

<b>1 ALTITUDE</b>		
<i>Attenzione: è sconsigliato decollare/atterrare con le funzioni di controllo automatico dell'altezza automatiche attivate</i>		
<b>Comando</b>	<b>Significato</b>	<b>Valore di default</b>
<b>Height Limitation Control</b>	Abilita il controllo dell'altitudine tramite la definizione di un SetPoint	
<b>Use switch for SetPoint</b>	Consente di definire il SetPoint tramite l'attivazione di uno switch	
<b>Vario Altitude Control</b>	Abilita il controllo dell'altitudine tramite il sistema "Vario"	
<b>Enable acoustic vario</b>	Abilita il segnale sonoro nel sistema "Vario"	
<b>SetPoint</b>	In questo parametro può essere inserito un valore per determinare un'altezza specifica o, se abilitata la funzione "Use switch...", consente di selezionare il Pot a cui far corrispondere lo switch che abiliterà il controllo dell'altitudine. In quest'ultimo caso l'altezza raggiunta al momento dell'attivazione dello switch verrà assunta automaticamente come SetPoint	Pot1
<b>Min. Gas</b>	Consente di determinare un valore minimo del gas al di sotto del quale le funzioni di controllo automatico dell'altitudine non devono scendere. Sarebbe bene impostare questo valore al valore del gas necessario per il mantenimento del multicottero in hovering. Si potrebbe verificare il valore di hovering leggendolo da MK-Tool e poi riportarlo in questa variabile	30
<b>Altitude P</b>	Rappresenta il parametro che riduce la spinta dei motori quando viene superata l'altezza definita come SetPoint. Un incremento del valore determina una proporzionale riduzione del "range" di volo oltre il SetPoint.	10
<b>Barometric D</b>	Questo parametro consente di attenuare l'effetto oscillante del multicottero determinato dal controllo automatico della quota. Piccole variazioni della pressione dell'aria (e quindi della quota) hanno un forte effetto sulla gestione automatica del gas, che quindi interviene più "pesantemente" nella correzione dell'altezza. Viene pertanto ridotto il "range" di oscillazione dell'effetto "pendolo", a scapito della "morbidezza" di tale andamento, che con valori più alti tende a diventare più "spigoloso".	30
<b>Z-ACC</b>	Questo parametro consente di regolare l'influenza del valore Z dell'accelerometro nella attenuazione dell'effetto oscillante determinato dal controllo automatico della quota. Un adeguato valore di questo parametro concorre ad "addolcire" l'effetto spigoloso determinato dall'innalzamento del parametro "Barometric-D".	30
<b>Gain/Rate</b>	Incrementando questo valore è possibile raggiungere maggiori altezze. Il valore del SetPoint (e quindi la quota) viene moltiplicato per questo parametro.	15
<b>Hover Variation</b>	Questo parametro è correlato alla variabile HoverGas (che rappresenta il valore della spinta necessaria ai motori per sostenere in hovering il multicottero, ovvero con un'accelerazione verticale nulla) al fine di determinare i limiti del range entro cui la variazione di "spinta" può operare nel controllo automatico della quota. Per esempio: se HoverGas è = 400 e HoverVariation = 1, allora il range sarà compreso tra 400-400/1 e 400+400/1, ovvero tra 0 e 800. Se invece HoverVariation = 5, allora il range sarà compreso tra 320 e 480 (400-400/5 e 400+400/5). La corretta definizione dei limiti di azione per la correzione della "spinta" dei motori nel controllo automatico della quota, aiuta ad eliminare l'effetto "pendolo" riducendo opportunamente le sovracorrezioni.	5
<b>GPS-Z</b>	Questo parametro consente di attenuare l'effetto oscillante del multicottero determinato dal controllo automatico della quota, avvalendosi dei dati forniti dal sistema GPS sulla altitudine (asse Z) del veicolo	5
<b>Stick Neutral Point</b>	Permette di definire il punto "neutro" dello stick del gas, quando si utilizza l'opzione "Vario" nella gestione del controllo dell'altitudine. Se posto pari a "0" assume automaticamente la posizione di hovering dell'MK	5