

# **fr/MK-Parameter/Configuration**

21

LotharF  
MikroKopter.de


This page as an <b>PDF-Document</b> ? Click on that Symbol and wait a little moment... --->
---

Configuration
---------------

<a href="#">Back to mainview</a>
----------------------------------

-  [english](#)
-  [deutsch](#)

## Configuration

- Il y a possibilité d'enregistrer dans la FC, cinq jeux de paramètres (setting) différents. Lors de son initialisation, ils peuvent être sélectionnés via les sticks de la radio . Ils peuvent être individuellement renommés à votre convenance dans le champ: *Nom de paramètre* , pour distinguer chaque type de vols et/ou de charges utiles.  
Une fois qu'un setting est paramétré à souhait il doit être stocké dans la mémoire de la FC en cliquant sur *Écrire* (ndt: ce qui écrase ce qui se trouvait à ce N° de setting ) – Le MK accusera réception avec le nombre de bip correspondant au N° de setting.  
 Chaque setting doit être enregistré individuellement  
Avec *Lire* on télécharge depuis la FC, le N° de setting courant dans MKtools (ndt: ce qui écrase ce qui se trouvait là ! )  
Avec *Sauver... & Charger...* les settings peuvent être enregistrés et relus individuellement sur un support numérique relié à votre Ordi. Les settings peuvent y être consultés (voir modifier) avec un éditeur de texte Std. Une fois imprimés il devient possible sans ordi. sur le terrain, de comparer et annoter les 5 différents Settings.

## Composants actifs / fonctions

- **Contrôle de l'altitude:**
  - ◆ Synchronisé avec son homologue de [l'onglet "Altitude"](#) qu'il active, si le capteur est soudé le contrôle d'altitude est en service selon les paramètres définis.
- **GPS**
  - ◆ Si votre MK est équipé de la [NaviCtrl](#), du MK3mag et de MKGPS, Active les différents modes paramétrés dans les onglets [Navi-Ctrl](#) et [Navi-Ctrl2](#) et y est Synchronisé avec son homologue.
  - ◆ Cela permet différentes fonction-GPS comme le maintien de position ([PositionHold](#)), Le vol de retour au point de départ ([ComingHome](#)) ainsi que le vol programmé par [WayPoints](#) ou le cadrage assisté par [PointOfInterst](#).
- **Compas magnétique:**
  - ◆ Il est coché d'office et grisé si vous avez activé le GPS.
  - ◆ Si votre MK est équipé du MK3mag, vous devez activer la fonction: le cap est maintenu à la dernière valeur imposée par le stick de lacet.
  - ◆ **Conservation du cap:**
  - ◆ Réoriente le MK sur le cap d'initialisation dès qu'on lâche le stick de lacet !
  - ◆ Si il est désactivé, Le cap du MK est commandé par le manche du lacet et restera au dernier cap demandé tant que le manche de lacet reste au neutre.
- **Contrôle renforcé de la réception:**

- ◆ Synchronisé avec son homologue de [l'onglet Canaux](#).
- ◆ En cas de défaillance de réception. il contrôlera si le nombre de canaux varie durant le vol -> Cela ne devrait jamais se produire dans une transmission saine.  
Lorsqu'un défaut de communication est détecté, durant la première 1/2 seconde le dernier signal cohérent sera utilisé (the penultimate) plutôt que le dernier, douteux - et après un minimum de temps (approx. 1 sec) il enclenche le statut de "réception inutilisable".
- **(Dé)couplage des axes:**
  - ◆ Synchronisé avec son homologue de l'onglet [Couplage des axes](#)
    - ◇ (Dé)couplage des axes empêche qu'à la sortie d'une grande courbe le MK soit penché.
    - ◇ La fonction est active lorsque le YAW est modifié dans la courbe. Cette fonction devrait toujours être active !!
- **Limitation de la vitesse de rotation**
  - ◆ restriction supplémentaire de la vitesse de compensation gyro. Avec cette fonction la courbe de réaction des gyro est relevée aux extrémités. Cela limite la vitesse de réaction du MK sur les axes tangage/Roulis.(NdT, Comparable à de l'EXPO sur les manches mais appliqué là à la compensation des gyros de tangage et roulis)).  
(Intéressant pour les débutants et le vol doux)
- **Orientation fixe (Tangage/Roulis)**
  - ◆ (Heading Hold) Dans ce mode le MK ne revient pas seul à l'horizontal seul. Chaque prise d'angle, qu'elle provienne des commandes ou de perturbations extérieures, devra être compensées par le pilote.

C'est dans cette configuration qu'on a p.e. la plus grande liberté de loopings.

- **Cette fonction est réservée aux Pilotes Chevronnés!**
- --> ATTENTION: Pour voler en "headingHold" la composante I du PID doit être élevé au niveau du contrôleur principal-I (p.e. 30)!

Plus d'info sur le vol en Heading Hold ici: [HeadingHold](#)

---

- [KategorieTools](#)