

日期	:	2014.2.21
发布状态	:	评估
WooKong Multi Rotor 固件版本	:	5.26
WooKongM PC 调参软件版本	:	2.04
WooKongM iOS 调参助手软件版本	:	1.4.25
WooKongM 快速入门手册	:	1.12

---

### 更新了什么？

- 调参软件

- ✓ 发布支持 Mac OS X 10.6 或更高版本的 WookongM 调参软件 V2.04，使用方法与 Windows 上的调参软件完全相同。

### 注意：

- 首次在 Mac OS X 系统上运行 WookongM 调参软件，需从 Finder 中开启。首次运行成功以后，用户从 Finder 或 Launchpad 双击 WookongM 调参软件的图标即可正常运行。
- 请从 DJI 官方网站 WookongM 的下载页面下载 DMG 格式的调参软件安装程序，然后安装使用。
- 支持 Windows 和 Mac OS X 系统的调参软件未来将会同步更新。

---

日期	:	2014.1.2
发布状态	:	评估
WooKong Multi Rotor 固件版本	:	5.26
WooKongM PC 调参软件版本	:	2.04
WooKongM iOS 调参助手软件版本	:	1.4.25
WooKongM 快速入门手册	:	1.12

---

## 更新了什么？

- **调参软件**

- ✓ 在【工具】页面增加【重置蓝牙 LED 信息】功能。

- **说明书**

- ✓ 增加重置蓝牙 LED 信息功能的描述：

用户在首次使用 WM 调参助手连接 WKM 飞控系统时，需要在调参助手为 WKM 主控器设置名称和密码。若忘记该密码，可以将 WKM 飞控系统连接到 PC 调参软件，在调参软件的【工具】页面，点击【重置蓝牙 LED 信息】按钮，即可清除原主控器名称和密码。然后关闭 PC 调参软件，使用移动设备上的 WM 调参助手再次连接您的 WKM 飞控系统，您将可以重新设置主控器名称和密码。

## 注意：

- 出于安全考虑，在固件升级时请不要使用动力电。
- 固件升级后请务必在调参软件上重新设定主控器的参数。

日期	:	2013/09/06
发布状态	:	评估
WooKong Multi Rotor 固件版本	:	5.26
WooKongM Assistant 软件版本	:	2.02
WM 调参助手软件版本	:	1.4.21
WooKongM 快速入门手册	:	1.04

---

## 更新了什么？

- 固件

- ✓ 无需序列号，免费开放地面站所有功能，最多支持 50 航点。

## 注意：

- 出于安全考虑，在固件升级时请不要使用动力电。
- 固件升级后请务必在调参软件上重新设定主控器的参数。

---

日期	:	2013/07/18
发布状态	:	评估
WooKong Multi Rotor 固件版本	:	5.24
WooKongM Assistant 软件版本	:	2.02
WM 调参助手软件版本	:	1.4.21
WooKongM 快速入门手册	:	1.04

---

## 更新了什么？

### ● 固件

- ✓ 解决了遥控器开关返航偶尔不能成功触发的问题。
- ✓ 增加了指南针数据异常提示（黄绿交替闪灯），并且在指南针数据异常的情况下，飞控会自动进入姿态模式（如果本来就是手动模式则不改变），数据恢复正常后，返回之前控制模式。
- ✓ 增加了飞行区域的限制，限制区域为以天安门为中心，15 千米为半径的圆，在限制区域内无法起飞，如果从外面飞进限制区域，则飞行器去除了下降以外的所有控制。
- ✓ 修正了大载重飞行器大动作飞行时出现的微小抖动情况。
- ✓ 增加了电机启动测试功能。
- ✓ 修改了 IOC 控制功能中 LED 闪灯颜色，记录航向为绿灯，记录兴趣点为青灯，记录返航点为紫灯。
- ✓ 增加了返航点 LED 提示灯，记录返航点之后，如果主控器搜到的卫星数大于 6 个（红灯不闪），控制模式非手动，则 LED 会周期性快闪 6 次紫灯提示飞行器在距离返航点 8m 范围内。当飞行器飞出 8m 范围或者控制模式切为手动则无此提示灯。
- ✓ 修正了地面站“地图测绘(GIS)航拍辅助”功能

### ● 调参软件

- ✓ 基础->飞行器页面中，增加了电机启动测试功能。
- ✓ WM 调参助手中删掉主控输出开关。

### ● 说明书

- ✓ 增加指南针数据异常提示灯说明。
- ✓ 增加了飞行区域限制的说明。
- ✓ 增加六轴多旋翼飞行器缺少某一动力输出时姿态仍然可控说明。
- ✓ 修改了 IOC 控制功能中 LED 闪灯方式。
- ✓ 增加了返航点 LED 提示灯，快闪 6 次紫灯提示飞行器在距离返航点 8m 范围内。

### 注意：

- 出于安全考虑，在固件升级时请不要使用动力电。
- 固件升级后请务必在调参软件上重新设定主控器的参数。

日期	:	2013/04/11
发布状态	:	评估
WooKong Multi Rotor 固件版本	:	5.22
WooKongM Assistant 软件版本	:	2.00
WooKongM 快速入门手册	:	1.00

---

## 更新了什么？

- **固件**

- ✓ 增加了蓝牙调参功能，需 LED-BT-I 硬件支持。

- **调参软件**

- ✓ 全新的 UI 设计，更加简洁易用。
- ✓ 增加蓝牙 LED 固件在线升级功能。
- ✓ 支持 iOS 移动设备调参,从苹果应用商城下载。

- **说明书**

- ✓ 全新的说明书框架，采用快速入门手册替代原有的用户手册，配合调参软件 V2.00 使用。

## 注意：

- 出于安全考虑，在固件升级时请不要使用动力电。
- 固件升级后请务必重新设定所有调参软件参数。

日期 : 2013/02/20  
发布状态 : 评估  
WooKong Multi Rotor 固件版本 : 5.20  
WooKongM Assistant 软件版本 : 1.36  
WooKongM 用户手册版本 : 3.6

---

## 更新了什么？

- 固件

- ✓ 修复了八旋翼应用中油门输出短暂变小而导致动力不足的问题。

## 注意：

- 出于安全考虑，在固件升级时请不要使用动力电。
- 固件升级后请务必重新设定所有调参软件参数。

日期	:	2013/01/30
发布状态	:	评估
WooKong Multi Rotor 固件版本	:	5.18
WooKongM Assistant 软件版本	:	1.36
WooKongM 用户手册版本	:	3.6

---

## 更新了什么？

- **固件**
  - ✓ 增加了飞行距离限制的功能。
  - ✓ 起飞后，每次主控制器成功记录返航点，LED 都会快闪青灯。
- **调参软件**
  - ✓ “工具”中增加了距离限制功能的设置。
- **说明书**
  - ✓ 增加了飞行的距离限制功能使用说明。

## 注意：

- 出于安全考虑，在固件升级时请不要使用动力电。
- 固件升级后请务必重新设定所有调参软件参数。

日期 : 2012/11/14  
发布状态 : 评估  
WooKong Multi Rotor 固件版本 : 5.16  
WooKongM Assistant 软件版本 : 1.34  
WooKongM 用户手册版本 : 3.5

---

## 功能:

- 自驾仪
- 失控保护自动悬停
- 失控保护自动返航并降落
- 四桨, 六桨, Y6, X8, 八桨混控支持
- 用户自定义电机混控支持
- 远程调参
- 支持两轴云台
- D-BUS 接口支持 S-bus 和 S-bus2 接收机; 支持 PPM 接收机
- 电压检测和报警机制
- 智能方向控制: 航向锁定; 返航点锁定; 兴趣点环绕

## 改变了什么?

- 姿态模式和 GPS 姿态模式下, IY 型和 Y 型六旋翼飞行器在缺少某一动力输出时姿态可控。
- 姿态模式和 GPS 姿态模式下, I 型和 V 型六旋翼飞行器在缺少某一动力输出时将进入自旋, 保持飞行器平稳。

## 增加了什么?

- D-BUS 接口支持 Futaba S-bus2 接收机。
- 工具中增加了飞行器飞行的高度限制。

## 注意:

- 出于安全考虑, 在固件升级时请不要使用动力电。
- 固件升级后请务必重新设定所有调参软件参数。

日期 : 2012/09/24  
发布状态 : 评估  
WooKong Multi Rotor 固件版本 : 5.14  
WooKongM Assistant 软件版本 : 1.32  
WooKongM 用户手册版本 : 3.4

---

## 功能:

- 自驾仪
- 失控保护自动悬停
- 失控保护自动返航并降落
- 四桨, 六桨, Y6, X8, 八桨混控支持
- 用户自定义电机混控支持
- 远程调参
- 支持两轴云台
- D-BUS 接口, 支持 S-bus 和 PPM 接收机
- 电压检测和报警机制
- 智能方向控制: 航向锁定; 返航点锁定; 兴趣点环绕

## 改变了什么?

- 修改失控保护模式: 无智能返航模式, 高度返航输入高度范围为 20m~300m。
- 调整返航模式下飞行器的降落速度, 高度越高, 下降越快。
- 增强失控保护退出时的逻辑判断。
- 姿态模式和 GPS 姿态模式下, X6 多轴飞行器在缺少某一动力输出时姿态可控。

## 注意:

- 出于安全考虑, 在固件升级时请不要使用动力电。
- 固件升级后请务必重新设定所有调参软件参数。

日期 : 2012/08/23  
发布状态 : 评估  
WooKong Multi Rotor 固件版本 : 5.14a\_beta  
WooKongM Assistant 软件版本 : 1.32  
WooKongM 用户手册版本 : 3.3

---

## 功能:

- 自驾仪
- 失控保护自动悬停
- 失控保护自动返航并降落
- 四桨, 六桨, Y6, X8, 八桨混控支持
- 用户自定义电机混控支持
- 远程调参
- 支持两轴云台
- D-BUS 接口, 支持 S-bus 和 PPM 接收机
- 电压检测和报警机制
- 智能方向控制: 航向锁定; 返航点锁定; 兴趣点环绕

## 改变了什么?

- 修改失控保护模式: 无智能返航模式, 高度返航输入高度范围为 20m~300m。
- 调整返航模式下飞行器的降落速度, 高度越高, 下降越快。
- 增强失控保护退出时的逻辑判断。
- 姿态模式和 GPS 姿态模式下, X6 多轴飞行器在缺少某一动力输出时姿态可控。

## 注意:

- 出于安全考虑, 在固件升级时请不要使用动力电。
- 固件升级后请务必重新设定所有调参软件参数。

日期 : 2012/07/20  
发布状态 : 评估  
WooKong Multi Rotor 固件版本 : 5.12abeta  
WooKongM Assistant 软件版本 : 1.30abeta  
WooKongM 用户手册版本 : 3.1

---

## 功能:

- 自驾仪
- 失控保护自动悬停
- 失控保护自动返航并降落
- 四桨, 六桨, Y6, X8, 八桨混控支持
- 用户自定义电机混控支持
- 远程调参
- 支持两轴云台
- D-BUS 接口, 支持 S-bus 和 PPM 接收机
- 电压检测和报警机制
- 智能方向控制: 航向锁定; 返航点锁定; 兴趣点环绕

## 改变了什么?

- 修复了八桨和普通接收机一起使用时 M7 和 M8 会起转的问题。
- 优化云台控制, 减少云台不规则抖动, 使云台运动更加平滑。

## 注意:

- 出于安全考虑, 在固件升级时请不要使用动力电。
- 固件升级后请务必重新设定所有调参软件参数。

日期	:	2012/07/15
发布状态	:	评估
WooKong Multi Rotor 固件版本	:	5.12
WooKongM Assistant 软件版本	:	1.30
WooKongM 用户手册版本	:	3.0

---

## 功能:

- 自驾仪
- 失控保护自动悬停
- 失控保护自动返航并降落
- 四桨, 六桨, Y6, X8, 八桨混控支持
- 用户自定义电机混控支持
- 远程调参
- 支持两轴云台
- D-BUS 接口, 支持 S-bus 和 PPM 接收机
- 电压检测和报警机制
- 智能方向控制: 航向锁定; 返航点锁定; 兴趣点环绕

## 改变了什么?

- 修复了 5.10 固件版本中八桨不能使用普通接收机的问题。
- 修复了 1.28 调参软件版本在部分 win7 系统下使用会崩溃的问题。

## 注意:

- 固件升级后请务必重新设定所有调参软件参数。

日期 : 2012/07/13  
发布状态 : 评估  
WooKong Multi Rotor 固件版本 : 5.12  
WooKongM Assistant 软件版本 : 1.28  
WooKongM 用户手册版本 : 3.0

---

## 功能:

- 自驾仪
- 失控保护自动悬停
- 失控保护自动返航并降落
- 四桨, 六桨, Y6, X8, 八桨混控支持
- 用户自定义电机混控支持
- 远程调参
- 支持两轴云台
- D-BUS 接口, 支持 S-bus 和 PPM 接收机
- 电压检测和报警机制
- 智能方向控制: 航向锁定; 返航点锁定; 兴趣点环绕

## 改变了什么?

- 修复了 5.10 固件版本中八桨不能使用普通接收机的问题。

## 注意:

- 固件升级后请务必重新设定所有调参软件参数。

日期	:	2012/07/11
发布状态	:	评估
WooKong Multi Rotor 固件版本	:	5.10
WooKongM Assistant 软件版本	:	1.28
WooKongM 用户手册版本	:	2.9

---

## 功能:

- 自驾仪
- 失控保护自动悬停
- 失控保护自动返航并降落
- 四桨, 六桨, Y6, X8, 八桨混控支持
- 用户自定义电机混控支持
- 远程调参
- 支持两轴云台
- D-BUS 接口, 支持 S-bus 和 PPM 接收机
- 电压检测和报警机制
- 智能方向控制: 航向锁定; 返航点锁定; 兴趣点环绕

## 改变了什么?

- 悬停抗风性能加强
- 云台舵机限位加大
- 当 X3 作为远程调参或者用于开关返航时, WKM 提供云台俯仰增稳作用。

## 新增了什么?

- PPM 接收机支持
- 云台舵机多频率支持
- 智能方向控制增加绕点飞行功能
- 失控保护模式增加智能返航和高度返航
- 返航开关可选

## 注意:

- 固件升级后请务必重新设定所有调参软件参数。

日期	:	2012/05/28
发布状态	:	评估
WooKong Multi Rotor 固件版本	:	5.08
WooKongM Assistant 软件版本	:	1.26
WooKongM 用户手册版本	:	2.7

---

## 功能:

- 自驾仪
- 失控保护自动悬停
- 失控保护自动返航并降落
- 四桨, 六桨, Y6, X8, 八桨混控支持
- 用户自定义电机混控支持
- 远程调参
- 支持两轴云台
- D-BUS 接口, 支持 S-bus 接收机
- 电压检测和报警机制
- 智能方向控制: 航向锁定; 返航点锁定

## 改变了什么?

- WKM 地面站权限提升:  
观测权限->单点地面站;  
单点地面站->5 航点地面站;  
20 航点地面站->50 航点地面站。

## 新增了什么?

### 注意:

- 固件升级后请务必重新设定所有调参软件参数。

日期	:	2012/05/04
发布状态	:	评估
WooKong Multi Rotor 固件版本	:	5.06
WooKongM Assistant 软件版本	:	1.24
WooKongM 用户手册版本	:	2.5

---

## 功能:

- 自驾仪
- 失控保护自动悬停
- 失控保护自动返航并降落
- 四桨，六桨，Y6，X8，八桨混控支持
- 用户自定义电机混控支持
- 远程调参
- 支持两轴云台
- D-BUS 接口，支持 S-bus 接收机
- 电压检测和报警机制
- 智能方向控制：航向锁定；返航点锁定

## 改变了什么？

- 优化 GPS 控制模式，提升控制性能

## 新增了什么？

- 马达调制中新增电机怠速速度五级可调

## 注意：

- 固件升级后请务必重新设定所有调参软件参数。
- 马达怠速速度设置过低，可能导致电机无法起转。设置详见说明书。

日期	:	2012/01/10
发布状态	:	评估
WooKong Multi Rotor 固件版本	:	5.02
WooKongM Assistant 软件版本	:	1.20
WooKongM 用户手册版本	:	2.4

---

## 功能:

- 自驾仪
- 失控保护自动悬停
- 失控保护自动返航并降落
- 四桨，六桨，Y6，X8，八桨混控支持
- 用户自定义电机混控支持
- 远程调参
- 支持两轴云台
- D-BUS 接口，支持 S-bus 接收机
- 电压检测和报警机制
- 智能方向控制：航向锁定；返航点锁定

## 改变了什么？

- 修复在同时使用普通接收机和八旋翼时 X1 和 X2 通道无输出的问题
- 优化云台控制，减少 GPS 信号不好时云台的不规则抖动

## 提示：

- 固件版本 5.0 用户如果没有同时使用普通接收机和八旋翼，则无须升级，也可选择升级。但请阅读 2.3 版的用户手册。

日期	:	2012/01/05
发布状态	:	评估
WooKong Multi Rotor 固件版本	:	5.0
WooKongM Assistant 软件版本	:	1.20
WooKongM 用户手册版本	:	2.2

---

## 功能:

- 自驾仪
- 失控保护自动悬停
- 失控保护自动返航并降落
- 四桨，六桨，Y6，X8，八桨混控支持
- 用户自定义电机混控支持
- 远程调参
- 支持两轴云台
- D-BUS 接口，支持 S-bus 接收机
- 电压检测和报警机制
- 智能方向控制：航向锁定；返航点锁定

## 新增了什么？

- 智能方向控制：航向锁定；返航点锁定。
- 可通过序列号开通多航点飞行权限。

日期	:	2011/12/27
发布状态	:	评估
WooKong Multi Rotor 固件版本	:	4.26
WooKongM Assistant 软件版本	:	1.13
WooKongM 用户手册版本	:	2.1

---

## 功能:

- 自驾仪
- 失控保护自动悬停
- 失控保护自动返航并降落
- 四桨，六桨，Y6，X8，八桨混控支持
- 用户自定义电机混控支持
- 远程调参
- 支持两轴云台
- D-BUS 接口，支持 S-bus 接收机
- 电压检测和报警机制

## 改变了什么？

- 在“停止类型” -- “立即”方式下：电机起转后，油门杆低 10%会引起电机停转，上个版本需要通过掰杆动作来实现再次起转，功能优化后，现在 5s 内可直推油门杆启动。
- “马达调制”选用“自定义”时,如果是 6 轴或者 4 轴, 上个版本 F1、F2 不支持云台输出。功能优化后，现在 F1、F2 可以支持云台输出。

日期	:	2011/11/18
发布状态	:	评估
WooKong Multi Rotor 固件版本	:	4.22
WooKongM Assistant 软件版本	:	1.12
WooKongM 用户手册版本	:	2.0

---

## 功能:

- 自驾仪 ( Autopilot )
- 失控保护自动悬停 ( Auto Hover Fail-Safe )
- 失控保护自动返航并降落 ( ReturnHome and Landing Fail-Safe )
- 四桨, 六桨, Y6, X8, 八桨混控支持 ( Quadrotor , Hexarotor , Y6-rotor , X8-rotor and Octorotor Supported )
- 用户自定义电机混控支持( Customized Motor Mixer )
- 远程调参 ( Remote Gain Adjustment )
- 支持两轴云台 ( Two-axis Gimbal Supported )
- D-BUS 接口, 支持 S-bus 接收机 ( D-BUS Port, S-bus Receiver Supported )
- 电压检测和报警机制 ( Voltage Monitor and Low Voltage Protection )
- 地面观测, 键盘摇杆控制, 点击模式可激活 ( View Option, Joystick & Keyboard Control and Click Go Functions activable )

## 改变了什么?

- 修改电机停止的方式为立即停止和智能停止两种
- 优化了飞机起飞的手感和效果

## 增加了什么?

- 增加了配置参数的导入与导出功能

日期	:	2011/11/10
发布状态	:	评估
WooKong Multi Rotor 固件版本	:	4.2
WooKongM Assistant 软件版本	:	1.11
WooKongM 用户手册版本	:	1.10

---

## 功能:

- 自驾仪 ( Autopilot )
- 失控保护自动悬停 ( Auto Hover Fail-Safe )
- 失控保护自动返航并降落 ( ReturnHome and Landing Fail-Safe )
- 四桨, 六桨, Y6, X8, 八桨混控支持 ( Quadrotor , Hexarotor , Y6-rotor , X8-rotor and Octorotor Supported )
- 用户自定义电机混控支持( Customized Motor Mixer )
- 远程调参 ( Remote Gain Adjustment )
- 支持两轴云台 ( Two-axis Gimbal Supported )
- D-BUS 接口, 支持 S-bus 接收机 ( D-BUS Port, S-bus Receiver Supported )
- 电压检测和报警机制 ( Voltage Monitor and Low Voltage Protection )
- 地面观测, 键盘摇杆控制, 点击模式可激活 ( View Option, Joystick & Keyboard Control and Click Go Functions activable )

## 改变了什么?

- 修正了当使用 JR 和 Spektrum 接收机时 X2 通道会有跳动的问题

日期 : 2011/10/17  
发布状态 : 评估  
WooKong Multi Rotor 固件版本 : 4.0  
WooKongM Assistant 软件版本 : 1.11  
WooKongM 用户手册版本 : 1.9

---

## 功能:

- 自驾仪 ( Autopilot )
- 失控保护自动悬停 ( Auto Hover Fail-Safe )
- 失控保护自动返返航并降落 ( ReturnHome and Landing Fail-Safe )
- 四桨, 六桨, Y6, X8, 八桨混控支持 ( Quadrotor , Hexarotor , Y6-rotor , X8-rotor and Octorotor Supported )
- 用户自定义电机混控支持( Customized Motor Mixer )
- 远程调参 ( Remote Gain Adjustment )
- 支持两轴云台 ( Two-axis Gimbal Supported )
- D-BUS 接口, 支持 S-bus 接收机 ( D-BUS Port, S-bus Receiver Supported )
- 电压检测和报警机制 ( Voltage Monitor and Low Voltage Protection )
- 地面观测, 键盘摇杆控制, 点击模式可激活 ( View Option, Joystick & Keyboard Control and Click Go Functions activable )

## 改变了什么?

- 新增了一种启动模式 -- 摇杆启动
- 增加了一个新的参数“扰动感度”

## 增加了什么?

- 地面观测, 键盘摇杆控制, 点击模式可激活
- PC 软件增加最新版本检测功能

日期:	2011/09/23
发布状态:	评估
WooKong Multi Rotor 固件版本:	3.6
WooKongM Assistant 软件版本:	1.9
WooKongM 用户手册版本:	1.7

---

## 功能:

- 自驾仪 ( Autopilot )
- 失控保护自动悬停 ( Auto Hover Fail-Safe )
- 失控保护自动返航并降落 ( ReturnHome and Landing Fail-Safe )
- 四桨, 六桨, Y6, X8, 八桨混控支持 ( Quadrotor , Hexarotor , Y6-rotor , X8-rotor and Octorotor Supported )
- 用户自定义电机混控支持( Customized Motor Mixer )
- 远程调参 ( Remote Gain Adjustment )
- 支持两轴云台 ( Two-axis Gimbal Supported )
- D-BUS 接口, 支持 S-bus 接收机 ( D-BUS Port, S-bus Receiver Supported )
- 电压检测和报警机制 ( Voltage Monitor and Low Voltage Protection )

## 改变了什么?

- 飞行过程中油门杆到 10%以下将不会使电机停转
- 垂直方向 ( 上升和下降 ) 的最大速度增加到 6m/s ( 取决于飞行器的动力 )
- 增加了指南针模块的工作状态检查
- 增加了接收机连接状态的检测和保护

日期	:	2011/09/15
发布状态	:	评估
WooKong Multi Rotor 固件版本	:	3.2
WooKongM Assistant 软件版本	:	1.7
WooKongM 用户手册版本	:	1.5

---

## 功能:

- 自驾仪 ( Autopilot )
- 失控保护自动悬停 ( Auto Hover Fail-Safe )
- 失控保护自动返航并降落 ( ReturnHome and Landing Fail-Safe )
- 四桨, 六桨, Y6, X8, 八桨混控支持 ( Quadrotor , Hexarotor , Y6-rotor , X8-rotor and Octorotor Supported )
- 用户自定义电机混控支持( Customized Motor Mixer )
- 远程调参 ( Remote Gain Adjustment )
- 支持两轴云台 ( Two-axis Gimbal Supported )
- D-BUS 接口, 支持 S-bus 接收机 ( D-BUS Port, S-busReceiverSupported )
- 电压检测和报警机制 ( Voltage Monitor and Low Voltage Protection )

## 改变了什么?

- 优化云台输出, 让舵机的运动更平滑
- 垂直方向 ( 上升和下降 ) 的最大速度增加到 4.5m/s
- 失控返航的悬停时间由 30 秒减少到了 15 秒
- 增加了云台开关

## 增加了什么?

- 增加了 x8, 八桨的控制支持
- 增加了 D-BUS 接口, 该接口支持 S-BUS 接收机
- 增加了电源管理模块
- 增加了电压监测功能, 两级低压保护, 用户自定义保护电压, 支持低压 LED 报警, 返航, 降落功能 ( 必须使用电源管理模块 )

日期：	2011/09/01
发布状态：	评估
WooKong Multi Rotor 固件版本：	2.0
WooKongM Assistant 软件版本：	1.4
WooKongM 用户手册版本：	1.4

---

## 功能:

- 自驾仪 ( Autopilot )
- 失控保护自动悬停 ( Auto Hover Fail-Safe )
- 失控保护自动返航 ( ReturnHome Fail-Safe )
- 失控返航之后自动降落 ( Return Home and Landing )
- 四桨，六桨，Y6 混控支持 ( Quadrotor , Hexarotor , Y6-rotor Supported )
- 用户自定义电机混控支持( Customized Motor Mixer )
- 远程调参 ( Remote Gain Adjustment )
- 支持两轴云台 ( Two-axis Gimbal Supported )

## 改变了什么？

- 删除了“角速度阻尼”参数。( 自驾界面高级参数 )

## 增加了什么？

- 增加了 Y6 的控制支持。

日期	:	2011/08/25
发布状态	:	评估
WooKong Multi Rotor 固件版本	:	1.4
WooKongM Assistant 软件版本	:	1.2
WooKongM 用户手册版本	:	1.2

---

## 功能:

- 自驾仪 ( Autopilot )
- 失控保护自动悬停 ( Auto Hover Fail-Safe )
- 失控保护自动返航 ( ReturnHome Fail-Safe )
- 失控返航之后自动降落 ( Return Home and Landing )
- 四桨和六桨混控支持 ( Quadrotor and Hexarotor supported )
- 用户自定义电机混控支持( Customized Motor Mixer )
- 远程调参 ( Remote Gain Adjustment )
- 支持两轴云台 ( Two-axis Gimbal Supported )

## 改变了什么？

- 修改了自驾参数调整界面，使用户需要选中之后才能调整高级参数。
- 优化了系统在 10V 以上输入电压时工作状态。

日期	:	2011/08/19
发布状态	:	评估
WooKong Multi Rotor 固件版本	:	1.2
WooKongM Assistant 软件版本	:	1.1
WooKongM 用户手册版本	:	1.1

---

## 功能:

- 自驾仪 ( Autopilot )
- 失控保护自动悬停 ( Auto Hover Fail-Safe )
- 失控保护自动返航 ( ReturnHome Fail-Safe )
- 失控返航之后自动降落 ( Return Home and Landing )
- 四桨和六桨混控支持 ( Quadrotor and Hexarotor supported )
- 用户自定义电机混控支持( Customized Motor Mixer )
- 远程调参 ( Remote Gain Adjustment )
- 支持两轴云台 ( Two-axis Gimbal Supported )

## 改变了什么？

- 当控制器正常连接到 PC 端调参软件时，控制器输出被锁死在最小的位置。

日期 : 2011/08/17  
发布状态 : 评估  
WooKong Multi Rotor 固件版本 : 1.0  
WooKongM Assistant 软件版本 : 1.0  
WooKongM 用户手册版本 1.0

---

## 功能:

- 自驾仪 ( Autopilot )
- 失控保护自动悬停 ( Auto Hover Fail-Safe )
- 失控保护自动返航 ( ReturnHome Fail-Safe )
- 失控返航之后自动降落 ( Return Home and Landing )
- 四桨和六桨混控支持 ( Quadrotor and Hexarotor supported )
- 用户自定义电机混控支持( Customized Motor Mixer )
- 远程调参 ( Remote Gain Adjustment )
- 支持两轴云台 ( Two-axis Gimbal Supported )