




Aktive Beiträge = SUCHE = Chat English French Einstellungen Logout (olli42)


• MikroKopter - Forum » Public BETA » Betaversion: 2.05

Betaversion: 2.05

Seite: < < 1 2 3 4 5

Neues Thema

Autor	Neuer Beitrag																																																									
HolgerB Entwickler, Admin  Registriert seit: Feb 2006 Beiträge: 5011 Ort: Ostfriesland	#101 04.04.2014 17:01 Update: 2.05F <h3>6. Einstellbare Servoausschläge</h3> <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="327 560 1085 1305" data-label="Form"> <p>Parameterset 3 : Easy</p> <p>Channels Camera Output Easy Setup</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Nick</th> <th>Roll</th> </tr> </thead> <tbody> <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> </tbody> </table> <div data-bbox="858 952 1005 1160" data-label="Diagram"> </div> <div data-bbox="336 1198 1078 1288" data-label="Form"> <table border="1"> <tbody> <tr> <td>Servo 3:</td> <td><input checked="" type="checkbox"/> ->Out1 <input type="checkbox"/> ->Out2</td> <td>on: 100</td> <td><input type="checkbox"/></td> <td>off: 95</td> <td><input type="checkbox"/></td> </tr> <tr> <td>Servo 4:</td> <td><input type="checkbox"/> ->Out1 <input checked="" type="checkbox"/> ->Out2</td> <td>on: 140</td> <td><input type="checkbox"/></td> <td>off: 70</td> <td><input type="checkbox"/></td> </tr> </tbody> </table> </div> </div> <p>Das macht es z.B. einfacher, wenn man per LANC-Control oder IR-Control die Kamera auslösen will.</p> <h3>7. Lizenz-Handling</h3> <p>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> <h3>8. Logfile</h3> <ul style="list-style-type: none"> - 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 Motorstillstand man nun sehen, welcher das war. <p>« Bearbeitet von HolgerB am 05.04.2014 15:22. »</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		Servo 3:	<input checked="" type="checkbox"/> ->Out1 <input type="checkbox"/> ->Out2	on: 100	<input type="checkbox"/>	off: 95	<input type="checkbox"/>	Servo 4:	<input type="checkbox"/> ->Out1 <input checked="" type="checkbox"/> ->Out2	on: 140	<input type="checkbox"/>	off: 70	<input type="checkbox"/>
	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																																																									
Servo 3:	<input checked="" type="checkbox"/> ->Out1 <input type="checkbox"/> ->Out2	on: 100	<input type="checkbox"/>	off: 95	<input type="checkbox"/>																																																					
Servo 4:	<input type="checkbox"/> ->Out1 <input checked="" type="checkbox"/> ->Out2	on: 140	<input type="checkbox"/>	off: 70	<input type="checkbox"/>																																																					

Autor	Neuer Beitrag
HolgerB Entwickler, Admin  Registriert seit: Feb 2006 Beiträge: 5011 Ort: Ostfriesland	#102 08.04.2014 19:06 <h2>Update 2.05g:</h2> <h3>9. Flug-Grenzen</h3> <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="327 1998 981 2121" data-label="Code-Block"> <pre> MikroKopter-Tool V2.05h (c) www.mikrokopter.de ADC init...ok SPI init...ok I2C0 init...ok I2C1 init...ok </pre> </div>

```

FATFS 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. The 'Max. Altitude' is set to 40 [m]. The right screenshot shows the 'GPS' tab with 'Enable GPS' checked. The 'Max. Flying Range' is set to 1000 [m] and 'Descend range' is set to 0 [m]. Both values 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. »