

# **NMEA**

23

LotharF  
MikroKopter.de

# Inhaltsverzeichnis

<u>1 NMEA</u> .....	<b>1/3</b>
<u>1.1 Einstellung</u> .....	1/3
<u>1.2 Ausgabe Überprüfen</u> .....	2/3
<u>1.3 Anschluss</u> .....	2/3
<u>1.4 Weiterführende Infos zu NMEA</u> .....	3/3

# 1 NMEA

Ab Software-Version 2.02a (FlightCtrl/NaviCtrl), kann über das UBlox Modul auch das **NMEA** Format ausgegeben werden.

Damit können die Positionsdaten des Kopters an z.B. Kameras mit integriertem Datenlogging übergeben und darauf gespeichert werden.

Die Ausgabe erfolgt über den Seriellen Ausgang der FlightCtrl V3 / NaviCtrl mit **57600 Baud** (default) / TTL (5V).

Gesendet werden die Datensätze **RMC & GGA**. Der Abgriff erfolgt am Seriellen Port (FlightCtrl V3) oder dem "Debug" Port (NaviCtrl) über die Kontakte **PIN9** (TxD) + **PIN7** (GND).

## 1.1 Einstellung

---



Damit das NMEA Format über PIN9 ausgegeben werden kann, **muss** eine microSD-Karte (max. 2GB/FAT16) in der NaviCtrl / FlightCtrl V3.0 genutzt werden.

Auf der micro SD Karte befindet sich die Datei "SETTINGS.ini". Diese Datei kann mit einem Text-Editor geöffnet und bearbeitet werden.

Den Ausgabeintervall des NMEA Signal stellt man mit dem Parameter *NMEA\_INTERVAL* ein.

- # NMEA Output interval in ms (0 = disabled)  
NMEA\_INTERVAL = 0

Per Default ist die Ausgabe deaktiviert (NMEA\_INTERVAL = 0)

Soll z.B. alle 500ms eine Ausgabe erfolgen, trägt man diesen hier ein (NMEA\_INTERVAL = 500)

Die Ausgabe erfolgt dabei mit 57600 Baud. Dieser Wert kann ab der SW-Version 2.20 unter dem Parameter "# Baudrate for the PC-UART" geändert werden.

- **WICHTIG:**

Wird der Wert für die Baudrate in der SETTINGS.INI geändert, erfolgt die Datenübertragung an allen Seriellen Ausgängen in dieser Geschwindigkeit !!!

Nutzt man eine drahtlose Verbindung zwischen Kopter <-> PC muss auch diese dann an die neue Baudrate angepasst werden!

- INFO:

Sollte sich der Parameter "# NMEA Output interval in ms" nicht in der SETTINGS.INI befinden, kann die vorhandene "SETTINGS.ini" auf der microSD-Karte gelöscht werden. Nach dem Anstecken des Akku an den Kopter wird automatisch eine neue "SETTINGS.ini" mit den benötigten Parametern angelegt.

## 1.2 Ausgabe Überprüfen

---



Ist ein `NMEA_INTERVAL` in der `SETTINGS.INI` eingetragen, kann die Ausgabe der Daten im Terminalfenster des KopterTool überprüft werden.

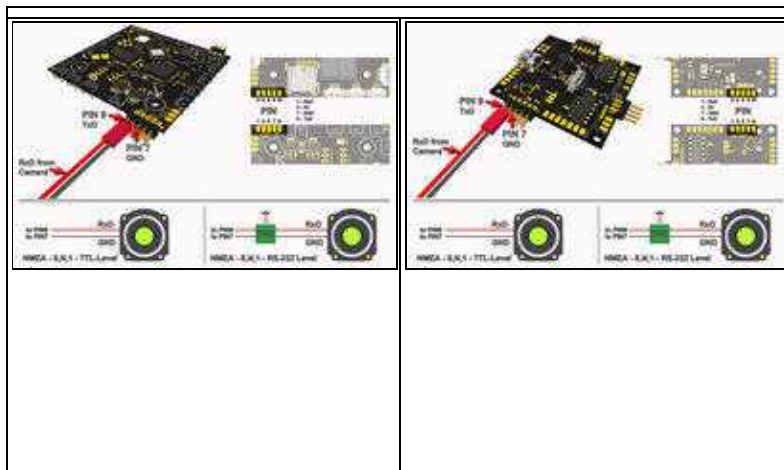
Hierfür den Button [-> **NaviCtrl**] im KopterTool aktivieren und über den Button [**Firmware update & Terminal**] das Terminalfenster öffnen.

Die Ausgabe der NMEA Daten kann dann z.B. so aussehen:

## 1.3 Anschluss

---

In diesen Beispielen ist der Abgriff beschrieben:



Serial - FlightCtrl V3.0	Debug - NaviCtrl
--------------------------	------------------

## 1.4 Weiterführende Infos zu NMEA

---

Mehr Informationen zum NMEA Format kann hier eingesehen werden:

- <http://www.kowoma.de/gps/zusatzerklaerungen/NMEA.htm>
- <http://aprs.gids.nl/nmea/>