manual_xosd_introduccion

XOSD's INTRODUCCIÓN

50 objetos configurables en pantalla, crean un grupo de instrumentos muy util para el piloto.

Instrumentos exclusivos XLRS:

- Señal radio RC (RSSI) en dBms calibrada
- Señal telemetria (RSSI) en dBms calibrada
- Ruido RF de fondo en dBms con alarma
- % Paquetes datos
- Alcance sistema de radio en KM, en tiempo real
- Rumbo vuelta a casa (RTH) numerico y grafico
- Posicion angular aeronave (para posicionado antenas)
- Temperatura transmisor OSD y receptor
- Seleccion de camara 1 ó 2
- Canal video
- Nivel brillo video
- Voltaje baterias transmisor
- Voltaje alimentacion XOSD

Compatibilidad:

Para recibir el vídeo del XOSD en tierra, se necesita el receptor de vídeo XLRS (RXVIDxx) de 2.4Ghz o 5.8Ghz diversity con transmisor de 5.8Ghz 10mW.

Hay varias opciones:

RXVIDx. Receptor de vídeo autónomo, 2-RX 2.4Ghz, diversity, 8CH, TX 5.8Ghz 10mW, Display LCD, 2 salidas vídeo y batería

interna 3.7V 2400mAh.

RXVID358. Receptor de vídeo autónomo, 2-RX 5.8Ghz, diversity, 8CH, TX 5.8Ghz 10mW, Display LCD, 2 salidas vídeo y batería interna 3.7V 2400mAh.

RXVIDXP (Producto Obsoleto). 2-RX 2.4Ghz, diversity, 8CH, TX 5.8Ghz 10mW, preparado para integrase en los transmisores XLRS.

La Radio frecuencia de vídeo es compatible con los receptores de vídeo de la serie: RXVIDx, LawMate y el receptor de vídeo de los transmisores XLRS anteriores al 2017 (XPAD2, XPAD2-MINIJOY, XPAD2-RCJOY…).Introducción:

Los dispositivos XOSD son OSD(On Screen Display) con dos entradas para cámaras con formato PAL y transmisor de vídeo de 2.4Ghz ó 5.8Ghz con 500mW o 1000mW de potencia según modelos, el transmisor de vídeo esta integrado en el dispositivo XOSD y este presenta gráficos, iconos y textos B/N en pantalla orientado principalmente para la visualización del instrumental de una aeronave y de datos de vuelo en aviones, helicópteros y sistemas de radio control FPV, Vehículos Guiados Autónomos UAV, robots, vigilancia, etc.

Integración total con el autopiloto con protocolo Mavlink y con el receptor XLRS y transmisor XLRS.

En su diseño se ha tenido en cuenta que los objetos de texto y gráficos sean lo menos invasivos posible. Se ha mantenido el set de caracteres del sistema LRS.

Los receptores XLRS, se conectan al XOSD a través del RCBus proporcionando los datos para servos y parámetros de vuelo. XOSD presenta los datos en pantalla como objetos de texto o gráficos, superponiendo los objetos al vídeo analógico.

Mavlink. Interpreta paquetes de datos Mavlink de un autopiloto

PX4 ó compatibles Mavlink, el puerto CH4/MAV de XOSD funciona a 38400baudios y se conecta directamente al puerto de telemetria del autopiloto a la misma velocidad.

El transmisor de vídeo se puede activar ó parar en vuelo desde el transmisor XLRS, también se puede cambiar el canal de vídeo.

Menos calor interno: Se ha disminuido la disipación de calor del transmisor de vídeo, ya que se alimenta directamente a 5V y no a 12V como los transmisores estándar, eliminando de 3W a 4W de calor. Para mantener la temperatura dentro de un rango aceptable aun en interiores con poca ventilación, lleva un ventilador con termostato incluido.

Dos entradas de vídeo: Puede utilizar 2 cámaras PAL seleccionando una de ellas.

Lleva incorporado un selector de vídeo cámara con alimentación independiente para cada cámara. Sólo se alimenta la cámara seleccionada para ahorrar consumo.

Si utiliza el sistema XLRS: puede seleccionar la cámara que desea ver en ese momento por ejemplo desde un botón o interruptor.

Si no utiliza el sistema XLRS: puede utilizar un switch RC estándar para cambiar seleccionar la cámara.

Dispone de 4 canales RC multifunción (CH12, CH13, Ch14 y CH16), se configuran desde el receptor XLRS.

El canal 15 RC se utiliza para controlar algunas funciones del OSD en vuelo desde el transmisor XLRS (Cambio de canal TX, Nivel de brillo, Selecionar CAM1, CAM2, Seleccionar pagina 1, 2, 3, Volumen, etc).

Los canales RC se utilizan normalmente para el control de las cámaras de vídeo (PAN, TILT, ZOOM..) y funciones auxiliares.

GPS: Una de las entradas multifunción admite la conexión de un GPS, secundario ó redundante e independiente del GPS principal. *(en preparación).*

No necesita entradas para sensores, voltimetros o amperimetros pues los datos de los sensores son recogidos por el autopiloto (Mavlink) y por el receptor y enviados al OSD a través del RCBus.

Está orientado para poner texto y gráficos en el vídeo, con control de dos cámaras y transmisor de vídeo incluido. Es como un terminal especializado del sistema XLRS ó para equipos FPV estándar.

3 Paginas seleccionables: pag 1 a 3 con configuración y tamaño de caracteres por pagina.

Se puede seleccionar desde DMD_Studio ó mejor *asignando un boton al XPAD* (transmisor RC) con un valor 110 al servo 15.

HUD Custom: Se pueden añadir mensajes personalizados en cualquier pantalla. Seleccionando CUSTOM_HUD (selecciona la pagina 0 que se deja en blanco), puede escribir su propio OSD ó mensajes en pantalla.

3 Resoluciónes:

1. 64 caracteres x 32 lineas
2. 41 caracteres x 32 lineas
3. 31 caracteres x 32 lineas

Los transmisores XLRS, receptores de vídeo XLRS y XOSD funcionan sincronizados (cambio canal en vuelo, etc.) con datos cruzados en pantalla y alarmas de batería.

Email: **dmd@dmd.es**

Teléfono: +34 961450346 (sólo Español)

Teléfono: 615 18 50 77 (sólo Español).

Skype: Vicente_dmd. (Inglés).

Skype: beatriz_dmd. (Español).

www.dmd.es

www.xlrs.eu

tienda.dmd.es