

## Configuration générale

© David Thompson 2017 V0.23

Orientation	Top-Rear	Orientation de la carte KK2.1 dans le modèle
Tail Sitter	No	Si le modèle se pose sur son empennage, choisir "yes"
LCD contrast	30	Valeur de contraste de l'affichage
Safety	Armable	Armable = sécurité moteur activé à la mise sous tension de la carte
Auto disarm timer (0 to 127s)	60	Si aucune activité, désarme les moteurs après le temps choisi en secondes
Low-voltage alarm	OFF	Alarme tension basse
MPU6050 LPF	44Hz	Fréquence (lissage) accéléromètre et gyro (par défaut 44Hz)
Accelerometer LPF	21Hz	Fréquence de sortie accéléromètre en addition du MPU6050 (par défaut 21Hz)
Gyro LPF	None	Filtre les sortie gyroscopiques en plus du MPU6050 (par défaut aucune)
Autolevel correction	6	Valeur de correction de niveau automatique - Contrôle la vitesse à laquelle les accéléromètres sont utilisés pour corriger la dérive de niveau automatique (2 à 11 / par défaut 6)
Preset	Options	Choix de la configuration lors d'une initialisation de la carte
Buzzer	ON	Alarme tension basse

## Configuration récepteur

Receiver type	PWM	Choix du type de codage des signaux du récepteur
PWM rate	Sync RC	Niveau PWM
PWM sync. Channel	THROTTLE	Canal de synchronisation PWM
RC channel order	Futaba	Ordre des canaux de réception
Profile select channel	GEAR	Canal de sélection du profil de vol (P1, P2)
Outbound transition speed (0 to 40s)	5	Durée de la transition sortante (P1=>P2)
Inbound transition Speed (0 to 40s)	5	Durée de la transition entrante (P2=>P1)
Transition low	0	Niveau de transition pour le mode stationnaire (P1) Pos.1 de l'interrupteur 3 pos.
Transition mid	25	Niveau de transition pour le mode intermédiaire (PN) Pos.2 de l'interrupteur 3 pos.
Transition high	100	Niveau de transition pour le mode horizontal (P2) Pos.3 de l'interrupteur 3 pos.
Vibration display	OFF	Vibration affichage
AccVert filter	20	Filtre accéléromètre vertical

Custom channel order	AILERON	ELEVATOR	THROTTLE	RUDDER	GEAR	AUX1	AUX2	AUX3
----------------------	---------	----------	----------	--------	------	------	------	------

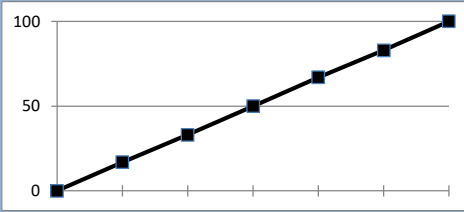
## Profils de vol

Stationnaire Vol horizontal

Profile	P1	P2	
Roll P gain (0 to 127)	60	0	Gain Proportionnel Roulis
Roll I gain (0 to 127)	20	0	Gain Intégrale Roulis
Roll I limit (0 to 125%)	20	0	Limite Intégrale Roulis
Roll I rate (0 to 7)	2	0	Taux Intégrale Roulis
Roll autolevel (0 to 127)	13	0	Niveau automatique Roulis
Roll autolevel trim (-127 to 127)	0	0	Niveau automatique trim Roulis
Pitch P gain (0 to 127)	65	0	Gain Proportionnel Tanguage
Pitch I gain (0 to 127)	20	0	Gain Intégrale Tanguage
Pitch I limit (0 to 125%)	10	0	Limite Intégrale Tanguage
Pitch I rate (0 to 7)	2	0	Taux Intégrale Tanguage
Pitch autolevel (0 to 127)	0	0	Niveau automatique Tanguage
Pitch autolevel trim	0	0	Niveau automatique trim Tanguage
Yaw P gain (0 to 127)	60	0	Gain Proportionnel Lacet
Yaw I gain (0 to 127)	20	0	Gain Intégrale Lacet
Yaw I limit (0 to 125%)	0	0	Limite Intégrale Lacet
Yaw I rate (0 to 7)	0	0	Taux Intégrale Lacet
Yaw trim (-127 to 127)	0	0	Trim Lacet
Z-axis P gain (0 to 127)	0	0	Gain Proportionnel Axe Z
Z-axis I gain (0 to 127)	0	0	Gain Intégrale Axe Z
Z-axis I limit (0 to 125%)	0	0	Limite Intégrale Axe Z

# Courbes

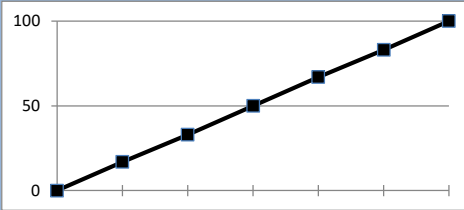
## P1 Throttle Curve



Input	Output
0	0
17	17
33	33
50	50
67	67
83	83
100	100

Input values are constant  
Output values define curve

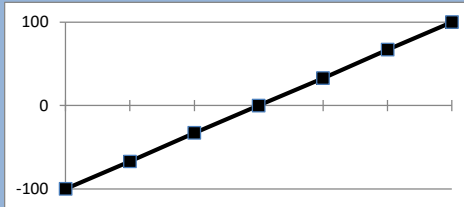
## P2 Throttle Curve



Input	Output
0	0
17	17
33	33
50	50
67	67
83	83
100	100

Input values are constant  
Output values define curve

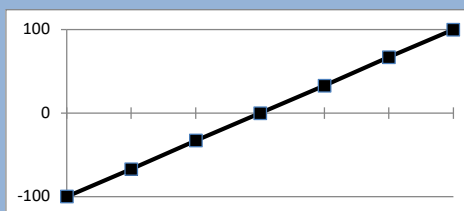
## P1 Collective Curve



Input	Output
-100	-100
-67	-67
-33	-33
0	0
33	33
67	67
100	100

Input values are constant  
Output values define curve

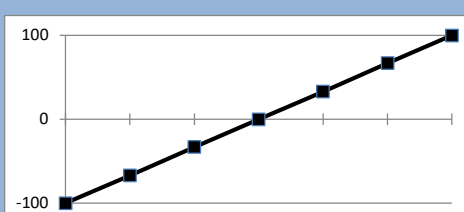
## P2 Collective Curve



Input	Output
-100	-100
-67	-67
-33	-33
0	0
33	33
67	67
100	100

Input values are constant  
Output values define curve

## Generic Curve C



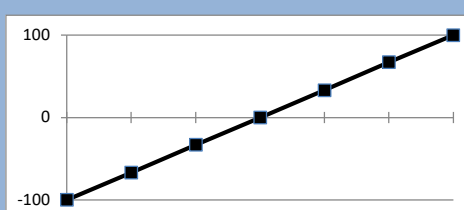
Input	Output
-100	-100
-67	-67
-33	-33
0	0
33	33
67	67
100	100

Input values are constant  
Output values define curve

Input source

None

## Generic Curve D



Input	Output
-100	-100
-67	-67
-33	-33
0	0
33	33
67	67
100	100

Input values are constant  
Output values define curve

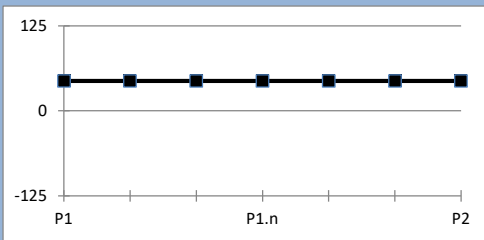
Input source

None



# Décalage des signaux de sortie

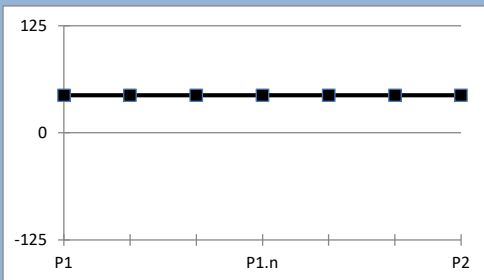
Sortie 1 (moteur gauche)



Ajuster uniquement les valeurs de décalage

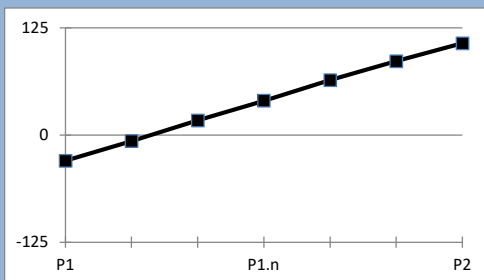
	Transition	Offset(%)
P1	0	44
	17	44
	33	44
P1.n	50	44
	67	44
	83	44
P2	100	44

Sortie 2 (moteur droit)



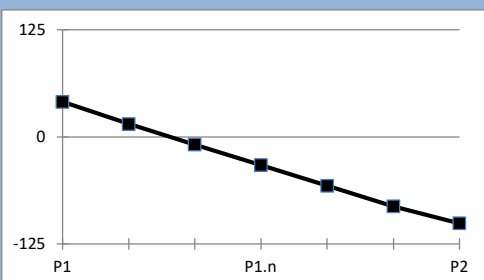
	Transition	Offset(%)
P1	0	44
	17	44
	33	44
P1.n	50	44
	67	44
	83	44
P2	100	44

Sortie 3 (Nacelle gauche)



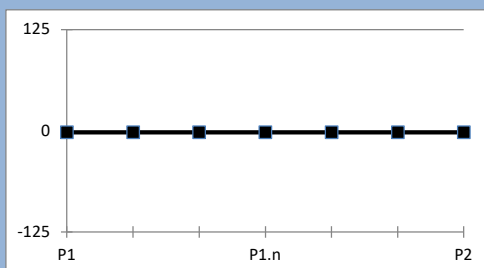
	Transition	Offset(%)
P1	0	-30
	17	-7
	33	17
P1.n	50	40
	67	64
	83	86
P2	100	107

Sortie 4 (Nacelle droite)



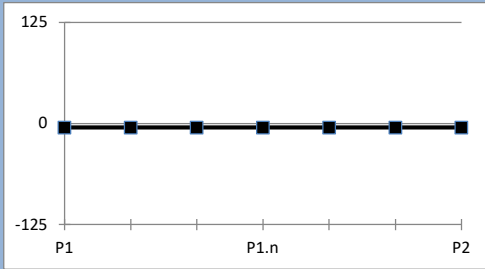
	Transition	Offset(%)
P1	0	41
	17	15
	33	-9
P1.n	50	-33
	67	-57
	83	-81
P2	100	-101

Sortie 5 (aileron gauche)



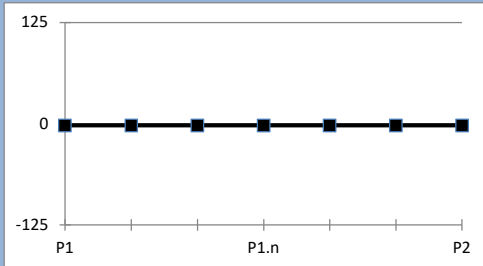
	Transition	Offset(%)
P1	0	-2
	17	-2
	33	-2
P1.n	50	-2
	67	-2
	83	-2
P2	100	-2

### Sortie 6 (ailerons droit)



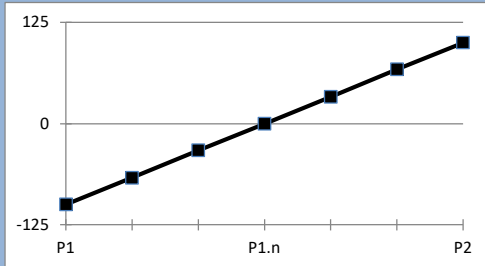
	Transition	Offset(%)
P1	0	-5
	17	-5
	33	-5
P1.n	50	-5
	67	-5
	83	-5
P2	100	-5

### Sortie 7 (Gouverne de profondeur)



	Transition	Offset(%)
P1	0	-2
	17	-2
	33	-2
P1.n	50	-2
	67	-2
	83	-2
P2	100	-2

### Sortie 8 (non attribué)



	Transition	Offset(%)
P1	0	-100
	17	-67
	33	-33
P1.n	50	0
	67	33
	83	67
P2	100	100

## Servo direction

Output	OUT1	OUT2	OUT3	OUT4	OUT5	OUT6	OUT7	OUT8
Direction	Normal	Normal	Normal	Normal	Reversed	Reversed	Reversed	Normal

## Limite courses servo

Direction	OUT1	OUT2	OUT3	OUT4	OUT5	OUT6	OUT7	OUT8
Minimum (0 to -125%)	-100	-100	-125	-125	-125	-125	-125	-100
Maximum (0 to 125%)	100	100	125	125	125	125	125	100