

TelloFPV

V1.10

Per la risoluzione dei problemi vedi ultime pagine!

Inhalt

Schermo principale	3
Introduzione e caratteristiche speciali	4
Autopiloti: VPS posizionamento senza un GPS	6
Pilota automatico: Homepage / RTH	7
Pilota automatico: Impostazione di un PDI e l'utilizzo di finestre di dialogo autopilota	7
Pilota automatico: Circle POI	8
Pilota automatico: Blocco POI	9
Pilota automatico: Up & Away dronie	10
Pilota automatico: Video 360	10
Menu	11
Impostazioni principali - principale	12
Impostazioni principali - Ritorno a casa	13
Principale Impostazioni- Varie	14
Video e Foto - Video regolazioni	15
Video e Foto - Foto impostazioni	16
Impostazioni Controller - controller	17
Impostazioni controller - Mapping	19
Impostazioni di controllo Tune	20
Le impostazioni della fotocamera	21
i registri di volo	22
Modalità VR	23
Impostazioni VR	24
punte di qualità video	25
Impostazioni video	26
Notifiche visualizzate	27
Risoluzione dei problemi	28

Schermo principale



1- Apri il menu per le impostazioni di accesso a 2- Ritorno a casa Autopilota - vedi la descrizione separata sotto 3- Set Point of Interest (POI) - vedi descrizione separata sotto 4- Circle POI Pilota automatico - cerchi attorno ad un punto di interesse (PDI) - vedi descrizione separata sotto 5- Bloccare POI Pilota automatico - Serrature voce su un punto di interesse (POI) - vedi la descrizione separata sotto 6- Up & Away Autopilota -Tello vola di nuovo e fino a registrare un dronie - vedi la descrizione separata sotto 7- Pulsante PANIC - Tello ferma immediatamente e si libra in luogo finché il pulsante viene rilasciato 8- Indicatore di corruzione flusso mostra il video rotto incornicia 9- Avviare la modalità VR per immersiva VR FPV 10- Camera impostazione Esposizione 11- Camera Alterna tra di foto e video 12- shutter Foto e avviare / fermare la registrazione, premere a lungo per iniziare Autoscatto 13- Mostra / nascondi pulsanti aggiuntivi per 8D Capovolge 14- Indicatore di casa, punta verso la direzione del punto di decollo. Anche un flag può indicare un PDI attivo. 15- Modalità foto: Pano 360 - Prende un certo numero di foto che possono essere cucite insieme in un panorama a 360 °

Modalità video: Video 360 - Permette turno costante per un video 360 16- Joystick - puntino rosso indica i comandi assi bordone (anche per centralina esterna e autopiloti) 17- Bird - mostra l'orientamento di Tello per il pitch & roll 18- Modalità Velocità: verde "V" per la modalità video lenta, Rosso "S" per modalità sportiva veloce. Fare clic per attivare o disattivare le modalità. 19- Velocità in m / s oppure ft / s 20- Distanza in m / ft 21- Altitudine in m / ft 22- Pressione breve per il decollo / atterraggio. annulla anche un atterraggio! Visualizza il tempo di volo dal Tello è stato acceso.

Premere a lungo per avviare il lancio a mano (Tira & Go) e l'atterraggio mano 23- potenza del segnale WiFi. Diventa rosso se basso, o nessuna connessione. Fare clic per aprire la finestra di selezione della rete Android. 24- batteria Tello in percentuale, diventa rosso se sotto la soglia definita nelle impostazioni. 25- batteria del telefono, diventa rosso se inferiore al 10%. 26- batteria del controller, diventerà rosso se inferiore al 10%. Se sono collegati più controller il livello della batteria è basso

mostrato. Toccare per aprire la schermata di controllo 27- Indicatore Controller - Rosso "S", se studente è in controllo e verde "M" altrimenti

Introduzione e caratteristiche speciali

Foto / Video

Si trovano nella directory DCIM in cui la fotocamera del telefono memorizza i suoi foto nelle sottodirectory "TelloFPV video" e "TelloFPV foto".

I video sono semplici 1280x720 file MPG con alcun suono registrato. È necessario avviare manualmente la registrazione video, ma TelloFpv inizierà automaticamente se si utilizza un pilota automatico in modalità video. C'è un'opzione per attivare l'avvio automatico di registrazione in fase di decollo.

Si prega di notare: Se si passa dalla modalità sport alla modalità video (o premere PANICO, mentre in modalità video) il video cambierà il suo campo di vista secondo il flusso video che Tello manda al telefono. Questo viene fatto Tello a causa delle impostazioni del firmware.

Funzioni speciali Foto

TelloFpv ha un autoscatto con ritardo configurabile. Per attivare premere a lungo il pulsante di scatto.

TelloFpv ha una funzione per creare una serie di foto che possono essere cuciti insieme per formare un 360 ° foto panoramica. Questo viene richiamato dal pulsante Panorama (sotto l'otturatore) mentre la fotocamera è in modalità foto. Ci vorrà una serie di foto durante la rotazione di 360 °. Queste foto vengono memorizzate nella sottodirectory per una facile raccolta dalle applicazioni cuciture esterne come "Bimostitch".

Le foto possono opzionalmente essere ruotati per correggere un orizzonte ad angolo.

su schermo Joystick

I joystick su schermo ri-centro in cui si posiziona il pollice. La loro dimensione può essere configurato per le vostre esigenze, e possono anche essere configurato per nascondere automaticamente.

Anche se configurato per l'auto-nascondere che continueranno a essere visualizzate se se si tocca la loro area dello schermo (utile in caso di problemi di controllo).

Il punto rosso segna il comando inviato al Tello per questo bastone. A causa di impostazioni come mostra e tasso il valore inviato al Tello può essere diversa dalla posizione bastone. Il punto rosso si muove anche il controller esterno, e comandi pilota automatico.

Decollare

Si può non solo usare il decollo automatica o gettare-decollo procedura, ma anche usare l'inserimento e il decollo manuale. Se si mettono la levetta sinistra nella posizione in basso a destra e la levetta destra in posizione in basso a sinistra motori di Tello inizieranno ma Tello non decollare. Utilizzare acceleratore per controllare il decollo.

Per premere a lungo a mano lancio il pulsante di decollo e gettare dopo l'avvio di motori, ma prima della fine del conto alla rovescia.

C'è un'impostazione per controllare se la conferma viene richiesta quando si avvia il motore.

indicatore di casa

L'indicatore di casa punta sempre nella direzione fino al punto di decollo. Se "casa" è al di fuori del campo visivo che ruoterà a diventare una freccia che indica la direzione in cui girare per portarlo al centro. Se si mettono a casa l'indicatore al centro dello schermo e volare in avanti Tello tornerà a casa (proprio come il ritorno a casa di pilota automatico).

È possibile impostare una nuova posizione home premendo a lungo il pulsante RTH, mentre in volo.

Speedmodes Video & Sport

Tello magazzino app (e firmware) hanno una modalità veloce e una modalità lenta. Fast Mode dà più controllo diretto sul drone, ha un flusso video con un campo visivo più ampio e senza stabilizzazione dell'immagine elettronica. Questo è adatto per FPV e zippare in giro, ma i video sono molto traballante.

Modalità lenta offre stabilizzazione elettronica dell'immagine ed un campo visivo più ristretto, ed è molto tranquillo rallentandolo (e reazione) di Tello. Anche se si rilascia il bastone Tello continua a muoversi in esso è direzione di marcia e solo lentamente perde slancio, e solo dopo che si è quasi fermato i VPS hover controllo è attivato. Si tratta di un'impostazione del firmware Tello e non configurabile.

Queste modalità e il loro comportamento sono parte del firmware del Tello e non configurabile.

Queste due modalità sono molto diversi casi d'uso e nomi TelloFPV queste modalità e la modalità "Sport", "Video". È possibile sintonizzare il controllore per entrambe le modalità separatamente e passare tra le modalità utilizzando l'indicatore di speedmode in basso a sinistra dello schermo, oppure premendo un pulsante sul controller.

Pulsante PANIC / Stop

Avete mai avuto il problema che Tello stava andando alla deriva in un ostacolo e si erano o troppo lento a reagire, troppo vicino a reagire, o qualche vento spinto Tello in un albero, ecc?

Ciò accade soprattutto in modalità video, come Tello è molto lento a reagire poi e anche quando i bastoni vengono rilasciati Tello fa non immediatamente slancio sciolti o soffermarsi in luogo.

Questo è ciò che il pulsante PANIC è buono per. Sarà momentaneamente impostato Tello in maniera sportiva e portare Tello una battuta d'arresto. Tutti gli input di controllo viene ignorata mentre si preme questo tasto, e Tello si aggira solo sul posto. Poiché Tello può passare dalla modalità video in modalità sport questo può cambiare l'uscita video.

Questo pulsante è una caratteristica fondamentale per la funzione FPV formatore (vedi sotto) o quando un autopilota è circa l'incidente in un ostacolo. Ricorda: Tello non ha sensori per evitare ostacoli e andrà in crash in tutto ciò che è nel suo percorso.

Controller

Accanto alle joystick su schermo TelloFpv supporta in modo nativo il Gamesir diabete di tipo 1 (non T1, vedi sotto) e il pappagallo Flypad. Per queste TelloFpv può mostrare i livelli della batteria.

TelloFpv supporta anche qualsiasi gamepad USB o Bluetooth che è riconosciuto da Android come InputDevice generico.

TelloFPV permette una completa libertà di mappare i vostri bastoni e pulsanti del modo desiderato. È possibile mappare qualsiasi asse del bastone a qualsiasi asse drone, e si può invertire qualsiasi asse, se necessario.

Le funzioni possono essere mappati a qualsiasi pulsante, e anche di un bastone (alcuni controller hanno pulsanti che vengono segnalati come "bastoncini"). È possibile mappare le funzioni differenti per pressione breve e lunga pressione di un tasto.

C'è anche la possibilità di mappare i movimenti come "imbardata sinistra" o "Passo in avanti" per il pulsante, per consentire l'utilizzo di piccoli portachiavi dimensioni mini gamepad che hanno solo i pulsanti ma non bastoni.

TelloFPV permette la sintonizzazione separata di parametri tipici RC (Expo, Valuta, zona morta) per ogni asse bastone (imbardata, acceleratore, beccheggio, rollio).

Ognuna di queste impostazioni tune RC è configurato separatamente per modalità sport e la modalità video. Come si passa dalla modalità sport alla modalità video è solo un pulsante rapido questo permette di viaggiare verso la destinazione con un drone veloce e reattivo dando una risposta forte per attaccare i movimenti, e non rallentare Smooth Moves durante la registrazione di un video. Questo è di solito denominato "dual rate".

FPV Trainer o controller Master / Student

TelloFPV possibile collegare due controller nello stesso momento. Il controller "master" prevalgono su quelle del controllore "studente": è possibile consegnare i controlli agli studenti per i vostri bambini, mentre si mantiene il controller master. Ogni volta che si sposta un bastone sul controller master tutti i comandi bastone del controller studente vengono ignorati. Circa 2 secondi dopo i bastoni del controller master vengono rilasciati il controller studente prende di nuovo.

Questo permette anche voli FPV perfettamente legale in molti paesi: il pilota FPV utilizza il controller di "studente" e l'osservatore ha il controller "master". Lo spotter può non tener conto che il pilota ogni volta che c'è qualche pericolo il pilota FPV non è a conoscenza.

O semplicemente utilizzare questa funzione per passare tra due controller in qualsiasi momento. Questo funziona con tutte le combinazioni di controllori:

- joystick su schermo per master e controller esterno per gli studenti
- controller esterno per gli studenti e in linea per il padrone
- Un controller esterno per gli studenti e un altro controller esterno per il padrone Questo può essere di due Flypads o due controller Gamesirs, o un mix.

Il pulsante "Panic" è una caratteristica importante per l'allenatore FPV: questo pulsante si interrompe in modo rapido Tello e sopprime tutte bastone di ingresso. Questo è molto utile nel caso in cui il vostro bambino è in procinto di schiantarsi Tello in un ostacolo.

Autopiloti: VPS posizionamento senza un GPS

Tello non ha GPS o bussola. Tutte le funzioni di pilota automatico si basano sui dati forniti dal bordo Positioning System visiva (VPS). VPS è molto preciso se Tello vola relativamente lento a moderata altitudine in assenza di vento con una buona luce. Fondamentalmente il sensore giù rivolto bisogno di una buona vista di una terra con un pattern identificabile. VPS diventa meno precisa su altitudine, velocità più elevate o forti venti, o terreni uniformi. Non c'è niente TelloFPV può fare per cambiare l'accuratezza dei dati provenienti da Tello.

Il sensore VPS richiede un modello di superficie chiara per identificare la posizione, la velocità, la direzione, e anche altitudine. Se la superficie stessa è in movimento (erba in qualche vento, corpi di acqua, onde lavando una spiaggia) il VPS viene disattivato fino Tello vola sopra terreno solido. In condizioni di scarsa illuminazione VPS può essere disattivata. Se la superficie stessa è riflettente (piastrelle in granito lucidato), uniformi (tappeto singolo colore o pavimentazione) VPS si confonde e sia rapporti posizioni sbagliate o è disattivato. Un altro motivo sta superando il limite massimo di altitudine togliendo ad una certa altezza o volando sopra le scogliere, volando al fianco di edifici alti, e volare basso sopra gli alberi. VPS confondersi se Tello non può avere senso della vista ha dall'alto perché arti e movimento terra in modo diverso. Notare che:

Se il VPS è disattivata Tello non sarà in grado di mantenere la propria posizione e la deriva nel vento. Dopo circa 3 secondi Tello cercherà di auto-terra! Vedere l'opzione di annullare atterraggi su acceleratore fino che facilita il controllo in queste condizioni. Se VPS è confuso casa-posizione così come le posizioni in materia di punti di interesse (POI) diventano imprecisi. Per ripristinare il volo di ritorno a casa manualmente e premere a lungo il tasto home per impostare una nuova posizione iniziale.

Tutte le funzioni autopilota sono controllati dal un'applicazione basata su dati ricevuti dai sensori di bordo di Tello. Se si perde la connessione a Tello il drone basta fermarsi e librarsi! Non c'è magia "ritorno a casa" in caso di perdita di connessione!

Disimpegno autopilota e input dell'utente

Alcuni piloti automatici accettano anche l'input dell'utente mentre attivo, come acceleratore per il controllo di altitudine. La sezione per ciascuno autopilota elenca i comandi che l'AP prende cura e quelli che l'utente può controllare.

Ogni volta che si utilizza qualsiasi bastone che non sia l'input dell'utente durante l'esecuzione l'autopilota sarà disinnesta immediatamente. È anche possibile premere un tasto qualsiasi pilota automatico o il pulsante PANIC per sganciare gli eventuali AP attiva.

È possibile guardare i piloti automatici fanno il loro lavoro: i puntini rossi nei controlli su schermo mostrano i comandi inviati a Tello.

Pilota automatico: Return To Home / RTH

Attivato dal breve pressione del tasto home. Questo autopilota porterà Tello torna alla posizione di partenza in linea retta. La posizione di "casa" si riferisce al punto di decollo, oppure è possibile impostare manualmente una nuova posizione "casa" premendo a lungo il pulsante RTH.

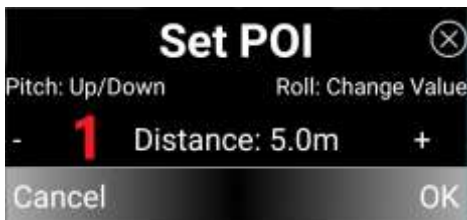
Una volta RTH attivato Tello controllerà la quota minima RTH definito nelle impostazioni (vedere la sezione relativa alle impostazioni), scalare come richiesto, allo stesso tempo si trasformano in direzione della posizione di partenza e viaggiare verso la destinazione utilizzando una velocità definita nel impostazioni. Una volta arrivato Tello scende a 1,5 m (opzionale).

RTH porterà Tello indietro entro ~ 20 centimetri di dove Tello pensa che il punto di casa è. Ancora una volta, questo può funzionare solo entro i limiti del VPS quindi per favore non aspettatevi meraviglie magiche. Precisione, dopo un minuto di volo lento su una superficie facilmente riconoscibile dovrebbe essere all'interno di 20cm, ma dopo dieci minuti di zippare in giro in alta quota o di scarsa illuminazione il punto calcolato di decollo può essere 15m di distanza dal punto di reale, o anche peggio.

Se il VPS è stato disattivato o confusa Tello può essere più o meno all'oscuro dove andare in modo da controllare la direzione prima.

Come accennato in tutti i punti di accesso richiedono una connessione wifi che lavora tra il telefono e Tello. Tuttavia il link del video è in genere molto più delicata di quanto il legame di controllo più robusto. Spesso (ma non sempre!) Video sarà balbettare, ottenere pixel o interrompere prima di perdere il controllo. Fino a quando i dati VPS è coerente e c'è qualche connessione dati del pilota automatico RTH dovrebbe portare Tello a casa, anche se non si vede più il flusso video.

Pilota automatico: Impostazione di un PDI e l'utilizzo di finestre di dialogo pilota automatico



Punti di interesse sono utilizzati per segnare un punto che interessa. È possibile impostare / selezionare un POI e cerchio intorno ad esso o bloccare intestazione di Tello su questo punto particolare.

premendo a lungo il pulsante "flag" (accanto al pulsante "home") si apre questa finestra di dialogo. E 'usato per impostare un nuovo punto di interesse (POI) da utilizzare in alcuni autopiloti. Il POI si trova dritto davanti a Tello in lontananza dato. È possibile fare clic e tenere premuti i segni + / - per aumentare / diminuire la distanza del PDI. Quindi premere OK per impostare il nuovo POI, o annullare.

È inoltre possibile utilizzare lo stick del passo per spostare la selezione verso l'alto e verso il basso, e usare il bastone rotolo per aumentare / diminuire il valore. Spostare la selezione fino a OK / annullare e spostare il diritto rotolo bastone per select OK, o verso sinistra per selezionare Annulla. Lo stesso concetto è usato in seguenti finestre di dialogo per i piloti automatici. Questo permette le stesse finestre di dialogo da utilizzare in modalità VR, dove non è possibile toccare lo schermo e devono utilizzare i controlli.

Per ottenere buoni risultati è fondamentale per ottenere la distanza verso destra POI, o il punto di interesse non sarà al centro dello schermo.

È inoltre possibile premere brevemente il pulsante "flag" di lanciare il marker PDI nella posizione corrente di Tello. Questo è il modo più semplice per ottenere la giusta distanza: Basta volare lì, rilascia l'indicatore PDI, e poi volare di nuovo prima di attivare il pilota automatico. Se breve pressione una seconda volta (senza muoversi molto) il POI verrà cancellata.

Pilota automatico: Circle POI



1- Target per Circle: Distanza / PDI / Casa

Si può scegliere un punto immaginario in una distanza che è maggiore di 1 m / 3 piedi.

Se viene visualizzato 1 m / 3 piedi e si preme "-" (o utilizzare il rotolo di sinistra) per diminuire ulteriormente, questo cambierà "POI (2,6 m)", che indica che si farà il giro del POI che è stato definito (che è attualmente 2.6m lontano). Se nessun POI è stato definito si dirà "POI (non impostato)", e se Tello è troppo vicino al PDI dirà "POI (troppo vicino)" Se viene visualizzato "POI (10 piedi)" e premere il tasto "-" (o usare rotolo sinistra) di nuovo, questo cambierà a "casa (5,2 milioni)," che indica si cerchio intorno alla posizione di partenza, che è attualmente 5,2 milioni di distanza. Se Tello è troppo vicino al punto iniziale si dirà "casa (troppo vicino)"

2- Velocità e senso di marcia (in percentuale del rotolo applicato) 3- Conto alla rovescia

Questo pilota automatico cerchi un punto di interesse (POI), un punto di vantaggio su Tello, o nella posizione iniziale. Tello deve essere ad una distanza minima di 1 m dal POI per attivare l'autopilota. Quando viene richiamato in primo luogo permette di scegliere tra casa, POI, e un punto immaginario davanti a Tello, chiede per la direzione e la velocità di marcia, così come un conto alla rovescia.

valori di direzione negativi significano che Tello muove sinistra (e fa un cerchio in senso orario), valori di direzione positivi determinano uno spostamento verso destra (cerchio in senso antiorario). La percentuale della velocità indicata uguale alla posizione della barra rullo che viene inviato a spostare lateralmente Tello. I valori di grandi dimensioni dovrebbero essere utilizzati solo con un POI più di un paio di metri di distanza.

Il conto alla rovescia si permette abbastanza tempo per mettere giù il telefono. Basta essere sicuri di avere abbastanza spazio!

Dopo il conto alla rovescia Tello ruoterà verso il POI, uniformemente accelerare lateralmente e costantemente adeguare la sua voce di mantenere rivolto verso il POI, facendo un cerchio di 360 gradi attorno al POI mantenendo il POI nel centro dell'immagine. Se la distanza ai cambiamenti dei punti di interesse a causa del vento o imprecisioni di movimento Tello regolerà la sua distanza, pur continuando il suo cerchio intorno al POI. Dopo aver completato il giro completo Tello si ferma e librarsi. Questo AP funziona meglio per oggetti di grandi dimensioni come statue o costruzione e con grandi distanze. Se si cerchio un po 'vicino POI si prega di utilizzare una delle velocità più lenta, come il 30-40% max.

Il Cerchio POI autopilota si prenderà cura di imbardata, rollio e beccheggio. È possibile utilizzare acceleratore per regolare quota di Tello, ed è anche possibile utilizzare rotoli per aumentare / diminuire la velocità, mentre l'AP è in esecuzione. Se si utilizza imbardata o passo l'autopilota è annullata.

Notare che:

La distanza è fondamentale per un buon cerchio. Se la distanza è sbagliato il punto di interesse non sarà al centro del video. Il modo più semplice è quello di volare sopra il POI e rilascia l'indicatore POI li (premere brevemente il pulsante di bandiera)

Pilota automatico: Blocco POI



1- Obiettivo per bloccare il: Distanza / PDI / Casa

Si può scegliere un punto immaginario in una distanza che è maggiore di 1 m / 3 piedi.

Se viene visualizzato 1 m / 3 piedi e si preme "-" (o utilizzare il rotolo di sinistra) per diminuire ulteriormente, questo cambierà "POI (2,6 m)", che indica che si farà il giro del POI che è stato definito (che è attualmente 2.6m lontano). Se nessun POI è stato definito si dirà "POI (non impostato)", e se Tello è troppo vicino al PDI dirà "POI (troppo vicino)" Se viene visualizzato "POI (10 piedi)" e premere il tasto "-" (o usare rotolo sinistra) di nuovo, questo cambierà a "casa (5,2 milioni)," che indica si cerchio intorno alla posizione di partenza, che è attualmente 5,2 milioni di distanza. Se Tello è troppo vicino al punto iniziale si dirà "casa (troppo vicino)"

Questo autopilota è simile al pilota automatico "Circle POI", ma produce un diverso video. Invece di fare un semplice cerchio si può volare intorno all'oggetto a varie distanze, muoversi avanti e indietro e Tello sarà sempre mantenere il POI nell'immagine.

Questo pilota automatico consente di selezionare il target, e Tello ha bisogno di essere ad una distanza minima di 1 m dal bersaglio per attivare il pilota automatico. Una volta attivato, ruoterà verso il POI e mantenere rubrica di Tello diretto verso il POI. Tello sarà solo passaggio del mouse sul posto e si è in controllo per spostare Tello intorno. Tello regolerà costantemente l'intestazione di tenere di fronte al POI, che consente di fare scatti più interessanti, come una mossa ellittica verso il PDI, poi passarlo in una distanza pochi metri e volare lontano da essa, mentre costantemente di fronte al POI. Simile a una camma cavo di superamento di un POI.

Si prega di notare: Se si vola troppo veloce e troppo vicino Tello avrà difficoltà a regolarlo sta dirigendo abbastanza rapidamente per tenere il passo con la posizione relativa POI. Se si vola dritto alla PDI Tello girerà intorno dopo aver superato il punto di interesse.

Il blocco POI autopilota si prenderà cura di imbardata. È possibile utilizzare acceleratore per regolare quota di Tello, e spostare Tello in giro con rollio e beccheggio. Se si utilizza imbardata l'autopilota è annullata.

Notare che:

La distanza è fondamentale per un buon risultato. Se la distanza è sbagliato il punto di interesse non sarà al centro del video. Il modo più semplice è quello di volare sopra il POI e rilascia l'indicatore POI lì (premere brevemente il pulsante di bandiera)

Pilota automatico: Up & Away / dronie



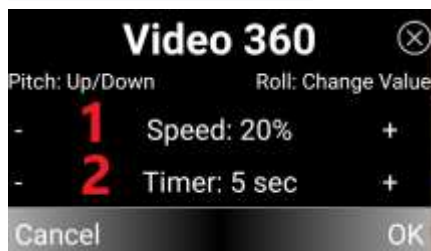
1- Distanza da percorrere 2- Velocità di marcia (in percentuale del passo applicata) 3- Conto alla rovescia

Questo autopilota è simile al "Up & Away" flightmode del Tello app originale, ma consente una maggiore flessibilità.

Dopo il conto alla rovescia Tello sarà uniformemente inizia a muoversi indietro e salire ad un tasso che assicura il punto che era a fuoco nel centro dello schermo rimane al centro. Una volta che ha percorso la distanza definita Tello si fermerà e librarsi in atto.

L'autopilota si prenderà cura di passo, ma si può utilizzare passo per regolare la velocità di Tello di marcia. Se si utilizza imbardata, gas o rotolare l'autopilota è disinserito.

Pilota automatico: Video 360



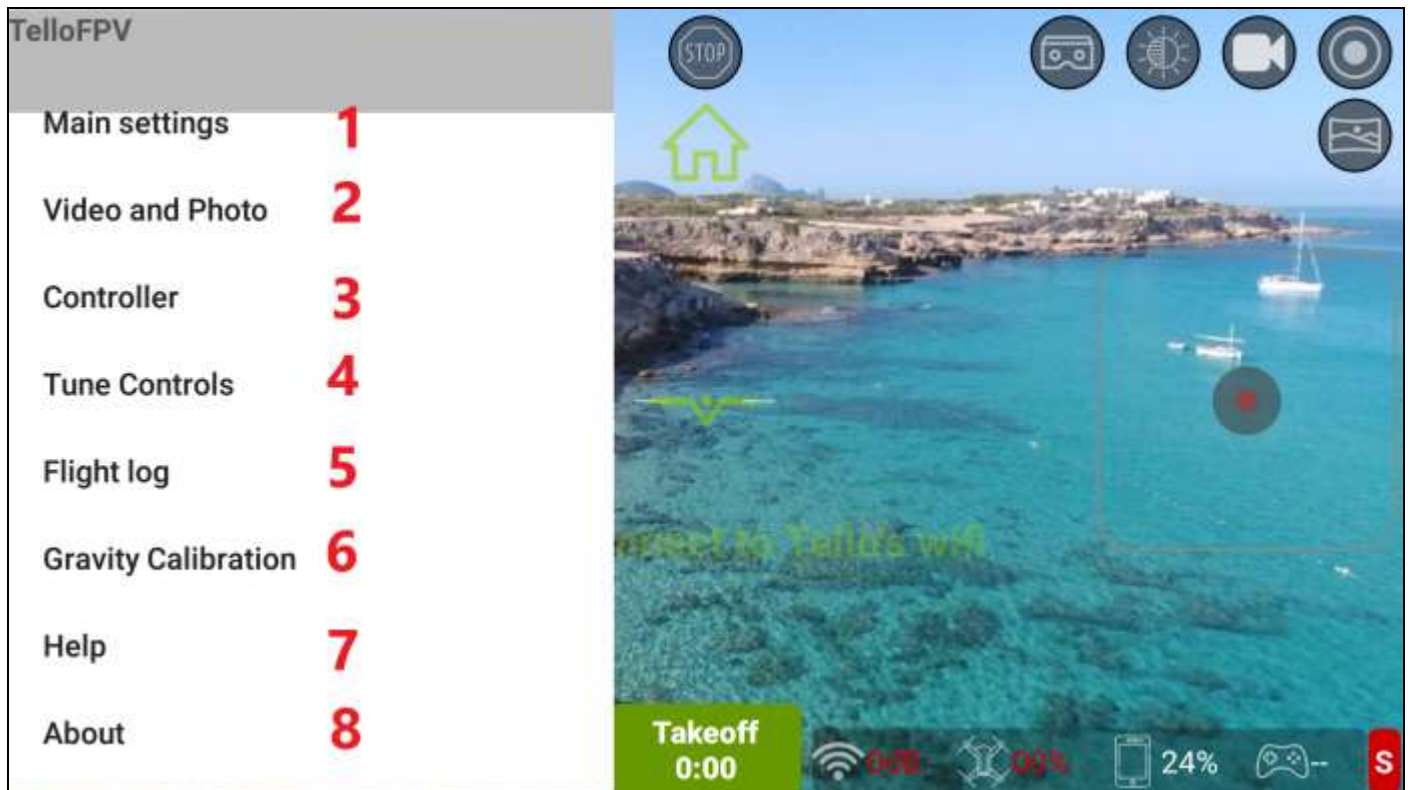
1- Velocità (in percentuale di imbardata applicata) 2- Conto alla rovescia

Questo autopilota è simile al "360" flightmode dell'app originale, ma consente una maggiore flessibilità.

Dopo il conto alla rovescia Tello si aggirano in luogo e senza intoppi inizia a ruotare, accelerando la velocità massima. Una volta completato un giro completo di 360 sarà lentamente arrestare la rotazione arresto e passa il mouse sul posto.

L'autopilota si prenderà cura di imbardata. Se si utilizza della valvola a farfalla, resina o rotolare l'autopilota è disinserito.

Menu



Un menu scorre dal lato sinistro se si preme il pulsante del menu nella schermata principale. La maggior parte delle voci di menu sono disponibili in volo.

- 1- impostazioni Vista principale con le impostazioni di pagine a schede (Main, Ritorno a casa, Varie)
- 2- Impostazioni video e photo vista con pagine delle impostazioni a schede (Video, Foto)
- 3- Impostazioni del controller con pagine delle impostazioni a schede (controller, Mapping)
- 4- L'ottimizzazione del regolatore - MESSA A PUNTO DEL risposta drone a bastone di ingresso (sia sullo schermo e regolatore)
- 5- i registri di volo
- 6- La gravità di calibrazione
- 7- Aiuto - Aprire questo manuale
- 8- A proposito di TelloFpv
- 9- Uscire dalla app

Impostazioni del controller non sono disponibili in volo. Dovete atterrare prima!

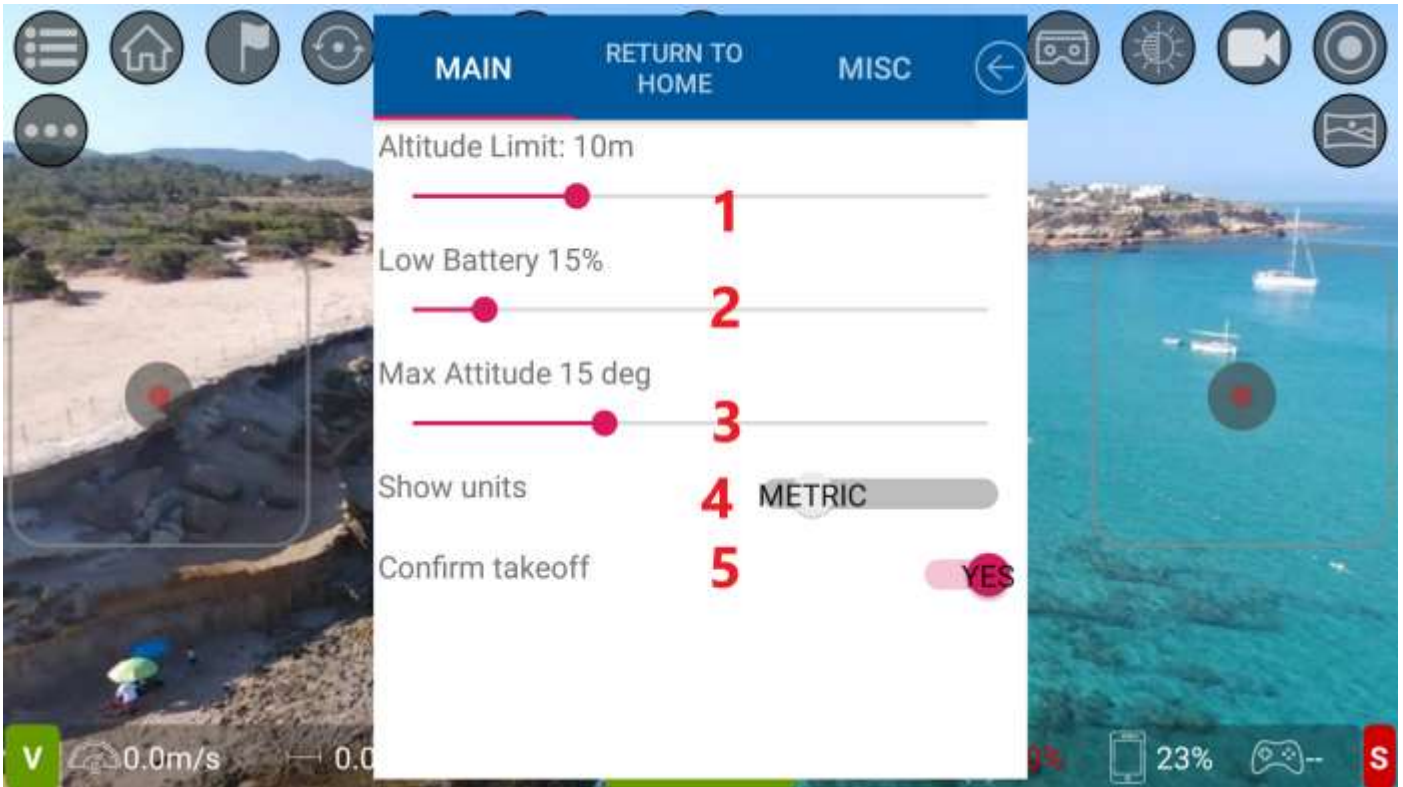
La gravità di calibrazione è disponibile solo in volo.

La gravità di calibrazione regolare i parametri di controllo del motore alle variazioni di spinta (età e usura, cambiamenti elica, guardie prop, ecc). Questo è disponibile solo in volo, e si dovrebbe librarsi in un luogo con una buona luce naturale, nessuna turbolenza e senza vento. Idealmente questo viene eseguito nel mezzo di una grande sala di altitudine circa 2 m. Se lo si fa in una piccola stanza, un angolo, troppo basso, nei pressi di mobili o in qualsiasi vento i risultati non saranno buoni.

Durante la calibrazione il LED nella parte anteriore Tello si accende solido viola. Il processo richiede 10-15s, una volta terminato il LED inizia a lampeggiare normalmente.

È possibile utilizzare i controlli per evitare di sbattere contro qualcosa, ma in questo modo si estenderà il tempo necessario per il processo di calibrazione.

Impostazioni principali - principali



1- limite di altitudine, fino a 30m (impostazione del firmware Tello) 2- Soglia di batteria scarica - Tello inizia a lampeggiare quando questo viene raggiunto, e avviso di batteria si presenta. Nessuna impostazione

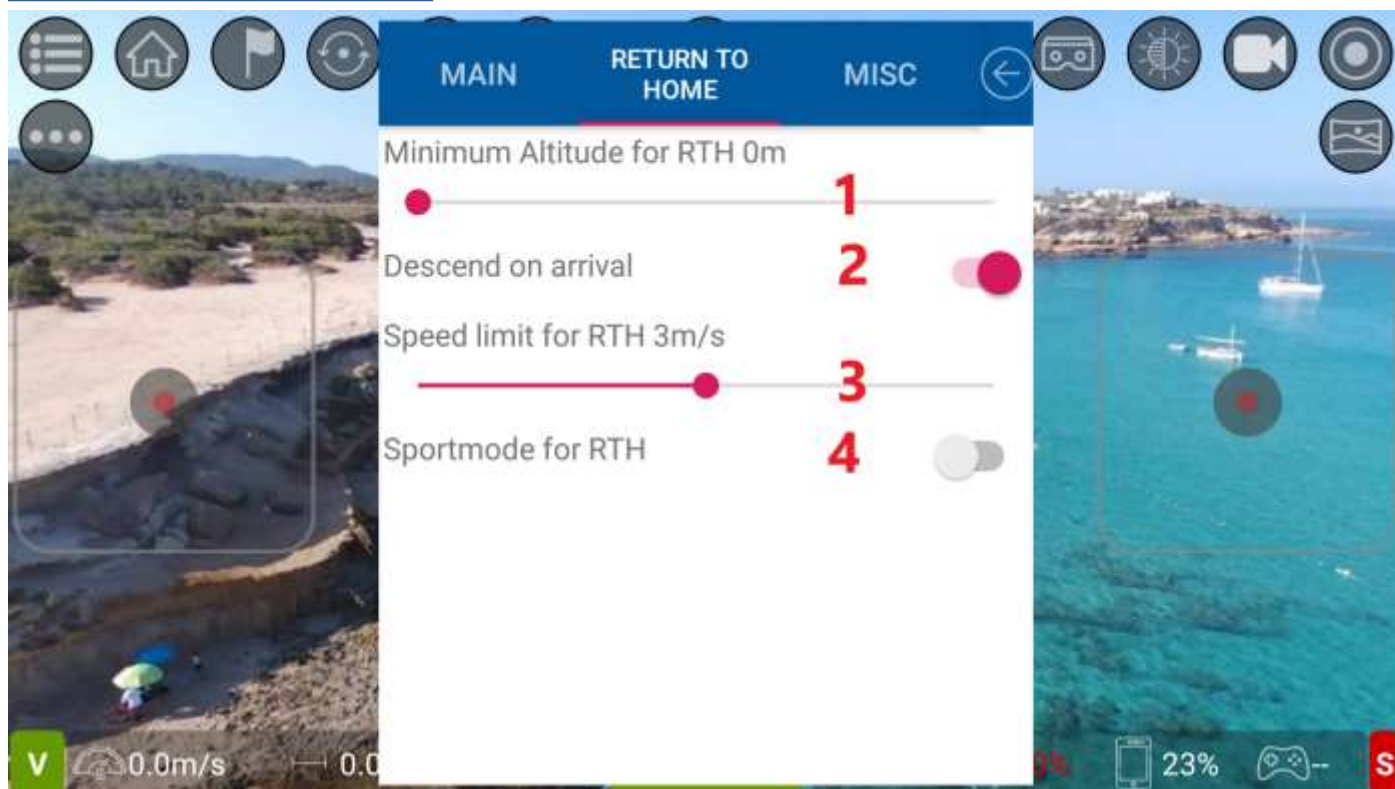
è disponibile per auto-terra di Tello sulla batteria scarica (impostazione del firmware Tello) 3- atteggiamento massima - L'angolo massimo di inclinazione Tello può fare. Solo in vigore quando Tello è in modalità sportiva veloce -

inclinazione massima per la modalità video lenta è controllata dal firmware Tello. Più alto è il valore più rapido e reattivo Tello (solo in modalità sport!) 4- Unità - imperiali o metriche (attualmente colpisce solo la velocità / distanza / altitudine sulla schermata principale) 5- Confermare decollo - Se a chiedere conferma all'utente prima di motori quando il decollo o throw- partire

si preme il pulsante di decollo. Se questo è spento i motori iniziano subito!

Questa impostazione non influisce sulla procedura di inserimento CSC utilizzando entrambi i bastoni: levetta sinistra in basso a destra insieme a levetta destra in basso a sinistra inizierà sempre i motori subito senza conferma.

Impostazioni principali - Homepage



Le impostazioni che controllano l'Ritorna alla Home pilota automatico (AP).

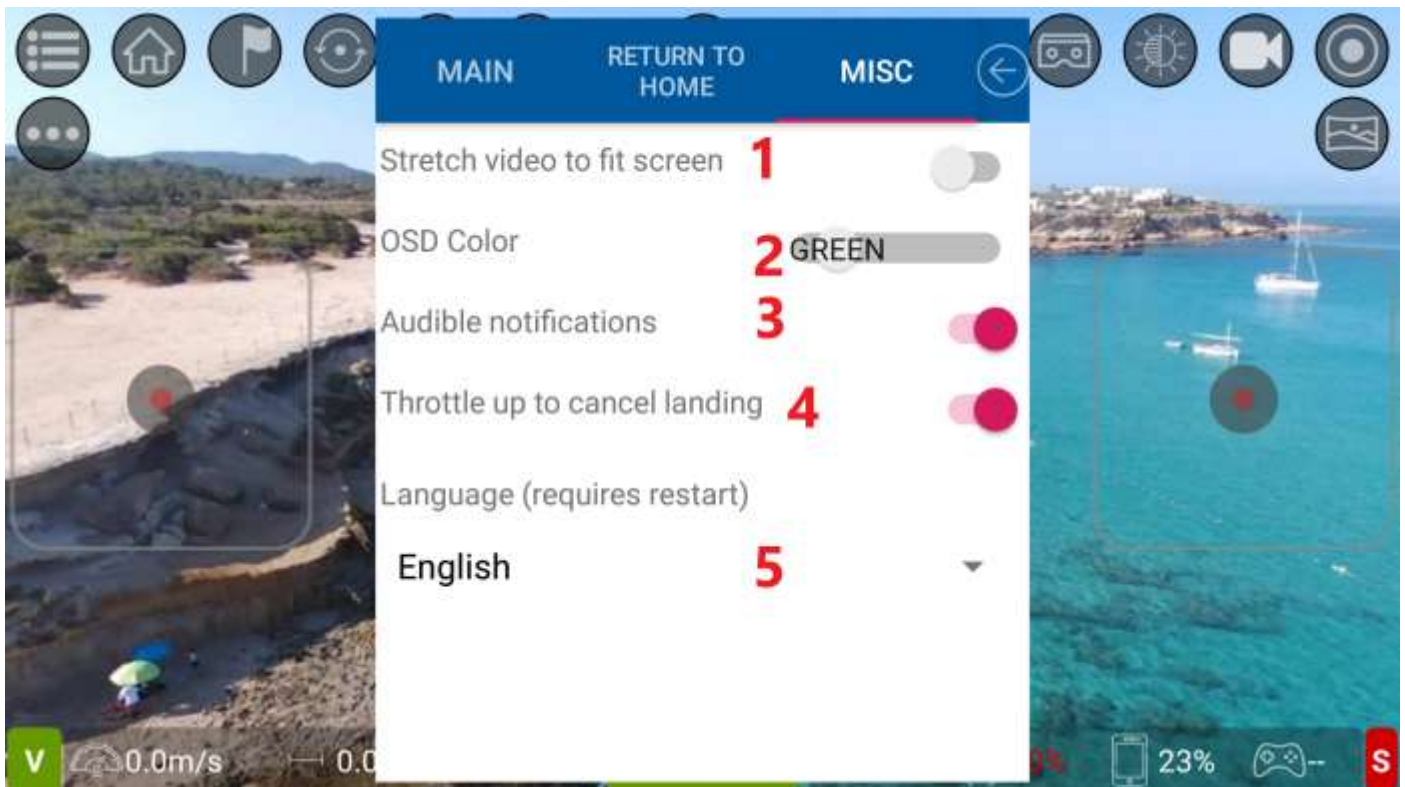
1- altitudine minima per RTH - Tello salirà a questa altitudine, prima di tornare a casa. Se si seleziona "0m" o

Tello è già a quota superiore al valore selezionato poi Tello non cambierà altitudine. 2- Possibilità di scendere al momento dell'arrivo al punto di casa. Se attivo Tello scenderà fino a 1,5 m 3- Limite di velocità per RTH. Solo in effetti se Tello è di almeno 10 metri di distanza dalla posizione di partenza, sotto quella distanza

Tello rallenta automaticamente. 4- Definisce se Sportmode viene utilizzato per RTH (off = usano modo corrente, su = usa Sportmode).

Impostazioni consigliate per i voli all'aperto sono altitudine minima 3m per evitare gli ostacoli tipici, un limite di velocità di 45 m / s per garantire una buona precisione del VPS, e la modalità sport per essere in grado di combattere venti contrari più forti.

Principale Impostazioni- Varie



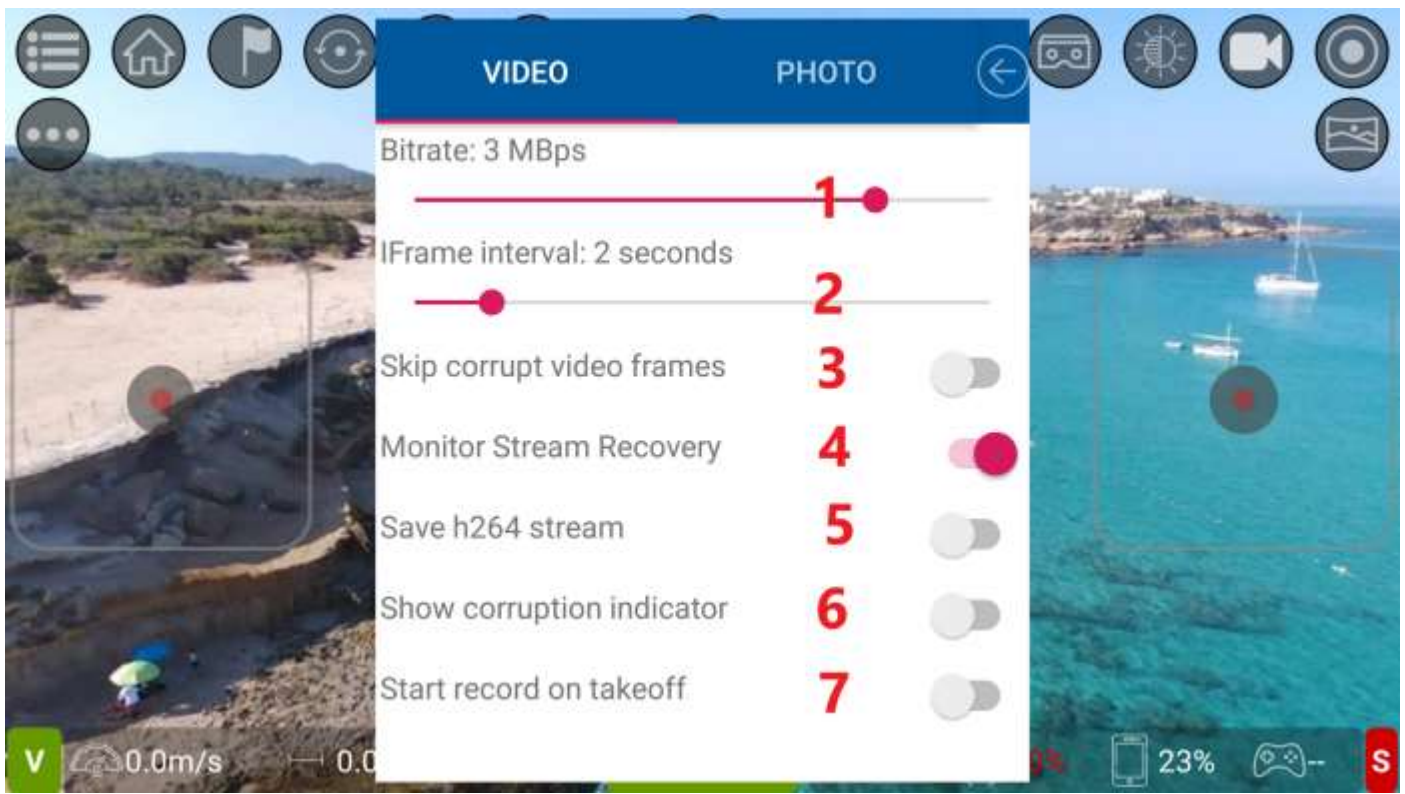
1- In modalità foto Tello manda un 4: 3 flusso video, in modalità video Tello manda un 16: 9 flusso video. Puoi

scegliere di allungare questi video per lo schermo, o per mostrare le barre nere invece 2- Colore per le notifiche su schermo e le icone, scegliere verde o arancione 3- È possibile attivare o disattivare le notifiche acustiche.

Attualmente implementato sono pulsante di scatto, scatto della fotocamera, conti alla rovescia timer, avviare la registrazione & stop, e un avviso di batteria. L'avviso di batteria suona per 5 secondi quando o il drone è sotto la soglia della batteria selezionato, o il telefono o il controller sono al di sotto della batteria del 10%. 4- Throttle up annulla atterraggio. Se attiva è possibile annullare un utente avviate o atterraggio automatico da solo utilizzando il

strozzare up. Non si ferma Tello da sbarco sulla critica batteria scarica. 5- Selezione della lingua

Video e Foto - Video impostazioni



1- Bitrate utilizzato per il segnale video. impostazione più a sinistra è auto, che permette di controllare il bitrate Tello. Lower bitrate può fare per un flusso più stabile, ma con qualità inferiore.

Utilizzare bitrate più bassi per migliorare il video stabilità streaming su lunghe distanze. Utilizzare bitrate più elevati nelle zone a bassa interferenza per migliorare la qualità video registrato. 2- Intervallo IFrame -Se il vostro video / ruscello spesso mostra artefatti (decolorazione, jitter, sezioni oscurate) che

rimanere lì per alcuni secondi si può provare a impostare un breve intervallo di IFrame.

Utilizzare intervalli più brevi per migliorare la stabilità del flusso video su lunghe distanze. Utilizzare intervalli più lunghi in aree con bassa interferenza per migliorare la qualità video registrato. 3- Si può decidere se fotogrammi video che sono stati identificati come corrotti vengono eliminati o inclusi nel flusso

e la registrazione video.

Perdite di fotogrammi corrotti fa sì che il video registrato per mostrare brusco "salta" in cui un periodo di video non è presente e il flusso video può balbettare un po' allo stesso tempo.

Compresi i supporti corrotti possono introdurre piccole o più grandi aree di / sfocate manufatti pixelated / Jitter che durano per una frazione di secondo. 4- Attivare in ambienti con un sacco di rumore RF (Bluetooth, Wi-Fi, ecc), può introdurre un po' di balbuzie inutili

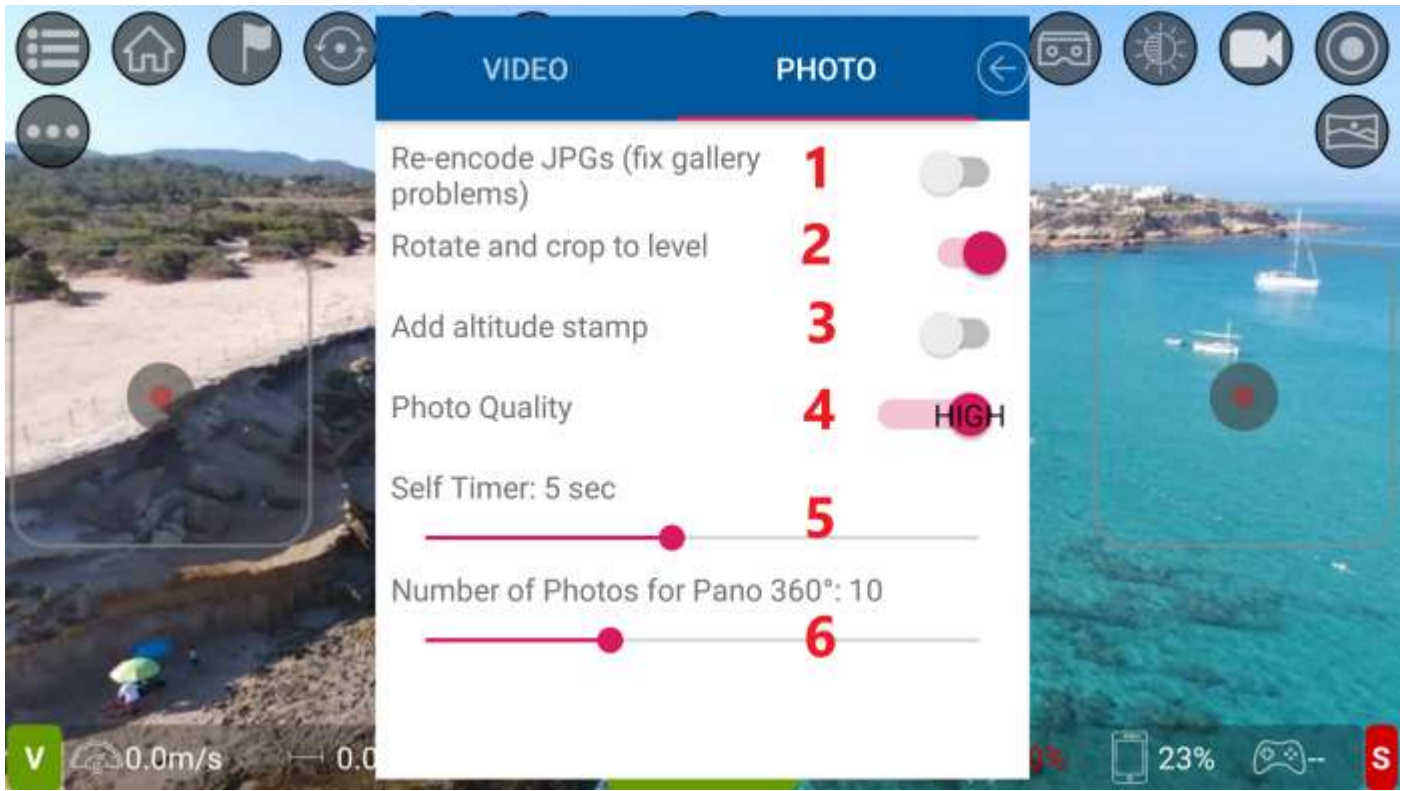
in ambienti con poco rumore RF. Può aggiungere un po' di ritardo su dispositivi di fascia bassa più vecchie (non è un problema su qualsiasi dispositivo recente) 5- Salvare il flusso video H264 grezzo durante la registrazione. Questo flusso è memorizzato in aggiunta alla MP4 in modo che raddoppia

il requisito di stoccaggio e usa un po' potenza di elaborazione (non è un problema sui telefoni recenti). 6- Consente di visualizzare una piccola rossa fulmine ogni volta che viene rilevato un danneggiamento flusso. È possibile utilizzare questo per identificare

ragioni per le quali il video is't liscio come si spera che sarebbe stato. Ogni volta che il bullone lampeggia il flusso video è rotto e deve essere ristabilita. Nota: Non viene rilevato ogni corruzione. 7- Avvia la registrazione video in fase di decollo (solo se Tello è in modalità video!)

È possibile trovare maggiori informazioni su punte della qualità video e impostazioni suggerite sulle ultime pagine di questo manuale

Video e Foto impostazioni - Foto



1- Tello genera JPG foto che hanno un difetto nell'intestazione. Alcune applicazioni galleria lamentano questo o mostrare le foto distorte. Questa opzione fa TelloFpv ricodificare le foto prima di salvare (che aumenta la dimensione) 2- le foto di Tello mostrano spesso un orizzonte ad angolo. Se questa opzione è attiva TelloFpv creerà una copia dell'originale

foto che è ruotato utilizzando i dati di telemetria e ritagliata per creare un orizzonte di livello. 3- Aggiungere Altitudine: Francobolli l'altitudine attuale alla foto 4- selezione di qualità per le foto. le foto di bassa qualità sono la metà delle dimensioni di immagini di alta qualità, e scaricare

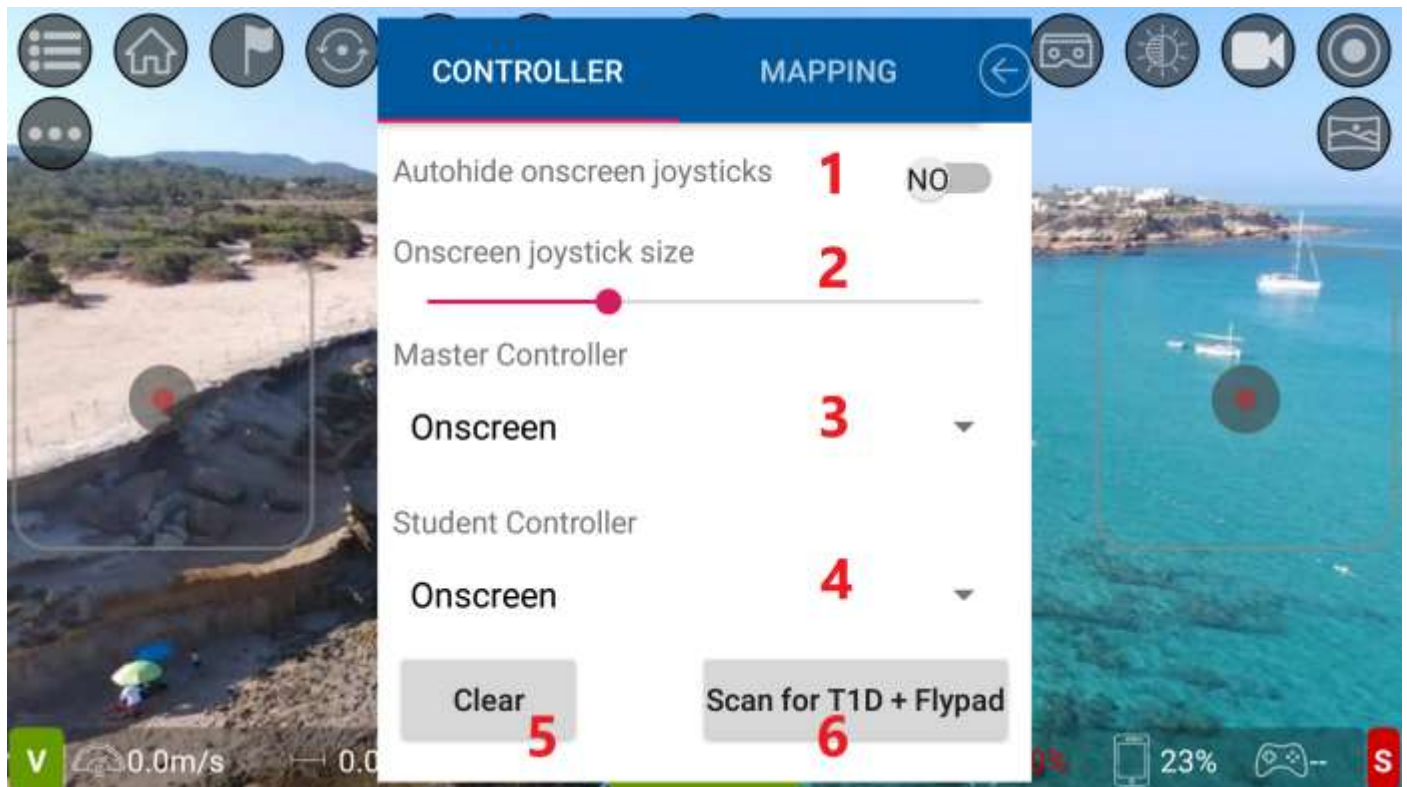
Più veloce. 5- Una lunga pressione sul pulsante di scatto avvia un autoscatto con notifica sonora. Questa opzione imposta il timer

periodo. 6- TelloFpv può prendere automaticamente un insieme di 7-16 foto che possono essere cucite insieme per creare a 360 °

panorama. La cucitura attuale viene fatto utilizzando applicazioni esterne come "Bimostitch" o programmi per PC. TelloFpv fa solo le foto e gruppi in directory separate per facilitare la cucitura.

Alcune applicazioni richiedono più sovrapposizione di altri, quindi questa opzione definisce il numero di foto scattate sulla 360 ° cerchio.

Impostazioni controller - controller



- 1- I joystick su schermo possono automaticamente essere nascoste se almeno un controller esterno è configurato e collegato. Essi vengono mostrati di nuovo se il controller viene scollegato o se si tocca aree del joystick sullo schermo. 2- Dimensioni dei joystick su schermo 3- Il Master Controller controlli -Le del controller master non tener conto quelli del controller studente 4- Controller Student 5- Cancella tutte le definizioni del controller, comprese tutte le mappature e parametri di regolazione 6- Scan per T1D & Flypad. Questo esegue la scansione per la nativamente supportato Gamesir diabete di tipo 1 (solo questo modello!) E Parrot

Flypad. Il regolatore deve essere acceso, ma deve essere accoppiato _non_! Questi controller non funzionano se sono accoppiati. Se li avete accoppiato prima, andare in impostazioni Bluetooth di Android e disaccoppia il controller!

Ogni controller che è riconosciuto da Android come InputDevice è supportato. Non appena un controller viene riconosciuto mostrerà automaticamente nel menu a tendina.

Per tutti i controller diversi Gamesir T1D e Parrot Flypad è necessario seguire le procedure indicate dal produttore del Gamepad! Ad esempio accoppiamento e collegamento Gamesir T1S è spiegato qui

<https://gamesir.hk/pages/t1s-tutorial#phone>

Una volta che avete fatto loro sapere ad Android che possono essere utilizzati in TelloFpv. In caso di controllo di dubbio con un'applicazione gamepad tester generico come questo: https://play.google.com/store/apps/details?id=ru.elron.gamepadtester&hl=en_US

Qualsiasi controller che non viene riconosciuto in questo tester applicazione gamepad non funziona in TelloFpv e non v'è alcun senso cercare.

Il suo proprio come le stampanti: Se non avete il driver della stampante installata e configurata non si sarà mai in grado di stampare da qualsiasi applicazione come Word, e nulla si fa in parola può cambiare questo!

Una volta che un controller viene selezionata come master o studente non si deve fare nulla per usarlo nelle sessioni di volo future. Basta aprire TelloFPV, accendere il controllore e dovrebbe connettersi automaticamente come master o studente per l'impostazione di cui sopra.

Suggerimento:

Regolerà controller esterno come unico controller studente. In questo modo è possibile annullare il controller con il joystick su schermo in caso di guai.

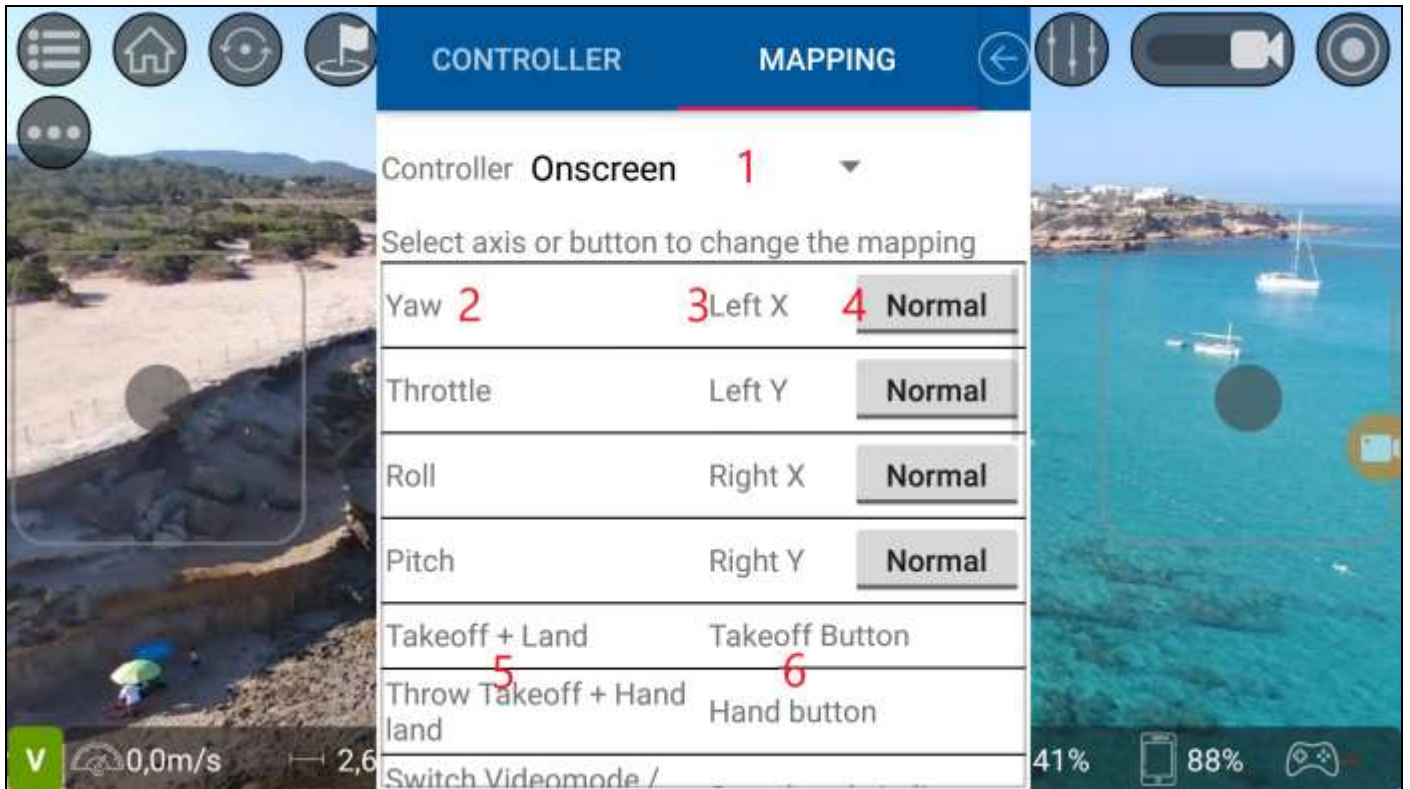
Notare che:

Ogni controller Bluetooth sarà causare interferenze con il segnale video. Questo è un tipo di protocollo di comunicazione scelto da Ryze. Una WiFi Extender amplifica il segnale video per cui il suo più facilmente riconosciuto dal rumore Bluetooth e riduce gli effetti. Per il miglior video è raccomandato un controller via cavo (o nessun controllo a tutti).

Attenzione:

Parrot Flypad è solo per la connessione Bluetooth. Se si collega alla porta USB OTG sembra funzionare bene ma si ferma dopo circa un minuto e si perde il controllo.

Impostazioni controller - Mapping



1- Il controller si sta configurando. Se si sta configurando un controller esterno è necessario accenderlo. Se è

non elencati qui si ha per la ricerca di essa prima utilizzando la scheda precedente! 2- L'asse drone da configurare. Se si preme vi verrà chiesto di spostare l'asse del bastone da assegnare a questo asse. Una volta

TelloFPV identifica un movimento dello stick significativa assegnerà il nuovo asse bastone all'asse drone selezionato. 3- l'asse del bastone del controller assegnato all'asse drone, o "-" se nessun bastone di controllo è assegnato a questo drone asse 4- Questo pulsante permette di invertire l'ingresso. Up diventa down e giù fino diventa - sinistra diventa destra e

destra diventa sinistra! 5- Le funzioni che possono essere attivate da premere il pulsante. Selezionare per assegnare un nuovo pulsante di controllo a questa funzione.

Scorrere verso il basso per più funzioni! 6- Il tasto assegnato alla funzione, o "-" se nessun pulsante viene assegnato per attivare questa funzione

L'assegnazione dell'asse bastone all'asse drone lavora per i joystick su schermo, anche! Basta selezionare l'asse e spostare il bastone in asse desiderato di cambiare l'asse bastone usato.

Per pulsanti su schermo la mappatura di funzioni è fisso e non può essere modificato.

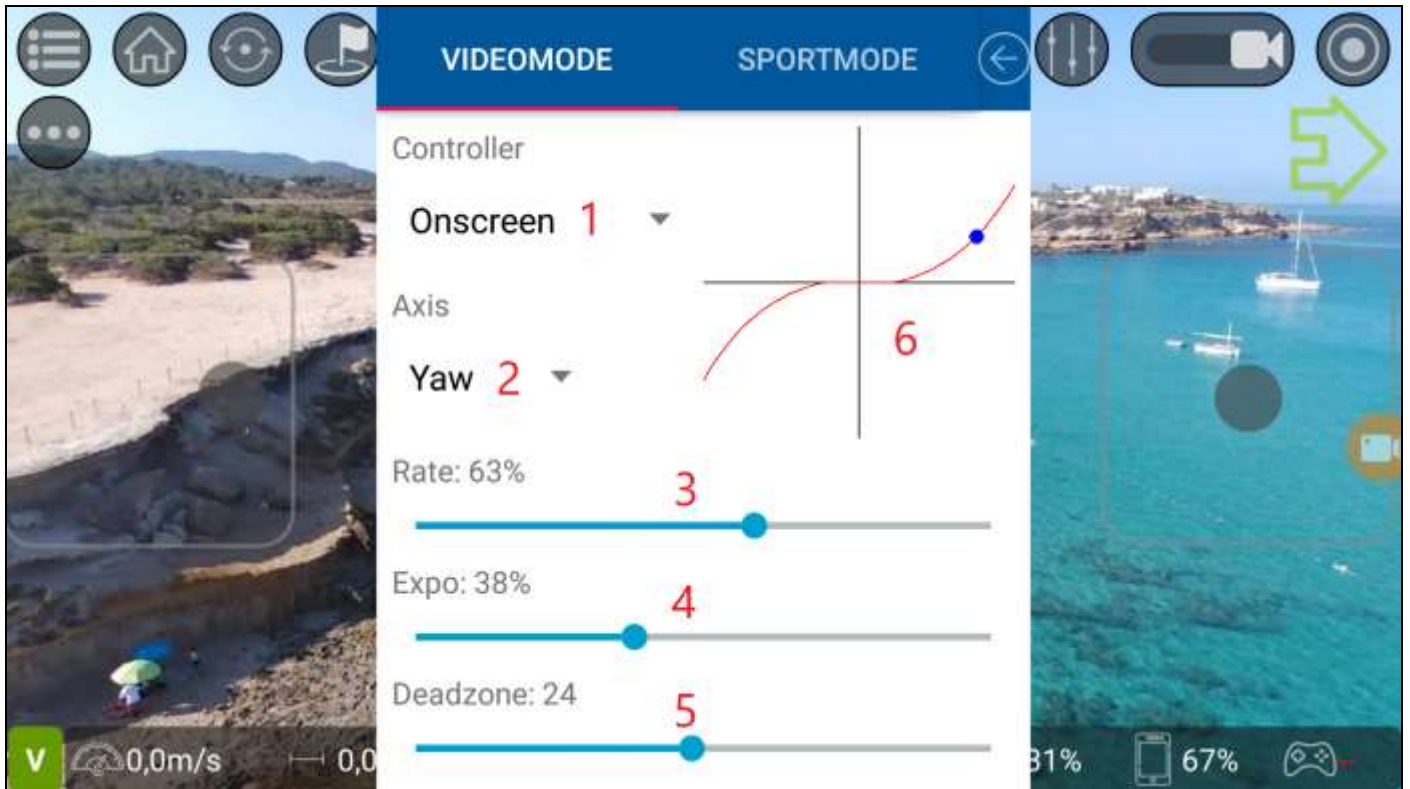
L'applicazione riconosce premere il pulsante a breve e lungo separatamente. È possibile utilizzare lo stesso tasto per due funzioni, come "Shortpress X" per la posa e il "longpress X" per autoscatto. O "shortpress Y" per RTH, e "longpress Y" per impostare una nuova posizione iniziale.

Per eliminare un pulsante / assegnazione bastone doppio tap la voce.

Le seguenti funzioni richiedono un pulsante del proprio perché operano su una base a pulsante (acceso mentre premuto, quando rilasciato):

- Funzione antipanico / stop - fa sì che Tello per fermare e librarsi in atto
- Tasso limite riduce -temporarily uscita bastone, per i movimenti uniformi rimanendo nello stesso speedmode
- Tasso Boost raddoppia -temporarily uscita bastone, per i movimenti sportivi durante il soggiorno nella stessa speedmode
- Rotolo / imbardata / gas / pitch quando mappato a un pulsante. Questi sono in genere utili se si desidera utilizzare un piccolo portachiavi dimensioni grilletto gamepad / selfie che ha solo pulsanti e senza bastoni.

Impostazioni di controllo Tune



Questa schermata consente di modificare le configurazioni di sintonizzazione RC per ciascun asse e ciascun controller separatamente perché ogni controller si comporta diversamente. La zona morta per un flypad non corrisponde alla zona morta richiesta per i joystick su schermo.

1- Il controller per configurare 2- L'asse di configurare 3- Tasso cambia la reattività complessiva per attaccare i movimenti. posizione di completa bastone può tradurre al 30% di imbardata per

il fuco in modalità video per rallentare il movimento di imbardata 4- Expo permette reazioni molli attorno al centro di bastone e le reazioni più potenti vicino il bastone massima

posizione. Una mossa 10% del bastone può tradursi in un'uscita 2% al ronzio vicino al centro bastoni ma al 30% in prossimità dei bastoncini posizione massima.

100% expo dà reazioni molto minimale in tutto il centro di bastone, ma molto forte risposta alla posizione massima. 0% manifestazione a reazione lineare (10% risultati movimento bastone in aumento del 10% della produzione, a prescindere se vicino al centro o in prossimità della posizione di massima bastone) 5- Deadzone definisce una, zona morta inutilizzato intorno al centro del bastone. Se il bastone è all'interno di questa area della

uscita il ronzio è sempre 0.

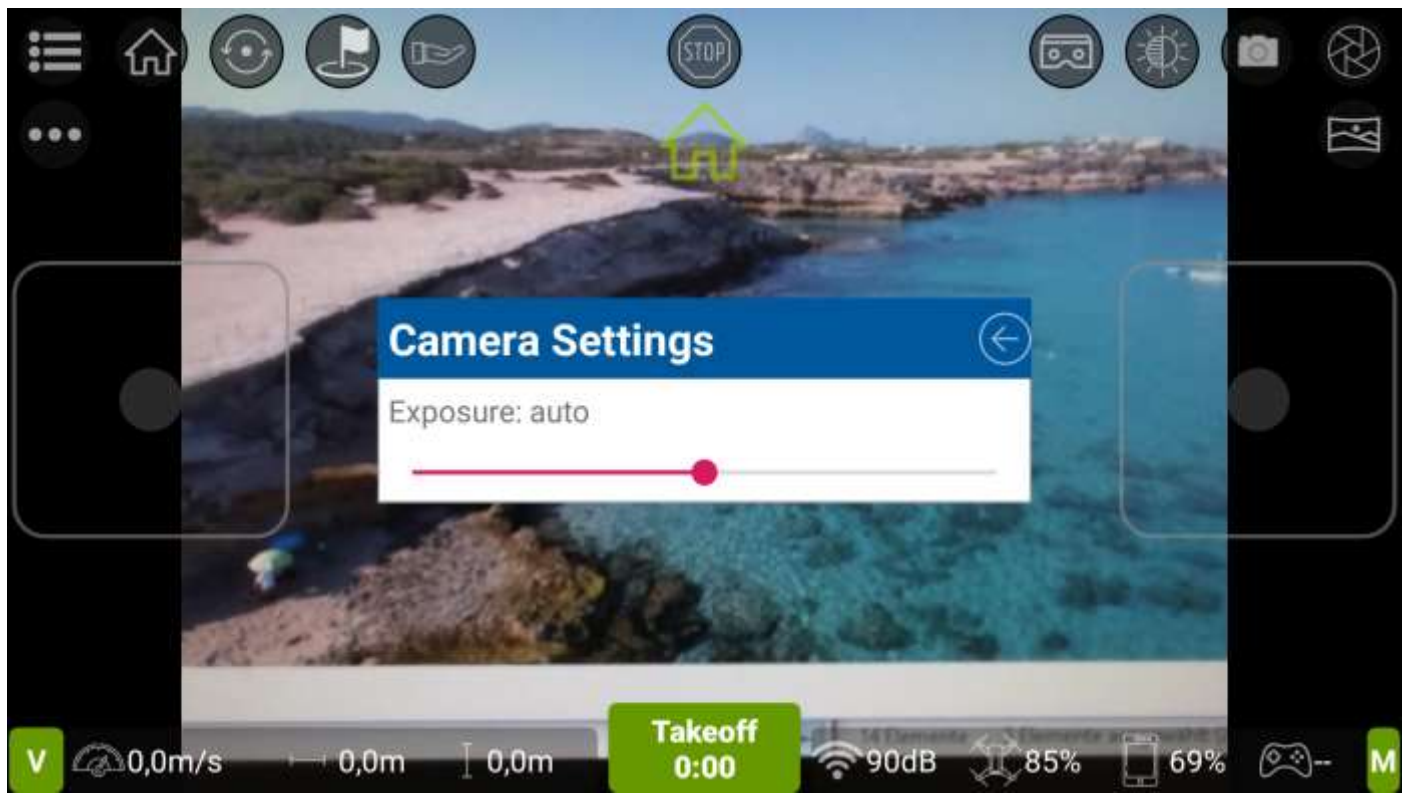
Deadzone può ridurre in ingresso indesiderato come un sottoprodotto del tatto inesatte o movimento dello stick. Si hanno meno probabilità di aumentare accidentalmente acceleratore quando si è interessati a imbardata sinistra.

Deadzone risolve anche problemi con strisciante centro di controllo (controller che non sempre centrano i bastoni in folle, o sono solo un po' fuori dal centro per impostazione predefinita). 6- vista grafica della curva di ingresso / uscita per il controller e asse selezionato.

Puoi provare le impostazioni muovendo lo stick per l'asse selezionato e vedrete un punto che mostra la posizione attuale dello stick e il comando drone risultante. Questo può aiutare a capire le caratteristiche del vostro controller (vale a dire la posizione bastone in relazione ai valori riportati dal controller).

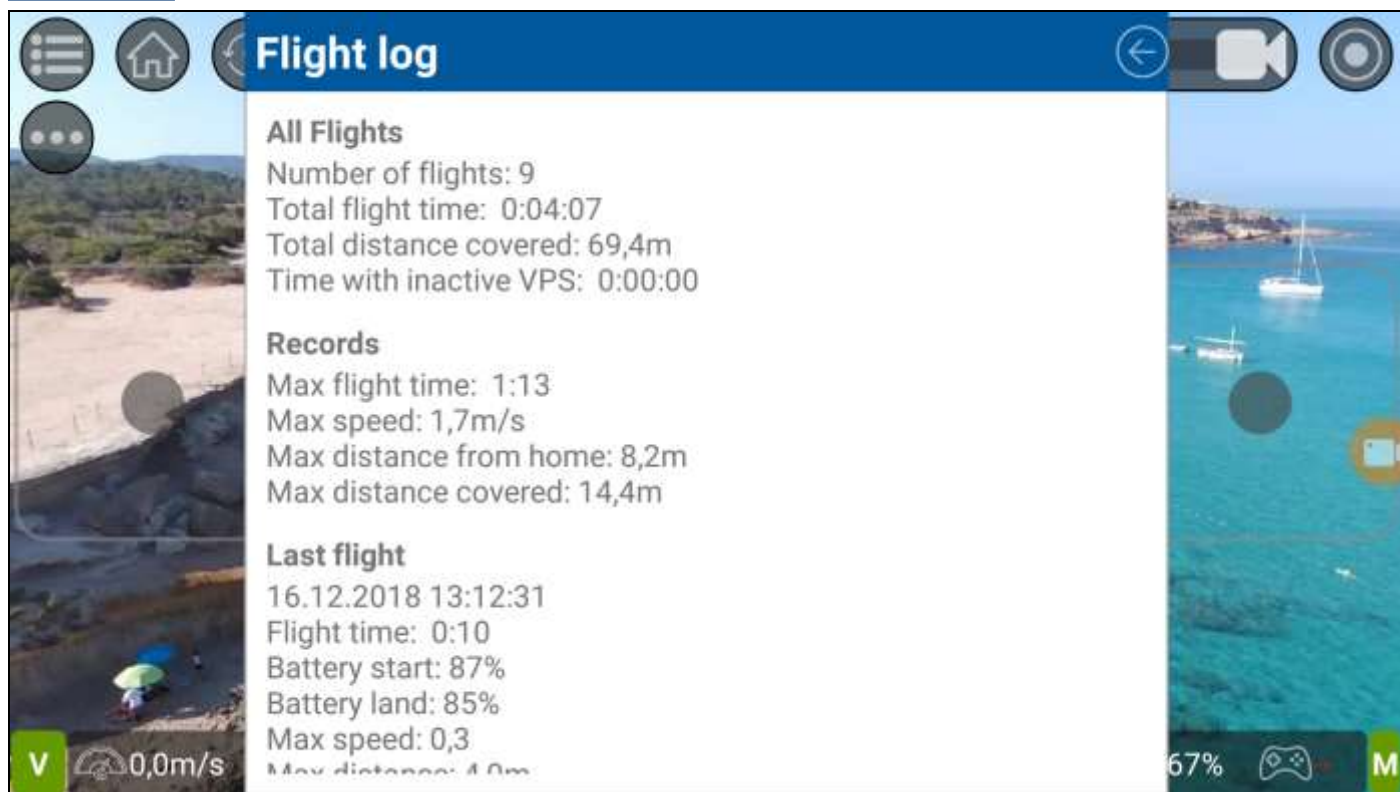
Ognuna di queste impostazioni è configurato per controller perché ogni controller si comporta diversamente. impostazione di default è per ogni asse e regolatore: 100% Tasso, 0% manifestazione (completamente lineare), e una zona morta 10%

Le impostazioni della fotocamera



1- EV Valore / Esposizione - Centro è "EV automatico"

È possibile assegnare tasti del controller separati per aumentare e diminuire l'esposizione per consentire la regolazione in volo.

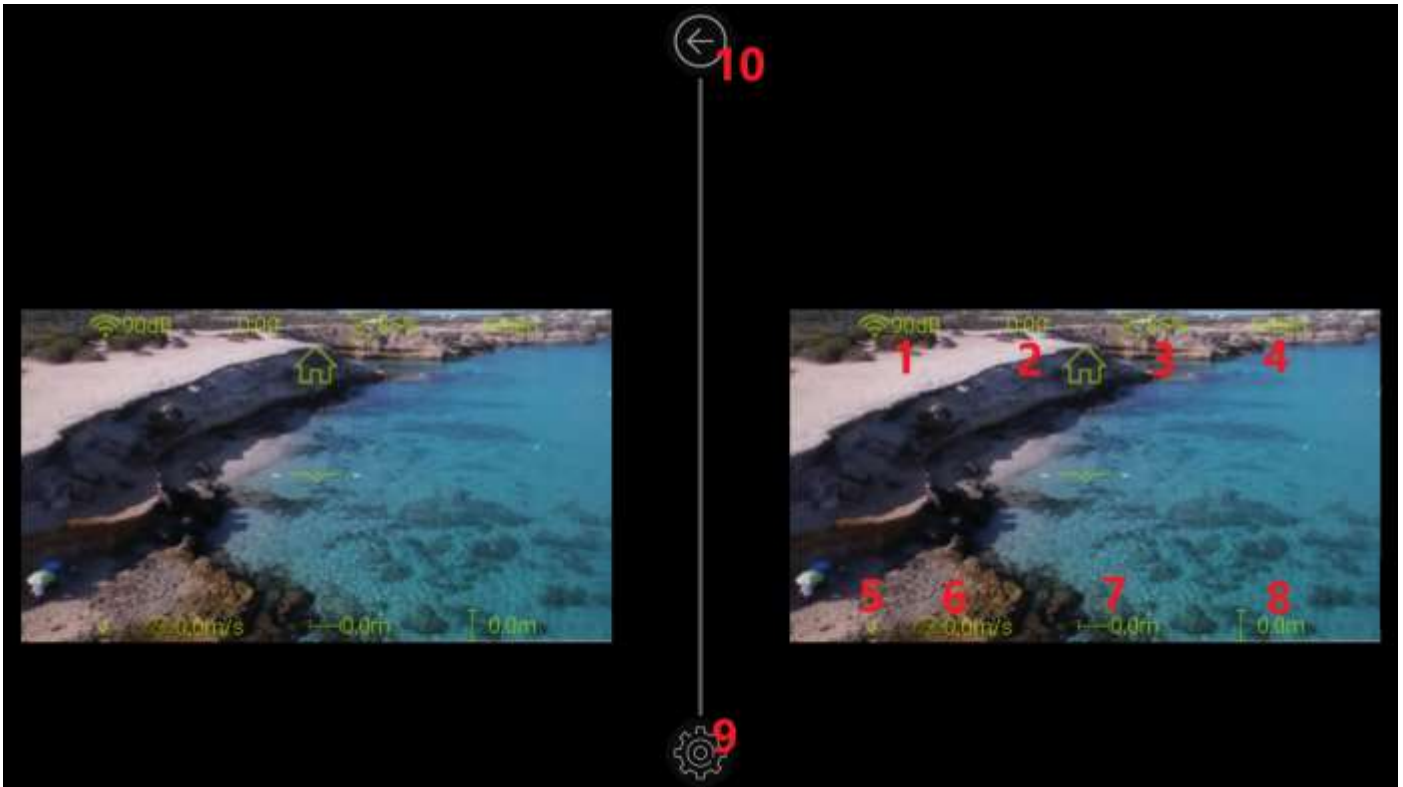


Mostra alcuni dettagli circa i voli, l'ultimo volo e record raggiunti come la massima distanza. Questo sarà rafforzata nelle versioni future.

È possibile scorrere i dati.

Le ultime righe contengono la distanza relativa e la direzione che Tello segnalato. Distanza è relativo al punto di decollo, la direzione è relativa alla direzione Tello affrontato quando Tello è stato acceso.

Modalità VR



TelloFpv può essere utilizzato con gli auricolari VR per un'esperienza di volo immersiva.

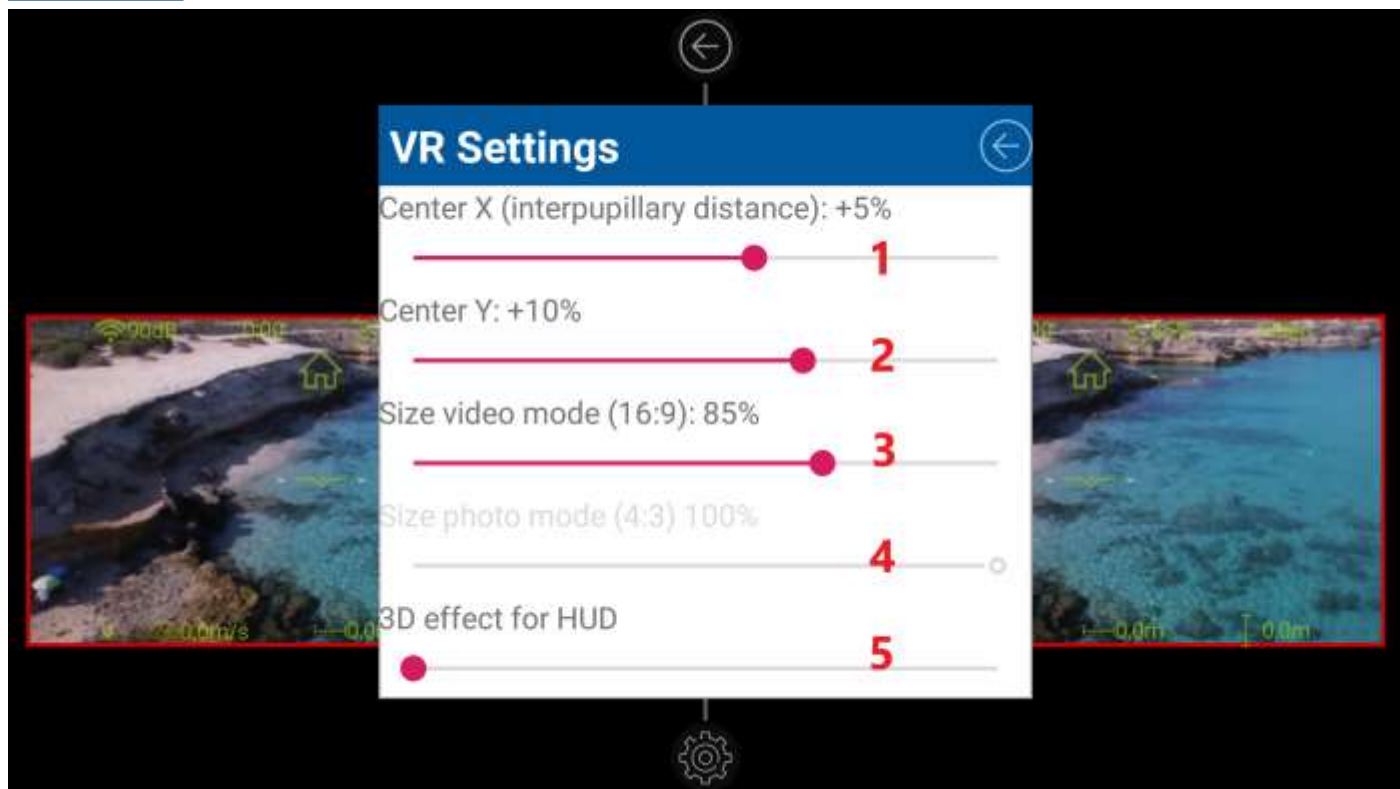
Si prega di notare: Questa è una soluzione VR semplice side-by-side che funziona con una qualsiasi delle cuffie a basso costo disponibili, come FIIT Vr2s o qualsiasi altro auricolare VR pianura.

TelloFpv non funziona come un'applicazione di Google di cartone, Google sogno ad occhi aperti app, o Samsung GearVR app. Queste cuffie VR attivano una modalità speciale sui telefoni che richiede le applicazioni devono essere specificamente realizzati per questo particolare auricolare. Se avete una qualsiasi di queste cuffie speciali si deve trovare un modo per disattivare la modalità VR speciale.

Il display VR contiene un Head Up Display (HUD) con le seguenti informazioni

1. Wifi forza in dB
2. Tempo di volo
3. batteria Drone (altre batterie verranno visualizzati solo come avvertimenti)
4. Modalità / Photo Video, mostrerà anche il tempo di registrazione, e la foto di avanzamento del download
5. V / S per videomode / Sportmode
6. Velocità
7. Distanza
8. Altitudine
9. Aprire le impostazioni VR per regolare la vista
10. Torna alla schermata principale

L'HUD può essere piana o può librarsi in davanti allo schermo, con un effetto 3D. L'effetto 3D è visibile solo con un feed video dal vivo, altrimenti gli occhi non seguono questo trucco.



Questo punto di vista permette di modificare i punti di vista VR per adeguarli ai vostri occhi e le cuffie.

1. Regolare la posizione orizzontale in modo che corrisponda distanza tra il si (IPD) / lenti per cuffie
2. Regolare la posizione verticale in modo che corrisponda la posizione del telefono in cuffia
3. Regolare le dimensioni di ciascuna vista per 16: 9 modalità video (attivo solo in modalità video)
4. Regolare le dimensioni di ciascuna vista per 4: modalità foto 3 (attivo solo in modalità foto)
5. effetto 3D per l'HUD, a sinistra è alcun effetto, a destra è più forte effetto 3D. L'effetto 3D è visibile solo con un live feed video, altrimenti gli occhi non seguono questo trucco.

punte di qualità video

Primo: Tello non è un drone fotocamera 4k, quindi non aspettatevi video perfetti. Trasmissione video non è il migliore, è affetto da disturbi RF tra cui Bluetooth nelle vicinanze e il recupero dalla corruzione flusso semplicemente non è comparabile con grandi droni. Controllare Tello filmati su Youtube per capire quale livello di qualità è possibile in buone condizioni.

Detto questo la qualità del video in TelloFpv dovrebbe essere buono come o un po' meglio di quanto l'applicazione originale Ryze Tello nelle stesse condizioni. Se non c'è qualcosa di sbagliato. Non ci sono "migliori impostazioni per il video" in quanto dipende dalle condizioni in cui si trova, quantità di interferenza, qualità delle antenne cellulari, ecc. Le impostazioni predefinite sono un buon inizio, però.

La maggior parte dei problemi con lo streaming di video / registrazione causano il flusso video a balbettare, il video registrato per saltare, o introduce zone sfocate / pixelated dello schermo. In quasi tutte le circostanze questi problemi sono dovuti alla bassa qualità di connessione Wi-Fi tra il telefono e il drone. Anche una buona connessione wifi può essere disturbata dal rumore RF, in particolare Bluetooth. Quindi, stare lontano da tutte le fonti a radiofrequenza, e spegnere tutto ciò che utilizza Bluetooth (SmartWatch, inseguitore di idoneità, cuffie, ...).

Nel complesso è difficile ottenere una buona qualità video in un ufficio o di una zona residenziale. E' molto più facile all'aperto. Anche le cose all'aperto a volte apparentemente innocenti come lampioni possono essere una fonte per un sacco di interferenze (vecchi trasformatori, convertitori primi LED, ecc tutti emettono un sacco di rumore RF)

Suggerimenti per ottenere i migliori risultati:

- Spegnere il telefono in modalità aereo per disattivare tutte le emissioni RF
- Attiva solo WiFi e connettersi al wi-fi di Tello
- Spegnere qualsiasi Bluetooth nelle vicinanze / accessori wifi (inseguitori di fitness, orologi intelligenti, PC, mouse, tastiera ...)
- Spegnere BT al telefono, come anche se non è collegato alcun dispositivo che disturberà il feed video
- Volare in una zona con poca interferenza (senza WiFi o Bluetooth fonti)
- Utilizzare un intervallo WiFi Extender! Questo migliora notevolmente la qualità del collegamento in modo significativo!
Mettere un paio di metri di distanza da voi. Il telefono e il controller sono una delle principali fonti di interferenza (soprattutto se si utilizza un controller bluetooth) e ripetitore TE ha bisogno di un segnale con il minor rumore possibile
- Se si desidera utilizzare un controller scegliere un controller cablato collegato tramite adattatore USB OTG.
- controller Bluetooth non sono raccomandati per una buona qualità video. trasmissioni Bluetooth causa persa pacchetti di dati che si traducono in corruzioni del flusso video, che viene poi riparato, ma che la riparazione richiede tempo. Il risultato è oscurata video che mostra artefatti, o balbuzie perché Tello ha problemi a tenere il passo riparare i dati di flusso.

- Assicurarsi che non si dispone di gelatina!
Jello (alias "rolling shutter effetto") è un effetto "orditura" visibile nei video. Non solo in cattiva luce, ma anche di ridurre in maniera massiccia la quantità di dettagli in un video. Il collegamento video è compresso da affettare telaio in sezioni piccole e codifica tutti i movimenti di queste sezioni. Ogni piccolo movimento richiede tempo di codifica e larghezza di banda. Le sezioni inferiori muovono, meno larghezza di banda viene utilizzata per i movimenti di codifica, e la larghezza di banda è lasciato per arricchire queste sezioni con ulteriore dettaglio. Quindi ridurre Jello per ottenere migliori dettagli! Jello è causata da causato dalle vibrazioni della fotocamera, in modo tutto ciò che provoca vibrazioni provoca gelatina e riduce i dettagli:

- * Utilizzare buone / nuove puntelli
- * Togliere le guardie prop
- * Non registrare con vento forte
- * Controllare i motori per alberi disallineati / piegato
- * Aumentare il tempo di esposizione (meno luce, o aggiungere un filtro ND)
- Regolare le impostazioni video in base al proprio ambiente e le vostre intenzioni (registrazione video, FPV, a lunga distanza FPV)

Impostazioni video

- **bitrate**

Il livello di dettaglio nel video dipende dal bitrate. Valori più elevati consentono per maggiori dettagli, ma allo stesso tempo anche il video diventa più fragile e sospetto della corruzione. Un flusso video corrotto mostra le aree pixelated o spazzatura sullo schermo.

Valori più bassi mostra meno dettagli, ma il flusso video è più robusto, e non ha bisogno di essere riparato il più spesso.

Se si dispone di un collegamento wifi perfetta senza interferenze e si desidera registrare video chose3- 4Mbps. Se vi aspettate un collegamento wi-fi instabile, ha scelto un bitrate più basso, soprattutto per la lunga distanza FPV "Auto" parte da 4 MB, ma scende il bitrate, come la qualità della connessione Wifi è ridotta su lunghe distanze.

- **intervallo IFrame**

Come accennato il flusso video viene danneggiato di tanto in tanto. Cioè: da diverse volte al secondo in un ambiente di ufficio e quando si utilizza un controller di BT, per forse una volta ogni dieci secondi se volare vicino in una zona rurale senza alcuna interferenza.

Per riparare il feed video Tello deve fornire un IFrame speciale. TelloFpv identifica i corruzioni e chiede un nuovo IFrame automaticamente. Nel caso in cui una corruzione passa inosservato questo causerà lo spostamento spazzatura sullo schermo fino a quando una nuova IFrame arriva o perché qualche altro di corruzione è stato notato, o perché l'intervallo IFrame è trascorso. Così il più lungo il periodo IFrame, più a lungo la spazzatura può rimanere sul video. In teoria un intervallo IFrame basso sarebbe la soluzione, tuttavia ogni IFrame provoca una piccola balbuzie nel video perché Tello richiede un momento piccolo per creare tale IFrame. Se questa piccola balbuzie accade ogni pochi secondi si passa per lo più inosservata, ma un intervallo di IFrame troppo basso rende l'aspetto video come dall'era del cinema muto. Anche dopo ogni IFrame il video inizia con un'immagine leggermente sfocata,

Per il video davvero liscia in un ambiente con molto bassa interferenza si può provare tariffe IFrame fino a 7 o 10 secondi. Basta tenere a mente se la corruzione si verifica subito dopo l'ultima IFrame che la spazzatura può rimanere sullo schermo per un massimo di 7 a 10 secondi.

Per molto tempo FPV distanza si suggerisce di utilizzare intervalli molto basse IFrame come qui il flusso si rompe molto spesso, e dei filmati trionfi qualità video in questo caso.

- **Goccia fotogrammi corrotti**

Se TelloFpv identifica un frame corrotto non è necessariamente del tutto inutile. A volte contiene la maggior parte dei dati intatti con un po 'di spazzatura, a volte il suo lo più spazzatura. Alcuni codec Android può fare buon uso di frame corrotti, gli altri non possono e rovinare tutto.

Se si attiva questa opzione, il telaio danneggiato è sceso invece, che si traduce in una certa balbuzie per il feed video dal vivo, e "salta" nel video registrato.

- **recupero flusso Monitor**

Lasciare questo sul meno che il telefono sembra essere sovraccaricato con il feed video e mostra notevole ritardo (non balbettare, ma la latenza).

notifiche visualizzate

- Si prega di collegarsi al wi-fi di Tello
Il telefono non è collegato al WiFi di Tello. È possibile premere l'indicatore di potenza del segnale WiFi nella barra inferiore per aprire la finestra di selezione wifi Android.
- Connessione a Tello ... è il telefono in modalità aereo?
Il telefono è collegato al WiFi di Tello ma Tello non può essere trovato su internet. Questo accade su molti maggior parte dei dispositivi Android / se il telefono è collegato a Internet tramite rete dati cellulare. Il telefono cellulare tenta di parlare con Tello sulla connessione dati cellulare al posto del wifi.

Si prega di disattivare i dati cellulari (telefono impostato in modalità di volo, quindi riattivare solo WiFi e connettersi al wi-fi di Tello)
- Connessione a Tello ... è Ryze Tello App ancora aperta?
Il telefono è collegato al WiFi di Tello, e Tello è stato trovato sulla rete, ma rifiuta le richieste di connessione. Questo accade in genere se la Ryze Tello App è ancora aperta in background. Si prega di utilizzare il task manager di Android per forzare vicino questa applicazione.
- Condizioni di scarsa luminosità
Non c'è abbastanza luce per Tello per posizionare in modo affidabile il drone utilizzando il VPS. Tutti gli autopiloti saranno un po' impreciso.
- VPS inattiva
VPS è spento, a causa delle condizioni di scarsa illuminazione, / monocromatico superficie del terreno, indistinguibile superfici riflettenti, movimento terra come acqua o erba, ecc mosca su terreno solido in buone condizioni di luce Nota: Ciò avviene anche se la fotocamera fondo è sporca, o se il vecchio / puntelli sbagliate causano vibrazioni!
- Non ricevendo dati VPS
La qualità della connessione wi-fi è così bassa che solo molto poco i dati VPS arriva al telefono. i dati di telemetria è inaffidabile!
- interferenze Wifi
Tello vola vicino ad una fonte di interferenza WiFi (non necessariamente un fi, potrebbe anche essere qualche altra fonte di rumore RF come un trasformatore difettoso).
- Wifi segnale debole
Indicato se Wifi segnale scende sotto 40dB. Volare più vicino al tuo smartphone
- Batteria scarica
Una delle batterie è basso. La barra di stato in basso fornisce ulteriori dettagli sulle condizioni della batteria. Attenzione soglia per la batteria drone è configurato nelle impostazioni. La soglia di segnalazione per batterie del telefono ed il regolatore è fissato al 10%
- Landing ...
In alcune condizioni Tello può decidere da solo di avviare un atterraggio. Questo accade a basso batteria e VPS inattività e possibilmente altre condizioni di errore. La maggior parte dei pianerottoli possono essere cancellati premendo il pulsante "Annulla Landing" in fondo, ma per esempio un costretti autolanding batteria molto bassa non può essere annullato. C'è anche un'opzione disponibile per l'auto-annullare atterraggi con lo stick del gas
- limite di altitudine
Si sta avvicinando il limite di quota definita nelle impostazioni
- Tello inclinato
Molto probabilmente Tello è andato in crash, o è su un piano inclinato
- Surriscaldata, chiudendo
Tello si è surriscaldato ed è l'arresto. Se viene visualizzato questo errore Tello inevitabilmente chiuso
- problema della batteria
Tello segnalato codice di errore 203 che indica qualche problema con la batteria
- calibratura IMU richiesto
Tello segnala che è necessaria una taratura IMU. Questo deve essere fatto in Ryze magazzino app, si prega di seguire le istruzioni fornite dal Ryze

Risoluzione dei problemi

Foto / Video non vengono memorizzati nella directory DCIM

- Controllare che l'applicazione ha richiesto privilegi per accedere stoccaggio

Foto sono distorte / Mostra linee / barre verdi nella galleria del telefono

- Attivare l'opzione foto ri-codificare in Impostazioni => Video & Foto => Foto

feed video sullo schermo appare distorta o ha barre nere ai lati

- Tello manda diverse proporzioni video 4: 3 o 16: 9, a seconda della modalità fotocamera. Si può decidere se allungare il video per adattarsi allo schermo utilizzando l'opzione in Impostazioni => Varie

controller Bluetooth T1D / Flypad non si trovano

- Verificare che l'applicazione ha privilegi per "accedere alla posizione grossolano" (necessario per la scansione Bluetooth)
- Verificare che il servizio di localizzazione di Google è attivo (se inattiva Android non può dare risultati di ricerca)
- Riprova. Alcuni dispositivi richiedono 3 o più cicli di scansione per trovare un controller
- Il controller di Gamesir diabete di tipo 1 o di Parrot Flypad? Se non è necessario seguire le istruzioni del produttore per associare e configurare il controller come un normale Android InputDevice prima.

controller Bluetooth sono stati trovati e hanno lavorato, ma ora non riescono a connettersi

- Alcuni telefoni consentono solo un numero limitato di connessioni BLE e una perdita di memoria fa sì che questi da utilizzare entro un tempo relativamente breve.

Il mio gamepad non funziona o uno dei miei tasti del gamepad o bastoni non funziona

- Prova questo tester gamepad
<https://play.google.com/store/apps/details?id=ru.elron.gamepadtester>
- TelloFpv lavorerà con tutti bastone e pulsanti riconosciuto in questo tester gamepad
- mappatura dei tasti e bastone preconfigurato si basa su ID Button Gamepad come "L1" per il pulsante spalla sinistra. Alcuni gamepad inviare gli ID dei pulsanti differenti, come "5" al posto di evento "L1", pensò il pulsante fisico è etichettato come "L1". Per risolvere questo problema appena ri-fare la mappatura per ogni pulsante che si desidera utilizzare. Questo problema verrà risolto nella prossima major release

Il video mostra continuamente linee scolorite / sezione quadrata per tutto il tempo, il più delle volte verde o viola

- Un piccolo numero di dispositivi visualizza barre verdi sullo schermo (e / o il video registrato). Questo è un problema di codec e nella maggior parte dei casi viene da difetti di un Android ROM personalizzata, o le impostazioni modificate. Finora non ci sono incompatibilità note con modelli di telefoni cellulari, solo pochi dispositivi modificati singolarmente si rifiutano di collaborare. Non c'è cura per questo, se non per utilizzare una ROM completamente funzionale.

VPS è spesso indicato come inattivo

- Se TelloFpv spettacolo tale messaggio frequentemente quindi VPS di Tello ha un problema. Si prega di pulire la fotocamera downfacing con una spazzola morbida o con aria compressa. Le vibrazioni da eliche vecchi o modificati possono causare questo, anche. Utilizzare solo eliche OEM originali in buona forma. Se le vibrazioni persistono, può essere anche un albero motore piegato. Esaminare attentamente e riparare come richiesto.