

RoBoNav - Mise en oeuvre d'une radiocommande

Jean Fruitet - jean.fruitet@free.fr

En cas de changement de radiocommande, refaire l'affectation des canaux du récepteur sur la carte électronique de la bouée, sans modifier le code source.



Radiomaster T8 Pro

Sélectionner un modèle par bouée.

Modèle 1 : bouée N°1

Modèle 2 : bouée N°2, etc.

Affectation des canaux

Canal 1 : Ailerons

Canal 2 : Profondeur

Canal 3 : Gaz

Canal 4 : Gouverne de direction

Commutateurs

Canal 5 : SA (Down -100 ; Up +100)

Canal 6 : SB (Down -100 ; Middle 0 ; Up +100)

Canal 7 : SC (Down -100 ; Middle 0 ; Up +100)

Canal 8 : SD (Down -100 ; Up +100)

Affectation des manettes et des commutateurs

- 1) Manette gauche verticale (Gaz / Throttle)
 - a) Milieu : neutre, arrêt
 - b) Vers le haut : marche avant
 - c) Vers le bas : marche arrière
- 2) Manette droite horizontale (Ailerons) -> Virage à droite ou à gauche (Lacet / Yaw)
- 3) Commutateur SA
 - a) Position basse (OFF) : moteurs activés
 - b) Position haute (ON) : arrêt d'urgence, moteurs coupés
- 4) Commutateur SD
 - a) Position basse (OFF) : mode radiocommande
 - b) Position haute (ON) : mode WiFi ; c'est le smartphone qui se substitue à la radio commande.
- 5) Commutateur SC : au démarrage
 - a) Relever puis abaisser le commutateur SC -> la position GPS RTH est enregistrée (RTH : return to home)
puis relever le commutateur SC en position haute (ON) -> pilotage manuel

- b) Commutateur SC en position milieu (NEUTRE) : mode stabilisé autonome, la bouée garde sa position actuelle
- c) Commutateur SC en position basse (OFF) : mode déplacement autonome RTH (Return To Home) ; la bouée revient à la position RTH enregistrée.

Mise en oeuvre de la radiocommande Radiomaster T8 Pro Configuration AETR - Mode 2



Commutateurs / switches

SA : Up Moteurs OFF (Arrêt d'urgence)

SA : Down Moteurs On

SB :

SC : Up -> Down calibrage de la position
GPS de départ

SC : Middle Mode stabilisé **autonome**

SC : Down Mode RTH (Retour au départ)

SD : UP Mode WiFi smartphone

SD : Down Mode radiocommande

Protocole du pilotage d'une bouée RoBoNav

1. Vérifier la charge de la radiocommande et la tension sur la (les) batterie(s) de la bouée (3S 4000 mAmp).
2. Placer la manette des gaz en position basse (GAZ COUPES)
3. Placer SA en position basse (OFF)
4. Placer SB en position basse (OFF)
5. Placer SD en position basse (OFF)
6. Placer SC en position basse (OFF)
7. Allumer la radiocommande
8. Sélectionner un modèle (Bouée 1, Bouée 2, etc.). A priori tous ces modèles sont configurés de façon identique
9. Allumer la bouée : placer l'interrupteur général de la bouée appairée au modèle (Bouée 1 par exemple) en position ON. Les LED du récepteur et de la carte de navigation doivent s'allumer en rouge continu.
10. Les ESC (variateurs des turbines brushless) bipent et leurs LEDs clignotent puis s'éteignent
11. Placer la bouée sur l'eau et relever SC puis l'abaisser ; le point GPS RTH est enregistré
12. Placer SD en position basse (OFF) pour piloter à la radio commande.
13. Placer SC en position haute (ON)
14. Piloter manuellement la bouée jusqu'à sa position finale

15. Abaisser SC en position milieu (NEUTRE), la bouée garde sa position.
16. En fin d'utilisation – ou si la batterie montre des signes de baisse de charge (buzer), abaisser SC en position basse (OFF). La bouée revient en ligne directe à son point de départ RTH.
17. En cas d'arrêt d'urgence placer SA en position haute (ON). Les moteurs sont coupés mais pas la communication.