

fr/MK-Parameter/Mixer-SETUP

15

LotharF
MikroKopter.de

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

Mixer-SETUP

Back to mainview

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

Mixer-SETUP

Voici par exemple, les "table de mixage" à charger pour Quadrokopter, [HexaKopter](#) et [OktoKopter](#), elles sont fournies en standard avec MKTool.

Depuis la version v0.80 du firmware de la FC son orientation est libre.

Depuis la version v0.73 du firmware de la FC il est possible d'y connecter jusqu'à 12 moteurs dans la disposition de votre choix.

Des "tables de mixage" variées, pour diverses disposition et types de MK, sont "chargeable" à partir de cet onglet.

En plus de celles-ci, vos propre "tables de Mixage" peuvent être paramétrées et sauvegardées sous le nom de votre choix et rappelées ultérieurement.

Vous pouvez simultanément créez une illustration (150x150 pixels) au forma **.bmp graphic** qui une fois sauvegardée dans le même dossier, avec le même nom ($\leq$ à 11 caractères, seul l'extension diffère) s'affichera dans l'angle inférieur droit de l'onglet, comme celles d'origine.

Chargement d'une "Table de mixage"(.mkm)

Info:

Systématiquement, une table de mixage de quatre moteurs en "+" est chargée avec les settings par défaut. Cela à pour conséquence avec un hexa (6 BL-Ctrl/Moteurs) ou un Octo (8 BL-Ctrl/Moteurs), que seul les quatre premier [BlCtrl](#) sont correctement identifiés (LED rouge & verte éteintes) et que les autres BL-Ctrl ne le sont pas (LED rouge et verte allumées).

Si vous cabler un Hexa ou un Octo vous devrez charger la table de mixage correspondante.

Il y a déjà différentes tables de mixage disponibles via MKTool.

Le bouton **Charger...** (en haut à droite sous le nom) permet de sélectionner et de charger le fichier•mkm correspondant à votre configuration.

Après l'avoir charger dans MKTool il devra être envoyé à la FC avec le bouton **Ecrire** (en bas à droite).

INFO: .mkm Data => (Le sens de rotation des moteurs est illustré sur les graphiques)

Quadro.mkm	Quadro-X.mkm	Hexa.mkm	Hexa2.mkm
------------	--------------	----------	-----------

For Basisset: Quadro(L4-ME) / QuadroXL	For Basisset: Quadro(L4-ME) / QuadroXL	For Basisset: Hexa / Hexa2 / HexaXL	No Basisset available.

Okto.mkm	Okto2.mkm	Okto3.mkm	Okto-U
For Basisset: Okto	For Basisset: Okto2-26 / OktoXL	No Basisset available.	No Basisset available.

La flèche dans le losange central indique l'orientation de la FC (L'avant par défaut).

D'autres "table de mixages" sont illustrées ici: [MKM-Daten](#) .

Orientation de l'avant

Normalement l'avant du MK est indiqué par la flèche de la FC orientée vers le moteur N°1 (bras rouge). Pour changer l'orientation de l'avant du MK on doit normalement faire pivoter la FC dans la nouvelle direction.

(Voir p.e. Quadro.mkm + Quadro-X.mkm)

Avec l'ajustement de la règle rouge, chacun peut choisir l'orientation de vol (l'avant virtuel) de son MK. A l'aide des deux flèches verte on peut régler son orientation par pas de 15°. Dans cette exemple "l'avant" est entre les moteurs 1 & 3.

NOTES:

- Ce choix n'est PAS global -> On peut ainsi avoir différents axes de vol dans différents settings.
- Cette fonction est disponible avec la FC seule **sans** [NaviCtrl](#).
- La fonction looping est impossible si l'avant n'est pas celui de la FC.

- L'angle de compensation (tangage / roulis) d'une éventuelle nacelle photo est relatif à l'axe de la FC et ne tient pas compte de cette orientation virtuelle de l'avant.

♦ (Ce point est configurable ici: [Onglet Caméra](#))

Table de Mixage

Dans la table de mixage il est possible de modifier le comportement de chaque moteurs. Cela peut s'avérer nécessaire pour permettre un vol satisfaisant à une architecture originale.

La force globale de chaque moteur est divisée en quatre: Gaz, Tangage Roulis et Lacet
=>Règle préliminaire: une valeur de 64 équivaut à 100%

Si par exemple une des composantes d'un moteur doit être de 75%, il faudra saisir 48 dans la table de mixage
Un moteur est actif si une valeur > 0 (zero) est saisi dans la colonne Gaz.

Seul les valeur de **Tangage à cabrer** et de **Roulis à droite** sont enregistrées dans la table de mixage.
Les valeurs pour les mouvements opposés en sont automatiquement déduites.

Ce graphique illustre les conventions arithmétiques des valeurs de tangage roulis et lacet:

Sur l'exemple de cet hexacoptère, on a laissé la répartition avec des valeurs de 100% par facilité. Mais on aurait également pu répartir par exemple la partie tangage entre 75% et 100%. Les moteurs 1 et 4 ont des bras de levier plus long sur l'axe de tangage.

Equilibrage des puissances

L'Equilibrage des puissances est fondamental sur chaque axe, la somme arithmétique doit être égale à Zéro !

Ce qui est confirmé, ou non, par un pictogramme en bas de chaque colonne.

Vérification du nombre de BL-Ctrl

Depuis la FC v0.73 MKTool affiche le nombre de [BLCtrl](#) correctement identifiés au démarrage, et si une erreur survient, le signale.

 Lorsqu'un [BLCtrl](#) est "manquant" sur l'I2C, Il est possible de démarrer les moteurs (pour détection du fautif), mais il n'est pas possible d'accélérer.

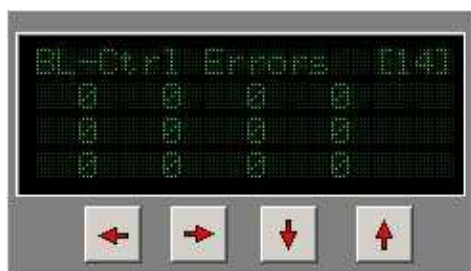
Affichage des BL-Ctrl connectés

Affichage sur le LCD du nombre de [BLCtrl](#) détectés:



Affichage des erreurs I2C

Affichage sur le LCD des **erreurs I2C**:



Attention: Si le bus I2C est défaillant le compte d'erreur [BLCtrl](#) peut être erroné.

- [KategorieTools](#)