

```
1
2
3#ifndef _CONFIG_DRONE_H_
4#define _CONFIG_DRONE_H_
5
6#include "stm32f4xx_hal.h"
7
8
9
10// RC Connection timeout value in ms
11// If there is no new data received after this specified time, it will go to
12// disconnected status
13#define RC_TIMEOUT_VALUE    30
14
15// Define the GPIO port for R/C input capture channels
16#define RC_CHANNEL1_PORT    GPIOA
17#define RC_CHANNEL1_PIN    GPIO_PIN_0
18#define RC_CHANNEL2_PORT    GPIOA
19#define RC_CHANNEL2_PIN    GPIO_PIN_1
20#define RC_CHANNEL3_PORT    GPIOA
21#define RC_CHANNEL3_PIN    GPIO_PIN_2
22#define RC_CHANNEL4_PORT    GPIOA
23#define RC_CHANNEL4_PIN    GPIO_PIN_3
24
25// Choose coordinate system defined in sensor_data.c
26#define COORDINATE_SYSTEM    3
27// Use magnetic sensor or not 1 = use
28#define USE_MAG_SENSOR      0
29// Use presure sensor or not 1 = use
30#define USE_PRESSURE_SENSOR  1
31
32#endif /* _CONFIG_DRONE_H_ */
```

機体固定座標系の指定…FCU のモータ
コネクタ側を Y 軸の正方向とする。
(詳細は sensor_data.c 内の冒頭のコ
メントを参照。)