

# **GPXViewer**

26

LotharF  
MikroKopter.de

# Inhaltsverzeichnis

<b><u>1 GPX-Viewer</u></b> .....	<b>1/22</b>
<b><u>2 Download</u></b> .....	<b>2/22</b>
<b><u>3 Logdatei herunterladen</u></b> .....	<b>3/22</b>
<b><u>4 Das Menü</u></b> .....	<b>5/22</b>
4.1 File.....	5/22
4.1.1 Open GPX.....	5/22
4.1.2 Save GPX.....	5/22
4.1.3 Show GPX.....	5/22
4.1.4 Open in Google Earth.....	5/22
4.1.5 Connect altitude to Ground in GE.....	5/22
4.1.6 Use raw GPS altitude.....	5/22
4.1.7 Create photo logfile .....	5/22
4.1.8 Open in Texteditor .....	6/22
4.1.9 Exit.....	6/22
4.2 Charts.....	6/22
4.2.1 Add user chart.....	6/22
4.2.2 Select chart files.....	6/22
4.3 Options.....	6/22
4.3.1 Parse data.....	6/22
4.3.2 Google Maps View.....	6/22
4.3.3 Auto jump to error line.....	6/22
4.3.4 Prev.....	7/22
4.3.5 Next.....	7/22
4.4 Windows.....	7/22
4.4.1 Show all Charts .....	7/22
4.4.2 Hide all Charts .....	7/22
<b><u>5 Die Logdatei</u></b> .....	<b>8/22</b>
<b><u>6 Charts / Graphen</u></b> .....	<b>18/22</b>
6.1 Eigene Graphen erstellen.....	18/22
6.1.1 Magnetfeld über Strom.....	18/22
6.1.2 Beispiel: Kapazität anzeigen.....	19/22
<b><u>7 Geodaten exportieren</u></b> .....	<b>21/22</b>
7.1 Agisoft Photoscan.....	21/22
7.2 Pix4D.....	22/22

# 1 GPX-Viewer

Der GPX-Viewer ist ein einfaches Programm mit dem es möglich ist, die vom Kopter aufgezeichneten GPX-Logfiles mit dem PC zu öffnen.

## Funktionen auf einen Blick

- Anzeige sämtlicher Telemetriedaten des Kopters
- Fehler (Errors) werden farblich hervor gehoben
- Problematische Werte werden farblich hervor gehoben (z.B. Magnetfeldabweichungen)
- Statusbits des MKs werden ausgewertet
- GPX-Datei lässt sich in Google Earth exportieren
- Zusatzinformationen aus dem GPX-File können angezeigt werden (z.B. Settingsinfo, Lizenzinfo, Firmwareinfo)
- Daten werden mit Einheiten versehen und ggf. umgerechnet (z.B. Altitude)
- Es lassen sich eigene Graphen aus den Werten erstellen
- Die Spalten lassen sich verschieben
- GeoDaten lassen sich für **Agisoft Photoscan** und **Pix4D** exportieren

## 2 Download

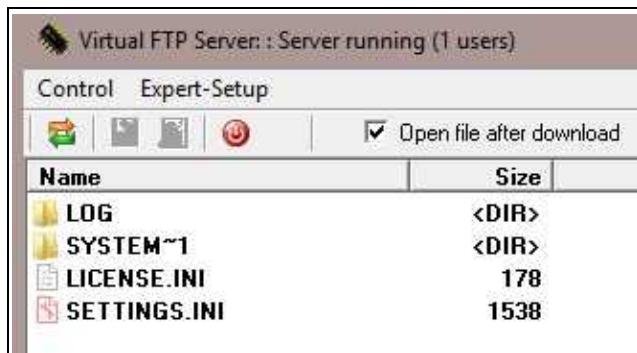
Die aktuelle Version des GPX-Viewer kann man hier herunterladen: [\*\*Download GPX-Viewer\*\*](#)

### 3 Logdatei herunterladen

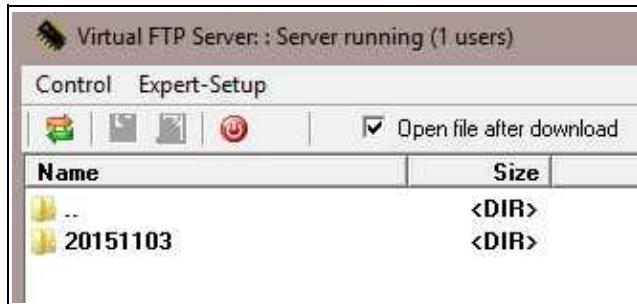
Die Flugdaten werden im Kopter auf einer SD-Karte gespeichert, die sich in der [NaviCtrl](#) befindet ([Siehe hier](#)). Ist keine SD-Karte eingesteckt, so werden keine Daten aufgezeichnet. Um diese Logdatei vom Kopter zu laden, muss dieser mit dem PC verbunden werden. Hierzu kann z.B. das MK-USB genutzt werden.

**⚠ Achtung:** Es können nur SD-Karten mit einer maximalen Kapazität von 2GB genutzt werden und die Karte muss FAT16 formatiert sein!

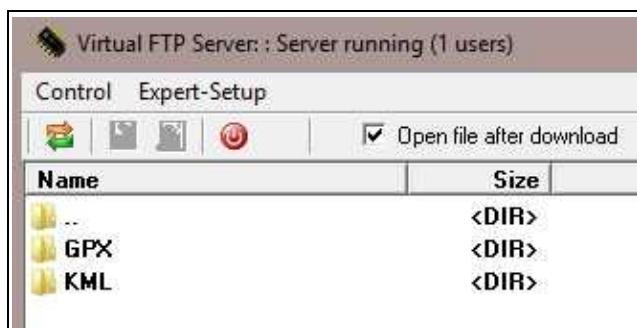
Im [KopterTool](#) sieht man einen Button  SD Card... Hierüber gelangt man in einen Explorer wo die gewünschten Logfiles heruntergeladen werden können.



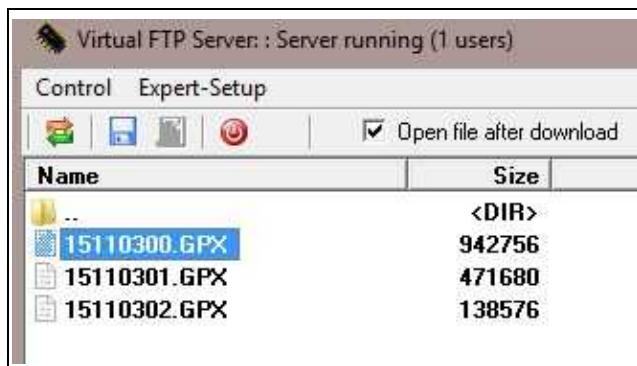
Im Hauptverzeichnis der SD-Karte sieht man die Settings.ini, einen Ordner für die Logdateien und möglicherweise noch weitere Dateien. Hier macht man einen Doppelklick auf **LOG**.



Man sieht in diesem Unterverzeichnis Ordner dessen Namen das Datum der aufgezeichneten Flüge beinhaltet. Mit einem Doppelklick auf den gewünschten Ordner kommt man in das nächste Unterverzeichnis.



Hier befinden sich immer 2 Ordner. GPX und KML. Um nun an das gewünschte Logfile heranzukommen macht man wieder einen Doppelklick auf den Ordner **GPX**.

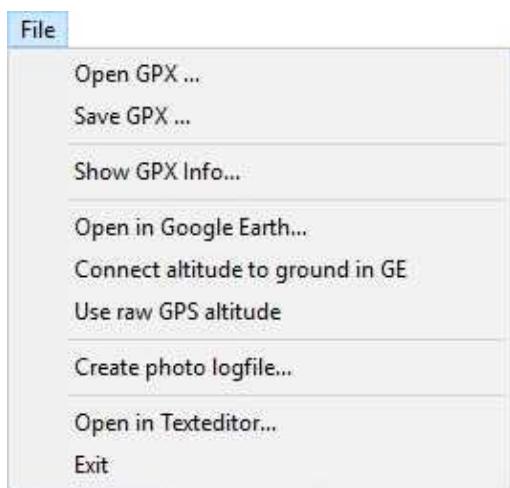


In diesem Verzeichnis befinden sich die aufgezeichneten Flugdaten. Hat man an diesem Datum mehrere Flüge aufgezeichnet, so befinden sich hier auch mehrere Dateien. Wie auch bei den Übergeordneten Verzeichnissen werden die Logdateien durch die Unterschiedlichen Uhrzeiten der Flüge gekennzeichnet. Um nun eine Logdatei herunterzuladen wählt man eine Datei aus und klickt auf das kleine Diskettensymbol und speichert die Datei auf dem PC ab.

 Bei größeren Dateien kann das herunterladen ein paar Minuten dauern. Wer schneller an die Logdaten möchte, kann auch die SD-Karte aus der NaviCtrl entfernen und diese direkt mit dem PC auslesen.

# 4 Das Menü

## 4.1 File



### 4.1.1 Open GPX

- -> Zum Öffnen einer Logdatei im \*.GPX Format

### 4.1.2 Save GPX

- -> Zum Speichern einer Logdatei

### 4.1.3 Show GPX

- -> Zeigt Informationen über das geöffnete Logfile wie Z.B. aufgetretene Fehlermeldungen etc.

### 4.1.4 Open in Google Earth

- -> Öffnet Google Earth und stellt den Flug grafisch dar.

### 4.1.5 Connect altitude to Ground in GE

- -> Ist diese Option aktiviert, wird in Google Earth die Höhe mit Senkrechten Linien zum Boden gekennzeichnet.

### 4.1.6 Use raw GPS altitude

- -> Ist diese Option aktiviert, wird für den export zu Google Earth die vom GPS berechnete Höhe eingetragen und nicht die vom Luftdrucksensor.

### 4.1.7 Create photo logfile ...

- -> Zum Erstellen einer Exportdatei für Agisoft Photoscan und Pix4D

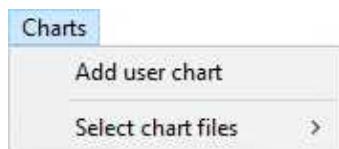
## 4.1.8 Open in Texteditor ...

- -> Die GPX Datei wird in einem Texteditor geöffnet

## 4.1.9 Exit

- -> Schließt den GPX-Viewer

## 4.2 Charts



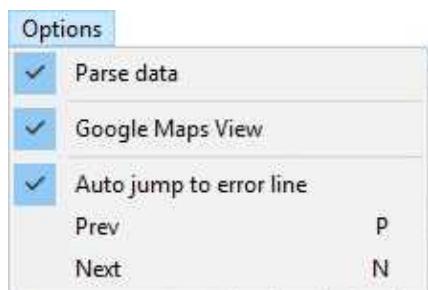
### 4.2.1 Add user chart

-> Wurden eigene Graphen/Charts erstellt, können sie hier hinzugefügt werden.

### 4.2.2 Select chart files

-> Charts aus dem Verzeichnis des GPX-Viewers einblenden

## 4.3 Options



### 4.3.1 Parse data

-> Messwerte werden für den GPX-Viever zur besseren darstellung angepasst.

### 4.3.2 Google Maps View

-> Flug wird auf einer Google Maps karte grafisch dargestellt.

### 4.3.3 Auto jump to error line

-> Sollte sich ein Fehlerfall im Log befinden, so springt der GPX-Viewer automatisch zur Stelle des ersten Fehlers.

### 4.3.4 Prev

-> Zum vorherigen Fehler springen

### 4.3.5 Next

-> Zum nächsten Fehler springen

## 4.4 Windows



### 4.4.1 Show all Charts ...

-> Einblenden aller Charts

### 4.4.2 Hide all Charts ...

-> Ausblenden aller Charts

- Es können unter diesem Eintrag auch einzelne Charts angezeigt und geschlossen werden.

## 5 Die Logdatei

Lat

+53,2855441

Wert für die geografische Breite in Dezimalgrad

Lon

+7,4837172

Wert für die geografische Länge in Dezimalgrad

ele

0,32 m

Wert für den Höhenwert vom GPS-Modul

ele\_raw

0,62 m

Rohwert der Höhe vom GPS-Modul

time

2015-11-03T13:16:59,42

UTC Zeit vom GPS-Modul

sat

15

Anzahl der Empfangenden Satelliten

Altimeter

2,40 m

Barometrische Höhe gemessen vom Luftdrucksensor

Variometer

-7

Steigrate des Kopters (in m/s)

Course

270 °

GPS-Kurs über Grund (unabhängig vom Kompasswert)

GroundSpeed

0,0 m/s

Grundgeschwindigkeit des Kopters (in cm/s)

VerticalSpeed

0,0 m/s

Vertikale Geschwindigkeit des Kopters (in cm/s)

FlightTime

8:45

Flugzeit in Minuten

Voltage

22,7 V

Spannung des LiPos (in Volt)

Current

8,7 A

LiPo-Strom (in Ampere)

Capacity

2385 mAh

Verbrauchte Kapazität (in mAh)

RCQuality

191

Qualität des PPM-Signals (NICHT die Signalstärke des Empfängers)

Compass

146 | 149 | 147,4 | 147,7

Erster Wert: Gier-Gyro stabilisierter Kompasswert

Zweiter Wert: Kompass Roh-Wert

Dritter Wert: Kompass Setpoint

Vierter Wert: Korrigierter Kompasswert (declination)

NickAngle

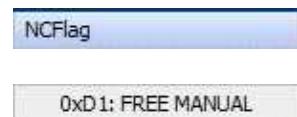
1,8 °

Nickwinkel (in grad)

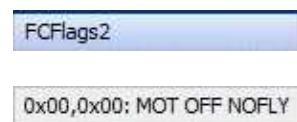
RollAngle

0,4 °

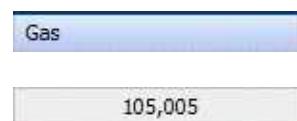
Rollwinkel (in grad)



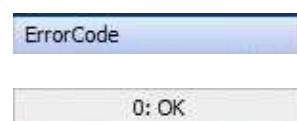
Aktueller GPS-Status



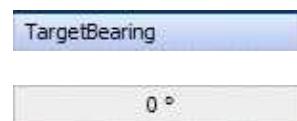
Aktueller FlightCtrl Status



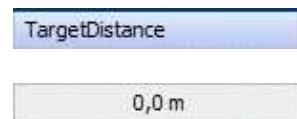
Erster Wert: Derzeitiger GAS-Wert  
Zweiter Wert: Berechneter Wert für Schwebegas



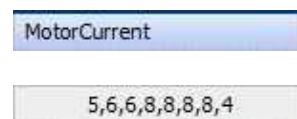
Anzeige der verschiedenen [ErrorCodes](#)



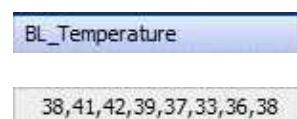
Winkel vom Startpunkt zum Kopter



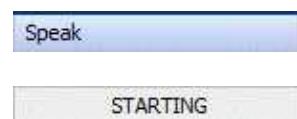
Entfernung vom Startpunkt zum Kopter



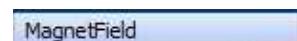
Anzeige der einzelnen Motorströme



Anzeige der Temperaturen aller Motorregler



Sprachausgabe HoTT-Telemetrie



95 %

Stärke des Magnetfeldes in %. Dieser Wert sollte nach der Kalibration des Kompass-Sensors bei ~100% liegen

MagnetInclination

69,00

Erster Wert zeigt die Inklination des Vektors vom magnetischen Kompass. Der Zweite Wert gibt den berechneten Fehler an im verglichen zum Theoretischen Wert des Standortes

MotorNOK

0,0,0,0,0,0,0,0

Zähler für Motorfehler.

AvailableMotorPower

100 %

Verfügbare Energie der MotorRegler (255 = 100%)

FC\_I2C\_ErrorCounter

0

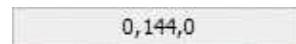
Zähler für Fehler auf Dem I<sup>2</sup>C-Bus

**FC\_SPI\_ErrorCounter**0

Zähler für Fehler auf dem SPI-Bus

**AnalogInputs**17,1023,68,16

Analoge Eingaben der NC (1024 = 3,3V)

**Servo**0,144,0

Erster Wert: Setpoint NickServo in grad

Zweiter Wert: Setpoint RollServo in grad

Dritter Wert: Waypoint-Nick Setpoint in grad

**WP**----,0,0,0

Erster Wert: Name des aktuellen Ziel-Wegpunktes (z.B. P12)

Zweiter Wert: Nummer des aktuellen Ziel-Wegpunktes

Dritter Wert: Anzahl gesamte Wegpunkte

Vierter Wert: Derzeitiger Wert des WP-Events

**ShutterCnt**

Zähler für Auslöser OUT1

RCSticks

0,1,-2,-44,0,144,0,126,0,126,0,126

Derzeitige Werte der RC-Sticks in folgender Reihenfolge: Nick; Roll ; Yaw ; Gas ; Poti 1-Potis

GPSInfo

50,159,3

Erster Wert: GPS-Update-Rate in 0.1Hz (50 = 5,0Hz)

Zweiter Wert: GPSData\_Flags

Dritter Wert: Sat-fix

GPSSticks

0,0,0,'/

Einfluss des GPS-modes auf die RC-Sticks in folgender Reihenfolge: Nick, Roll, Yaw, GPS-Mode

#### GPS-Modes:

'-' = kein GPS fix

'/' = AUS

'?' = Coming home, home Position unbekannt ([PositionHold](#) wird stattdessen aktiviert)

'H' = Coming home

'W' = Wegpunktflug

'D' = Dynamic Position Hold

'P' = Position Hold

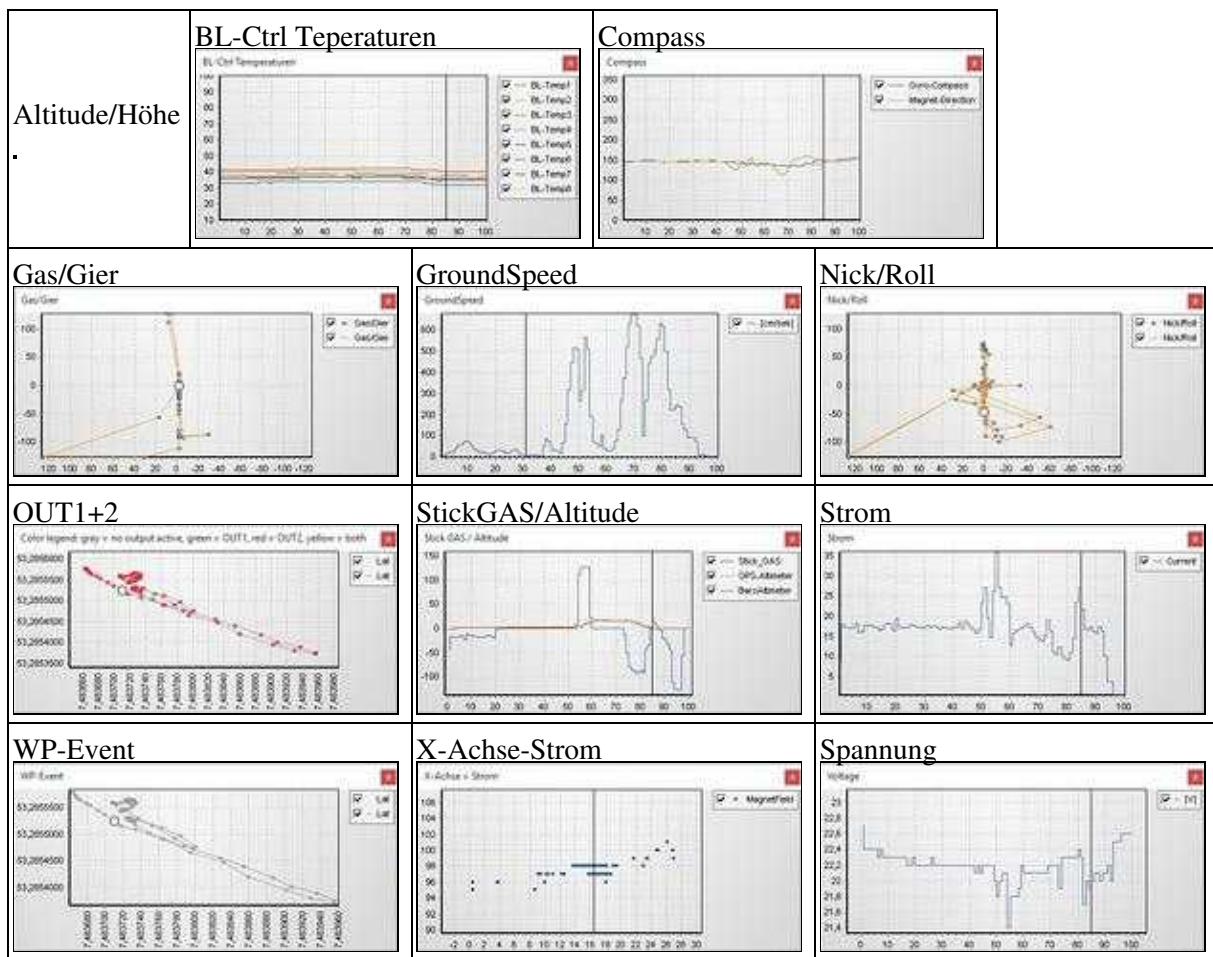
'm' = manuelle Steuerung



# 6 Charts / Graphen

Man kann sich bestimmte Werte des aufgezeichneten Fluges gesondert grafisch darstellen. Beim Programmstart werden diese automatisch mitgeladen. Sollte dies nicht der Fall sein können unter dem Reiter "Windows" alle oder auch nur einzelne Graphen ein und ausgeblendet werden.

Folgende Charts sind bereits bei dem GPX-Viewer enthalten:



## 6.1 Eigene Graphen erstellen

**⚠** Die .ini - Dateien müssen mit "Charts-" anfangen.

### 6.1.1 Magnetfeld über Strom

Wie z.B. in dem beileigenden Konfigurations-File "Charts-MagentFehler.ini" Hier ist das Magnetfeld über den Strom in einem XY-Graphen dargestellt

[Chart1]

ChartX = "Current"

ChartYMax = 140

ChartYMin = 60

ChartType = "Point"

ChartName = "X-Achse = Strom"

Series1Ident = "MagnetField"

### 6.1.2 Beispiel: Kapazität anzeigen

Man könnte sich z.B. eine Konfigurationsdatei "Charts-Kapazitaet.ini" erzeugen mit folgendem Inhalt:

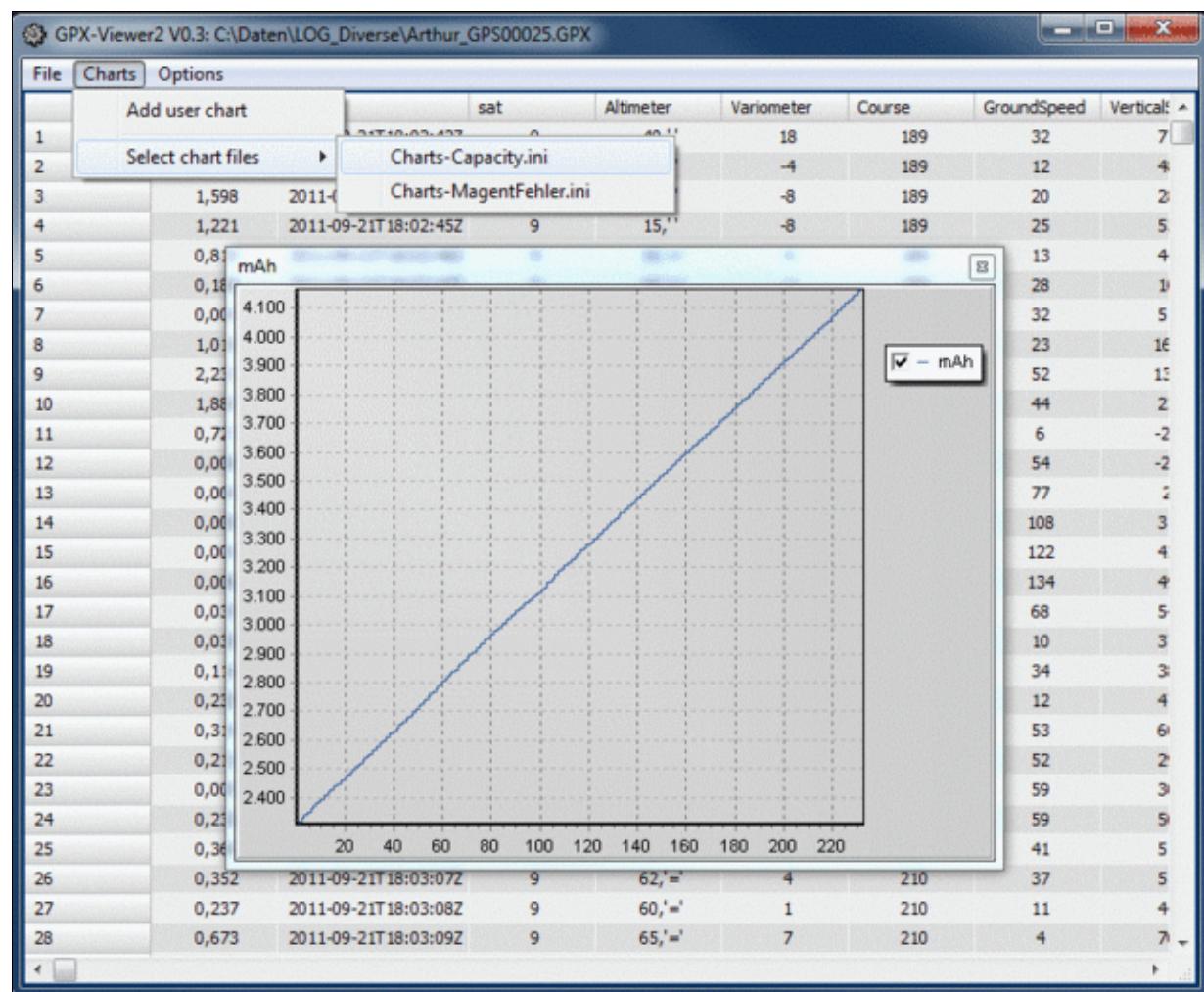
[Chart1]

ChartName = "mAh"

Series1Ident = "Capacity"

Series1Name = "mAh"

Dann würde man die Kapazität über Flugzeit sehen.



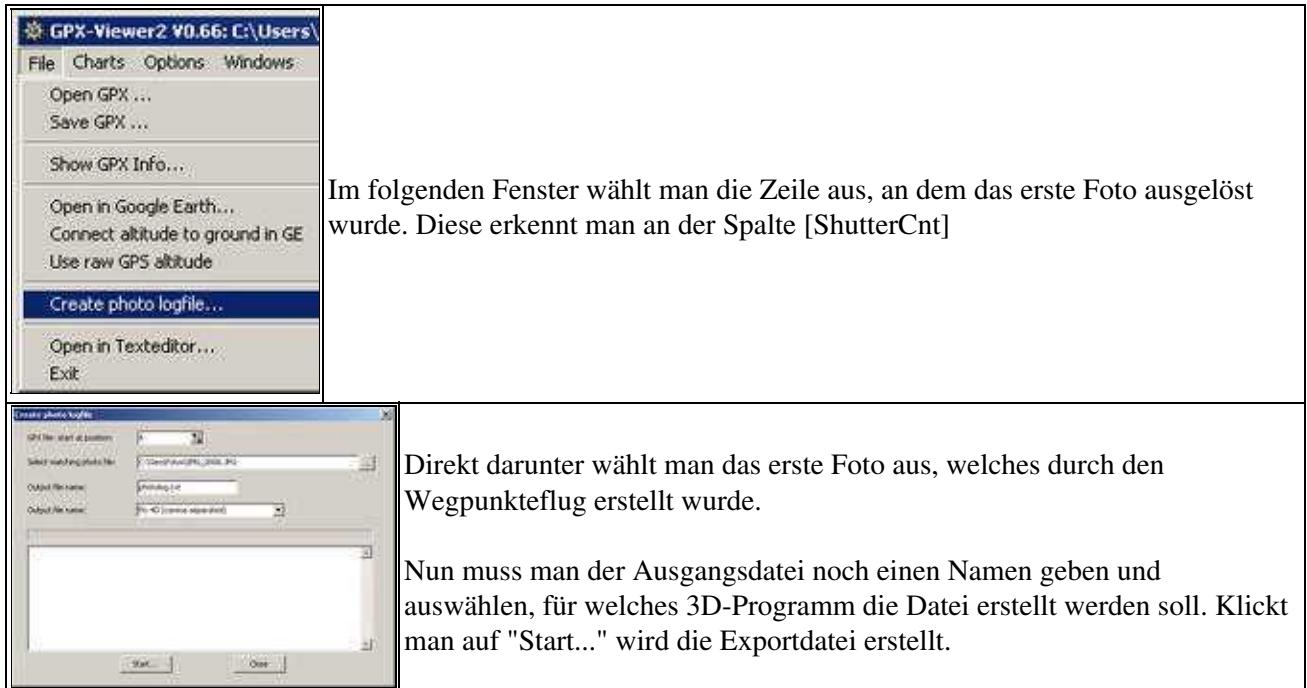


# 7 Geodaten exportieren

Mit der aktuellen Version des GPX-Viewers ist es möglich, gleich die passenden Geodaten für **Pix4D** und **Agisoft Photoscan** zu exportieren.

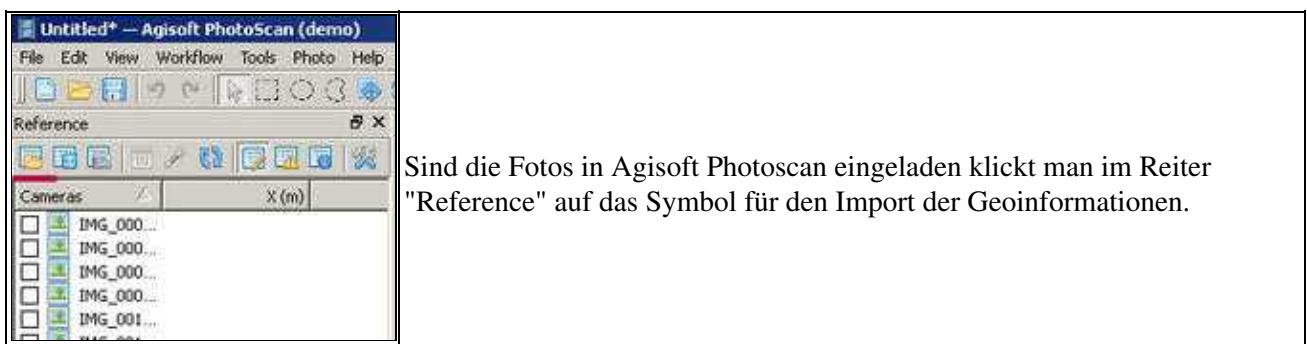
Dazu geht man wie folgt vor:

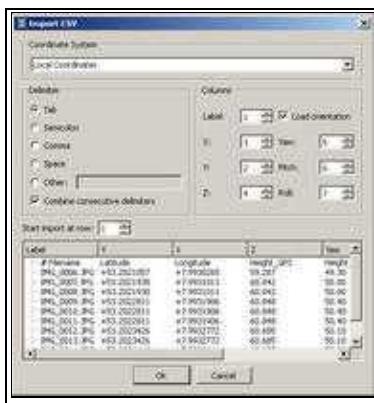
- Im GPX-Viewer auf File ->Create photo logfile... klicken



Ab hier geht es dann weiter in den jeweiligen Programmen.

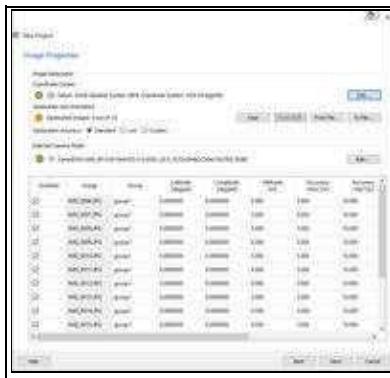
## 7.1 Agisoft Photoscan



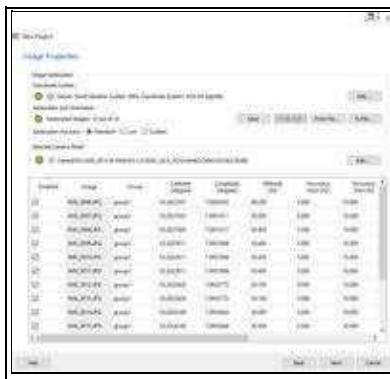


Hier bietet das Programm schon die Möglichkeit auszuwählen, in welchem Format die Import-Datei vorliegt.

## 7.2 Pix4D



Hat man in Pix4D Fotos eingeladen ohne Geoinformationen, so wird dies angezeigt



Mit einem Klick auf "From File..." kann die vom GPX-viewer erzeugte Datei eingelesen werden. Ist die getan sieh man ein grünes Häkchen als Bestätigung.

<http://wiki.mikrokopter.de/GPX>