

## 2026-01-28 固件及文档更新

GCU\_Upgrade\_package\_VA3.4

### 更新内容

#### GCU\_Upgrade\_package\_VA3.4

1. 优化了多源惯导数据输入时的程序逻辑，当 Mavlink 和私有协议同时输入惯导数据，且私有协议标志位有效时，优先使用私有协议的惯导数据；
2. 支持使用 QGC\_XF 切换至 FPV 模式；
3. 适配开源飞控新版本的固件，修复了因开源飞控新版本固件协议变动导致的 Mavlink 无法链接的问题（截止至:ArduPilot\_V4.6.3、PX4\_v1.14.0 ）。。

## 2025-11-19 固件及文档更新

QGC\_Andriod\_XF\_V2.5.6.1119

QGC\_Windows\_XF\_V2.5.6.1119

### 更新内容

1. 更正文字错误；
2. 新增中英文切换，可在 Select Tool\Application Settings\General(常规)\Miscellaneous(其它设置)\Language(语言) 中切换；
3. 适配新型号吊舱。

## 2025-09-09 固件及文档更新

QGC\_Andriod\_XF\_V2.5.3.0909

QGC\_Windows\_XF\_V2.5.3.0909

### 更新内容

1. 修复无法成功校准空速计的问题；
2. 新增参考线功能。可在视频显示界面上叠加参考辅助线；
3. 扩展准星功能。视频显示界面上叠加的准星可选择样式、大小，并可以调整准星位置。

## **2025-08-14 固件及文档更新**

QGC\_Andriod\_XF\_V2.5.2.0814

QGC\_Windows\_XF\_V2.5.2.0814

### **更新内容**

1. 新增时区设置功能;
2. 优化遥测模块显示逻辑;
3. 修复了对个别吊舱的适配问题。

## **2025-08-05 固件及文档更新**

QGC\_Andriod\_XF\_V2.5.0804

QGC\_Windows\_XF\_V2.5.0804

### **更新内容**

1. 控件优化，解决了在某些屏幕下显示不全的问题;
2. 主界面增加录像时间显示;
3. 优化 TCP 通信功能。

## **2025-07-14 固件及文档更新**

Gimbal\_Upgrade\_package\_V3.8

### **更新内容**

1. 算法优化;
2. 调试软件增加安装方式、保护倾角等设置项的修改功能。

## 2025-06-18 固件及文档更新

QGC\_Windows\_XF\_V2.4.0618

### 更新内容

#### QGC\_Windows\_XF\_V2.4.0618

1. 新增吊舱设置页面，用于设置吊舱的网络配置、相机参数、S.BUS 通道等；
2. 将视频流设置、版本信息、相机中心点等设置项移动到了吊舱设置-常规中；
3. APP 启动时会自动根据吊舱型号填写相机流地址；
4. 将吊舱遥测信息移动到了主屏幕右下方，且添加了变焦倍率等信息；
5. 优化了拍照、录像功能的 UI，且加入了录像状态。

## 2025-06-12 固件及文档更新

Dragonfly\_XF\_V4.2.0611

QGC\_Andriod\_XF\_V2.4.0611

### 更新内容

#### QGC\_Andriod\_XF\_V2.4.0611

4. 新增吊舱设置页面，用于设置吊舱的网络配置、相机参数、S.BUS 通道等；
5. 将视频流设置、版本信息、相机中心点等设置项移动到了吊舱设置-常规中；
6. APP 启动时会自动填写相机流地址；
7. 将吊舱遥测信息移动到了主屏幕右下方，且添加了变焦倍率等信息；
8. 优化了拍照、录像功能的 UI，且加入了录像状态。

#### Dragonfly\_XF\_V4.2.0611

1. 增加了对新吊舱型号的支持。

## **2025-04-03 固件及文档更新**

QGC\_Andriod\_XF\_V2.2.0403

### **更新内容**

1. 更改了应用程序名称，以解决某些安卓设备由于系统限制无法安装软件的问题。

## **2025-03-12 固件及文档更新**

Dragonfly\_XF\_V4.1.0312

### **更新内容**

1. 修复了无法开启个别型号吊舱的照明模块的问题。

## **2025-02-25 固件及文档更新**

QGC\_Andriod\_XF\_V2.1.0225

QGC\_Windows\_XF\_V2.1.0225

### **更新内容**

#### **QGC\_Andriod\_XF\_V2.1.0225**

1. 优化了软件与飞控之间的数据通信。

#### **QGC\_Windows\_XF\_V2.1.0225**

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。

## 2025-02-08 固件及文档更新

Gimbal\_Upgrade\_package\_V3.6

### 更新内容

#### Gimbal\_Upgrade\_package\_V3.6

1. 云台调试升级软件 GimbalConfig 增加倾斜保护和倒置模式的设置选项；
2. 优化了跟踪功能对异常状况的适应能力；
3. 优化了姿态解算的性能。

## 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

支持修改相机 IP、视频流配置；

## 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。