

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](#)

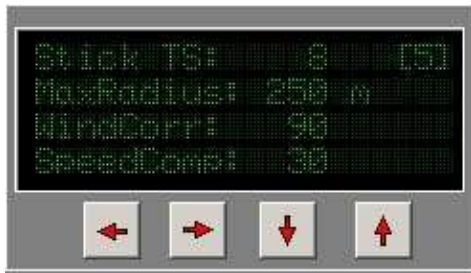
-  [english](#)
 -  [deutsch](#)
-

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 disponibles 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 this 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 nivellement 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 règlera 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](#).
