

Funzioni Flight Controller Tool

<p>Gyro Gain : Tuning this gain can stabilize the drone</p> <p>Too high and the drone will oscillate, Too low and the drone will become sluggish</p>	<p>Modificare questo guadagno per rendere più stabile il drone</p> <p>Troppo alto e il drone oscillerà Troppo basso e il drone diventerà lento</p>
<p>AUX Gain : Tuning this gain can let the drone flight fast or slow</p> <p>High gain will back to level very fast Low gain will back to level slowly</p>	<p>Modificare questo guadagno per avere una risposta veloce o lenta del drone</p> <p>Alto guadagno risposta veloce ai comandi Basso guadagno risposta lenta ai comandi</p>
<p>Alt Gain : Tuning this gain can let the drone hold altitude</p> <p>Too high and the drone will jumping Too low and the drone will drop down</p>	<p>Modificare questo guadagno per lasciare che il drone mantenga la quota</p> <p>Troppo alto e il drone salterà Troppo basso e il drone scenderà</p>
<p>Low voltage : Change this voltage can set low battery threshold</p> <p>When low down this value, the drone will RTL</p>	<p>Cambiare questo voltaggio per impostare la soglia di batteria scarica</p> <p>Quando il valore si abbasserà oltre, il drone sarà RTL</p>
<p>Land sped : : High \approx - 0,8 m/sec Med \approx - 0,5 m/sec Low \approx - 0,3 m/sec</p>	<p>Velocità di atterraggio : Alta \approx - 0,8 m/sec Media \approx - 0,5 m/sec Bassa \approx - 0,3 m/sec</p>
<p>Roll : Attitude roll angle</p>	<p>Rollio : Assetto angolo di rollio</p>
<p>Pitch : Attitude pitch angle</p>	<p>Beccheggio : Assetto angolo di beccheggio</p>
<p>Yaw : Attitude yaw angle, move yaw stick will clear this value</p>	<p>Imbardata : Assetto angolo di imbardata, movimento dello stick azzererà questo valore</p>
<p>GyroX : Gyroscope x-axis angle rate</p>	<p>Giroscopio: velocità angolare asse x</p>
<p>GyroY : Gyroscope y-axis angle rate</p>	<p>Giroscopio : velocità angolare asse y</p>
<p>GyroZ : Gyroscope z-axis angle rate</p>	<p>Giroscopio : velocità angolare asse z</p>
<p>Altitude : Altitude (meter) Altitudine</p>	<p>Altitudine (metri)</p>
<p>Alt Vel : Climb rate (m/sec)</p>	<p>Velocità di salita (m/sec)</p>
<p>Battery : Battery Voltage</p>	<p>Batteria : Voltaggio della batteria</p>
<p>Lat : GPS Latitude</p>	<p>Latitudine da GPS</p>
<p>Lon : GPS Longitude</p>	<p>Longitudine da GPS</p>
<p>HAC : GPS Accuracy (meter)</p>	<p>Accuratezza del GPS (metri)</p>

Azimuth : Compass raw heading	Azimuth : Bussola
Heading : AHES heading	
Version : FC SW Version	Versione del software
Dist. Limit : Change this value can limit the drone flight range	Modificare questo valore per limitare il raggio di volo del drone
Altitude Limit : Change this value can limit the drone flight altitude	Modificare questo valore per limitare l'altezza di volo del drone
Attitude :	
Heading :	