

Liens en vrac

- [les PID](#)
- [La forme du châssis et son influence sur le vol](#)

Jargon

Le mode anti-gravity de cleanflight:



Pour faire simple : lorsque les gaz sont poussés brutalement (ou baissés), un quad a toujours tendance à dévier de sa trajectoire. Pour éliminer ce problème, on augmente en générale les valeurs de "I" des PIDs, ce qui permet d'avoir cette sensation de trajectoires verrouillées sur tous les axes. Le problème, c'est qu'en dehors des mouvements brusques sur les gaz, une valeur élevée des "I" est non seulement inutile, mais dégrade les qualités de vol. Le comportement devient un peu plus "robotique". L'idée du mode anti-gravity, c'est de booster les valeurs de "I" lors des variations de gaz violentes. Plus besoin d'avoir des valeurs élevées de base. Le comportement du quad est donc optimal à tous les moments du vol.

[Source](#)

Logiciels de configuration de cartes de vol

- http://opwiki.readthedocs.io/en/latest/user_manual/gcs_install_op.html
- <https://www.librepilot.org/site/index.html>
- <http://cleanflight.com/>
- pour android <http://ez-gui.com/>

Cleanflight & naze32

- [configuration cleanflight](#)
- [driver naze32 et Linux](#)
- <http://humdi.net/wiki/rc/flashing-afroflight32-firmware-in-linux>
- [configuration cleanflight](#)
- <https://blog-rc.tidom.net/naze32-configuration-cleanflight-betaflight/6/>
- <https://www.mondrone.net/forums/topic/approfondissement-cleanflight-et-radio/>

Eachine 250

- <http://multi-voltige.fr/viewtopic.php?f=39&t=2153>
- <http://multi-voltige.fr/viewtopic.php?f=39&t=2153>
- naze32 & d4r-II <http://www.coptergeist.com/cgx250-naze32-setup-guide/>
- calibrer ESC <https://blog-rc.tidom.net/calibrer-esc-betaflight-cleanflight/>

From:

<https://wiki.xanatos.net/> - **Base de connaissances**

Permanent link:

<https://wiki.xanatos.net/doku.php?id=modelisme:liens>

Last update: **2019/04/14 22:27**

