

51内核新唐N76E003六通道遥控器 支持双向通讯，支持电压采集回传 低电量报警、设备失联报警、设备低电量报警、OLED显示屏UI显示、手动对频配对等,功能全面，测试稳定。可用于无人机、船、小车 机器人等的无线遥控。

遥控器常用操作说明：

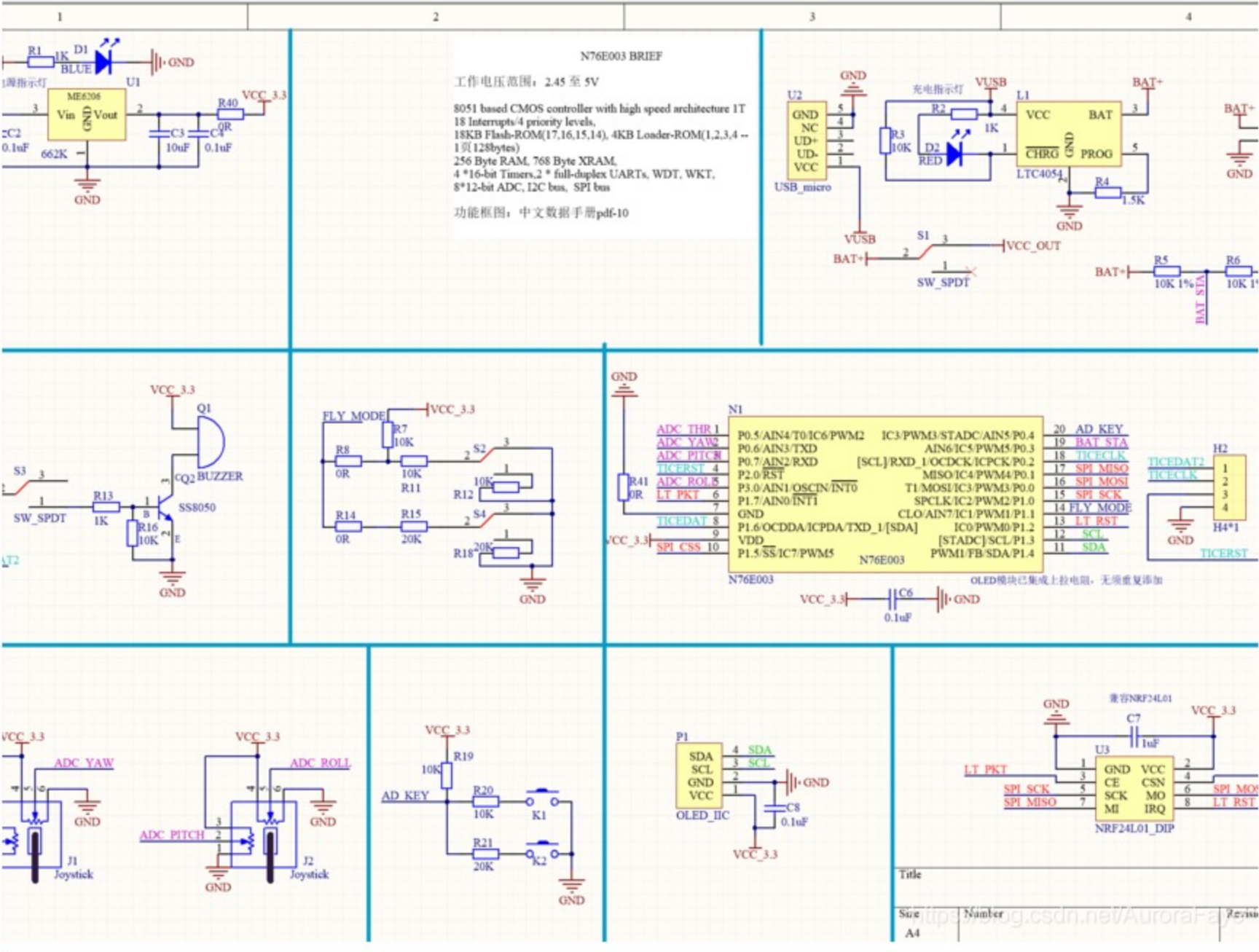
遥控器每次开机会启动设备自检，如果外设有不正常工作的会显示不正常的设备信息。遥控器除有两个摇杆电位器，左边摇杆上下不自动回中（左手油门），右边摇杆自动回中，分别对应CH1、CH2、CH3、CH4四个通道。还有两个拨动开关用来控制CH5、CH6通道。两个通道可以自由组合高低，一般用来控制运行模式。

左上方和右上方各有一个按键、分别是用来手动介入控制，目前加入了长按功能，分别对应界面UI的切换和进入配对模式的功能。短按没有写功能函数，用户可以在代码中自行修改。

蜂鸣器控制引脚是复用的下载口，所以在下载程序或者更新固件的时候需要把开关打到数据“DAT”端。在需要用蜂鸣器作为提示或者报警的时候只需讲开关拨回蜂鸣器“BEEP”端就可以了。蜂鸣器的提示声音分为1、2、3、4、5声，每种声音都代表一种功能性故障提示，如遥控器电池电量过低、遥控器与受控设备失联等等。

OLED屏幕上面可以显示遥控器与被控设备的一些相关信息。分别有遥控器与被控设备之前的通信质量、遥控器电池电压、被控设备电池电压、接收机电池电压、遥控通道舵量数据等。分别有图形界面和数据界面两种显示模式，显示模式可以通过按键切换。

【资源下载】下载地址如下（922）：<https://docs.qq.com/doc/DTIRSd01BZXNpRUxI>



工程目录\N76E003遥控器\V1.1\程序\FY_N76E003.uvproj - µVision

```
File View Project Flash Debug Peripherals Tools SVCS Window Help
; _sta.mp3_lock

Target 1

project: FY_N76E003
Target 1
STARTUP
  STARTUP.A51
USER_APP
  fy_includes.c
  main.c
USER_BSP
  fy_timer.c
  fy_key.c
  fy_oled12864.c
  fy_R8920.c
  fy_uid.c
  fy_flash.c

332
333 //接收机供电电压
334 str_rx_bat[0] = _data_rx_bat/100*10+'0';
335 //str_ctrl_bat[1] =
336 str_rx_bat[2] = _data_rx_bat/10*10+'0';
337 str_rx_bat[3] = _data_rx_bat/1*10+'0';
338
339 //飞机电池电压
340 str_fly_bat[0] = _data_fly_bat/1000*10+'0';
341 str_fly_bat[1] = _data_fly_bat/100*10+'0';
342 //str_ctrl_bat[2] =
343 str_fly_bat[3] = _data_fly_bat/10*10+'0';
344 str_fly_bat[4] = _data_fly_bat/1*10+'0';
345
346
347 Oled_ShowString(0,0,str_rssi,6);Oled_ShowString(90,0,str_rx_bat,6);
348 Oled_ShowString(12,1,str_ctrl_bat,6);Oled_ShowString(94,1,str_fly_bat,6);
349 Oled_ShowString(28,3,str_thr,6);Oled_ShowString(94,3,str_pitch,6);
350 Oled_ShowString(28,5,str_yaw,6);Oled_ShowString(94,5,str_roll,6);
351 Oled_ShowString(28,7,str_aux1,6);Oled_ShowString(94,7,str_aux2,6);
352
353 }
354 else
355 {
356     u8 temp;
357     static u8 str_rx_bat[4] = "0.0"; //接收机供电电压
358     static u8 str_fly_bat[5] = "00.0"; //飞机电池电压
359
360     if(_data_rssi>95) temp=100;
361     else if(_data_rssi>70) temp=128;
362     else if(_data_rssi>55) temp=96;
363     else if(_data_rssi>40) temp=64;
364     else if(_data_rssi>20) temp=32;
365     else temp=0;
366
367     Oled_Draw_Icoen(8,0,&str_rssi[temp]); //3
368
369     if(_data_ctrl_bat>400) temp=128;
370     else if(_data_ctrl_bat>390) temp=96;
371     else if(_data_ctrl_bat>380) temp=64;
372     else if(_data_ctrl_bat>360) temp=32;
373     else temp=0;
374
375     Oled_Draw_Icoen(116,0,&str_power[temp]); //3
376
377     //接收机供电电压
378     str_rx_bat[0] = _data_rx_bat/100*10+'0';
379     //str_ctrl_bat[1] =
380     str_rx_bat[2] = _data_rx_bat/10*10+'0';
381
382     //飞机电池电压
383     str_fly_bat[0] = _data_fly_bat/1000*10+'0';
384     str_fly_bat[1] = _data_fly_bat/100*10+'0';
385     //str_ctrl_bat[2] =
386     str_fly_bat[3] = _data_fly_bat/10*10+'0';
387
388     Oled_ShowString(86,0,str_rx_bat,6);
389     Oled_ShowString(86,1,str_fly_bat,6);
390
391     Oled_Draw_Bar(20,3,(_data_rx[80]-95)/25);Oled_Draw_Bar(98,3,(_data_rx[94]-95)/25); //64=18 20+10=30 60+18=78 80+10=90
```

