

奥多摩sim

前提条件

- 機体は5機
 - 配置:ばらばら
 - アドレスと配置の関係は不明
- 飛行時間:10分以内

パラメータ

- 円周飛行の半径
 - CIRCLE_RADIUS
 - できるだけ広くしたい
 - 広くしすぎると飛行時間が延びる
- GUIDEDでの飛行速度
 - WPNAV_SPEED
 - 水平飛行時の制限速度
 - WPNAV_SPEED_DN
 - 降下を伴うときの...
 - WPNAV_SPEED_UP
 - 上昇を伴うときの...

飛行処理

- 事前準備
 - 機体検索
 - 各機体接続
 - 各機体と目標地点との距離計算
 - 各機体の距離比較→直近のものを取得
- 飛行シーケンス
 - GUIDED
 - ARM
 - 高度20mまで上昇
 - 帰還位置を記録
 - 調査地点まで飛行
 - 山越えの必要あり
 - 目標地点の高度を500mに設定
 - 円周飛行
 - CIRCLEモード
 - 高度維持:RC 3ch をニュートラル値にする
 - 定期的に上書きが必要
 - 一周計測
 - 元の位置に戻ったら終了
 - 円周開始位置を記録
 - 開始位置からの距離を計測
 - 5m以内に戻れば終了
 - 円周序盤も実は近距離
 - 一定以上離れてから戻れることを計算
 - 帰還する方法
 - RTL
 - 現在の高度を維持したまま戻る
 - 帰還後、着陸までの時間が長い
 - GUIDED
 - 高度を下げながら移動
 - 移動速度の上限はパラメータで指定
- 飛行時間報告

GUIDEDで帰還位置まで移動、最後の着陸をRTLで実施

WP 誘導