

# ar\_xlrs\_transferencia\_control RC\_varios\_pilotos

Transferencia Control  
RC entre varios

pilotos (Transmisores  
RC)

En este ejemplo transferiremos el control RC de un UAV a 2 pilotos (transmisores RC) ubicados en diferentes lugares.

## Indice:

- Configuración por defecto.
- Comprobación enlace.
- Paso 1. Conectividad Drone 1 con Piloto 1 y Piloto 2.
- Paso 2. Transferencia Control RC de Drone 1 entre Piloto 1 a Piloto 2.

**Información adicional:** La mayoría de transmisores XLRs (XPAD2, XPAD3 y GCSD4, versiones similares o superiores) tienen un [botón rápido/caliente para activar o desactivar la transmisión de datos RC \(Radio Control\)](#).

Esto es útil cuando se quiere utilizar con el mismo UAV varios pilotos (Transmisores RC) ubicados en diferentes lugares para que puedan transferir el control del UAV entre los diferentes pilotos (Transmisores RC), de este modo pueden obtener más alcance o realizar trabajos en ubicaciones NLOS.

Y aunque el radio control este desactivado en el transmisor RC, este seguirá recibiendo la telemetría de esta forma cada piloto podrá visualizar los datos y posición del UAV siempre que tenga enlace con el UAV.

## Configuración por defecto

Para este tipo de aplicación la radio de los dispositivos XLRS tiene que trabajar en canal fijo y sin FHSS.

**Desactivar FHSS y Configuración canal RF:** Accederemos a la configuración de FHSS ([DS/RM/FHSS](#)) en cada dispositivo, desactivamos el FHSS y en el canal mínimo "CH RFC MIN" añadiremos 10 (o cualquier otro canal fijo que deseemos).

**Nota:** Los parámetros de RF están bloqueados para el usuario final por seguridad y para respetar la normativa. Si usted es un distribuidor, fabricante, OEM o necesita ajustarlos periódicamente (por ejemplo si realiza vuelos en países distintos con normativas diferentes), por favor envíe un email a [support@dmd.es](mailto:support@dmd.es) y se le enviara los datos necesarios para acceder.

## Comprobación enlace

**Compruebe el enlace entre el RXLRS (Drone 1) y XPAD3 (Piloto 1):**

Conecte los dos dispositivos a DMDStudio abriendo dos instancias, acceda a [DS/RXLRS/MAIN](#) y [DS/XPAD3/MAIN](#) desde esta pestaña podrá comprobar si los dos dispositivos están enlazados y recibiendo datos correctamente.

*Imagen de ejemplo RXLRS (Drone 1) y XPAD3 (Piloto 1):*



Otra prueba rápida para comprobarlo es mirando el display de XPAD3 en la [\(Pantalla 2: Cobertura RF\)](#) y también revisando que el led de enlace está activado.

*Imagen de ejemplo:*



Luego, realice una conexión con mission planner como se indica en el siguiente artículo: [Transmisor XLRS Telemetria a través de USB + Mission Planner.](#)

Ahora puede apagar el XPAD3 (Piloto 1) o apagar la radio (SR + OFF) y realizar la misma prueba en el XPAD3 (Piloto 2), de esta forma se asegura que los dos transmisores XPAD3 (Piloto 1 y Piloto 2) están individualmente correctamente enlazados con el receptor RXLRS (Drone 1).

## **Paso 1. Conectividad Drone 1 con Piloto 1 y Piloto 2**

Encienda los dos dispositivos RXLRS(Drone 1) y XPAD3(Piloto 1).

Luego, encienda el XPAD3(Piloto 2) e inmediatamente desactive la radio presionando SR + OFF de esta forma solo recibirá telemetria.

**XPAD3 (Piloto 1):** Active la telemetria por USB (MVU), presionando SL + ON y conecte con Mission Planner.

**XPAD3 (Piloto 2):** Active la telemetria por USB (MVU), presionando SL + ON y conecte con Mission Planner (Puede utilizar otra instancia de Mission Planner con otro puerto COM o utilice otro PC).

En este momento tendrá control RC y Telemetria a través del XPAD3 (Piloto 1) y en el XPAD3 (Piloto 2) solo verá la telemetria, similar al diagrama de ejemplo siguiente:



## Paso 2. Transferencia Control RC de Drone 1 entre Piloto 1 a Piloto 2

**XPAD3 (Piloto 1):** Desactive la radio presionando SR + OFF de esta forma solo recibirá telemetria.

**XPAD3 (Piloto 2):** Rápidamente active la radio presionando SR + ON y obtendrá el control RC y la telemetria del Drone 1.

Similar al diagrama de ejemplo siguiente:

