

Vol en duO



Smartcopilot version 3

VolenduO est un espace de mise en contact pour les pilotes volants en cockpit partagé sur X-plane 11.

Pour découvrir VolenduO clic sur la bannière au-dessus ... bonne visite 😊

Depuis quelques années nous avons accueilli et formé plusieurs pilotes et la première information que nous donnons c'est que **le vol en cockpit partagé demande de la rigueur** dans la préparation des vols, dans les réglages et la configurations d'X-plane et des outils utilisés.

Pour établir une bonne connexion et être rapidement opérationnel, Smartcopilot exige que **la configuration générale (avion, scènes, plugins, addons ...) soit identique entre les deux pilotes.**

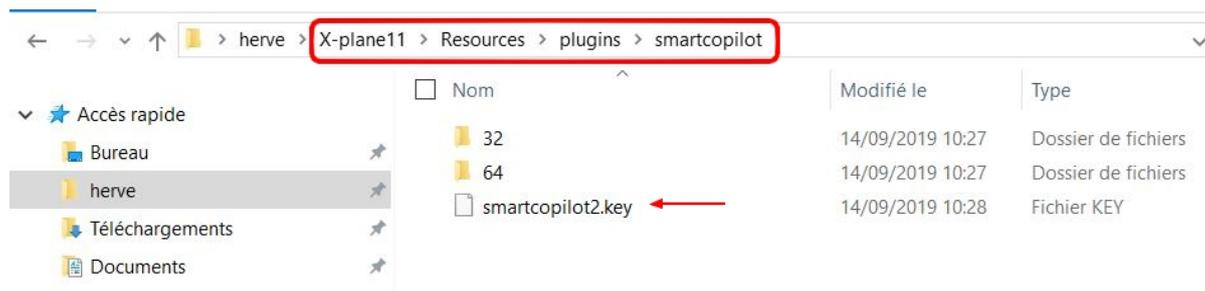
Ce tuto vous propose dans la première partie une initiation à son installation, sa configuration et sa mise en route puis dans une deuxième partie des conseils pour voler sur IVAO et VATSIM, une checklist des pré requis à avoir et des vérifications à effectuer.

Installation du plugin :

Après avoir téléchargé la [dernière version du plugin](#), il faut dézipper l'archive et placer le dossier **smartcopilot** dans votre répertoire plugin >>> "%localappdata%\X-Plane 11\Resources\plugins\".

Installation de la licence :

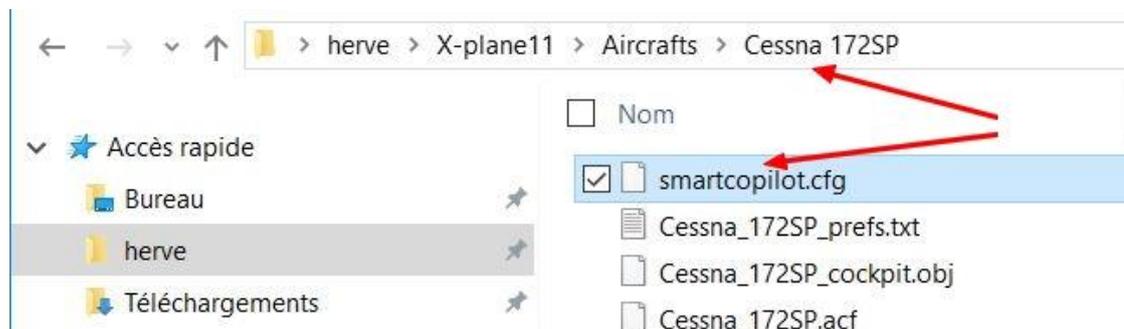
Après l'achat de la licence vous récupérez votre fichier **smartcopilot2.key** que vous placez dans le dossier **smartcopilot**



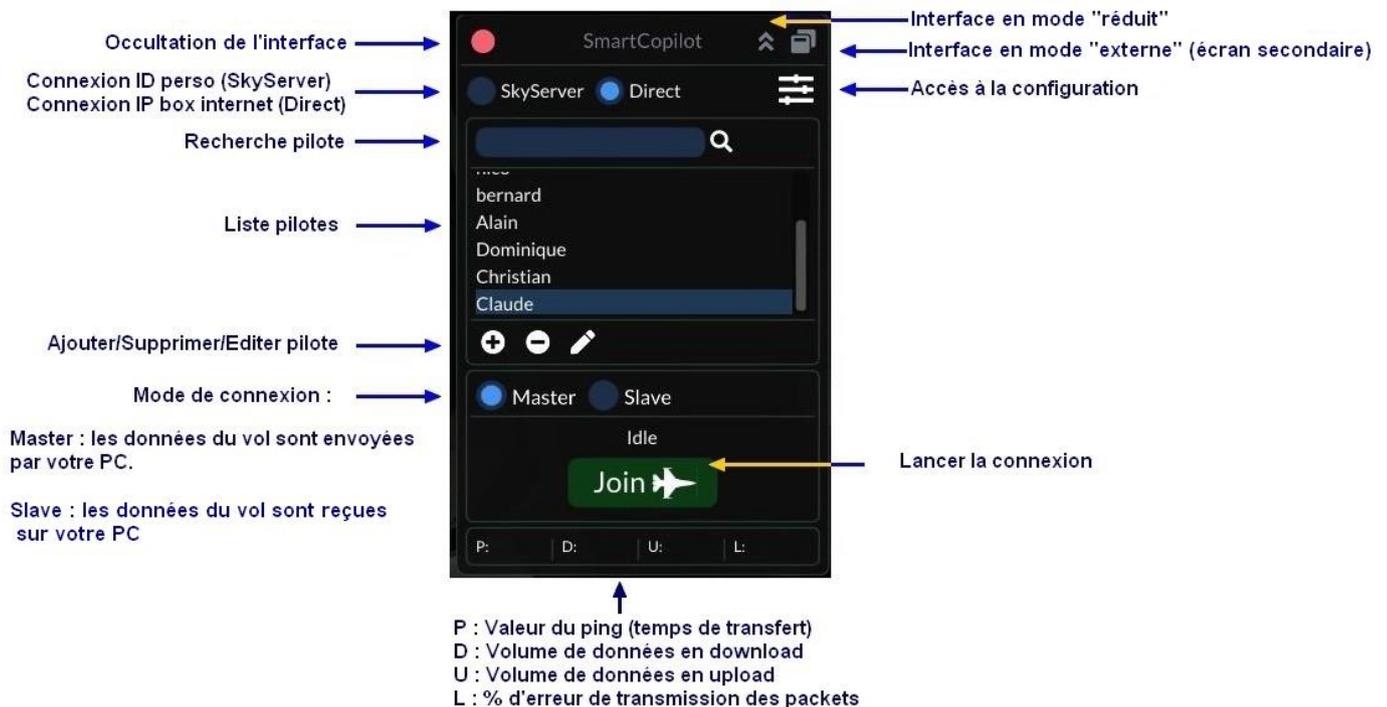
**Installation
du fichier
de**

configuration des avions dispo ici >>> : <https://sky4crew.com/download/>

Il suffit de copier le fichier de config de l'avion dans le répertoire de celui-ci, par exemple pour C172 :



Utilisation de Smartcopilot version 3



Type de connexion :

- SkyServer : Le serveur fourni un identifiant personnel qu'il faut donner à l'autre pilote. Cet identifiant change à chaque lancement de Smartcopilot.
- Direct : Le pilote « Slave » doit donner son IP extérieure au Master, elle peut être récupérée par exemple sur ce site <http://www.mon-ip.com/>

Mode de connexion :

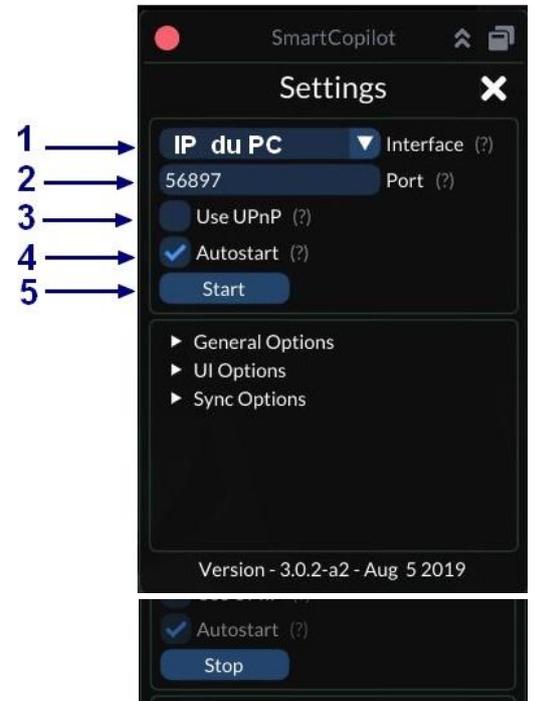
- Master : le pilote envoie les données du vol. C'est de préférence le pilote qui a le meilleur upload. La valeur de l'upload peut être récupérée par exemple sur ce site <https://www.speedtest.net/> Certaines données envoyées ou non en fonction des réglages effectués dans « UI options » (voir plus bas).
- Slave : le pilote reçoit les données du vol.

Remarque : Les modes Master et Slave ne définissent pas qui joue le rôle de pilote aux commandes (Pilot Flying PF) et qui joue le rôle de pilote monitoring (PM). Les rôles peuvent être intervertis n'importe quand durant le vol.

Configuration, démarrage :

- 1: IP LAN du PC, le menu déroulant vous propose cette IP
- 2 : Port utilisé pour communiquer sur internet, le port doit être ouvert dans la table NAT/PAT de la box.
- 3 : Use UPnP option qui permet, si la box le gère, de se passer de l'ouverture de port. Utile si vous ne savez pas ce qu'est la table NAT/PAT 😊
- 4 : Autostart : si coché active Smartcopilot au démarrage d'X-plane.
- 5 : Start : comment dire active la bête.

Après lancement le bouton affiche « Stop »

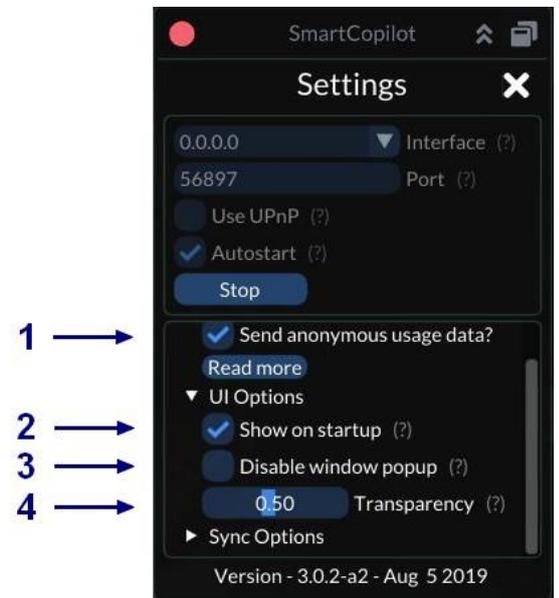


Settings :

- 1 : Envoi de données au serveur Sky4crew 'pour plus d'infos cliquer sur « Read more ».

UI options :

- 2 : Affiche l'interface au démarrage d'X-plane.
- 3 : Laisser décoché, nécessaire pour la connexion et le transfert des commandes de vol.
- 4 : Effet de transparence sur l'interface en mode réduit.



Sync Options :

- 1 Sync Transponder : Gère les modes du transponder (stanby/Charlie/...) :
- IVAO décoché // VATSIM coché** (connexion avec Swift)
- 2 : Données météo :

Coché = Le master envoie la météo au slave
Décoché = Le master et le slave génère leur propre météo, ils utilisent le même logiciel météo, utile en cas de faible bande passante.

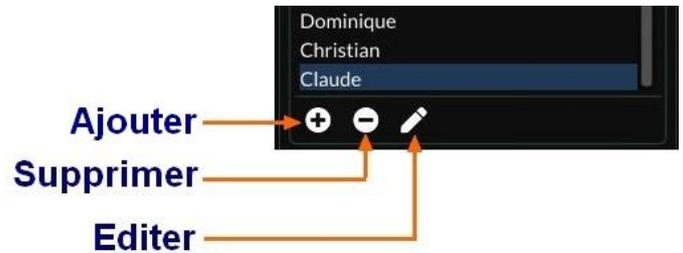
- 3 : Force control release :

Coché = le passage des commandes entre les pilotes ne requière pas l'autorisation de celui qui les a.
Décoché = le passage des commandes entre les pilotes requière l'autorisation de celui qui les a.

- 4 : Ne pas cocher, non recommandé (lire l'info)



Création/modification connexion pilote :



Ajouter :

- 1 : Nom/prénom/callsign
- 2 : Adresse IP WAN du pilote (voir plus haut)
- 3 : Port utilisé, ne modifier qu'en connaissance de cause

- 1 →
- 2 →
- 3 →

A screenshot of the 'Add Connection' dialog box in the SmartCopilot application. The dialog has a title bar with 'SmartCopilot' and a close button. The main title is 'Add Connection'. There are three input fields: 'Connection name (?)', 'Partner IP (?)', and 'Partner port (?)'. The 'Partner port' field contains the value '56897'. At the bottom, there are two buttons: 'OK' and 'Cancel'. Three blue arrows point from the list on the left to the three input fields.

Editer :

Nécessaire pour modifier l'adresse IP WAN des pilotes qui n'ont pas d'IP fixe.

A screenshot of the 'Edit Connection' dialog box in the SmartCopilot application. The dialog has a title bar with 'SmartCopilot' and a close button. The main title is 'Edit Connection'. There are three input fields: 'Connection name (?)' with the value 'Claude', 'Partner IP (?)' with the value 'xxx.xxx.xxx.xxx', and 'Partner port (?)' with the value '56897'. At the bottom, there are two buttons: 'OK' and 'Cancel'.

Supprimer :

Il suffit de cliquer sur le signe -

ATTENTION la suppression est IMMEDIATE sans demande de confirmation :-O

Connexion :

Direct Connexion (avec l'adresse IP WAN du partenaire)

- 1 : Choisir Direct
- 2 : Choisir le pilote
- 3 : Choisir Master (recommandé)
- 4 : Connection >>>> Join

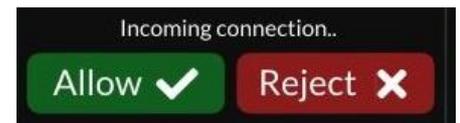


SkyServer Connexion (avec les ID de Skyserver)

- 1 : Choisir SkyServer
- 2 : Coller, à chaque nouvelle connexion, avec Paste l'ID fourni par votre partenaire.
- 3 : Slave donne son ID au Master, Copy permet de faire un copier/coller et de l'envoyer via Teamspeak 3 par exemple.
- 4 : Choisir Master (recommandé)
- 5 : Connection >>>> Join



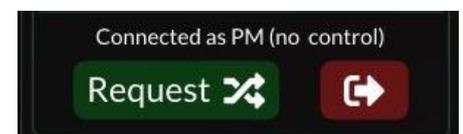
6 : Le pilote « Slave » doit accepter la demande de connexion



Prendre les commandes / Déconnexion :

Si tu n'as pas les commandes voici les boutons affichés

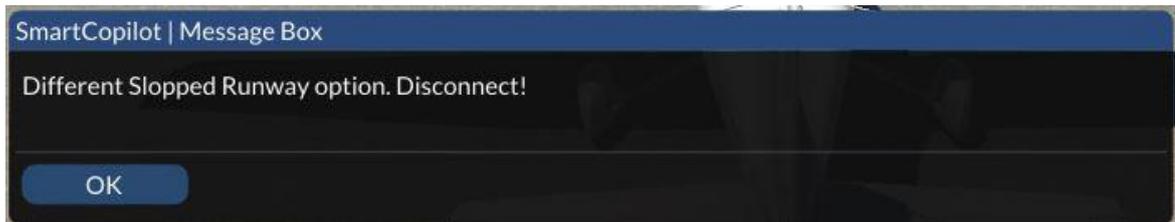
- Le bouton Request permet soit de demander les commandes, soit de prendre les commandes :
 - Si l'option « Force control release » n'est pas cochée, la demande doit être validée par le pilote aux commandes.
 - Si l'option « Force control release » est cochée, la prise des commandes de vol est immédiate.



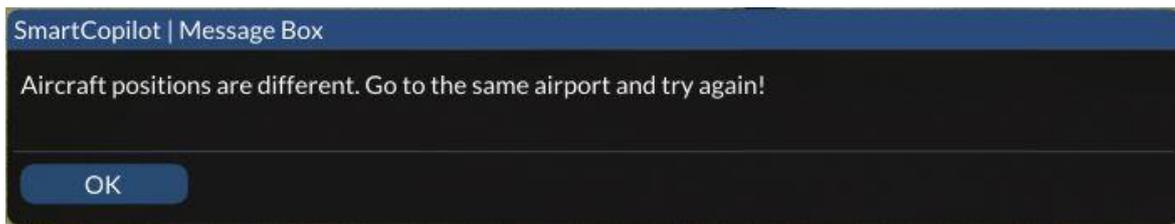
- Le bouton  permet la déconnexion

Message d'erreur à la connexion

La case « Les pistes suivent le contour du terrain » est cochée chez un pilote mais pas chez l'autre. Dans ce cas l'un des deux pilotes modifie cette options (onglet général) **et doit relancer X-plane.**



La position des avions est différente.



Configurations spécifiques / Prérequis ...

Le fichier de configuration smartcopilot.cfg

Il est indispensable au fonctionnement de Smartcopilot.

Seul le Master a besoin de l'avoir

En fonction des avions, un lisez-moi (read me) accompagne le fichier de config, **lisez le bien**, dans le cas contraire vous vous exposez à des disfonctionnements.

Le fichier de config est à déposer dans le répertoire de l'avion tout simplement.

Vol sur le réseau IVAO

En mode cockpit partagé, à la connexion sur IVAO, les deux avions en visu extérieure se retrouve l'un sur l'autre ce qui n'est pas charmant :-).

Pour éviter cela il faut modifier le fichier X-lvAp.conf présent dans le répertoire
~\Resources\plugins\X-lvAp Resources

IMPORTANT :

- Il faut obligatoirement utiliser un éditeur de texte basique (Ne pas utiliser Notepad ++)
- Faire la modification AVANT de lancer X-plane.

Il faut rajouter les lignes ci-dessous après la ligne CALLSIGN (exemple du fichier de VP7 volant avec VP07) .

Pilote VP7	Pilote VP07
CALLSIGN=VP7	CALLSIGN=VP07
[CSL] PILOT1=VP07	[CSL] PILOT1=VP7

Dans le cas de **deux équipages utilisant deux avions en cockpit partagé** Il est possible de "cacher" l'un des avions de l'autre équipage, **il faut que chaque pilote** rajoute une ligne PILOT2 avec le callsign d'un des deux pilotes de l'autre équipage.

Par exemple l'équipage VP7/VP07 vol à côté de l'équipage ARF6/ARF06 voici les fichiers des pilotes :

<u>Pilote VP7</u>	<u>Pilote VP07</u>	<u>Pilote AFR6</u>	<u>Pilote AFR06</u>
CALLSIGN=VP7	CALLSIGN=VP07	CALLSIGN=AFR6	CALLSIGN=AFR06
[CSL] PILOT1=VP07	[CSL] PILOT1=VP7	[CSL] PILOT1=AFR06	[CSL] PILOT1=AFR6
PILOT2=AFR6	PILOT2=AFR6	PILOT2=VP7	PILOT2=VP7

Vol sur le réseau VATSIM :

L'application Swift gère nativement le vol en cockpit partagé, il n'y a donc aucune modification de fichier à effectuer Youpiiii

Checklist des vérifications à faire avant de lancer X-plane et se connecter via Smartcopilot :

ACTION	INFORMATIONS	Vérif
CONFIGURATION OBLIGATOIRE AVANT DE LANCER X-PLANE		
VERSION X-PLANE	Dernière version "Stable"	
SCENES SUPPLEMENTAIRES ACTIVEES	Au minima du pilote le moins fourni	
PLUGINS PRESENTS	Smartcopilot "version stable"	
	Better Pushback	
	Eviter les plugins de confort	
Les pistes suivent le contour du terrain	A l'accord des pilotes, si modif nécessite de redémarrer X_plane	
AVION UTILISE	Même version	
	Vérifier présence d'addon supplémentaires à l'avion (pack son, texture fuselage)	
	Présence du fichier smartcopilot pour le Master	
CONFIGURATION OPTIONNELLE AVANT DE LANCER X-PLANE		
Si vol IVAO	Définir les callsigns	
	Editer le fichier X-lvap.conf (voir plus haut)	
Si utilisation d'un fichier "plan de vol"	Le contenu du répertoire FMS doit être identique	
	Pour le FF A320 même fichier cort.in	
CONFIGURATION X-PLANE DEMARRE		
Avion Cold and Dark ou moteurs démarrés	Au choix commun des pilotes	
Heure	Définie en commun et réglée par le MASTER	
Même aéroport, même emplacement	Définis en commun par les pilotes	

CONFIGURATION AVANT CONNEXION SMARTCOPILOT	
	Pas d'axe pour les spoilers, choisir des boutons
Vérification des commandes	Configurations spécifiques (lire le fichier lisez moi contenu dans les zip Smartcopilot)
Config spécifique	Pour le 737 ZIBO réglez vos la tablette de manière similaire.. Une fois connecté faite une vérif de ces réglages comme par exemple l'unité de la pression (Hp ou psi)
FUEL, PAX, CARGO	En fonction des lisez moi présent dans les zip Smartcopilot

CONFIGURATION VOL IVAO	
Vous avez modifié le fichier X-lvap.conf en fonction des Callsigns utilisés	Sinon il faut tous recommencer :-)
Avant connexion	Edition et vérification commune du plan de vol
	Mettre en remarque : cockpit partagé callsing pilote/callsign radio
	Faire un premier "Send FPL"
Avant connexion IVAO	Vérifier transpondeur mode Standby
Connexion IVAO	RAS
Contact ATC	Pilote désigné comme "radio" dans les remarques
Au point d'arrêt avant alignement	SEUL le pilote "radio" passe en Charlie
	Le pilote "muet" :-) reste en standby