

2024-12-31 固件及文档更新

QGC_Andriod_XF_V2.0.1230

Dragonfly_XF_V4.1.1227

更新内容

QGC

1. 新增测温功能组件，可控制测温型吊舱的相关功能；
2. 新增校准功能，可对吊舱陀螺仪进行校准；
3. 新增 TCP 连接选项；
4. 新增相机中心点功能，开启后 QGC 视频播放器会在画面中心叠加一个十字准星；
5. 视频界面新增隐藏吊舱控制组件功能；
6. 新增视频流类型选择功能，可支持不同类型的视频流；
7. Z-1、Z-2 系列吊舱请配套使用 V6.4.02 及以上版本固件。

Dragonfly

1. 为适配 Z-1、Z-2 系列吊舱，增加了相关通信协议；
2. Z-1、Z-2 系列请配套使用 V6.4.02 及以上版本固件。

2024-10-24 固件及文档更新

GCU_Firmware_VB5.2(20241012).fgpf

Gimbal_Firmware_V3.3.cahf

Dragonfly_V4.0.1024_XF

更新内容

Dragonfly

1. 支持修改相机 IP、视频流配置；
2. 支持通过网络远程下载吊舱存储卡内的照片与视频；
3. 新增 OSD 坐标切换功能，可切换 OSD 坐标为目标点坐标或载机坐标；
4. 新增时区设置功能，可设置画面 OSD 时间的时区；
5. 新增自动倒置开关，可设置画面是否随吊舱的正倒置安装而自动翻转；
6. 新增识别即跟踪功能，吊舱识别到画面中的目标后会自动进入跟踪；
7. 新增自动识别功能开关，可开启或关闭吊舱对目标的识别功能；
8. 新增指定倍率功能，可一键变焦至指定倍率；
9. 新增网络重置功能，可以通过串口重置吊舱的网络配置；
10. 新增指定画中画模式功能，可一键切换到指定画中画模式；
11. 新增测温功能，对于具有测温功能的吊舱可实现区域测温、点测温、温度报警、等温线等功能。

GCU_Firmware_VB5.2(20241012).fgpf

1. 私有协议下，发送指点平移命令后，吊舱工作模式不变；
2. 修复了无法通过 S.BUS 控制热成像相机变焦的问题，S.BUS 变焦指令对主画面相机生效；
3. 吊舱 OSD 中的指向角，由欧拉角改为相对载机的角度。

2024-06-17

CwGimbalZGV2Main_V3.1.cahf

CwGimbalAutoPilot_MainControl_VA3.0(20240613).cgff

CwGbCamera_MainControl_VB5.0(20240617).fgpf

更新内容

1. 新增了新型号吊舱所适配的固件；
2. 优化跟踪时的吊舱控制；
3. 增加了吊舱追踪功能，跟踪状态下目标丢失后，吊舱会自动向目标可能的移动方向追踪一段距离；
4. 增加吊舱工作模式；
5. 私有协议功能扩充。

2024-03-06

CwGimbalAutoPilot_MainControl_V2 .9 (20240110) . cgff
Dragonfly_V3.0.0306

更新内容

吊舱显控软件 Dragonfly

1. 增加对 GCU 的配置界面；
2. 信息栏增加部分设备信息内容；
3. 增加 OSD 切换功能，可开启或关闭吊舱画面的 OSD 信息；
4. 增加主窗口视频分辨率选择功能；
5. 增加 TCP 通信功能；
6. 小窗口图像显示由实时画面改为每 5s 刷新一帧画面。

2023-10-27

CwGimbalAutoPilot_MainControl_V2 .7 (20231020) . cgff

D 系列及 GCU 相关文档

更新内容

1. GCU 私有通信协议修改，对应版本《GCU 私有通信协议-XF(A5)V2.0.2. pdf》，修改详情参见文档中“版本历史”；
2. GCU 默认网段由“192.168.1.X”修改为“192.168.144.X”。固件升级操作不会修改 GCU 当前的网段及配置；
3. 仅锁定模式下可以使用指点平移功能；
4. 跟踪模式下丢失目标时，等待 5s 后会自动切换到凝视模式，如无凝视目标则切换到锁定模式；
5. 文档更新参见文档中“版本历史”。

2023-08-10

GCU 私有通信协议-XF(A5)V2.0. pdf

GCU Private Protocol-XF(A5)V2.0. pdf

更新内容

参见文档中“版本历史”。

2023-08-01

CwGimbalZGV2 Main_V2 . 6 . cahf

CwGimbalAutoPilot_MainControl_V2 .6 (20230627) . cgff

更新内容

1. 优化了不同平台倾角状态下的吊舱自稳性能；

2. 增加滚转控制，角度软限位，平台倾角保护功能；
3. 优化了控制算法，提高了吊舱的控制精确度；
4. 优化跟踪算法；
5. 优化指点平移功能；
6. 改进缩放到指定倍数操作滞后体验差的问题，并优化了变倍指令；
7. 增加了倒置模式可手动设置的功能；
8. 跟随模式下使能指向摇杆；
9. 修复指点平移命令问题；
10. 优化目标点位置有效性的判断；
11. 使用协议控制时增加了角度控制模式。