

fr/MK-Parameter/Navi-Ctrl 2

4

LotharF
MikroKopter.de

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

Navi-Ctrl 2

[Back to mainview](#)

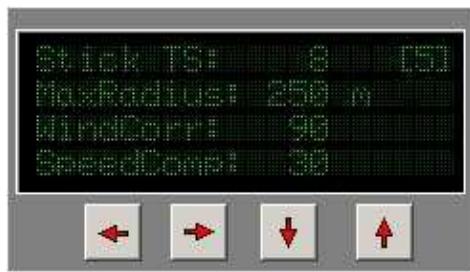
-  [english](#)
 -  [deutsch](#)
-

Navi-Ctrl 2

Les paramètres "Correction du vent", "Acc Compensation" et "Rayon GPS max." n'ont pas d'effet direct sur le réglage GPS-PID de l'[onglet Navi-Ctrl](#).

Descriptions

- **Activer le GPS**
 - ◆ Synchronisé avec son homologue sur les onglets [Configuration](#) & [Navi-Ctrl](#) active le logiciel GPS.
- **Correction du vent**
 - ◆ (Pour les navigateurs, correction de la dérive!) Anticipe la dérive dues à un vent latéral. Ceci n'est fait qu'à partir d'un écart significatif en direction de la position cible (Pendant un "retour au point de départ", ou entre deux [WayPoints](#)) cela permet au MK de revenir plus directement sur le point de départ et de compenser la dérive due au vent.
- **Acc Compensation:**
 - ◆ Intervient lorsque GPS_MODE_AID est actif, quand on vole vers un nouveau point. Freine le MK lorsqu'il se rapproche de sa cible. Plus la valeur est grande plus l'effet de freinage est significatif.
- **Rayon GPS max.**
 - ◆ Cette valeur en mètres définit une frontière virtuelle circulaire pour les positions-cible du GPS (POI and Waypoint). Si un Waypoint est défini en dehors du cercle, le point-cible sera au point le plus proche sur le. Le rayon Maximum (sans licence) est de 250mètres.
- The radius is stated as a percentage (%). So 245 is 100% and 1 is 1%. How much the percentage is in meters, you can see in the the virtual display at themain window of the [KopterTool](#). For this you have to "click" on the Button "->NaviCtrl" to switch to the NaviCtrl. Then you can choose the display window with the red arrows under the virtual display:



- **Seulement applicable au Waypoints!**

Les fonctions PositionHold et ComingHome sont disponible sur la totalité de la couverture radio.

- **Limit d'angle GPS**

- ◆ Permet de limiter l'inclinaison maximale du régulateur GPS.

une valeur de 100 correspond à environ 20° [Jolie démo de Vertige ! / MK-FR•INFO](#)

- S'il est trop faible le MK risque d'avoir du mal à "remonter au vent". S'il est trop fort Il arrivera trop vite sur son point-cible.

- **Durée de position fixe pour mémorisation:**

- ◆ C'est le temps maximal, après lequel le MK mémorise la nouvelle position-cible après que le stick (tangage/roulis) soit revenu au neutre. Le lacet est sans effet sur la position-cible.

- **Dynamic PositionHold**

- ◆ On peut ici activer ou désactiver la fonction "Dynamic [PositionHold](#)"
"Dynamic PositionHold" est une option du "Maintien de position" ([PositionHold](#), PH).

Dynamic [PositionHold](#) Désactivée:

Le MK est contrôlé directement par le mouvement des commandes tangage & roulis.

La fonction "Maintien de position" (PH) est désactivée par le mouvement des manches, jusqu'à la nouvelle position où elle se réactive après le retour des manches au neutre.

◆ **Dynamic [PositionHold](#) Activée:**

Dans ce cas le MK peut également être déplacé vers une nouvelle position à l'aide des commandes de vol.

Mais ce sont les coordonnées GPS de la "position-cible" qui sont déplacées. Avec cette méthode on obtient un positionnement de plus grande précision - même avec du vent. Le déplacement sera toutefois légèrement plus lent.

◊ Note: Activé par défaut. Peut être désactivé dans les onglets "[EasySetup](#)" ou "[Navi-Ctrl 2](#)".

- **Use GPS max. radius for dPH**

- ◆ If you activate this function, the Kopter will fly only in the GPS-Range if you use the function PositionHold or ComingHome. If the Kopter is outside this range and you activate a GPS-Function like [PositionHold](#), the Kopter will automatically fly back into the GPS-Range. You can set this GPS-Range under "GPS max. Radius".

• ComingHome Altitude

- ◆ Dans ce paramètre on peut entrer la hauteur à laquelle on désire que le MK procède au ComingHome (retour à la base). En statut ComingHome, (Si un point-GPS est disponible!) le MK revient directement à son point de départ. Il utilisera dans ce cas la hauteur spécifiée dans "ComingHome altitude" et se nivellera à cette hauteur en rejoignant sa destination.

La vitesse de nivellation est fixée à 3m/s et ne peut être modifiée!

◆ Ce sera donc:

- ◊ 0: désactivée -> L'altitude du Mk sera maintenu à la hauteur de l'enclenchement du CH.
- ◊ 1-247: valeur en mètres -> Le MK se nivellera à 3m/s vers cette hauteur dès l'activation du "ComingHome" (CH).

INFO

- ◆ **veuillez noter:** Comme pour les WayPoints, le MK ne réglera sa hauteur qu'en "Mode VARIO", et seulement si le manche des gaz est au neutre.

 La plupart de ses paramètres peuvent être attribués à un poti et modifiés en vol pour optimisation : [erfliegen](#).
