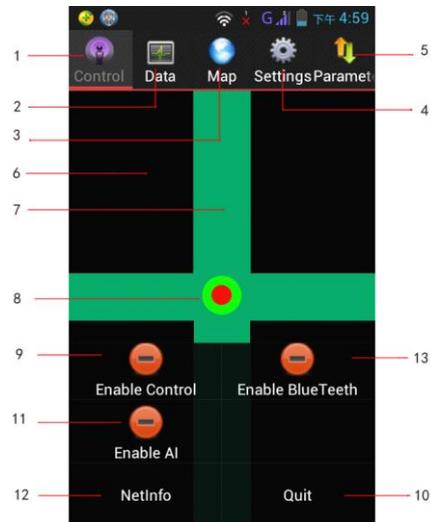


Annexe 3 : GCS l'interface

Utilisation de l'interface :



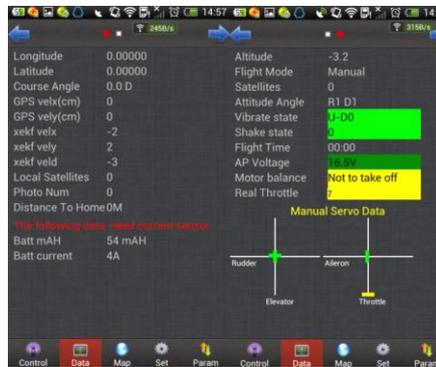
	Boutons	Fonction
1	Control	Interface d'ouverture, pour contrôler le model
2	Data	Donnée de vole en temps réel
3	Map	Carte Google en temps réel, ou mise en cache
4	Setting	
5	Parameters	
6	Cross Interface	
7	The Cross	
8	Round Circle in Cross	
9	Enable/Disable Control	
10	Quit	
11	Enable/Disable Attitude	
12	Net Information	
13	Enable Bluetooth	

Note : Lorsque la communication est établit, sur l'écran de croix verte, on affiche le numéro de série de la carte, et le numéro de version du Firmware.

Données.

Entrez dans l'interface "Data" en touchant le "Data" de bouton, montré comme indiqué ci-dessous :

Il affichera "Communication Disconnected" avec des données non communiquées.

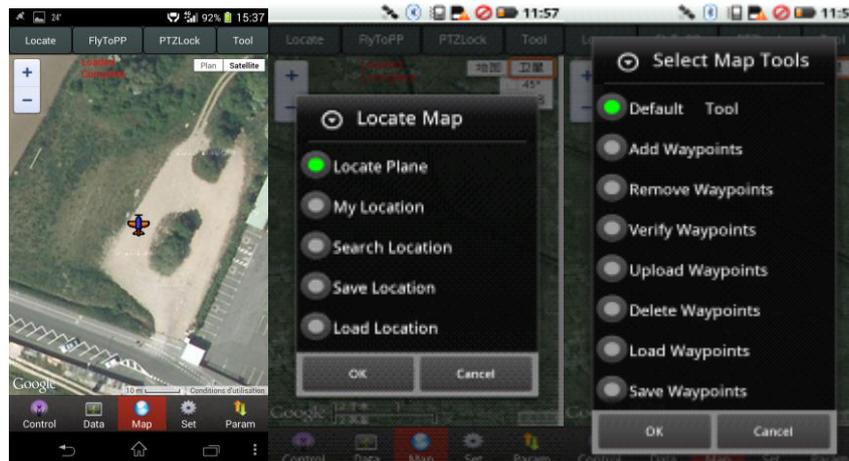


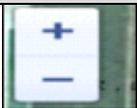
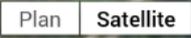
Donnée GPS	
Satellites	Indication du nombre de satellites acquis
Altitude	Indication de l'altitude durant le vole
Course Angle	<p>L'angle de Cours indique la direction dans laquelle le modèle est à la tête. Le Nord=0 degré, dans le sens des aiguilles d'une montre la direction est positive, en sens inverse des aiguilles d'une montre est négatif.</p> <p>Par exemple : Plein est = + 90 degré, Plein ouest =-90 degré, Plein sud = + 180 degré ou-180 degré.</p> <p>Remarque : Il marche seulement quand dans le mode GPS et vole automatique, il ne marchera pas quand dans le mode Manuel ou le mode d'Attitude.</p>
GPS velx(cm) GPS vely(cm)	Vitesse GPS. Il affiche une valeur en dessous de 10 quand le modèle est statique.

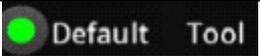
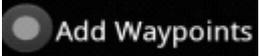
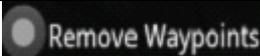
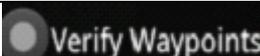
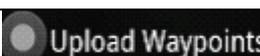
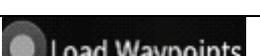
Données de vole	
<div style="background-color: #333; color: #fff; padding: 2px;">xekf velx</div> <div style="background-color: #333; color: #fff; padding: 2px;">xekf vely</div> <div style="background-color: #333; color: #fff; padding: 2px;">xekf veld</div>	La vitesse après le filtre Kalman. Il affiche une valeur entre 0-20 et augmente constamment. Quand la vitesse excède la gamme normale, la LED sera blanc fixe, vous devriez poser l'avion d'urgence.
AP Voltage	Tension d'alimentation de la carte
Batt mAH	Consommation en mAH
Batt current	Courant utilisé
Distance To Home 0M	Distance du point de décollage
Flight Time	Temps de vole
Target Point	Indication du numéro de Waypoints vers lequel le modèle vole
Flight Mode	Indication du mode dans lequel se trouve le model : Manual, Manual Altitude Hold, Auto Hover, Auto Navigation, Auto Go Home and Land
Attitude Angle	Affiche l'angle d'attitude en temps réel pendant le vol (inclinaison de la machine)
<div style="background-color: #333; color: #fff; padding: 2px;">Vibrate state</div> <div style="background-color: #333; color: #fff; padding: 2px;">Shake state</div>	Vibration de la carte 1-10 indique que votre model et dans de bonne condition, au-dessus de 10 il y a trop de vibration
Motor balance	Affichage de la capacité de stabilisation des moteurs



Interface de carte

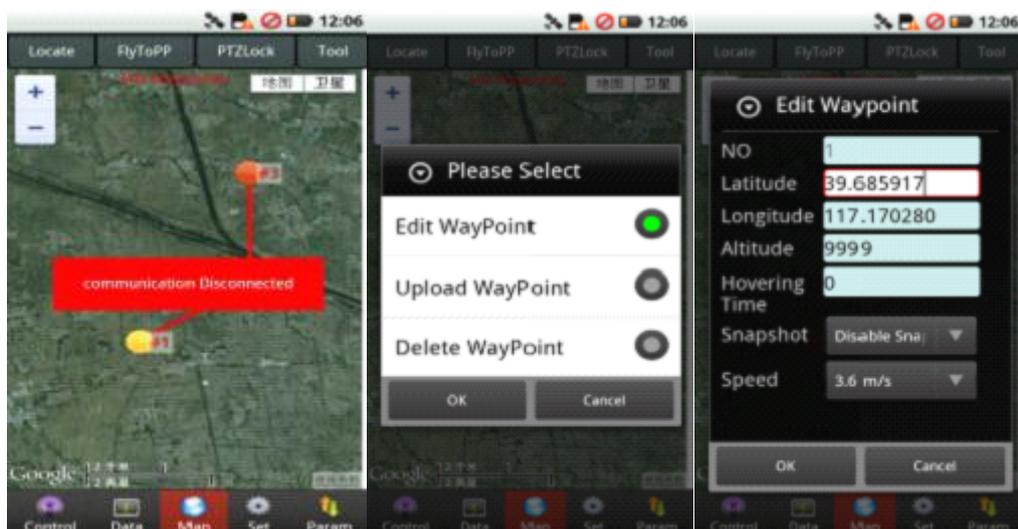


Locate Map	
	+ : zoom plus - : zoom moins
	Map : mode affichage carte Satellite : mode affichage satellite
<p>Astuces :</p> <p>1 la carte que vous avez utilisée dernière fois a été sauvée par défaut, quand vous l'ouvrez la prochaine fois, il affichera la carte sauvée.</p> <p>2 Si il n'y a aucun réseau. Activer le wifi afin de télécharger la carte.</p> <p>Avis :</p> <p>Carte en Cache: quand le réseau Wifi est connecté, permettez au logiciel de télécharger la carte.</p> <p>Quand la carte sera téléchargé, avec le WIFI le lien carte en cache sera disponible.</p>	
Carte Local	
	Après être localisé par le GPS, cliquez sur ce bouton pour visualiser votre modèle sur la carte
	Ma position sur la carte
	Recherche d'une position sur la carte
	Enregistrement de la position actuel sur la carte
	Charger une position sauvegardée précédemment
Fly TO PP	

Fly to Point Fly. Please check "Fly To Point Fly" page.	
PTZ Lock	
Target Lock Fly. Please check "Target Lock Fly" page. Locate FlytoPP/PTZLock: Move Map center to operation area. Exit FlytoPP/PTZLock: Remove the FlytoPP/PTZLock mode.	
Tool	
Cliquez ici pour éditer les Waypoints, SVP regarder la page "Waypoints fly"	
 Default Tool	Restauration des Waypoints par défaut
 Add Waypoints	Ajouter des Waypoints a la carte
 Remove Waypoints	Pour enlever les Waypoint
 Verify Waypoints	Vérification que les waypoints soit bien uploadable
 Upload Waypoints	Pour uploader les waypoints à la carte
 Delete Waypoints	Suppression de waypoints sur la carte
 Load Waypoints	Chargement de waypoints enregistré sur le téléphone
 Save Waypoints	Enregistrement de waypoints sur le téléphone afin de les utiliser plus tard.

Edition de Waypoints

Sélectionner le Waypoints, un écran de modification s'affichera :



Edit WayPoint 	Utilisé pour éditer les infos du Waypoints comme la position du point, sont altitude, la vitesse
Upload WayPoint 	pour upgrader un Waypoints
Delete WayPoint 	Pour supprimer un Waypoints
Edition d'un Waypoints	
NO <input type="text" value="1"/>	Numéro du Waypoints
Altitude <input type="text" value="9999"/>	la hauteur du Waypoints, en mètre
Longitude <input type="text" value="117.170280"/>	Longitude du Waypoints
Latitude <input type="text" value="39.685917"/>	Latitude du Waypoints
Hovering Time <input type="text" value="0"/>	durée du station au Waypoints, zero signifie pas de stationnaire
Snapshot <input type="text" value="Disable Sna"/>	Option de la photo
Speed <input type="text" value="3.6 m/s"/>	Vitesse de déplacement vers le prochain Waypoints

Setting interface

Remarquez :

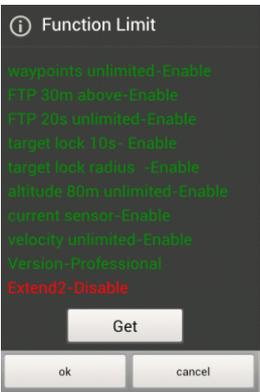
Assurez-vous que la configuration soit bien faite sur chaque fonction parce que toutes les options dans des paramètres sont extrêmement importantes



Init Setup	Il est utilisé pour aligner les canaux ou les paramètres complets du modèle. Il doit être activé avant chaque modification des paramètres.
Quit Setup	Après avoir fini l'alignement des canaux, ou l'accélérateur et tous les paramètres, sélectionnez ce bouton pour sortir du paramétrage.
Enable RC Disable RC	Activer ou désactiver le récepteur.
Enable Skyway Disable Skyway	Activer ou désactiver le vol vers les Waypoints, lorsque la télécommande est mise sur auto-navigation.
Back Landing	Retour a la maison, et atterrissage automatique
Auto TakeOff	Décollage automatique
Home Location	Utilisé pour changer le point de décollage de la machine
Enable Follow	Cette fonction peut être utilisée seulement quand votre telephone utilise un GPS avec plus de 5 satellites et dans le mode Auto-hover. Après activé le follow-me, le modèle volera automatiquement en suivant les informations du GPS du téléphone.

Target	En mode Auto Navigation, indiquer le numéro cible du WP vers lequel vous volé. Attention : Mettez un numéro de WP se trouvant dans le chemin que vous avez téléchargé.
Altitude	Choix de l'altitude de la cible

Widen	Pour les appareils photos
Truncate	Pour les appareils photos
Preset PTZLock	Présélection de position nacelle
Enable Course Locked	Pour activer des itinéraires intelligent, Doit être utiliser en mode gps auto-hover
Disable Course Locked	Désactiver les course locked
Target	En mode auto-navigation, le target (cible) peut être changé quand le multi rotor vole
Altitude	En mode auto-navigation, choix de l'altitude. Exemple : 10 correspond à 10m
Unlock Motors	Pour débloquer les gazes, identique à l'armement des moteurs.

Channel Align	Fonction utiliser pour calibré les voie de la radiocommande
Magnetic Compass	Cliqué pour entrer en mode calibration magnétique (danse de la calibration).
Installation Guide	Fonction pour paramétrer la carte, c'est un guide pas à pas
Mixing Define	Mixage à définir par l'utilisateur pour des châssis spécifique.
Capture Transmitter Centre point	En mode manuel et sans vents, pour établir un vol neutre (stable). Info : soyez sûr de la position de manche au neutre, pas utile pour le manche des gazes.
Function Limit	Utilisé pour voir les fonctions autorisé de la carte 

1 Minute Data	Utilisé pour lire les data sauvegardé dans la carte depuis la dernier minute de vole
Take Photo	Prise de photos
Bouton pour Steadi 470	
Capture Roll	Acquisition du Rol
Capture Pitch	Acquisition du pitch
Steadicam Alignment	Calibration de la steadicam470 zerouav