





## **fr/Firmware-0.82**

25

LotharF  
MikroKopter.de

# Firmware 0.82

 Page in [english](#)  Seite in [German](#)  Pagina in [italiano](#)

..  Cette **page** en pdf? Il suffit de cliquer sur l'icône et d'attendre un peu ...

.  
.

## Inhaltsverzeichnis

1. [Firmware 0.82](#)
  1. [version spéciale pour le récepteur ACT-S3D 2.4GHz](#)
2. [Interrupteur de sécurité moteur](#)
3. [Servos Appareil photo](#)
  1. [Contrôle plus doux des servos de nacelle](#)
  2. [assemblage désaxé de la nacelle](#)
4. [Réinitialisation individuelle des jeux de paramètres](#)
5. [Koptertool-OSD](#)
  1. [Vario Mode: affichage de l'ascension ou de la chute](#)
6. [Événement synchronisé à un waypoint](#)
7. [GPS](#)
  1. [Auto-Config module GPS par Navi-Ctrl](#)
8. [Jeti](#)
  1. [Simulation JetiBox](#)
  2. [Récepteur RMK2-Jeti Mise à jour du Firmware](#)
9. [Autres](#)
10. [V0.82b \(seulement FC V2.1\)](#)

**Comment** 09 Nov 2010

**Licence:** [LICENSE.TXT](#)

## Liens Forums:

- [En allemand](#)
- [Et en français sur MK-FR•info !](#)

## Télécharger

- [FlightControl V0.82a \(FC1.0 à FC2.0\) \(MEGA644\)](#)
- [FlightControl V0.82b \(depuis FC2.1\) \(MEGA1284\)](#)
- [Navi-Ctrl V0.22a](#)
- [MikroKopter-Tool V1.72a](#)

 Vous ne devez jamais charger une version via MKTool sur les anciens paramètres. Au pire saisissez dans les paramètres du nouveau fichier lui-même, les anciennes valeurs en les transcrivant avec soin et puis recharger le.

## version spéciale pour le récepteur ACT-S3D 2,4GHz

- [FlightControl jusqu'à la FC2.0 V0.82a - uniquement pour les récepteurs ACT-S3D 2,4 GHz](#)
- [FlightControl depuis FC2.1 V0.82b - uniquement pour les récepteurs ACT-S3D 2,4 GHz](#)

⚠ Fonctionne uniquement avec la version ACT-S3D 2,4 GHz !

## Interrupteur de sécurité moteur

Par le passé, il est souvent survenu qu'un pilote ait éteint le MK en vol en positionnant par erreur le levier de gaz/lacet dans le coin inférieur gauche .

Surtout pendant la descente rapide en "mode Vario", tout en compensant le lacet. Maintenant, vous pouvez activer ou désactiver cette fonction avec un switch sur une autre voie de l'émetteur.

The screenshot shows the Betaflight configuration interface with the 'Configuration' tab selected. The 'Motor safety switch' is set to '5' and '0 - OFF'. A red circle highlights the '5' and a red arrow points to it from the 'Serial Channel 1 - 12' graph. The graph shows signal levels for 12 channels, with channel 5 having a significantly higher signal than the others.

Function	Channel	Function	Channel
GAS:	1	POTI3:	7
YAW:	4	POTI4:	8
NICK:	3	POTI5:	9
ROLL:	2	POTI6:	10
POTI1:	5	POTI7:	11
POTI2:	6	POTI8:	WP Event

Motor safety switch: **5** 0 - OFF

Sensitive receiver signal validation

Select receiver: Jeti satellit

Channel 1 - 12: 8 127 127 127 5 0 83 5 0 5 11 5

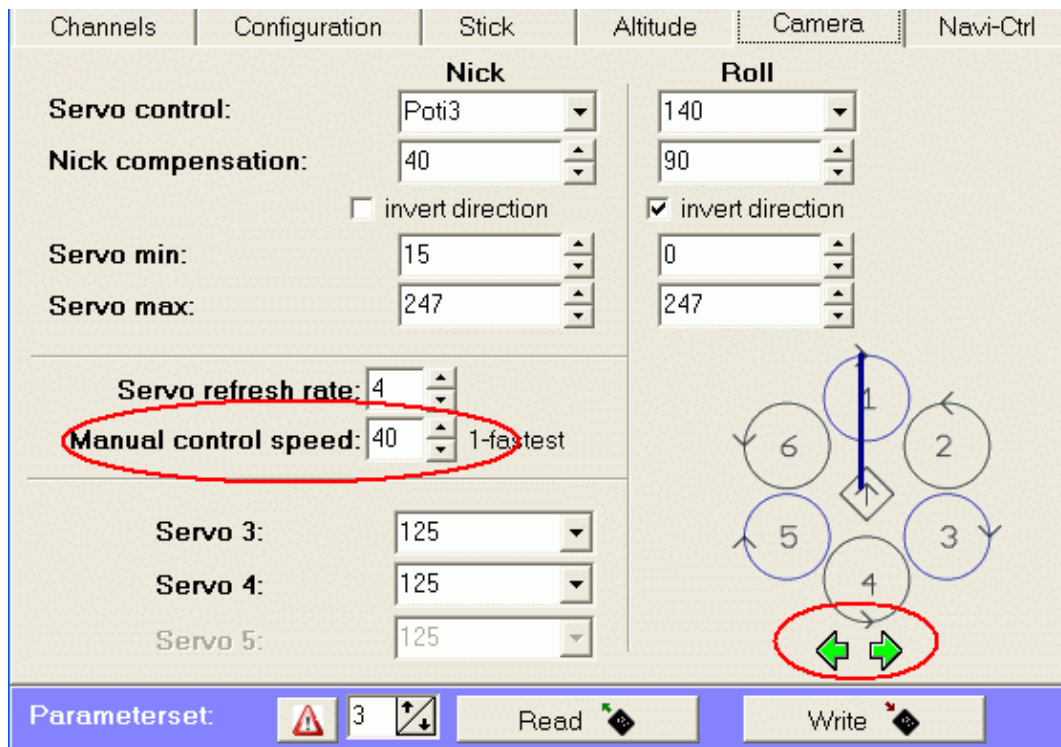
Serial Channel 1 - 12: 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12

Parameterset: 3 Read Write

L'arrêt moteur est alors impossible lorsque la valeur du canal < 35 (p.e. Un commutateur est sur ON)

**i** Conseil: vous pouvez combiner cette fonction avec le canal activant l'Alti-Control - ainsi vous ne pouvez pas accidentellement couper les moteurs du MK en mode Contrôle d'altitude.

## Servos Appareil photo



## Contrôle plus doux des servos de nacelle

Vous pouvez maintenant absorber les écarts trop brusques de la commande de position des servos de nacelle.

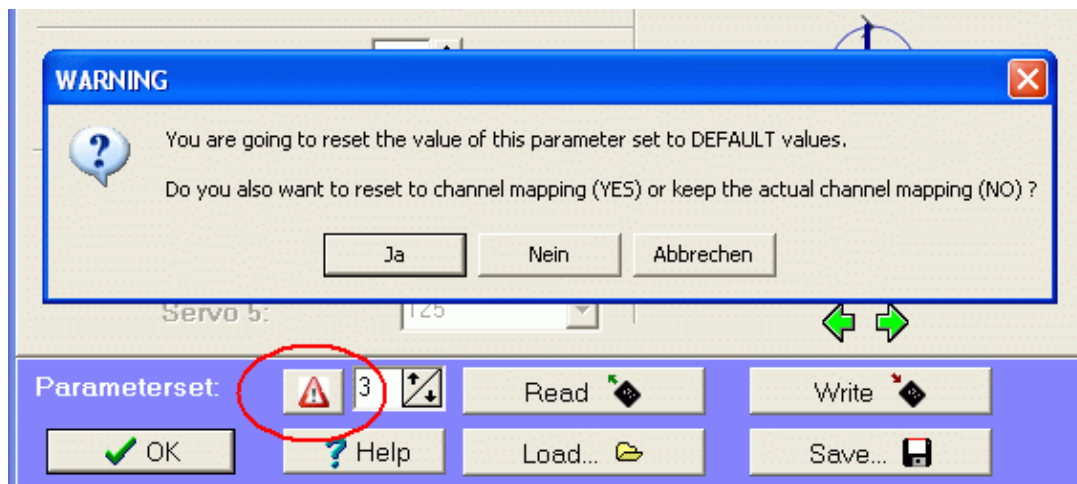
Cela affecte uniquement la commande gérée par le Tx et non pas la compensation en tangage et roulis qui reste très rapide.


## assemblage désaxé de la nacelle

L'axe de la nacelle peut maintenant être monté décalé par rapport à celui du MK. Signalez le avec les flèches gauche-droite dans la direction souhaitée.

## Réinitialisation individuelle des jeux de paramètres

Il est maintenant possible de réinitialiser individuellement chaque jeux de paramètres, sans affecter les autres.

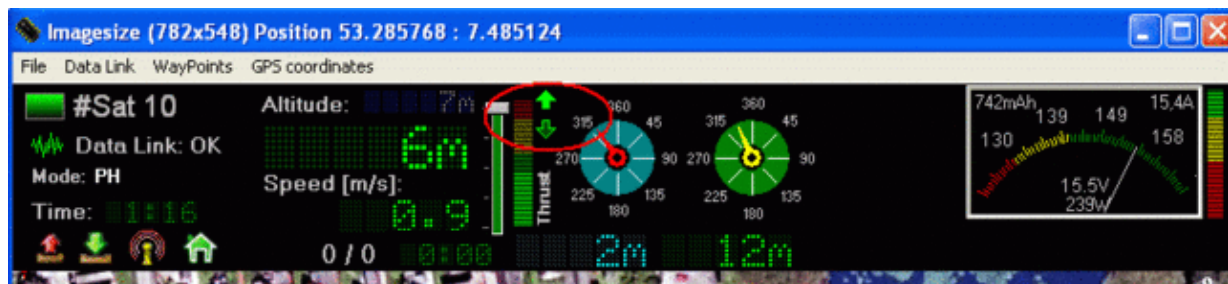


Après avoir appuyé sur le  Dans la boîte de dialogue Paramètres, Vous aurez le choix de réinitialiser simultanément ou non l'affectation des canaux.

- Oui (Ja): l'affectation des canaux est également réinitialisée.
- Non (Nein): Votre dernière attribution de canaux est conservée.

## Koptertool-OSD

### Vario Mode: affichage de l'ascension ou de la chute



En mode vario, on peut maintenant voir si le point de consigne est au-dessus ou en-dessous - l'équivalent des +/- de l'Affichage Jeti.

## Événement synchronisé à un waypoint

The idea is, to trigger a camera (or similar) if the waypoint is reached. The camera can be connected on the blinking-outputs or can be controlled by a mechanical servo.

Dazu wird beim Erreichen eines Wegpunktes quasi ein Wert auf einen Kanal "WP-Event" gelegt.

If the waypoint is reached, a selectable value will be written into one virtual channel "WP-Event" - this can be used for blinking outouts or on a servo-outpot.

Zeit	Radius	WP-Event	Steigrate	Höhe	Richtung
--	--	--	--	1	--
10	10	0	--	--	POI
10	10	50	--	--	POI
10	10	100	--	--	POI
10	10	200	--	--	POI
10	10	0	--	--	POI
10	10	0	--	--	POI
10	10	0	--	--	POI
10	10	0	--	--	POI

This value will be sent from the [NaviControl](#) to the [FlightControl](#) when the waypoint is reached.

Channels	Configuration	Stick	Altitude	Camera	Navi-Ctrl
Function	Channel	Function	Channel		
GAS:	1	POTI3:	7	Channel 1 - 12:	
YAW:	4	POTI4:	8	7 127 127 127 5 129 83 5 0 5 11 5	
NICK:	3	POTI5:	9		
ROLL:	2	POTI6:	10	1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12	
POTI1:	5	POTI7:	11	Serial Channel 1 - 12:	
POTI2:	6	POTI8:	WP Event		
Motor safety switch:	5		0 - OFF		

The value is active during the waiting time on the waypoint. In the other time the value is zero.

A manual how to set this function and how to use it you can find in our Wiki: [WaypointEvent](#)

## GPS

### Auto-Config module GPS par Navi-Ctrl

Lorsque vous l'activez, la Navi-Ctrl écrit une nouvelle configuration temporaire dans le MK-GPS. Ainsi, tous les MK-GPS, peu importe leur âge, mis à jour en termes de fixation GPS. Ceci a été amélioré en termes de précision relative et absolue. En outre, les requêtes et les ports inutiles ont été suspendus pour éviter une surcharge au-delà de 10 satellites. Le taux d'actualisation de 5 Hz persiste!

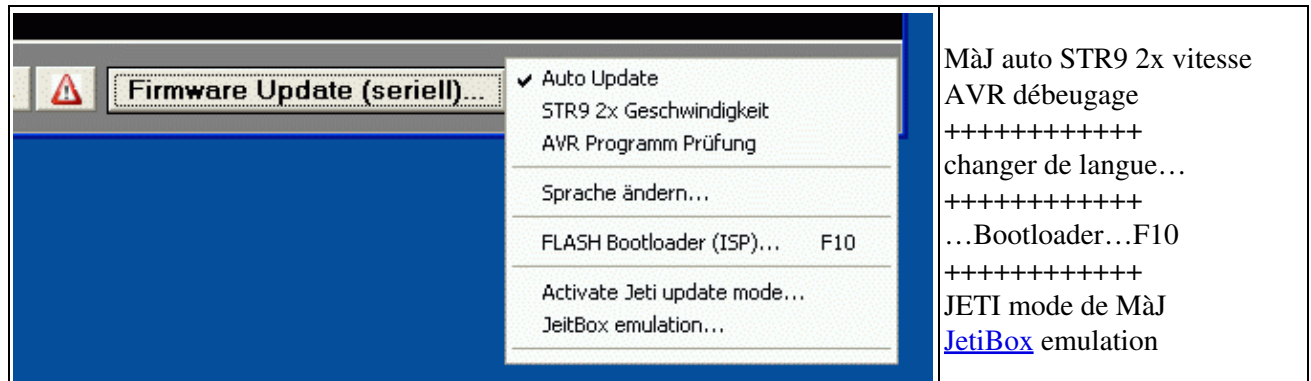
Si on ne souhaite pas la configuration automatique, on peut ajoutés au fichier Settings.ini (sur la carte SD dans la Navi-Ctrl): GPSAUTOCONFIG = 0.

Note: La configuration temporaire persiste jusqu'à ce qu'une remise sous tension la remplace, pas la configuration permanente dans le MK-GPS (uBlox module LEA-4H).

# Jeti

## Simulation JetiBox

Cliquez avec le bouton droit de la souris dans la fenêtre de mise à jour, cliquez sur l'espace gris à côté du bouton mise à jour



⚠ Veuillez noter:

- **Ne pas utiliser en vol!**
- Le récepteur type "Jeti" doit déjà être sélectionné dans Koptertool
- Le MKUSB doit être directement reliée à la FC : Pas par la NC !
- Après avoir utilisé la JETIBOX éteignez et rallumez le MK pour réactiver la communication avec la FC

## Récepteur RMK2-Jeti Mise à jour du Firmware

Si une mise à jour du firmware du récepteur Jeti est disponible, vous devriez suivre ces instructions maintenant: [JetiUpdate](#)

## Autres

- «Secousses» des servos résolus (échecs du à des réceptions incomplète)
- Short (silence) bip au Satfix avec moins de 6 par satellite n'est pas dans la 0.80
- PH possible, même avec un nombre de sat insuffisant pour le PH au démarrage (La 0.80 n'autorisait alors aucun PH)
- Meilleur comportement lorsque les enregistrements du GPS sont irréguliers (Auparavant, c'était comme si un nbr de satellites >12 posait un problème)
- Dans Koptertool OSD: affichage (LED verte # Sat) si suffisamment de satellites sont reçues pour la navigation.

- Le [le paramètre GyroStability](#) peut maintenant être réglé sur 16.

## V0.82b (seulement FC V2.1)

Vous trouverez ici des infos concernant la "tension de référence 3,3V" et le paramétrage de la limite de sous-tension : [UndervoltageSettings](#) (en anglais)

**Impressum:** Traduction française: [MK-FR•info](#)

---

- [KategorieFirmware](#) [KategorieFrench](#)