

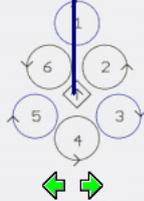


MikroKopter - Forum » Public BETA » Betaversion: 2.05

Betaversion: 2.05

Seite: << 1 2 3 4 5

Neues Thema

Autor	Neuer Beitrag																																													
<p>HolgerB</p> <p>Entwickler, Admin</p>  <p>Registriert seit: Feb 2006 Beiträge: 5011 Ort: Ostfriesland</p>	<p>#101 04.04.2014 17:01</p> <p>Update: 2.05F</p> <p>6. Einstellbare Servoausschläge</p> <p>Man kann das Blinkmuster zum Auslösen der Kamera ja auf die Servos legen. Nun kann man die Ausschläge einzeln einstellen.</p> <div data-bbox="331 564 1093 1310" style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> <p>Parameterset 3 : Easy</p> <p>Channels Camera Output Easy Setup</p> <table border="0"> <tr> <td></td> <td style="text-align: center;">Nick</td> <td style="text-align: center;">Roll</td> </tr> <tr> <td>Servo control:</td> <td>128</td> <td>128</td> </tr> <tr> <td>Compensation:</td> <td>50</td> <td>85</td> </tr> <tr> <td></td> <td><input type="checkbox"/> Compensation OFF</td> <td><input checked="" type="checkbox"/> invert direction</td> </tr> <tr> <td></td> <td><input type="checkbox"/> invert direction</td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td><input type="checkbox"/> Servo relative</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Servo min:</td> <td>24</td> <td>70</td> </tr> <tr> <td>Servo max:</td> <td>230</td> <td>220</td> </tr> <tr> <td>Servo filter:</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0 - OFF</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Servo refresh rate:</td> <td>4</td> <td>2-fastest</td> </tr> <tr> <td>Manual control speed:</td> <td>60</td> <td>1-fastest</td> </tr> <tr> <td>Servo 3:</td> <td>-> Out1</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Servo 4:</td> <td>-> Out2</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Servo 5:</td> <td>125</td> <td></td> </tr> </table>  <div style="border: 2px solid red; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p>Servo 3: <input checked="" type="checkbox"/> ->Out1 <input type="checkbox"/> ->Out2 on: 100 off: 95</p> <p>Servo 4: <input type="checkbox"/> ->Out1 <input checked="" type="checkbox"/> ->Out2 on: 140 off: 70</p> </div> </div> <p>Das macht es z.B. einfacher, wenn man per LANC-Control oder IR-Control die Kamera auslösen will.</p> <p>7. Lizenz-Handling Bislang musste die Lizenzdatei immer auf der SD-Karte gespeichert sein. Jetzt wird die Lizenzdatei automatisch ins EEPROM kopiert, wenn eine auf der SD-Karte vorhanden ist. Ausserdem kann man die Lizenzdatei vom KopterTool importieren.</p> <p>Auch neu: man kann einen Lizenzschlüssel abrufen, mit dem man die Lizenz bei uns bestellen kann.</p> <p>8. Logfile - Auflösung des Zeitstempels in 0,1Sek - Auflösung der Nick und Rollwinkel in 0,1° - Neuer Eintrag: MotoNotReadyCnt -> ein Zähler für jeden einzelnen Motor, der bei Problemen hoch zählt. Wenn ein BL-Fehler z.B. einen Motorstillst man nun sehen, welcher das war.</p> <p><small>« Bearbeitet von HolgerB am 05.04.2014 15:22. »</small></p>		Nick	Roll	Servo control:	128	128	Compensation:	50	85		<input type="checkbox"/> Compensation OFF	<input checked="" type="checkbox"/> invert direction		<input type="checkbox"/> invert direction			<input type="checkbox"/> Servo relative		Servo min:	24	70	Servo max:	230	220	Servo filter:	0	0		0 - OFF		Servo refresh rate:	4	2-fastest	Manual control speed:	60	1-fastest	Servo 3:	-> Out1		Servo 4:	-> Out2		Servo 5:	125	
	Nick	Roll																																												
Servo control:	128	128																																												
Compensation:	50	85																																												
	<input type="checkbox"/> Compensation OFF	<input checked="" type="checkbox"/> invert direction																																												
	<input type="checkbox"/> invert direction																																													
	<input type="checkbox"/> Servo relative																																													
Servo min:	24	70																																												
Servo max:	230	220																																												
Servo filter:	0	0																																												
	0 - OFF																																													
Servo refresh rate:	4	2-fastest																																												
Manual control speed:	60	1-fastest																																												
Servo 3:	-> Out1																																													
Servo 4:	-> Out2																																													
Servo 5:	125																																													

<p>HolgerB</p> <p>Entwickler, Admin</p>  <p>Registriert seit: Feb 2006 Beiträge: 5011 Ort: Ostfriesland</p>	<p>#102 08.04.2014 19:06</p> <p>Update 2.05g:</p> <p>9. Flug-Grenzen</p> <p>Bislang gab es auf der SD-Karte der NC drei Parameter für die Fluggrenzen:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Höhe - Maximale Entfernung im GPS-Mode - Maximale Entfernung, die den MK zum Sinken zwingt (Descend range) -> ist in Frankreich Pflicht <p>In unterschiedlichen (Sicherheits-) Bereichen sind die Werte unetrschiedlich. Aus dem Grund haben wir die Werte in die Settings der FC verschoben. Dann kann man ggf. unterschiedliche Settings verwenden.</p> <p>Die alten drei Parameter werden damit wirkungslos:</p> <div data-bbox="331 2004 989 2128" style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> <p>MikroKopter-Tool V2.05h (c) www.mikrokopter.de</p> <pre> ADC init...ok SPI init...ok I2C0 init...ok I2C1 init...ok </pre> </div>
---	--

```

FAIRB init...
SSC init...ok
SDC init...
Setting SPI speed to 2000 ok
SD-CARD V2.0 or later
Capacity = 1910 MB
Manufacturer ID: 27
Application ID: SM
Product Name: 00000
Product Rev.: 1.0
Serial No.: 2CC5575B
Manufac. Date: 2/2011

Settings init...
MAX_FLYING_ALT <-- unknown parameter
MAX_FLYING_RANGE <-- unknown parameter
DESCEND_RANGE <-- unknown parameter
ok
*****
Version information:
NaviCtrl HW: V2.0 SW: V2.05g
*****

```

Sie werden durch diese ersetzt:

The image shows two side-by-side screenshots of the 'Parameterset 3: Easy' software interface. The left screenshot shows the 'Altitude' tab with 'Enable Altitude control' checked. Under 'Height limitation control', 'Vario altitude control' is selected. The 'Max. Altitude' is set to 40 [m]. The right screenshot shows the 'Altitude' tab with 'Enable GPS' checked. The 'Max. Flying Range' is set to 1000 [m]. Both 'Max. Altitude' and 'Max. Flying Range' are highlighted with red boxes.

Hinweis:

Wenn man die maximale Entfernung und max. Höhe nutzt, bekommt man beim Überschreiten eine entsprechende Fehlermeldung (HoTT/Jeti). Fliegt man in dPH-GPS-Mode oder mit Höhenregler, können diese Grenzen nicht überschritten werden.

Gruss,
Holger

« Bearbeitet von [HolgerB](#) am 08.04.2014 19:12. »