

AUTOLANDING CON ARDUPLANE

Parametro	Valor	Opc	Unidad	Descripción
NAV_LAND				columna1=alt de takeoff automatico si aborto (*); columna7=1m alt del punto land (se puede bajar a 0 si planeo largo)
TECS_LAND_ARSPD	10	9,5	m/s	
TECS_LAND_SPDWGT	-1	0,5		1= equilibra alt y v; cercano a 2=prioriza V; cercano a 0 prioriza alt; -1=inicia como TECS_SPDWGT hasta terminar en 0.
TECS_SPDWGT	1			
LAND_PF_ALT	8		m/s	
LAND_PF_SEC	4		s	
LAND_PF_ARSPD	8,5	9	m/s	
LAND_FLARE_ALT	3		m/s	
LAND_FLARE_SEC	2		s	
TECS_LAND_SINK	0,25		m/s	modificar junto con TECS_LAND_SCR para aumentar ó disminuir la tasa de descenso desde FLARE
TECS_LAND_SCR	0,5	0,8	m/s	si =0 manda TECS_LAND_SINK; si >0 acorta planeo; si <0 alarga planeo, desde el WP de LAND
LAND_PITCH_CD	200		centiseg	200 = 2° positivos (morro levantado 2°) ; para planeo de panza aconseja negativo (-200) pero aterriza perfecto con 200
TECS_LAND_DAMP	0,5			amortigua pitch en Flare >variar si cambios repentidos de pitch (0-1). Deberia ser > TECS_PTCH_DAMP
TECS_PTCH_DAMP	0			controla la amortiguacion de pitch en general
LEVEL_ROLL_LIMIT	5			limita roll en la aproximacion
LNAD_DISARMDelay	10		s	desarma a los x seg automaticamente
LAND_THEN_NEUTRL	0	1	s	0=desactivado; 1=centra servos despues del desarme automatico
LAND_FLAP_PERCNT	70	100	%	0=desactivados; %=recorrido Flaps desde WP, PF,Flare???
FLAP_SLEWRATE	9		%/seg	Velocidad de movimiento de los Flaps en general > % de movimiento /seg
RTL_AUTOLAND		0-1-2		0=desactivado; junto con DO_LAND_START > 1=Home y land; 2=directo al DO_LAND_START mas cercano
DO_LAND_START				si RTL_AUTOLAND activado > puedo tener varios DO_LAND START y si rtl ira al mas cercano
LAND_ABORT_THR	1			0=desactivado; 1=activado
CONTINUE_AND_CHANGE_ALT				
USE_REV_THRUST				
RC3_TRIM				
THR_MIN				

NOTAS:

- * El primer parametro es el comando LAND en la mision
- * Colocad el WP anterior al punto Land a unos 180m y 20-25 de altura para obtener un angulo de descenso de unos 10-12°
- * Se puede tambien fijar un Punto RALLY en el punto de Preflare ó poner el WP a 90m/12m
- * Cuando aborto cambiando de AUTO a otro modo cojo el control manual
- * Cuando aborto con gas >90% o desde MP (Actions>Flight Data>Abort landing) hara un autotakeoff:
 - > si en la mision no hay takeoff cogera 10° angulo y alt de columna1(*)
 - > si en la mision hay takeoff cogera angulo y alt de éste.
- * Para FLAPS en LAND, verificar que FLAP_1_SPEED y FLAP_2_SPEED sean cero (desahabilitado) ó una velocidad menor que TECS_LAND_ARSPD
- * Para FLAPS en LAND >>> SERVOX_FUNCTION=3 (Auto Flaps); si =1 entonces los flaps se activan solo manualmente. (X = ch flaps) > requiere recalibrar RC con sw flaps a cero
- * En azul los parametros a modificar en LAND para ajustar distancia de planeo
- * TECS_LAND_SCR --> con el valor 0,2 aconsejado, alarga planeo / con 0,4...

OJO:

Comprender cada parametro antes de Copy&Paste para evitar desastres. Estan probados con éxito en mi avion pero cada aeromodelo tiene diferente diseño, envergadura, perfil alar, coeficiente aerodinamico, velocidad de perdida, etc...