

5. Valeurs mesurées

Les valeurs mesurées suivants sont capturés par les 2 GPS-Logger. La plupart des données est écrit sur la carte mémoire et également transmises par télémetrie. Selon la télémetrie utilisée, il est possible que seulement une partie de celui-ci soit disponible sur l'émetteur

Pour placer les valeurs en Français, il faut utiliser un éditeur de texte format JSON

(Faire une recherche dans le fichier du model sur le mot GPS sous menu TELEM-DETECT et vous trouverez ensuite les mots a remplacer qui sont en vert sur le tableau ci-joint, à remplacer par les écritures en noir. La position se trouve vers la ligne 1180 dans l'éditeur JSON suivant le nombre de capteurs installés)

Attention, toute recherche de nouveau capteur qui seras effectuée sur la radio par la suite effaceras votre paramétrage dans le model. Mais la mise en place d'un nouveau capteur sans faire de recherche ne change pas la modification que vous avez réalisée.

Description	Unit	Commentaire
Zeit Heure Parametre 1	hh:mm:ss.sss	Temps par le système GPS, ajusté par le paramètre de fuseau horaire UTC ; Lorsque la zone correcte est utilisée heure locale s'affiche.
DATUM date Parametre 2		Date dans le GPS
Breite Latitude Parametre 3	xx° xx.xxx' N/S	<ul style="list-style-type: none"> • Latitude de la position GPS <input type="checkbox"/> affichée en ° degrés, minutes, minutes décimales n (Nord) ou S (Sud)
Laenge Longitude Parametre 4	yyy° yy.yyy' EW	<ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Longitude de la position GPS <input type="checkbox"/> affichée en ° degrés, minutes, minutes décimales ' E (est) ou W (Ouest)
Speed Vitesse Parametre 5	km/h	<input type="checkbox"/> Vrai Vitesse 3D, c'est-à-dire vitesse-sol plus vitesse verticale
Hoehe Altitude/piste Parametre 6	m	<input type="checkbox"/> Point de départ de hauteur ci-dessus, la hauteur est mesurée par le capteur d'altitude barométrique parce que l'altitude GPS est trop imprécise.
Hoehe NN Altitude/mer Parametre 7	m or mNN	<ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Hauteur par rapport au niveau de la mer (MSL = niveau moyen de la mer) <input type="checkbox"/> Quand on tourne la hauteur GPS est stockée comme une référence et encore calculée avec capteur barométrique
Steigen Vario Parametre 8	m/s	<input type="checkbox"/> Valeur vario du capteur barométrique
Frichtung Cap de vol Parametre 9	°	<ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Sens de déplacement du modèle <input type="checkbox"/> 0° = Nord, 90° = Est, 180° = Sud, 270° = Ouest.
Position Position du model Parametre 10	°	• Direction de vol par rapport à la point de départ • 0° = loin du pilote, 90° = droite, 180° = dos = 270° vers la gauche
R_relativ Direction relative Parametre 11	°	• direction du point de départ vers le modèle • 0° = modèle est vers le Nord, 90° = modèle est à l'est, 180° = modèle est au sud, = 270° modèle est à l'ouest
Entfernung Distance Parametre 12	m	<ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Distance entre le point de départ <input type="checkbox"/> Mode « distance » peut être commuté entre calcul 2D et 3D: 2D uniquement la distance horizontale: 3D une ligne droite au modèle
Strecke Long du vol Parametre 13	km	<input type="checkbox"/> distance de vol
Satelliten Satellites Parametre 14	-	• Nombre de satellites actuellement en cours de réception
RxSpannung Voltage recepteur Parametre 15	V or VRx	• Tension à la prise d'alimentation de l'enregistreur GPS

Luftdruck Pression atmosphérique Parametre 16	hPa	• Mesure de pression d'air du capteur barométrique d'altitude
Gleitzahl Finesse Parametre 17	1:xx	• Finesse de vol, le rapport de la hauteur et la distance est calculée ici • toute distance de 100 m, une nouvelle valeur est calculée • si aucune valeur ne peut être calculée, indique « 1-»
Hoehengew. Vario moyen Parametre 18	m	• changement de hauteur des 10 dernières secondes recalculé chaque seconde, donc une tendance peut être reconnue lorsque thermique
Temp. Int Parametre 19 Temperature GPS	*	Donne la température du GPS
Beschl. X / Y / Z (Acceleration) Parametre 20 Acc_X Parametre 21 Acc_Y Parametre 22 Acc_z	g	<input type="checkbox"/> Accélération dans trois axes chaque max + - 16g
ENL Temps moteur Parametre 23	ENL	<input type="checkbox"/> Temps fonctionnement moteur dans les concours en ligne (OLC)
impuls ein Impuls servo Parametre 24	us	• Impulsion servo mesurée à l'entrée de « Rx », peuvent éventuellement être utilisées pour basculer des phases de vol sur tablettes pour skynavigator
HDOP (Sensibilité)	-	<input type="checkbox"/> Sensibilité horizontale <input type="checkbox"/> Le plus petit le mieux et la valeur doivent être inférieure à 1,5
Speed bei Gleitzahl (Vitesse moyenne de vol)	km/h	• Vitesse moyenne de vol sur 100 m de distance
Fix (Position)	-	• 0 = no fix → no location • 1 = GPS fix → Dernière position connue
FixMode (Fix mode)	-	• 1 = no fix <input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> Pas de position • 2 = 2D fix <input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> seulement horizontale positionnement • 3 = 3D fix <input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> complete position totale
Exemple		En vert la valeur d'origine
(exemple)		En noir le texte de remplacement
Parametre xx		En rouge la position dans la liste