**Установка рамы QuadPlane**

Код QuadPlane поддерживает несколько механизмов кадров из Quadcopter, hexacopter, octacopter и octaquad Multicopter кадров.

Заказ двигателя и выходной канал такого же , как и для вертолета (см [COPTER расположения двигателя](http://ardupilot.org/copter/docs/connect-escs-and-motors.html#connect-escs-and-motors) ) за исключением того, что номер выходного канала начинается с 5 вместо 1.

Например, по умолчанию Quad-X кадра на двигатели находятся на выходах 5 до 8. Устройство вл етс:

* **Канал 5:** Передний правый двигатель, против часовой стрелки
* **Канал 6:** Задний левый двигатель, против часовой стрелки
* **Канал 7:** Передний левый двигатель, по часовой стрелке
* **Канал 8:** Задний правый двигатель, по часовой стрелке

Вы можете помнить правило по часовой стрелке / против часовой стрелки с помощью «двигателей повернуть в стороне фюзеляжа», для конфигурации H, за исключением, там все направления перевернуты!

Другая общая установка является окта-квад, который использует следующий порядок

* **Канал 5:** Передний правый верхний двигатель, против часовой стрелки
* **Канал 6:** Передний левый верхний двигатель, по часовой стрелке
* **Канал 7:** Задний левый верхний двигатель, против часовой стрелки
* **Канал 8:** Задний правый верхний двигатель, по часовой стрелке
* **Канал 9:** Передний левый нижний двигатель, против часовой стрелки
* **Канал 10:** Передний правый нижний двигатель, по часовой стрелке
* **Канал 11:** Задний правый нижний двигатель, против часовой стрелки
* **Канал 12:** Задний левый нижний двигатель, по часовой стрелке

Вы можете помнить правило по часовой стрелке / против часовой стрелки в течение окта нотации на «верхние двигатели повернуть в стороне фюзеляжа, нижние двигатели оказываются вдали от фюзеляжа».

Нормальные выходы плоскости предполагается на 1 до 4, как обычно. Только вертикальные подъемные выходы (от 5 до 8 на установке квадратора) работают на высокой скорости ШИМ (400 Гц). В установке четырехъядерных вы можете также использовать каналы 9 до 14 в любом случае вы хотите, так же, как с нормальным кодом Plane.

При желании можно переместить квадроциклов моторы, чтобы быть на любом другом канале выше 4, с использованием процедуры, описанной ниже.

Чтобы использовать другой тип кадра можно установить Q\_FRAME\_CLASS и Q\_FRAME\_TYPE. Q\_FRAME\_CLASS может быть:

* 0 для четырехугольника
* 1 для гекса
* 2 для окта
* 3 для octaquad

В каждом из этих классов Скадрируйте Q\_FRAME\_TYPE выбирает расположение двигателя

* 0 для кадра плюс
* 1 для X кадра
* 2 для V кадра
* 3 для H кадра

**Используя различные отображения каналов**

Вы можете переназначить какие выходные каналов Четырехъядерных двигателей, установив значения для RCn\_FUNCTION. Это следует один и тот же подход, что и [другие функции вывода](http://ardupilot.org/plane/docs/channel-output-functions.html#channel-output-functions) .

**Заметка**

Обратите внимание, что вам не нужно устанавливать какие-либо из значений RCn\_FUNCTION, если у вас нестандартный заказ двигателя. Настоятельно рекомендуется использовать стандартный порядок и не задавать параметры RCn\_FUNCTION, оставляя их на нуле. Они будут автоматически установлены на правильные значения для вашего кадра при загрузке.

Числа выходной функции являются:

* 33: MOTOR1
* 34: motor2
* 35: двигателем3
* 36: motor4
* 37: motor5
* 38: motor6
* 39: motor7
* 40: motor8

Таким образом, чтобы положить квадроцикл двигателей на выходах 9 до 12 (добавочных каналов на Pixhawk) вы будете использовать эти параметры в расширенном списке параметров:

* RC9\_FUNCTION = 33
* RC10\_FUNCTION = 34
* RC11\_FUNCTION = 35
* RC12\_FUNCTION = 36

[следующий](http://ardupilot.org/plane/docs/quadplane-esc-calibration.html)[предыдущий](http://ardupilot.org/plane/docs/quadplane-building.html)