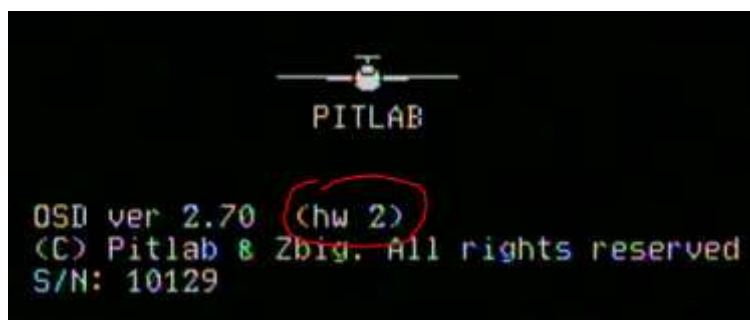


Pitlab FPV system ver. 2.70 (mavlink)

Wersja 2.70 oprogramowania systemowego (firmware) zawiera szereg nowych funkcji oraz usprawnień i może być wgrana do następujących wersji sprzętowych urządzeń:

OSD: Wersje płytki zgodne z nowym firmwarem można zweryfikować podczas startu systemu ze starszym oprogramowaniem (w wersji 2.60).

W przypadku płytki zgodnej z nowym oprogramowaniem wyświetlana jest informacja (**hw 2**) po numerze seryjnym OSD



Autopilot: wszystkie wersje płytki

Stacja bazowa: wszystkie wersje płytki

Funkcjonalności nowej wersji

- Rozszerzenia monitora kanałów RC:
 - Jawne przypisanie dowolnego kanału lub symbolicznej nazwy funkcji (wejścia) autopilota.
 - Rozszerzenie nazwy do 3 znaków
 - Opcja [x] Rewers
 - Dodana opcja **Procent +/-** z zerem dla 1500us
- Dodana 4 znakowa nazwa własna dla layoutów ekranu
- Przypisanie dowolnego kanału do funkcji menu OSD
- Po zaniku GPS autopilot automatycznie przechodzi do trybu krążenia z utrzymaniem wysokości na bazie barometru (również gdy wybrano GPS jako źródło wysokości)
- Dodana Funkcja pełna statystyka GPS dla 3 systemów (GPS/Glonass/Galileo) z prezentacją siły sygnału i położenia satelitów (dostępne tylko dla prędkości transmisji 38400bps lub większej)
- Rozszerzona konfiguracja wejścia USER A2 (dla impulsów poniżej 100us czyli 10kHz):
 - Długość impulsu „Hi”
 - Długość impulsu „Lo”
 - Okres impulsów

- Częstotliwość impulsów
 - Wypełnienie impulsów
- Dodana opcja [x] Always Celsius dla pola temperatury i ustawień imperialnych (dla UK, Australii, Nowej Zelandii)
- W polu pojemności baterii napędowej dodano opcję watogodzin, oraz automatyczne przełączanie między mAh i Ah
- Dodana opcja [x] Mute vario sound dla pola wariometru graficznego
- Wysokość Waypointów oraz wysokość maksymalna trybu AUTO rozszerzona do 2500m
- Rozszerzone wsparcie startu z ręki, katapulty lub gumy – opóźnienie startu silnika z konfiguracją
 - Przyspieszenia aktywującego
 - Prędkości minimalnej
 - Opóźnienia startu
 - Ograniczenia mocy przed startem (lub wyłączenia całkowitego silnika)
- Dodana opcja zapisania bazy dopiero po osiągnięciu minimalnej założonej precyzji nawigacji (HDOP)
- Rozszerzona obsługa GPS Ublox –włączenie systemu Galileo oraz dodatkowa prędkość transmisji
- Opcja wysyłania danych telemetrycznych w formacie mavlink na wyjściu UART1

Dodatkowe Funkcjonalności dostępne przy współpracy z kontrolerem MavLink

Nowa wersja oprogramowania pozwala na bezpośrednią współpracę OSD z płytka Autopilota, lub z kontrolerami lotu obsługującymi protokół komunikacji MavLink (1.0 lub 2.0), jak APM czy Pixhawk, w dowolnej wersji (samolot, wielowirnikowiec, helikopter, samochód itd.). W tym przypadku OSD dostarcza funkcjonalności typowych dla współpracy z GCS (APM/MissionPlanner), dostępnych bezpośrednio z menu OSD.

- Graficzna i konfigurowalna prezentacja danych nawigacyjnych z kontrolera lotu oraz stanu baterii
- Prezentacja trybu lotu i możliwość wyboru trybu lotu z menu OSD
- Prezentacja punktów trasy z kontrolera oraz możliwość startu misji od dowolnego punktu
- Prezentacja komunikatów systemowych z kontrolera
- Konfiguracja parametrów lotu (wysokość, promień krążenia, virtual fence)
- strojenie PID (basic), zapis trymerów i korekta horyzontu
- Uzbrojenie/rozbrojenie kontrolera,
- Status kontrolera (wszystkich czujników pokładowych)

Pełny opis funkcjonalności oraz sposób połączenia OSD z kontrolerem lotu jest dostępny w osobnym dokumencie: **MavLink support in Pitlab FPV System 2.70.pdf**.