PL3 Camera Calibration

- 1、First, install the calibration software "SimpleBGC_GUI_2_40" on your Windows computer.
- 2. Loosen the two screws in the red box below and you can see the USB interface. Use the USB cable to link the camera and the computer.



3. Place the camera on the horizontal table and press it flat with your hand.



4、 Run the camera calibration software "SimpleBGC_GUI_2_40". And complete the calibration according to the following steps:

📓 SimpleBGC GUI v2.40 b7				- 🗆 X
文件 Language View 帮助				
连接	_	文件		
СОМ66	 连接	Profile1	\checkmark	重命名
COM66		加载	保存	hasecamelectronics com
	Panica Fallow made	9-146-18 FB-0+-11473		
	由 in あの思	回然婚 回叶开级		
		5 1 64里	1并47.45 - 55	
ROLL 橫滚 0 🔶 🚺	0合 0合 ROLL横滚 (0	W F
PITCH 俯仰 0 合	0合 0合 PITCH 俯仰 (0	
YAW 航角 0 🐣	● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●			0.00 0.00
_ Limit accelerations	5 dg/sec ^z			
小部飞拉威度	4 成器			ATT PA
ROLL 橫滚	「「」」			
	Skip Gyro	calibration at startup		ROLL
				Contraction of the second
		周期	明 0 错误 0	
				PITCH
				0.00 0.00 200
				(11) (11) 特許)

Table 1: Click on the labeled red box, select COM66 or other maximum values, and click on the

🕌 SimpleBGC GUI v2.40 b7			– 🗆 X
文件 Language View 帮助			
连接	文件		
COM66 🗸 断开	Profile1		重命名
飯本 飯本 1.0 固件	2.40 b7 加载	保存 base	camelectronics.com
基本 高级 RC设置 Service f	follow mode 实时数据 固件升级		~
PID控制器	电机配置		
	电源 + 倒置	磁级数量	
ROLL 橫滚 0 🗘 0 🗘	ROLL 橫滚 0 🗘 🔍 🗍	0 🗘 🛛 🖤	
PITCH 俯仰 5 0.02 0 3 0	PITCH 俯仰 60 🗧 50 🗘 🗹	14	
YAW 航角 10 点 0.1 点 5 点	YAW 航角 50 🖉 0 👘	14	10.41 0.05
Limit accelerations 500 🖕 dg/sec ^a		自动	STATE PROPERTY
外部飞控感度	传感器		
ROLL 橫滚 0 💲	上方 -Y 💙 RIGHT右方	5 -X 🗸 🔰	
PITCH 俯仰 0 合	Skip Gyro calibration at startup		ROLL
自动	校准加速度计 CA	LIB.GYRO	4.37 0.05
			Chine P
			a the second second
使用默认值 MotoRs C	N/OFF 撰写		
		周期 646 错误 0	
使用白动称 推得到的职教和方向,加里检测到职教有错误;	吉王动设罢		PITCH
DO DE O DOGLA DIN DISKUM DIAL. KHAK ISANDA MAK HARIKA	H 1 -000.00	N N N N N N N N N N N N N N N N N N N	2.79 0.03
			转到
从控制器上成功载入参数			

connection (Blue Arrow)

 Table 2: After the connection is successful, the parameters on the right will change. The

 arrow indicates that the connection is successful. Click Load (red rectangle)

遙 打开					×
查找(!): 🥃	1	~	۵ 📩		
1111222	22112121.profile				
文件名(N) [,]	111122222112121 profile			_	
				_	
又件类型(1):	Profile file				
				ŧIJĦ	取消

Table 3: After loading, select firmware marked with red box and select Open

🕌 SimpleBGC GUI v2.40 b7					– 🗆 🗙	
文件 Language View 帮助						
连接			文件			
COM66 🗸	断开		Profile1	\sim	重命名	
飯本 飯本 1.0	固件	2.40 b7	加载	保存	basecamelectronics.com	
基本高级RC设置	Service Follo	ow mode 实时	微据 固件升级			
PID控制器		电机配置				
P ROLL 構成		电源 ROLL 描容	+ 倒置	磁级数量		
NGLL 1 1 2 2 0		PITCH 俯仰 60 ▲	0÷	0		
YAW 航角 10		YAW 航角 50 -		14	-2.48 0.03	
Limit accelerations	500 dg/sec*		自动		STETE PRO	
外部飞控感度		传感器				
ROLL 橫滚 0 🗘		上方	-Y V RIGHT右方	-x 🗸		
PITCH 俯仰 0 🛟	éżh	Skip Gyro cal	ibration at startup	CVPO	ROLL	
		132782,744,085,15				
					A CONTRACTOR OF THE OWNER OWNER OF THE OWNER OWNE	
使用默认值	MOTORS ON/C	DFF	撰写	撰写		
			周期	明 648 错误 0		
法定当前属于马入控制器并实施						
从控制器上成功载入参数						

Table 4: Select the writing of the red box, and the arrow in the lower left corner will show "从控 制器上成功载入参数"when the writing is successful.

🕌 SimpleBGC GUI v2.40 b7					- 🗆 X	
文件 Language View 帮助						
连接			文件			
СОМ66	断开		Profile1	~	重命名	
版本 版本 1.0	固件	2.40 b7	加载	保存	basecamelectronics.com	
基本高级RC设置	Service Follow	w mode 实时	数据 固件升级			
PID控制器		电机配置				
Р		电源	+ 倒置	磁级數量		
ROLL 橫滚 0 🛟	0	ROLL 橫滚 0 🛟	0	0	W E	
PITCH 俯仰 5 🗘 0	.02 🔪 3 😴	PITCH 俯仰 60 ÷	50 🗘 🗹	14 🔹	-20.94 056	
YAW 航角 10 🗧	0.1	YAW 航角 50		14		
Limit accelerations	500 🗘 dg/sec*		自动		NIT PLAN	
外部飞控感度		传感器				
ROLL 橫滚 0 🗧		上方	-Y V RIGHT右方	-x 🗸		
PITCH 俯仰 0 🗧		🖌 Skip Gyro ca	libration at startup		ROLL	
	自动	校准加速度	計 CALIB.	GYRO	0.11 0.89	
伸田野认信	MOTORS ON/OF		描写	握写	SHEEP CONTRACTOR	
				14-5/		
)ej.e.	7 186		
正确的校准加速计是非常重要的,水平IMU传感器,Z轴额上,按CALIB.ACC 按钮,校准大约需要3-4秒(指示灯闪烁),校准时不要移动传感器,为了等得更接强的6点标准,请参问手册。						
3212-01-CRABE / / J 3 6/1732 TH HIGH /	AND ALL MENNED AND				-0.15 4.23	
1.0°#*`1.180.00.97.12				_		
加速计校准开始					2	

Table5:click the red box and the arrow in the lower left corner will show"加速度计校准开

始" ,and the arrow in the lower right corner will show a slight change.

Note: If you can't see the value jump in the lower right corner, just wait 10 seconds for the next step.

🕌 SimpleBGC GUI v2.40 b7					- 🗆 X	
文件 Language View 帮助						
连接			文件			
COM66 🗸 🗸	断开		Profile1	~	重命名	
版本 版本 1.0	固件	2.40 b7	加载	保存	basecamelectronics.com	
基本 高级 RC设置	E Service Follo	w mode 实时	動 固件升級			
PID控制器		电机配置				
P ROLL 橫滾 0♣		电源 ROLL橫滚 0♣	→倒置	磁级数量 0	w 🔪 🏄	
PITCH 俯仰 5 🛟	0.02 🗘 3 🗘	PITCH 俯仰 60 🛟	50 🗘 🗹	14		
YAW 航角 10 🖉		YAW 航角 50		14	-28.59 2.12	
Limit accelerations	500 📩 dg/sec²		自动		ALL	
外部飞控感度		传感器				
ROLL 橫滚 0 🛟		上方	-Y 🤜 RIGHT右方	-X 🗸		
PITCH 俯仰 0 🗘		🗹 Skip Gyro cal	ibration at startup		ROLL	
	自动	校准加速度	tit CALIB.	GYRO	0.20 0.03	
使用默认值	MOTORS ON/C)FF	撰写	撰写	STRUCT VOID THE	
00000;00000			周期	月 623 错误 0		
It is very important to keep sensor ABSOLUTELY IMMOVABLE in calibration process. Otherwise angles will be measured with						
error increasing in time.	_				-0.31 0.05	
Gyroscope calibtation started						

Table 6: Select CALIB GYRO, the lower left corner will display the English letters, and the lower

right corner arrow value will jump slightly.

Note: If you can't see the value jump in the lower right corner, just wait 10 seconds for the next

step.

🔬 SimpleBGC GUI v2.40 b7					– 🗆 ×
文件 Language View 帮助					
连接			文件		
СОМ66	断开		Profile1		● 重命名
版本 版本 1.0	固件	2.40 b7	加载	保存	basecamelectronics.com
基本高级RC设置	Service Follow m	iode 实时拨	如据 固件升级		
PID控制器 PII ROLL 橫奈 0 0 0		・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・	+ 倒置 	磁级数量	
YAW 航海 10 0.1	3 7 7 5 6 7 500 0 dg/sec ^a	AW 航角 50 0		14 -	-28.10 0.02
外部飞控感度	传恩	22			
ROLL 橫滚	L	_方	-Y V RIGHT右方	-x 🗸	
PITCH 俯仰 0 🗘	自动	☑ Skip Gyro cal 校准加速度	bration at startup	IB.GYRO	ROLL 0.15 0.00
使用默认值	MOTORS ON/OFF		撰写	撰写	STREET
00000;00000 选定当前配置写入控制器并实施			,	■期 643 错误 0	РІТСН
当前配置文件成功写入控制器					

Table 7: Choose Writing. The lower left corner of successful Writing will show"当前配置文件成 功写入控制器"

Calibration is completed and pulled out USB cable . Check whether PL3 camera works properly by electrifying.