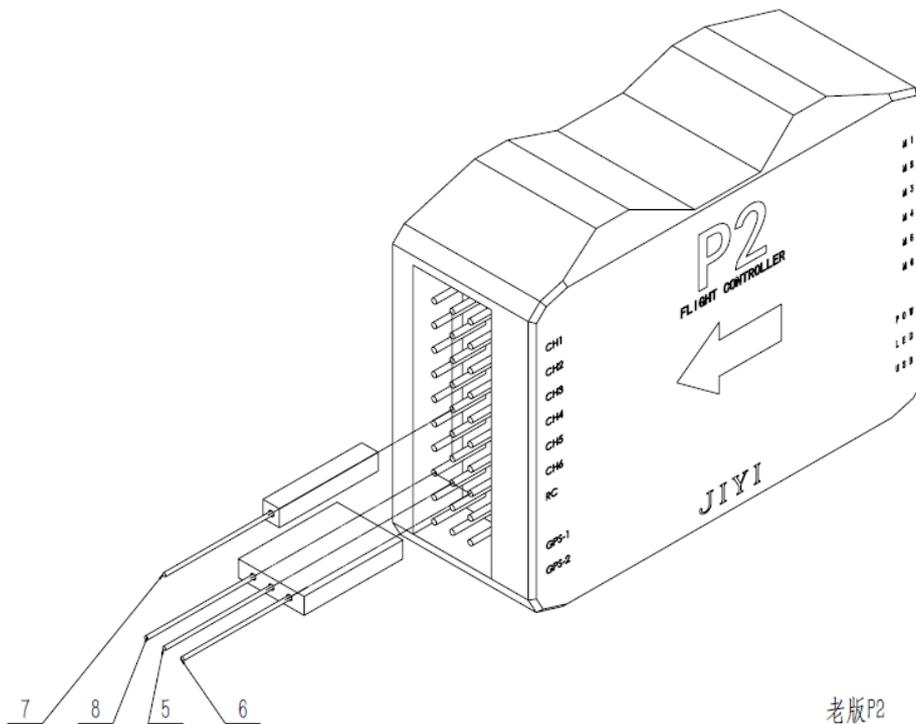
针脚	编号	连接线路
AV OUT	1	连接无线传输模块机载端的信号线
GND	2	连接无线传输模块机载端的地线
AV IN	3	连接机载端视频输入模块即摄像头的信号线
GND	4	连接机载端视频输入模块即摄像头的地线
TX	5	发送信号线,如图连接 JIYI 飞控 COM 口的 5 号针脚
RX	6	接受信号线,如图连接 JIYI 飞控 COM 口的 6 号针脚
5V	7	5V 电源输入线,如下图连接 JIYI 飞控 COM 口的 7 号针脚或 JIYI 飞控上空闲的有 5V 电源输出的针脚
GND	8	5V 电源输入地线,如下图连接 JIYI 飞控的 8 号针脚或 JIYI 飞控上空闲的地线

1、请准备 JIYI OSD、JIYI 飞控、视频输入模块(如摄像头)、无线传输模块(如 5.8G 图传,含接收端和发送端)、显示器。

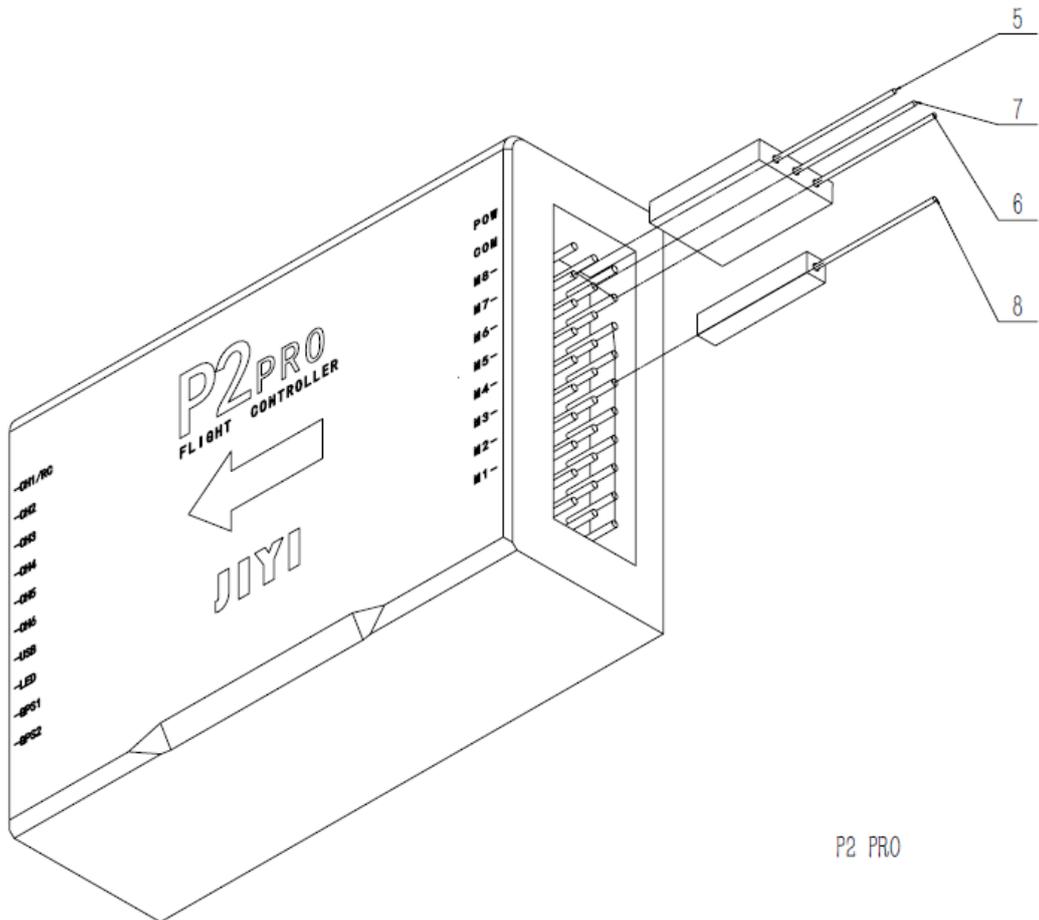
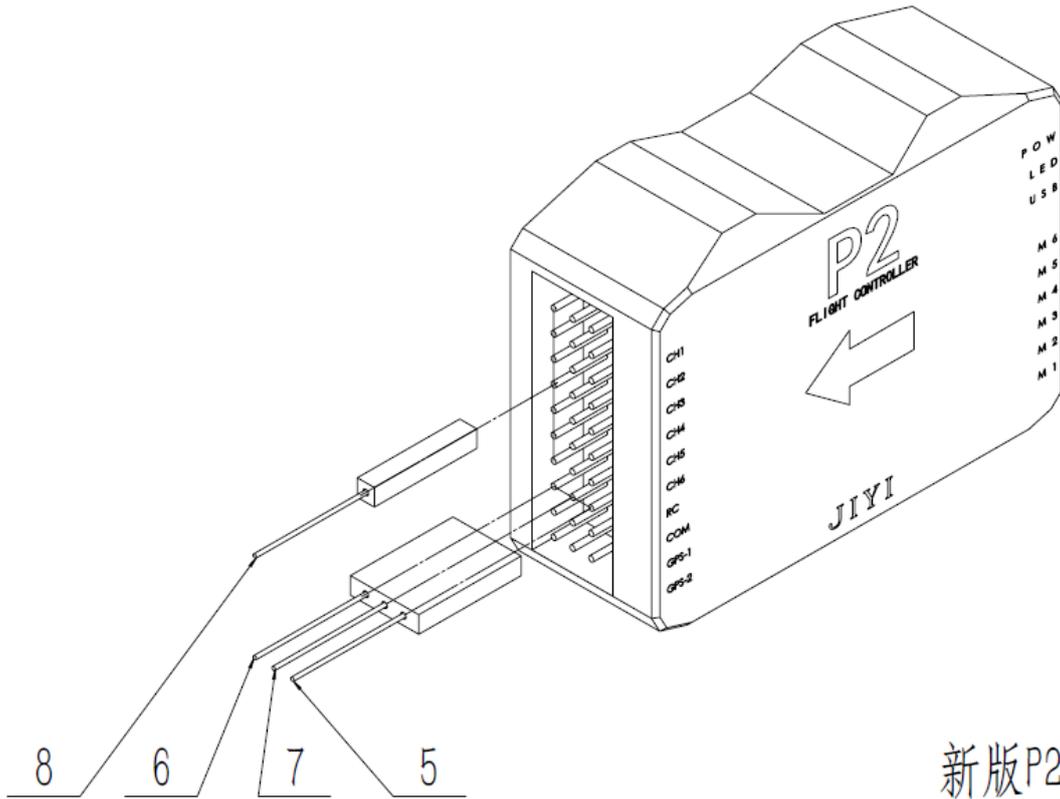
2、老版 P2 即内置 USB 的 P2 需升级固件才支持 OSD。升级固件后以 RC 和 GPS1 之间的针脚作为 COM 口。



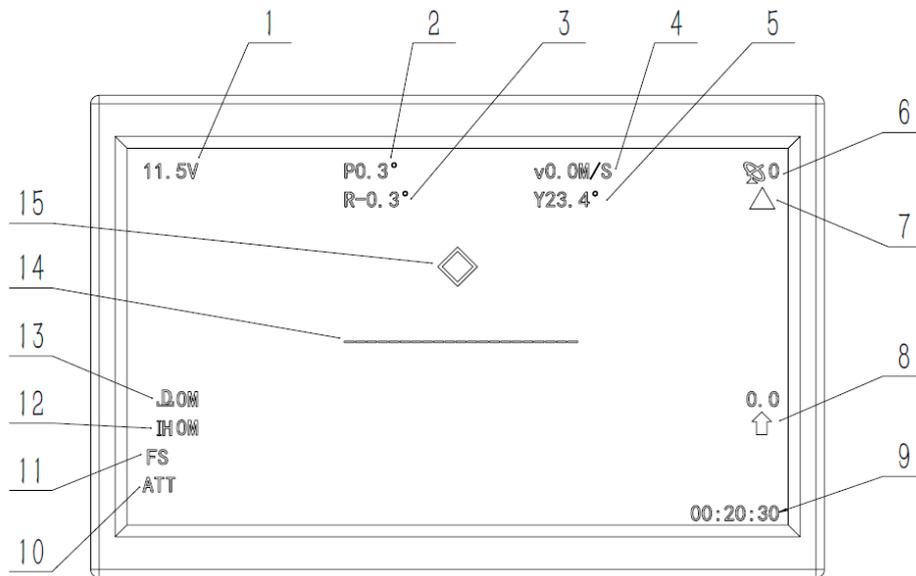
OSD



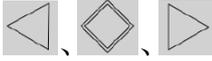
老版P2



OSD 信息显示说明



序号	功能	显示	说明
1	电池电压	B0.0V	飞行器动力电池实时电压，单位是 V
2	俯仰角	P0.0°	飞行器的实时俯仰角
3	横滚角	R0.0°	飞行器的实时横滚角
4	水平速度	V0.0M/S	飞行器的水平速度，单位是米/秒
5	偏航角	Y0.0°	飞行器的实时偏航角
6	卫星数	 0	可用于导航的卫星数量
7	GPS 状态	 、 	三角形表示 3Dfix,五角星表示未定位或 2Dfix
8	上升下降速度	 0.0、  0.0	飞行器的上升或下降速度，单位为 M/S
9	时间	00 : 00 : 00	OSD 上电运行时间
10	飞行模式	ATT、GPS、CIR、 GCS、RETL	ATT : 姿态模式 ; GPS : GPS 模式 ; CIR : 环绕模式 ; GCS : 地面站控制 ; RTN : 返航模式
11	失控提示	FS	失控时，FS 会出现在高度和飞行模式中间

12	飞行高度	H0M	飞行器相对返航点的高度
13	飞行距离	D0M	飞行器当前位置与返航点的水平距离
14	飞行姿态	-----	用于辅助观察飞行器姿态
15	回家方向		该标识动态显示机头方向与返航点的相对角度。该标识显示在显示屏中间时表示飞行器机头正对返航点，在两边时可以反向拨偏航杆以最小角度将机头对准返航点。

故障排除

序号	现象	原因	解决办法
1	有 OSD 叠加信息， 没有视频信息	视频输入问题	1、检查 OSD 与视频输入连接线；2、先开启摄像头，然后断开 OSD 电源线再连接电源
2	有视频信息，没有 OSD 叠加信息	OSD 与飞控连接 问题	检查 OSD 与 JIYI 飞控连接线、特别检查 TX 线和 RX 线是否接反。
3	没有视频信息，也没 有 OSD 叠加信息	信号输出问题	1、检查无限视频传输通道设置是否正确； 2、更换能正常工作的发射机与接收机；
4	没有视频信息，也没 有 OSD 叠加信息	连接显示屏的视 频信号线未连接 好或出现短路	请检查连接显示屏的视频信号线。