



# **Конфигуратор контроллера VKB NJoy32 device**

## **Руководство пользователя**

Версия 2.0 от 10.10.2014

Информация, содержащаяся в данном документе, может быть изменена без предварительного уведомления.

Никакая часть данного документа не может быть воспроизведена или передана в любой форме и любыми способами в каких-либо целях без письменного разрешения Виртуального конструкторского Бюро.

©2014 ВКБ. С сохранением всех прав.

©2014 Текст Руководства Victorius. С сохранением всех прав

# Содержание

## Глава 1.

<b>Общие сведения.</b>	<b>11</b>
1.1. Назначение контроллера	11
1.2. Требования к аппаратным средствам и программному обеспечению	11

## Глава 2.

<b>Использование конфигуратора</b>	<b>13</b>
2.1. Интерфейс конфигуратора	13
2.1.1. Получение сведений об устройстве	13
2.1.2. Правка обозначения версии контроллера	14
2.2. Изменение прошивки контроллера	15
2.2.1. Программная активация прошивки	15
2.2.2. Аппаратная активации прошивки	16
2.3. Общие параметры джойстика	17
2.3.1. Глобальные переменные	17
2.4. Дополнительные параметры	19
2.4.1. Количество органов управления	19
2.4.2. Частота опроса	19
2.4.3. Время выполнения автоматической калибровки	19
2.4.4. Время срабатывания фиксации осей	19
2.4.5. Параметры понижения чувствительности осей	20
2.4.6. Время перепоключения устройства	20
2.4.7. Индикация загруженного профиля	20
2.4.8. Управление виртуальной клавиатурой	21
2.4.9. Управление виртуальной мышью	22
2.4.10. Порты расширения	23
2.5. Настройка индикации	24
2.5.1. Общие сведения	24
2.5.2. Настройка параметров индикации	25

**Глава 3.**

<b>Настройка осей</b>	<b>28</b>
3.1. Общие сведения	28
3.2. Физические оси	28
3.2.1. Описание параметров осей	28
3.2.2. Фильтрация сигналов датчиков осей	30
Статическая фильтрация	31
Динамическая фильтрация	31
3.2.3. Способы триммирования	31
3.3. Логические оси	31
3.4. Комбинирование осей	33
3.4.1. Общие сведения	33
3.4.2. Настройка комбинирования	33
3.4.3. Варианты комбинирования	34
3.5. Кривые отклика	35
3.6. Преобразование вращения оси в нажатия кнопок	36
3.7. Калибровка осей	37
3.7.1. Автоматическая калибровка	37
3.7.2. Ручная калибровка	37
Общие сведения	37
Интерфейс приложения	38
Корректировка центра оси	39
Корректировка диапазона изменения отклика оси	39

**Глава 4.**

<b>Настройка физических кнопок</b>	<b>40</b>
4.1. Общие сведения	40
4.2. Функции физических кнопок	40
4.2.1. Диалог <b>Button mapping wizard</b>	41
Выбор линии	41
Выбор функции	42
Выбор свободной линии	42
Выбор функции на логическом уровне	43

4.2.2.	Определение настраиваемой кнопки . . . . .	44
4.3.	Функции физических линий . . . . .	44
4.3.1.	Кнопка. . . . .	44
	Описание. . . . .	44
	Ограничения: . . . . .	46
4.3.2.	Кнопка с удержанием . . . . .	46
	Описание. . . . .	46
4.3.3.	Модификатор SHIFT1 / SHIFT2 / SHIFT0 . . . . .	46
	Описание. . . . .	46
4.3.4.	Тумблер. . . . .	48
	Описание. . . . .	48
	Особенности использования двухпозиционных тумблеров . . . . .	49
	Ограничения. . . . .	51
4.3.5.	Энкодер. . . . .	51
	Описание. . . . .	51
	Дискретный энкодер . . . . .	52
	Аналоговый триммер. . . . .	53
	Ограничения . . . . .	54
4.3.6.	Нап, хатка. . . . .	54
	Описание. . . . .	55
4.3.7.	Генератор . . . . .	56
	Описание. . . . .	56
	G1 . . . . .	56
	G8 . . . . .	57
	GT . . . . .	57
	GT+ . . . . .	58
4.3.8.	Кнопка двойного назначения . . . . .	58
	Описание. . . . .	58
4.3.9.	Фиксация осей . . . . .	59
	Описание. . . . .	59
	FA0. . . . .	59
	FA1. . . . .	59
	FA2. . . . .	59
	FA3. . . . .	59
	DR . . . . .	60

4.3.10. Циклический переключатель . . . . .	61
Описание . . . . .	61
4.3.11. Триммер . . . . .	62
Описание . . . . .	62
Trimmer Reset . . . . .	62
Trimmer+, Trimmer-, Trimmer± . . . . .	63
4.3.12. Динамическое применение эквалайзера к выбранным осям . . . . .	64
Описание . . . . .	64
4.3.13. Синхронизатор тумблеров . . . . .	65
Описание . . . . .	65
4.3.14. Реплика кнопки . . . . .	66
Описание . . . . .	66
4.3.15. Выключение линии . . . . .	67
Описание . . . . .	67
4.3.16. Отсутствие функции . . . . .	67
Описание . . . . .	67

## Глава 5.

<b>Настройка логических кнопок . . . . .</b>	<b>69</b>
5.1. Общие сведения . . . . .	69
5.2. Способы настройки логических функций . . . . .	69
5.2.1. Настройка логических функций физических линий . . . . .	69
5.2.2. Настройка логических функций на вкладке Logical Buttons . . . . .	71
5.2.3. Выбор функции . . . . .	71
5.3. Виртуальные кнопки . . . . .	72
5.3.1. Общие сведения . . . . .	72
5.3.2. Выбор свободной линии . . . . .	72
5.3.3. Одновременное срабатывание двух кнопок . . . . .	73
5.4. Маппинг клавиатуры . . . . .	74
5.4.1. Общие сведения . . . . .	74
5.4.2. Назначение клавиш . . . . .	74
5.4.3. Назначение модификаторов . . . . .	74
5.4.4. Завершение настройки маппинга . . . . .	74
5.5. Управление мышью . . . . .	75

5.5.1.	Общие сведения . . . . .	75
5.5.2.	Управление кнопками мыши . . . . .	75
5.5.3.	Управление осями мыши . . . . .	75
5.6.	Вызов макросов . . . . .	76
5.6.1.	Общие сведения . . . . .	76
5.7.	Настройки звуковоспроизведения . . . . .	76
5.8.	Управление мультимедиа приложениями . . . . .	77
5.9.	Запуск приложений . . . . .	77
5.10.	Управление системными функциями . . . . .	78
5.11.	Отключение логической кнопки . . . . .	78

## Глава 6.

	<b>Групповые назначения кнопок . . . . .</b>	<b>79</b>
6.1.	Очистка всех кнопок . . . . .	79
6.2.	Очистка заданного диапазона . . . . .	79
6.3.	Операции с использованием буфера обмена . . . . .	80
6.3.1.	Вырезание кнопок . . . . .	80
6.3.2.	Вставка кнопок из буфера обмена . . . . .	80
6.3.3.	Замена диапазона кнопок . . . . .	80
6.4.	Подготовка отчета по назначениям кнопок . . . . .	81
6.5.	Завершение групповых операций . . . . .	81

## Глава 7.

	<b>Настройка макросов . . . . .</b>	<b>82</b>
7.1.	Общие сведения . . . . .	82
7.2.	Настройка макросов . . . . .	82
7.3.	Временные параметры макросов . . . . .	83
7.4.	Действия с макросами . . . . .	84
7.5.	Очистка группы пойнтов . . . . .	84
7.6.	Заполнение группы пойнтов . . . . .	84
7.7.	Копирование массива пойнтов . . . . .	84

## Глава 8.

### **Сервисные функции . . . . . 85**

- 8.1. Загрузка настроенных параметров в устройство . . . . . 85
- 8.2. Получение текущего состояния устройства . . . . . 85
- 8.3. Сохранение параметров в файл на диске . . . . . 85
- 8.4. Загрузка параметров из файла . . . . . 85
- 8.5. Отчет по назначениям кнопок . . . . . 86

## Глава 9.

### **Проверка работоспособности органов управления. . . . . 87**

- 9.1. Тестирование органов управления средствами конфигуратора. . . . . 87
  - 9.1.1. Проверка замыкателей. . . . . 87
- 9.2. Проверка осей. . . . . 87
- 9.3. Проверка работоспособности джойстика средствами операционной системы . . . . . 88
  - 9.3.1. Открытие диалога проверки . . . . . 88
    - Windows XP . . . . . 88
    - Windows 7 . . . . . 89
  - 9.3.2. Проверка умолчательной конфигурации джойстиков King Cobra MKI и King Cobra MKII . . . . . 90
    - Проверка осей. . . . . 90
    - Проверка кнопок. . . . . 90
    - Проверка переключателя видов . . . . . 91
- 9.4. Проверка джойстика Fat King Cobra MKII и King Cobra MKII с контроллером NJoy32 Pro. . . . . 91
  - 9.4.1. Проверка осей. . . . . 91
  - 9.4.2. Проверка физического срабатывания кнопок . . . . . 91
  - 9.4.3. Проверка виртуальных кнопок . . . . . 93
  - 9.4.4. Проверка маппинга клавиатуры . . . . . 94

## Введение

Конфигуратор контроллера VKB Njoy32 device предназначен для выполнения следующих действий:

- ▼ настройка органов управления устройства управления, работающего под управлением контроллера,
- ▼ добавление и настройка дополнительных органов управления,
- ▼ калибровка осей джойстика,
- ▼ сохранение параметров осей и кнопок в файл на диске и загрузка параметров из файла.

## Использование справочной системы

Элементы управления, расположенные в окне Adobe Reader — бесплатной программы просмотра документов, сохраненных в формате PDF, позволяют использовать различные способы доступа к содержанию документа.

Вкладка **Закладки** содержит структурированный список разделов документа.

Команда **Редактирование — Найти** позволяет выполнить поиск вхождения строки текста в текущем документе. Поиск можно начать также, нажав комбинацию клавиш `<Ctrl>+<F>`. Чтобы перейти к следующему вхождению строки, следует нажать клавишу `<F3>`. Команда **Редактирование — Поиск** позволяет выполнить расширенный поиск слов.

Электронный документ содержит гипертекстовые ссылки. К ним относятся, например, наименования разделов на вкладке **Закладки**, номера рисунков и таблиц в тексте, ссылки на разделы документа, оформленные подчеркиванием (рис. 1, а) или указанием номера раздела (рис. 1, б).

Одно из окон является активным.

в Главе 21 на с. 310.

а)

б)

Рис. 1.



При наведении курсора на гиперссылку курсор изменяет форму. Чтобы перейти по ссылке, следует щелкнуть по ней левой кнопкой мыши.

Чтобы вернуться на то место в документе, откуда был выполнен переход, следует нажать комбинацию клавиш `<Alt>+←`, причем имеется в виду именно клавиша *<стрелка влево>*, а не клавиша на дополнительной цифровой клавиатуре, совмещающая стрелку и цифру 4.

Замечания, советы и предупреждения в тексте отмечены следующими значками:



— Замечание



— Совет



— Предупреждение

## **Техническая поддержка и сопровождение**

При возникновении каких-либо проблем с установкой и эксплуатацией устройств и программного обеспечения Виртуального Конструкторского Бюро обратитесь к документации и попробуйте найти сведения об устранении возникших неполадок.

Если указанные источники не содержат рекомендаций по возникшей проблеме, воспользуйтесь услугами технической поддержки ВКБ.

Страница ВКБ в Интернет: <http://forum.vkb-sim.pro/>

Перед обращением подготовьте, пожалуйста, подробную информацию о возникшей ситуации и ваших действиях, приведших к ней, а также о конфигурации используемого компьютера и периферийного оборудования.

# Глава 1. Общие сведения

## 1.1. Назначение контроллера

Контроллер VKB Njoy32 device обеспечивает функционирование джойстика в штатной комплектации, позволяет настраивать работу органов управления, входящих в комплект поставки, и дополнительных устройств.

Конфигуратор контроллера VKB Njoy32 device (далее Конфигуратор) не требует установки. Он сохранен в файле *VKBDevCfg-C.exe*. Крайние версии файла можно скачать на сайте ВКБ <http://forum.vkb-sim.pro> в разделе Скачать - Программное обеспечение.

В этом же разделе можно найти актуальные версии прошивки контроллера и программу обновления прошивки (далее Z-Bootloader).

## 1.2. Требования к аппаратным средствам и программному обеспечению

Конфигуратор поддерживает контроллеры следующих устройств, разработанных ВКБ:

- ▼ джойстики серии Мамба,
- ▼ джойстики серии Fat King Cobra,
- ▼ педали с контроллером TinyBox,
- ▼ ThrottleBox,
- ▼ джойстики Кобра-Z (Defender Cobra M5 USB второй серии с контроллером Njoy32 USB).

Конфигуратор функционирует под управлением операционных систем Windows XP, Windows 7.

## Глава 2.Использование конфигуратора

### 2.1. Интерфейс конфигуратора

Конфигуратор сохранен в файле *VKBDevCfg-C.exe*. После запуска программы на экране появится окно **VKB DeviceConfig**. В строке заголовка окна указан номер текущей версии конфигуратора (рис. 2.1).

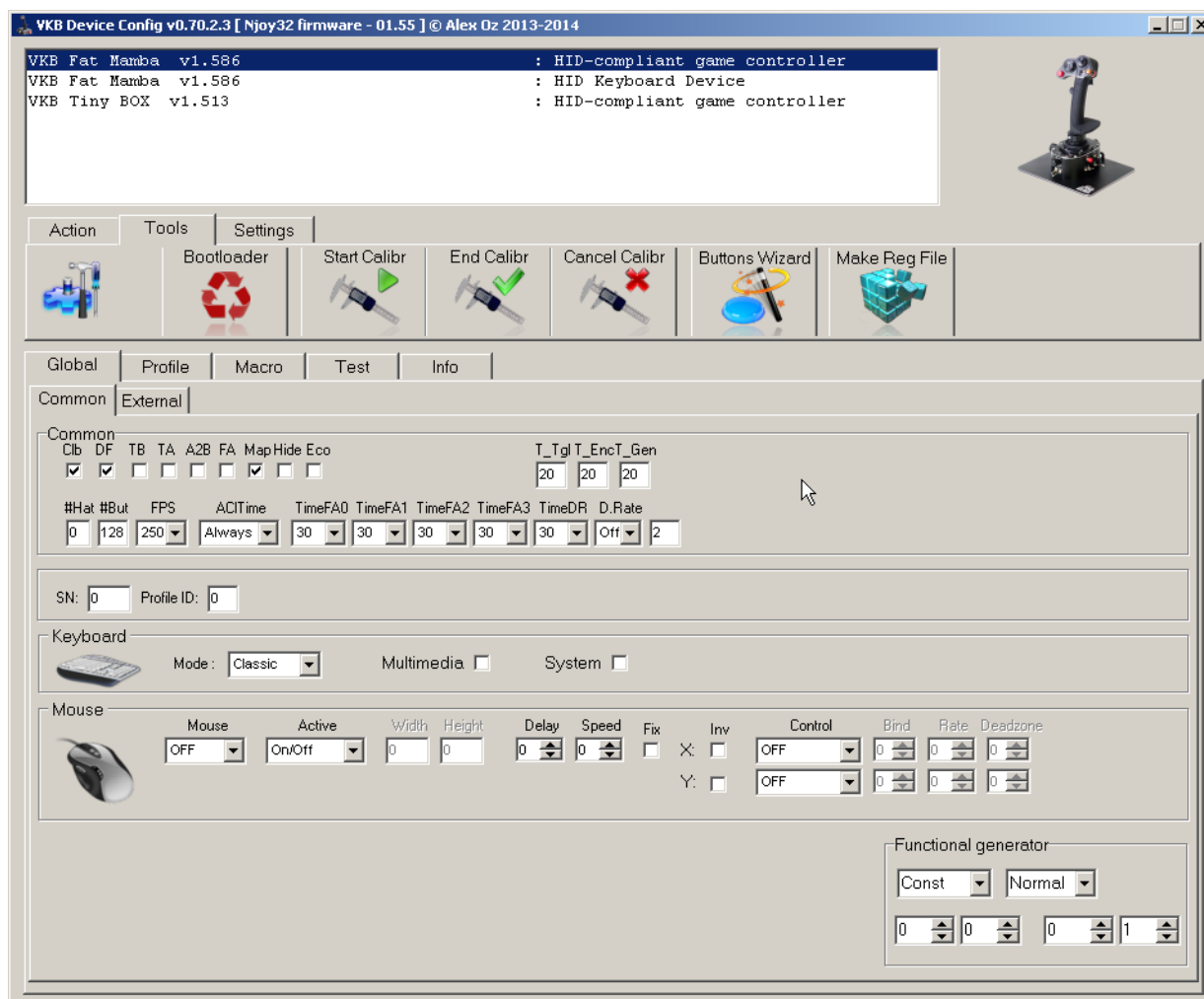


Рис. 2.1.

В списке показаны наименования подключенных устройств управления. Обозначение устройства содержит номер текущей прошивки.



В настоящем Руководстве приводится описание версии *Pro*. Часть рассмотренных функций для версии *Light* будет недоступна.

Для настройки устройства необходимо выделить его имя в списке.

#### 2.1.1. Получение сведений об устройстве

Вкладка **Info** содержит следующие сведения:

- ▼ наименование устройства, выделенного в списке,

- ▼ обозначение версии контроллера,
- ▼ версия прошивки,
- ▼ отображаемое имя контроллера.

Пример содержания вкладки изображен на рис. 2.2.

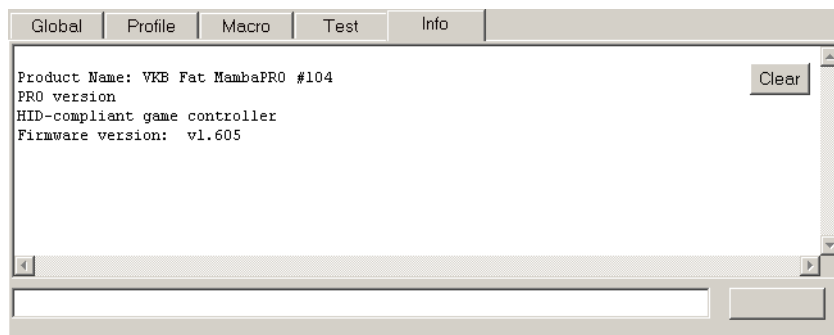


Рис. 2.2.

### 2.1.2. Правка обозначения версии контроллера

Если контроллер был приобретен в варианте *Light* и прошит до версии *Pro* пользователем, операционная система будет показывать прежнее обозначение, поскольку оно было прописано в реестре во время первого подключения контроллера.



На вкладке **Info** и в окне конфигуратора обозначение контроллера будет отображаться правильно, поскольку считывается из памяти джойстика.



Кнопка **Make Reg File**, расположенная на вкладке **Tools**, позволяет задать в системе истинное обозначение контроллера. Для этого необходимо выполнить следующие действия.

1. Выделите курсором мыши в списке обозначение контроллера, которое необходимо исправить, и нажмите кнопку **Make Reg File**.

На экране появится сообщение о создании файла экспорта реестра (рис. 2.3).



Рис. 2.3.

В папке, где находится файл конфигуратора, появится файл экспорта реестра с именем *del\_VID\_231D&PID\_0117.reg*. Файл содержит команды удаления разделов реестра, в которых хранятся данные о калибровке контроллера и его обозначение. Таким образом конфигуратор не выполняет каких-либо действий по редактированию реестра, а только формирует для этого файл данных.



Идентификационные данные контроллера (VID и PID) могут отличаться от приведенных на рисунке.

2. Чтобы завершить удаление устаревшей информации, запустите на выполнение редактор реестра с подготовленными данными. Для этого достаточно выполнить двойной щелчок левой кнопкой мыши по имени файла экспорта реестра и разрешить системе внести изменения в реестр (рис. 2.5).

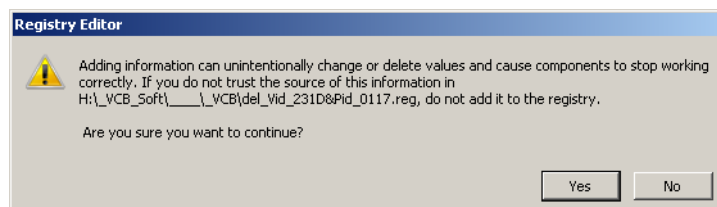


Рис. 2.5.

Указанные в файле разделы будут удалены из реестра. После этого сведения из памяти контроллера будут перечитаны заново и в диалогах Windows будет отображаться правильная версия контроллера.



Для выполнения указанных действий необходимо, чтобы текущий пользователь имел разрешения на правку реестра, то есть входил в систему с правами администратора.

## 2.2. Изменение прошивки контроллера

### 2.2.1. Программная активация прошивки

Для прошивки джойстика необходимо использовать программу прошивки, сохраненную в файле *ZBootloader.exe*. Чтобы прошить контроллер джойстика, выполните следующие действия.

1. Подключите джойстик к компьютеру.
2. Запустите Конфигуратор контроллера, сохраненный в файле *VKBDevCfg-C.exe* выделите в списке имя контроллера и нажмите кнопку **Bootloader** на вкладке **Tools**. На экране появится окно программы прошивки (рис. 2.6)





Рис. 2.6.



3. Нажмите кнопку **Обзор** и выберите файл прошивки в стандартном диалоге открытия файлов Windows.

Имя файла появится в поле диалога.

4. Чтобы прошить контроллер, нажмите кнопку **Flash It!**.

На информационной панели будут появляться сведения о состоянии процесса. После завершения прошивки окно программы автоматически будет закрыто.

В окне **VKB DeviceConfig** будут восстановлены обозначения контроллера. Номер версии будет соответствовать установленной прошивке.

### 2.2.2. Аппаратная активации прошивки

При определенных обстоятельствах невозможно подготовить контроллер к прошивке программным способом, описанным в разделе 2.2.1. Это может произойти, например, если джойстик не опознается операционной системой. В этом случае имя джойстика может даже не присутствовать в списке окна **VKB DeviceConfig**.

Чтобы подготовить контроллер к прошивке в таком случае, следует, запустив программу прошивки, замкнуть джампер **BOOT** на плате контроллера (рис. 2.7).

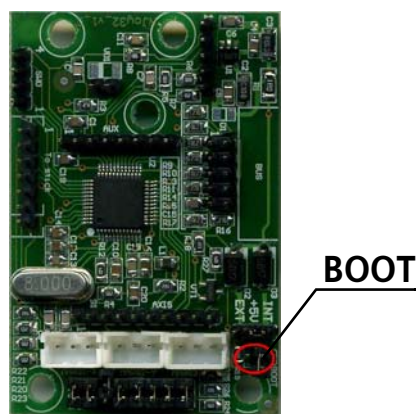


Рис. 2.7.

Дальнейшие действия по прошивке не отличаются от рассмотренных в разделе 2.2.1 на с. 14.

## 2.3. Общие параметры джойстика

### 2.3.1. Глобальные переменные

Элементы управления, расположенные на вкладке **Global — Common** позволяют настроить глобальные параметры контроллера.



Все настройки контроллера, выполненные в его окне, необходимо загружать в его внутреннюю память (см. раздел 8.1 на с. 84).

Назначение элементов управления показано в табл. 2.1 на с. 16.


Табл. 2.1. Глобальные параметры контроллера

Наименованием	Описание
<b>Clb</b>	Calibrate status. Статус калибровки осей устройства.
<b>DF</b>	Dinamic Filter. Управляет использованием динамического фильтра датчиков осей. Значения уровня фильтрации задаются при настройке физических осей, см. раздел 3.2 на с. 27.
<b>TA</b>	Test Axes. Позволяет управлять режимом проверки осей. В этом режиме выдаются данные непосредственно с датчиков.
<b>A2B</b>	Axes to Buttons. Управляет возможностью преобразования перемещения оси в последовательность нажатия кнопок (см. раздел 3.6 на с. 35).
<b>FA</b>	Fix Axes. Управляет возможностью фиксировать состояния осей (см. раздел 4.3.9 на с. 58).

Табл. 2.1. Глобальные параметры контроллера

Наименование	Описание
<b>TV</b>	Test Buttons. Позволяет управлять режимом проверки кнопок. Если опция включена, отменяются все переназначения логических кнопок. Нажатие физических кнопок отображается в соответствии с их номерами. Чтобы проверить срабатывание всех 128 кнопок, необходимо использовать приложение <i>VKBJoyTester</i> . Апплет Windows отображает только 32 кнопки. После проверки кнопок необходимо выключить опцию, иначе все назначения логических кнопок и маппинг клавиатуры будут недоступны для использования во внешних программах.
<b>Map</b>	Logical buttons mapping. Позволяет управлять включением маппинга (сопоставления, отображения) физических кнопок джойстика логическим кнопкам и клавишам клавиатуры. Если опция выключена, кнопки физического уровня транслируются в логические напрямую. Такой режим может быть полезен, например, при составлении конфигурации физических кнопок и ее отладке.
<b>Kbd</b>	Keyboard. Позволяет управлять включением виртуальной клавиатуры, сформированной, если включена опция <b>Map</b> . Если опция включена, список подключенных устройств будет содержать два обозначения. Одно из них обозначает собственно контроллер. Второй элемент обозначает виртуальную клавиатуру, которая обеспечивает имитацию нажатия клавиш физической клавиатуры при помощи органов управления джойстика. Если выделить имя виртуальной клавиатуры в списке подключенных устройств, в качестве имени устройства будет показано <i>Unknown device</i> .
<b>Hide</b>	Позволяет скрывать текущее устройство.
<b>Eco</b>	Позволяет управлять временем подключения виртуальной клавиатуры
<b>Tempo Time</b>	Tempo function time. Длительность срабатывания функции Tempo (см. раздел 4.3.8 на с. 57), задается в миллисекундах.
<b>T_Tgl</b>	Time of toggle pulse. Длительность импульса тумблеров (см. раздел 4.3.4 на с. 47), задается в миллисекундах.
<b>T_Enc</b>	Time of encoder pulse. Длительность импульса энкодеров, задается в миллисекундах.

Табл. 2.1. Глобальные параметры контроллера

Наименование	Описание
<b>T_Gen</b>	Time of generator pulse. Длительность импульса генераторов, задается в миллисекундах.
 Рекомендуется задавать значение параметра <b>T_Enc</b> в пределах от 10 до 50 мс. Чем больше это значение, тем большее время требуется на выдачу очереди нажатий. Значения в пределах 10 - 20 мс рекомендуются при использовании внутреннего маппера клавиатуры. При использовании внешних мапперов значение параметра должно быть не менее 20 мс.	

## 2.4. Дополнительные параметры

### 2.4.1. Количество органов управления

Поле **#Hat** позволяет задать количество хаток, подключенных к контроллеру. Максимальное количество равно 4.

Поле **#But** позволяет задать количество кнопок, подключенных к контроллеру. Максимальное количество равно 128.

### 2.4.2. Частота опроса

Раскрывающийся список **FPS** позволяет выбрать значение частоты опроса контроллера по шине USB (Гц).

### 2.4.3. Время выполнения автоматической калибровки

Раскрывающийся список **ACITime** позволяет выбрать время выполнения автоматической калибровки осей джойстика. Она выполняется автоматически при каждом включении устройства. При этом измеряется максимальный и минимальный отклик оси, фиксируется состояние центра. Результаты калибровки могут зависеть от текущего положения оси. При выборе варианта **Always** автокалибровка будет выполняться постоянно. Если выбран вариант определенного количества минут, то она будет выполняться только на протяжении указанного периода с момента включения джойстика.

### 2.4.4. Время срабатывания фиксации осей

Раскрывающиеся списки **Time FA0**, **Time FA1**, **Time FA2**, **Time FA3** позволяют выбрать интервал времени (в миллисекундах) срабатывания фиксатора оси (см. раздел 4.3.9 на с. 58).

### 2.4.5. Параметры понижения чувствительности осей

В некоторых ситуациях, например, при прицеливании по противнику, целесообразно снизить чувствительность осей. Один из способов такого снижения заключается в снижении чувствительности в заданное количество раз. Раскрывающийся список **D.Rate** позволяет выбрать степень снижения чувствительности.

Раскрывающийся список **TimeDR** позволяют выбрать интервал времени (в миллисекундах) срабатывания снижения чувствительности. Чтобы задействовать этот режим, необходимо назначить одну из кнопок (см. раздел 4.3.9 на с. 58).

### 2.4.6. Время переподключения устройства

На некоторых компьютерах оказывается невозможным сохранить выполненные настройки контроллера в его память несколько раз подряд. При попытке после очередного изменения параметров сохранить эти изменения, на экране появляется сообщение об ошибке (рис. 2.8).

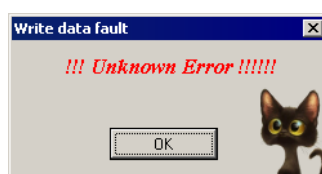


Рис. 2.8.

Это связано с особенностями работы Windows с устройствами USB. Если вы испытываете подобные затруднения, задайте ненулевое время задержки подключения устройства в поле **Delay of Start Controller** (рис. 2.9).

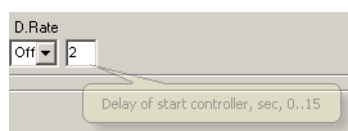


Рис. 2.9.

### 2.4.7. Индикация загруженного профиля

При использовании нескольких профилей настроек можно присваивать им наименования, которые будут показаны в окне конфигуратора. Для этого следует сформировать набор данных, пример которого приведен в табл. 2.2.

Табл. 2.2. Параметры профилей

ID	Описание	Имя файла
1	Профиль Fat Mamba для БзС	Mamba_1556_BoS.cfg

Табл. 2.2. Параметры профилей

ID	Описание	Имя файла
2	Профиль Fat Mamba для БзБ	Mamba_1556_BoB.cfg
3	Профиль Fat Mamba для Ил-2	Mamba_1556_Il-2.cfg

Все параметры, входящие в этот набор являются произвольными. Чтобы индикация работала, необходимо добавить в раздел **[User]** файла настроек конфигулятора *Zconfig.ini*, который находится в той же папке, что и файл *VKBDevConfig.exe*, следующие строки:

**[User]**

*Profile 1= Профиль Fat Mamba для БзБ*

*Profile 2= Профиль Fat Mamba для БзБ*

*Profile 2= Профиль Fat Mamba для Ил-2*

Чтобы увидеть наименование текущего профиля, введите его номер в поле **Profile ID** (рис. 2.11).

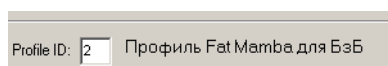


Рис. 2.11.

## 2.4.8. Управление виртуальной клавиатурой

Кнопки джойстика можно сопоставлять клавишам клавиатуры, использовать их для управления системными функциями операционной системы и мультимедийными приложениями. Элементы управления, расположенные в группе **Keyboard** позволяют управлять этими функциями.



Чтобы обеспечить возможность использования виртуальной клавиатуры, должна быть включена опция **Map**.

Варианты раскрывающегося списка **Mode** позволяют выбрать вариант использования виртуальной клавиатуры.

- ▼ **Off** — клавиатура не используется,
- ▼ **Classic** — стандартное использование клавиатуры. Допускается одновременное нажатие нескольких виртуальных клавиш.
- ▼ **Modified** — одновременное нажатие не используется. При удерживании нажатыми срабатывает крайняя нажатая виртуальная клавиша.



Если включена опция **Map** и выбрана какая-либо клавиатура, в списке появится дополнительное устройство *HID Keyboard Device*.



Пример использования стандартной клавиатуры — курки ClasterFire. Если на один из них назначить, например, огонь из пулеметов, а на второй — пушек, то при одновременном нажатии курков будут работать оба типа оружия.

Опция **Multimedia** позволяет использовать кнопки джойстика для управления мультимедийными приложениями (см. раздел 5.8 на с. 76).

Опция **System** позволяет использовать кнопки джойстика для управления системными функциями операционной системы (см. раздел 5.10 на с. 77).

#### 2.4.9. Управление виртуальной мышью

Кнопки и оси джойстика можно использовать для управления виртуальной мышью. Элементы управления, расположенные в группе **Mouse** позволяют управлять этими функциями.

Варианты раскрывающегося списка **Mouse** позволяют выбрать тип виртуальной мыши.

- ▼ **Off** — мышь не используется.
- ▼ **Relative** — курсор под управлением виртуальной мыши перемещается от текущего положения курсора.
- ▼ **Absolute** — курсор под управлением виртуальной мыши перемещается от центра экрана. В эту точку он перемещается с началом движения осей джойстика или нажатия кнопок, сопоставленных осям мыши.



Чтобы принудительно поместить курсор в центр экрана, следует нажать кнопку, на которую назначена функция **Set Center Point** (см. раздел 5.5.2 на с. 74).

Варианты раскрывающегося списка **Active** позволяют выбрать способ включения виртуальной мыши.

- ▼ **On/Off** — чтобы включить или выключить виртуальную мышь, необходимо нажать назначенную кнопку (см. раздел 5.5.2 на с. 74).
- ▼ **Always On** — мышь включена все время.



Будьте внимательны и осторожны при использовании постоянно включенной мыши. При неправильных настройках или наличии самых незначительных дрожаний оси, незаметных при ее обычном использовании, курсор мыши будет перемещаться по экрану самопроизвольно. При этом скорректировать его положение при помощи реальной мыши может оказаться затруднительно.

Поля **Width** и **Height** позволяют задать размер экрана в пикселах. Эти поля доступны при выборе варианта **Absolute**.

Поле со списком **Delay** позволяет задержку автоматического ускорения курсора, если для управления осями мыши используются кнопки, а не оси. Поле

со счетчиком **Speed** позволяет задать степень ускорения курсора. Если для кнопки задан множитель скорости, то скорость перемещения курсора будет постоянной, автоускорение не используется.

Опция **Fix** позволяет управлять состоянием осей, выбранных для управления виртуальной мышью. Если она включена, то оси будут управлять только мышью. Если выключена, то ось будет сохранять и свое первоначальное назначение.

Управление осями X и Y виртуальной мыши настраивается одинаковым образом.

Опция **Inv** позволяет изменить направление движения оси мыши.

Варианты раскрывающегося списка **Control** позволяют выбрать способ управления курсором.

▼ **Off** — ось мыши управляется при помощи кнопок джойстика,

▼ **Ph.Axis #** — ось мыши управляется осью джойстика.

Поле со счетчиком **Bind** позволяет выбрать ось джойстика, назначенную для управления осью мыши.

Поле со счетчиком **Rate** позволяет связать скорость перемещения курсора мыши с положением оси. Если значение поля равно 1, скорость не зависит от положения оси. Если значение больше 1, то скорость перемещения курсора будет зависеть от положения оси.

Поле со счетчиком **Deazone** позволяет задать размер мертвой зоны. Если значение этого поля равно нулю, то малейшие колебания оси будут вызывать перемещение курсора. Если **Deadzone** равно 7, то мертвая зона составляет половину хода оси, если 6 — четверть и т.д. Если **Deadzone** равно 0, мертвая зона отсутствует.

#### 2.4.10. Порты расширения

Контроллер имеет порты расширения для подключения внешних дополнительных модулей. Режимы работы портов расширения определяются элементами управления, расположенными на вкладке **External**.

Раскрывающийся список **SPI1 port mode** позволяет выбрать режим работы порта:

▼ **OFF** — порт не используется,

▼ **S-but** — к порту подключены стандартные регистровые платы расширения кнопок.

Количество регистров указывается в поле **#Reg**. По умолчанию количество регистров равно 4. Два из них используются ручкой джойстика, они подключены к порту №1 контроллера разъемом, обозначенным *To Stick*. Два регистра,

реализованные в виде разъемов X10 и X11, доступны для установки дополнительных органов управления. Подключение кнопок, тумблеров и т.п. подробно рассматривается на примере установки панелей расширения, волшебным образом превращающих джойстик King Cobra MKII в Fat King Cobra в документе *Модернизация джойстика King Cobra MKII Pro Руководство пользователя*.

Использование портов расширения выходит за рамки настоящего руководства.

## 2.5. Настройка индикации

### 2.5.1. Общие сведения

Для индикации состояния контроллера джойстика могут быть использованы светодиоды. Конструкция джойстиков серии Кинг Кобра включает в себя один двухцветный светодиод, установленный в ручке. На корпусе джойстиков серии Мамба установлены 5 светодиодов. Документ *Проект Кобра Z Инструкция* содержит рекомендации по установке системного светодиода. Могут быть использованы следующие параметры свечения:

- ▼ цвет (при использовании двухцветного светодиода),
- ▼ частота мерцания,
- ▼ яркость.

Настройка индикации выполняется на вкладке **Global — External — LEDs**.

Отображаемые состояния контроллера и соответствующие им варианты, которые необходимо выбрать в раскрывающемся списке **Event flag**, показаны в табл. 2.3.

Табл. 2.3.

Вариант <b>Event flag</b>	Состояние контроллера	Примечание
External	Индикация не используется.	
Zero event	Основное состояние контроллера.	Кнопки не нажаты, оси в исходном положении.
SHIFT	Используется модификатор кнопок Shift.	
Fix Axis	Нажата кнопка модификатора осей FA.	

Табл. 2.3.

Вариант <b>Event flag</b>	Состояние контроллера	Примечание
Calibration	Выполняется калибровка осей.	
Physical Button	Нажата заданная физическая кнопка.	Индикация состояния может быть инвертирована. Таким образом диод будет светиться, если кнопка не нажата (не сработала), и гаснуть при нажатии.
Virtual Button	Сработала заданная виртуальная кнопка.	
Logical Button	Сработала заданная логическая кнопка.	
Axis in center	Заданная ось находится в нулевом положении (в центре).	
MaRS fault	Неисправен выбранный датчик MaRS.	

### 2.5.2. Настройка параметров индикации

Чтобы настроить параметры индикации, раскройте вкладку **Global — External — LEDs** (рис. 2.12).

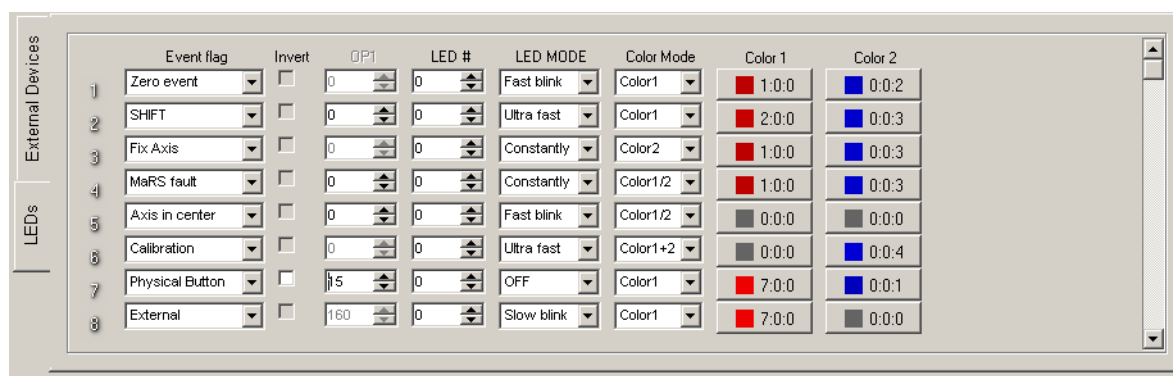


Рис. 2.12.

Описание режимов работы контроллера приведено в табл. 2.3 на с. 23.

Чтобы назначить состояние контроллера, которое будет показано светодиодом, выберите из раскрывающегося списка **Event flag** соответствующий ему вариант. В полях со счетчиком **OP1** для некоторых вариантов можно уточнить параметры состояния контроллера (см. табл. 2.4).

Табл. 2.4.

<b>SHIFT</b>	0 — Shift 1; 1 — Shift 2; 2 — Shift 0.
<b>MaRS fault</b>	Номер контролируемого датчика, 1...8.
<b>Axis in center</b>	Номер контролируемой оси, 1...8.
<b>Physical Button, Virtual Button, Logical Button.</b>	Номера линий кнопок.

Поле со счетчиком **LED#** позволяет задать номер светодиода, назначенного для индикации соответствующего состояния. При подключении одного светодиода он является системным с номером 0. Для нескольких событий можно выбрать один и тот же светодиод, для информативности используя различные параметры свечения. При этом необходимо учитывать следующее. При одновременном наступлении нескольких событий, назначенных одному светодиоду, отображаться будет вариант с большим номером в списке.

Раскрывающиеся списки **LED Mode** позволяют выбирать следующие варианты свечения диодов:

- ▼ **Off** — индикатор выключен,
- ▼ **Constantly** — постоянное свечение,
- ▼ **Slow Blink** — медленное мерцание,
- ▼ **Fast Blink** — быстрое мерцание,
- ▼ **UltraFast** — очень быстрое мерцание.

Чтобы задать интенсивность свечения двухцветного светодиода по каждому цвету, следует нажать кнопку **Color 1** или **Color 2**. Для одноцветного диода используется только одна кнопка.

После нажатия кнопки на экране появится диалог настройки (рис. 2.13).

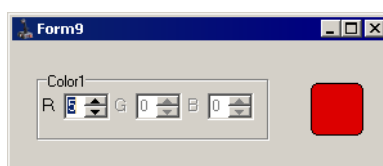
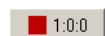


Рис. 2.13.

Доступное поле со счетчиком позволяет выбрать яркость свечения данного цвета. Чтобы завершить настройку яркости, закройте этот диалог.

Опция **Invert** позволяет инвертировать отображаемое событие. Например, если назначен светодиод для индикации центрального положения оси. Если опция **Invert** выключена, светодиод будет гореть при нахождении оси в центре. Если она включена, то в положении оси, отличном от центрального. Это может оказаться более удобным в некоторых случаях. Пример. Ось № 8 используется для триммирования оси 2 (крена). Инвертирование включено. Если триммирования нет, нет и индикации. Если триммирование используется, индикация включается.



Удобно использовать в качестве триммеров энкодеры, сконфигурированные в варианте аналоговой оси (см. раздел Аналоговый триммер на с. 52). При необходимости сброса триммера достаточно нажать кнопку, сконфигурированную как TrimmerReset.

---

## Глава 3. Настройка осей

### 3.1. Общие сведения

Максимальное количество осей, которые управляются контроллером, равно восьми. В качестве датчика угла поворота могут быть использованы следующие источники:

- ▼ цифровые датчики MaRS,
- ▼ аналоговые датчики — переменные резисторы,
- ▼ энкодеры,
- ▼ кнопки.

Энкодеры и кнопки позволяют управлять виртуальными осями джойстика.

Элементы управления, расположенные на вкладке **Profile — Common -n- Axes** (рис. 3.1), позволяют выполнить настройку осей джойстика.

Рис. 3.1.

Каждая ось описывается одинаковым набором параметров. Для того, чтобы ось можно было использовать во внешних приложениях, необходимо кроме физического подключения задать правильные значения этих параметров.

### 3.2. Физические оси

#### 3.2.1. Описание параметров осей

Элементы управления, расположенные на вкладке **Physical Axes** (рис. 3.1), позволяют задать аппаратные параметры осей. Описание этих параметров приведено в табл. 3.1.

Табл. 3.1. Параметры физических осей

Элемент управления	Описание параметра
<b>AC</b>	Auto Center. Опция позволяет управлять автоматическим определением центрального положения оси при старте контроллера.
<b>CL</b>	Auto Calibrate. Опция позволяет управлять автоматической калибровкой оси при старте контроллера. Также эта опция должна быть включена для выполнения калибровки пользователем оси (см. раздел 3.7 на с. 36).
<b>R</b>	Reverse. Опция позволяет управлять изменением направления вращения оси на противоположное на физическом уровне.
<b>Dir</b>	Direction. Опция позволяет управлять нормальным направлением вращения датчика dMaRS. Используется при калибровке осей без возврата в центр с рабочим диапазоном $<175^\circ$ .
<b>Eq</b>	Equalizer. Опция позволяет управлять использованием настройки кривых отклика для оси (см. раздел 3.5 на с. 34).
<b>PF</b>	
<b>Trimmer</b>	
<b>Input</b>	<p>Варианты раскрывающегося списка позволяют назначить тип датчика положения оси:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>▼ D_MaRS — цифровой датчик,</li> <li>▼ потенциометр,</li> <li>▼ виртуальная ось (см. <a href="#">раздел</a>).</li> </ul> <p>Неправильное указание типа датчика может привести к неправильной ее работе.</p>
<b>Filter</b>	Поле позволяет задать значение уровня статической фильтрации сигнала датчика. Значение параметра должно находиться в пределах 0...7. По умолчанию для цифровых датчиков D_MaRS значение параметра равно 5, для аналоговых, потенциометров — 6.

Табл. 3.1. Параметры физических осей

Элемент управления	Описание параметра
<b>Trh</b>	Dynamic Filter Threshold. Поле позволяет задать порог включения динамического фильтра. Динамический фильтр глобально управляется опцией <b>DF</b> (см. раздел 2.3 на с. 16). Значение параметра может находиться в пределах 0...255. По умолчанию для цифровых датчиков D_MaRS значение параметра равно 33, для аналоговых, потенциометров — 55.
<b>HF</b>	H-Filter
<b>MPL</b>	Multiplier. Поле позволяет задать значения двоичного множителя, который используется для расчета и нормализации диапазона значений датчика. Значение параметра должно находиться в пределах -15...+15. По умолчанию для цифровых датчиков D_MaRS значение параметра равно 9, для аналоговых, потенциометров — 8.
<b>KdHi</b>	Коэффициент, определяющий (совместно с параметром <b>MPL</b> ) верхнюю границу рабочего диапазона датчика оси. Значение параметра должно находиться в пределах 0...255. По умолчанию для цифровых датчиков D_MaRS значение параметра равно 190, для аналоговых, потенциометров — 255.
<b>KdLo</b>	Коэффициент, определяющий (совместно с параметром <b>MPL</b> ) верхнюю границу рабочего диапазона датчика оси. Значение параметра должно находиться в пределах 0...255. По умолчанию для цифровых датчиков D_MaRS значение параметра равно 190, для аналоговых, потенциометров — 255.
<b>Bias</b>	Определяет начальное положение датчика во время автокалибровки при старте контроллера. Справочно.
<b>Base</b>	Определяет базовый квадрант датчика D_MaRS во время автокалибровки при старте контроллера. Справочно.

### 3.2.2. Фильтрация сигналов датчиков осей

Чувствительность датчиков и точность механики джойстика делают заметными колебания ручки, связанные с произвольными движениями руки (тремор). Фильтрация сигналов позволяет сглаживать эти паразитные колебания. Применяется статическая и динамическая фильтрация. При использовании статической фильтрации коэффициент фильтрации является постоянным для всех диапазонов перемещения ручки.

## Статическая фильтрация

Статическая фильтрация используется, если выключена опция **DF**, управляющая динамической фильтрацией (см. раздел 2.3 на с. 16). Степень фильтрации отклика следует задать в поле со счетчиком **MF**.

## Динамическая фильтрация

Если опция **DF** включена, используется динамическая фильтрация. При этом значение коэффициента зависит от величины перемещения ручки. Верхнее значение коэффициента, то есть порог срабатывания фильтра, равно значению поля **Trh**.

По умолчанию оно равно 18 для 8000 отсчетов внутреннего диапазона изменения сигнала датчика в одну сторону, или  $\sim 0,2\%$  от хода ручки. Это означает, что при небольших отклонениях ручки, не превышающих  $0,2\%$  полного хода, сглаживание максимально. Если отклонение превышает указанное значение, коэффициент фильтрации скачкообразно уменьшается до минимального значения. Если разность сигналов между отсчетами датчика оси будет меньше значения поля **Trh**, значение коэффициента фильтрации плавно будет увеличиваться до заданного значения.

Чтобы отключить динамическую фильтрацию для конкретной оси, следует задать для нее значение поля **Trh** равным 0. Для нее будет действовать статическая фильтрация.



Чем сильнее фильтрация сигналов, тем более «вялым» может оказаться отклик на движение ручки. Чтобы отклик был максимально резким, следует задать **DFT=0**, **Filter=1**.

### 3.2.3. Способы триммирования

Варианты раскрывающегося списка **Trimmer mode** позволяют выбрать способ триммирования осей.

При выборе варианта **Standard** центр оси смещается на заданное значение. Общий диапазон оси остается неизменным. При перемещении оси с одной стороны отклик оси не дойдет до границы диапазона, с другой — достигнет его, когда ось еще находится не в крайнем положении.

При выборе варианта **Modified** центр оси смещается, одновременно изменяется и диапазон изменения отклика оси таким образом, что в крайних положениях оси ее отклик будет соответствовать границам диапазона.

## 3.3. Логические оси

Элементы управления, расположенные на вкладке **Logical Axes** (рис. 3.1 на с. 27), позволяют задать параметры логических осей, которые передаются во внешние программы.

Описание этих параметров приведено в табл. 3.2.

Табл. 3.2. Параметры логических осей

Имя	Описание
<b>En</b>	Enabled. Опция позволяет управлять включением оси. При этом выполняются все расчеты, связанные с осью, даже если ось не объявляется видимой в HID-репорте устройства (опция <b>Vs</b> отключена). Такой режим может быть использован, например, для отображения вращения аналоговой оси в серию нажатий кнопок без вращения самой оси.
<b>Vs</b>	Visible. Опция позволяет управлять видимостью оси внешними программами. Таким образом ось должна быть не только включена, но и видима.
<b>In</b>	Inversion. Опция позволяет изменять направление логической оси, видимое внешними программами, на противоположное. В отличие от инверсии сигналов физических осей (см. раздел 3.2.1 на с. 27, опция <b>R</b> ), которая производится в самом начале обработки сигнала, инверсия логических осей производится уже в самом конце. Для простых осей в большинстве случаев результат будет одинаковым, но в некоторых случаях способ включения инверсии может иметь значение.
<b>Cn</b>	Center. Опция задает положение нижней мертвой зоны, в середине рабочего диапазона для оси с центром (опция включена) или у ее крайнего положения (опция выключена). Опция должна быть включена для аналоговых датчиков.
<b>ID</b>	Identity. Указывает привязку логических осей к данным физических осей. Справочный параметр.
<b>Size</b>	Размер данных в тетрадах, смещенный на 1. Справочный параметр.
<b>Precis</b>	Precision. Разрядность оси в HID, бит.
<b>HID Usage</b>	Название оси в HID. Не рекомендуется изменять умолчательные названия. Изменение имени оси может привести к ее неработоспособности.
<b>Dz Lo</b>	Deadzone Low/Center. Размер мертвой зоны. Если ось имеет центр, мертвая зона находится в центре, если ось без центра — у нижнего предела.

Табл. 3.2. Параметры логических осей

Имя	Описание
<b>Dz Hi</b>	Deadzone High. Размер мертвой зоны. Если ось имеет центр, мертвых зон две по краям диапазона, если ось без центра — у верхнего предела.
<b>Combine</b>	Type of combine Axis. Способ комбинирования осей (см. <a href="#">раздел</a> ).
<b>Sign</b>	Sign of combine axis. Направления комбинирования оси (см. <a href="#">раздел</a> ).
<b>#Axis</b>	Номер оси, которая будет оказывать действие на текущую ось.
<b>%</b>	Максимальное воздействие на ось .
<b>FA3 val.</b>	Fixed value for FA3 mode. Значение отклонения оси при нажатии кнопки, для которой назначена функция FA3 (см. <a href="#">раздел</a> ).

### 3.4. Комбинирование осей

#### 3.4.1. Общие сведения

Комбинирование осей позволяет изменить положение оси, используя другую ось. Этот способ отличается от работы кнопки в режиме триммера (см. раздел 4.3.11 на с. 61) или энкодера в качестве триммера (см. раздел 4.3.5 на с. 50) тем, что используется существующая ось. Кнопки-триммеры не обязательно должны конфигурироваться в качестве оси. Особенно если количество осей приближается к предельному значению, равному 8. С другой стороны никто не запрещает превратить кнопки или энкодер в ось и комбинировать ее с другими осями. В качестве примера можно рассмотреть следующую конфигурацию. Энкодер сконфигурирован в качестве оси. Эта ось в игре назначена на триммирование элеронов. Ничего особенного, казалось бы. Но у конкретного ЛА может не быть триммеров по крену. Поэтому продвинутый пользователь комбинирует ось Y джойстика с осью-энкодером на уровне контроллера.

#### 3.4.2. Настройка комбинирования

Исходные данные: необходимо вращением оси №8 изменять положение оси №1 (X, ось крена).

Чтобы скомбинировать две оси, следует выполнить следующие действия.

1. Раскройте вкладку **Profile — Common-n-Axes — Logical Axis**.
2. Для оси №1 выберите из раскрывающегося списка **Combine** вариант **Combi**.
3. В поле **#Axis** введите номер оси-триммера, в нашем случае 8.

4. В поле % введите величину, на которую будет смещен центр триммируемой оси при полном отклонении оси-триммера. Если задать 50%, то триммируемая ось отклонится на самый край диапазона. Рекомендуется значение 20-25%.
5. Выберите сторону смещения центра в раскрывающемся списке **Sign** (+ или -). Настройка показана на рис. 3.2.

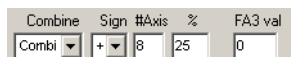
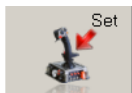


Рис. 3.2.



6. Чтобы изменения вступили в силу нажмите кнопку **Set**.
7. Проверьте работу триммера, используя программу VKBJoytester. На рис. 3.3 показано состояние осей №8 и №1 при вращении оси №8.

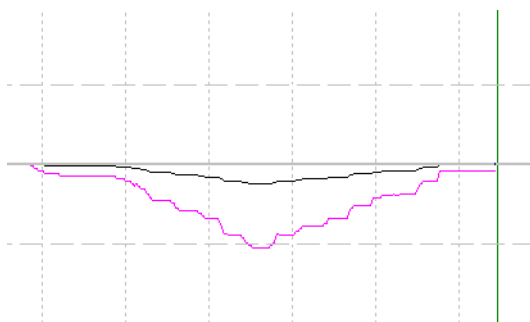


Рис. 3.3.

### 3.4.3. Варианты комбинирования

Варианты **Dir1** и **Dir2** раскрывающегося списка Combine позволяют сместить центральное положение триммируемой оси с центральным положением оси-триммера. Совместная работа осей показана на рис. 3.4.

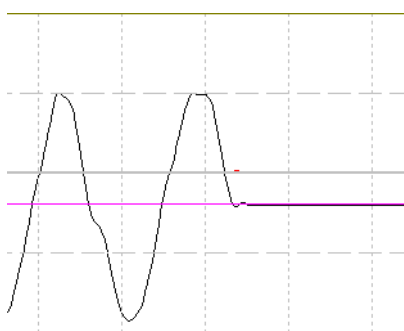


Рис. 3.4.

Варианты **Dir1** и **Dir2** различаются знаком отклика (направлением перемещения) триммируемой оси. На рис. 3.5 а) и б) показаны отклики осей для вариантов **Dir1** и **Dir2**. Физически ось-триммер и триммируемая ось перемещались в одинаковых направлениях.

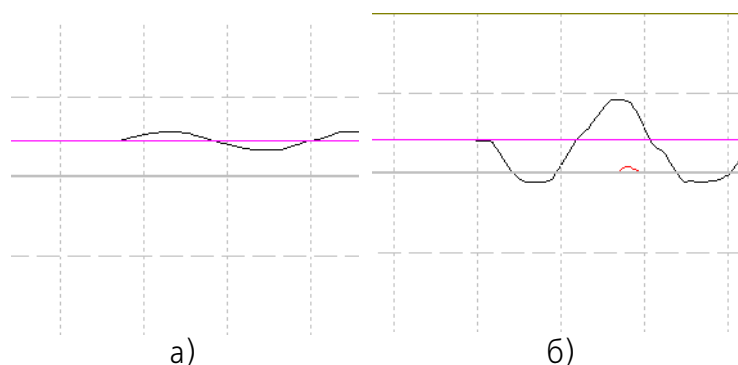


Рис. 3.6.

### 3.5. Кривые отклика

Элементы управления, расположенные на вкладке **Response curve**, позволяют настроить кривые отклика осей (рис. 3.7).

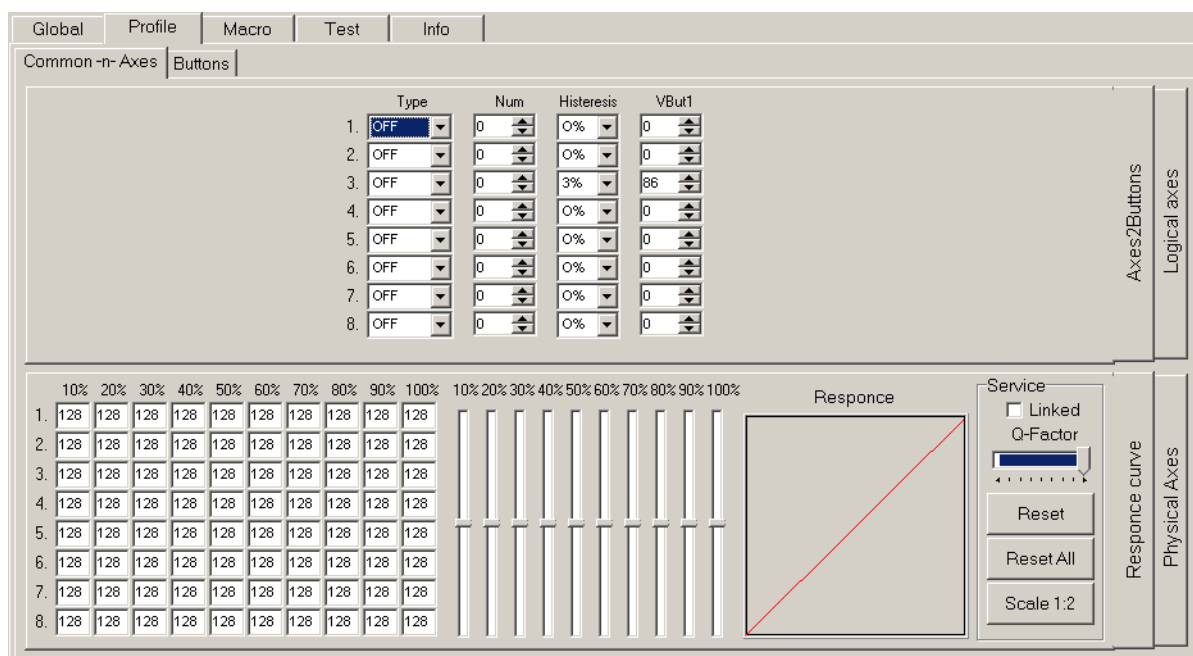


Рис. 3.7.

Чтобы настроить кривую отклика оси, следует выполнить следующие действия.

1. Выделите строку, номер которой соответствует номеру оси.
2. Перемещайте движки таким образом, чтобы кривая приняла желаемый вид.

Значения в полях оси будут соответствовать положению движка. Опция **Linked** позволяет связать положения движков между собой. Движок **Q-Factor** определяет степень связанности движков между собой. Результирующая сглаженная кривая отклика отображается на панели просмотра **Response**. Чтобы отклик оси соответствовал настроенной кривой, для нее должна быть включена опция **Eq** (см. раздел 3.2.1 на с. 27).

Для оси может быть включен режим временного применения настроенной кривой отклика. Он включается при включении кнопки, на которую назначена функция **CrV (CrVa)** (см. [раздел](#)).

Может быть использовано упрощенное управление степенью отклика оси. Для этого необходимо выполнить следующие действия:

- ▼ выбрать степень ослабления отклика из раскрывающегося списка **D.Rate** (см. [раздел](#)),
- ▼ назначить кнопке функцию **DR** (см. [раздел](#)).

При нажатии и удержании кнопки отклик оси будет изменен соответствующим образом.

### 3.6. Преобразование вращения оси в нажатия кнопок

Вращение оси может быть преобразовано в нажатия кнопок. Весь диапазон вращения оси разбивается на нужное количество интервалов. Каждому интервалу ставится в соответствии линия джойстика. При вращении оси попадание значения отклика в интервал вызывает срабатывание назначенной кнопки. Элементы управления, расположенные на вкладке **Axes2Buttons** (рис. 3.7 на с. 34) позволяют настроить это преобразование.

Параметры преобразования каждой из восьми осей могут быть настроены индивидуально. Для этого необходимо выбрать ось по ее номеру.

Варианты раскрывающегося списка **Type** позволяют выбрать способ обработки перемещения оси.

- ▼ **OFF** — преобразование не производится.
- ▼ **Edges1** — сигнал сработавшей кнопки выдается при пересечении границы зоны.
- ▼ **Edges2** — при пересечении границы формируются два сигнала обеих кнопок, назначенных зонам справа и слева от границы.
- ▼ **Zones** — сигнал кнопки включается при пересечении границы зоны и длится, пока ось находится в этой зоне.

Поле со счетчиком **Num** позволяет задать количество интервалов, на которые разбивается диапазон оси. Значения этого поля, равные 0 и 1 позволяют «нажимать» кнопку-концевик при достижении осью крайнего значения. Если **Num** = 0, то сработает нижний концевик, если **Num** = 1, то верхний.

Раскрывающийся список **Histerezis** позволяет назначить ширину зоны срабатывания кнопки в процентах от общего диапазона оси. Это позволяет избавиться от неопределенности положения оси на границах зон. Если **Histerezis** = 0, кнопка сработает при «полном упоре» в границу.

Поле со счетчиком **Vbut1** позволяет назначить номер первой линии, которая будет срабатывать в нижнем интервале. следующие кнопки будут назначены подряд, начиная от этого номера в соответствии с количеством интервалов **Num**.

Например, если задано четыре интервала (**Num** = 4), **VBbut1** = 89 и выбран режим **Zones**, то при перемещении оси между крайними положениями последовательно сработают кнопки 89, 90, 91, 92. На эти кнопки, так же, как на остальные, можно отобразить клавиши клавиатуры. При выборе значений **Num**, равных 0 или 1 (концевики) в обоих случаях будет срабатывать кнопка, назначенная в поле **VBut1**.



Если ось используется как ручка управления газом, то можно, например, отключать двигатель при перемещении оси в крайнее положение. Для этого следует задать **Num** = 0 и назначить кнопку отключения двигателя в поле **VBut1**.

## 3.7. Калибровка осей

### 3.7.1. Автоматическая калибровка

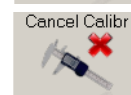
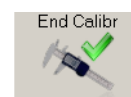
Конфигуратор контроллера позволяет выполнить калибровку осей джойстика. Для этого следует выполнить следующие действия.

1. На вкладке **Profile — Common-n-Axes — Physical Axes** включите опцию **CI** (см. раздел 3.2.1 на с. 27) для тех осей, которые необходимо калибровать.
2. Раскройте вкладку **Tools**.
3. Нажмите кнопку **Start Calibr**.



Характер свечения двухцветного светодиода будет соответствовать параметрам, заданным при его настройке (см. раздел 2.5 на с. 23).

4. Поочередно переместите каждую калибруемую ось между крайними положениями.
5. Нажмите кнопку **End Calibr**.



Кнопка **Cancel Calibr** позволяет прервать калибровку, не сохраняя ее результаты.

### 3.7.2. Ручная калибровка

#### Общие сведения

В некоторых случаях результаты автоматической калибровки могут быть совсем удовлетворительными. Например, значения **KdHi** и **KdLo** слишком велики и составляют 255. Такие значения загрубляют точность осей. Или нейтральное положение ручки не совпадает с центром оси. В подобных случаях целесообразно выполнить ручную настройку калибровки. Для оценки резуль-

татов работы точности стандартного апплета Windows недостаточно. Рекомендуется для калибровки использовать приложение VKB joystester. На момент написания документации его можно скачать по адресу [http://ftp.vkb-sim.pro/Programms/VKB\\_JoyTester.zip](http://ftp.vkb-sim.pro/Programms/VKB_JoyTester.zip).

## Интерфейс приложения

Перед выполнением калибровки запустите VKB joystester. Окно программы показано на рис. 3.8.

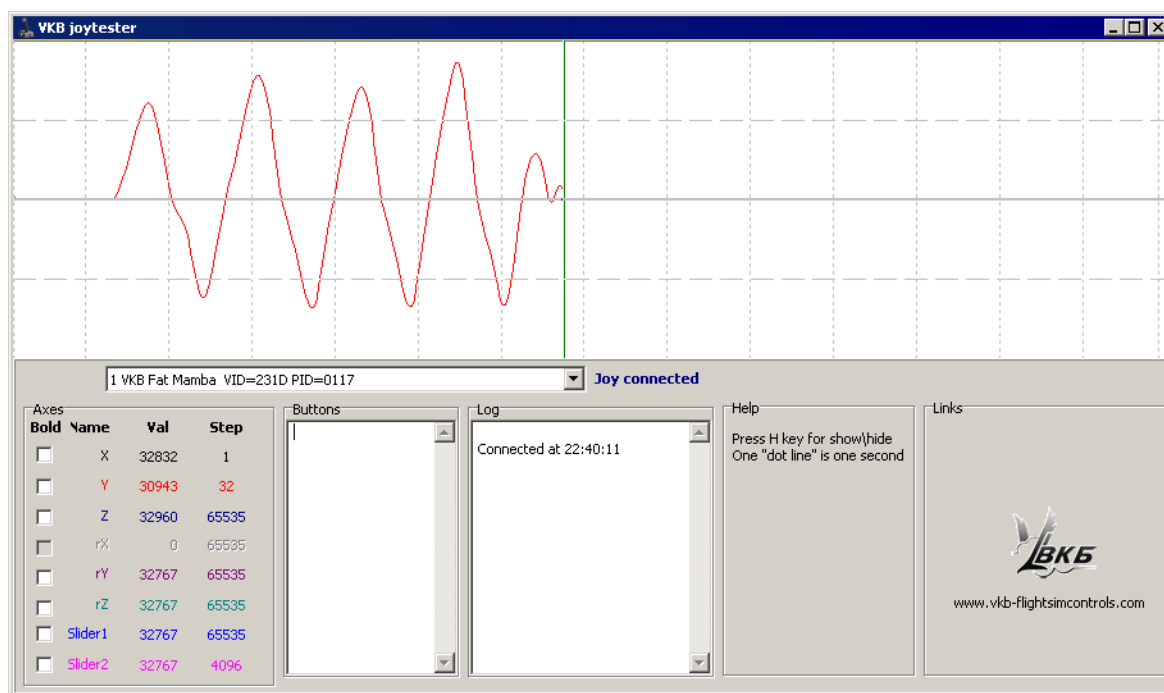


Рис. 3.8.

Выберите имя джойстика в раскрывающемся списке **Joy connected**. Большую часть окна занимает график отклика осей. При отклонении ручки РУС, вращении потенциометров аналоговых осей, нажатии кнопок, сконфигурированных в качестве виртуальных осей, на графике будет показан отклик соответствующей оси или нескольких одновременно вращаемых осей. Опция **Bold** рядом с именем оси позволяет отобразить отклик этой оси утолщенной линией. Значение поля **Val** показывает текущее значение отклика оси.

В поле **Buttons** отображаются номера сработавших кнопок с указанием типа срабатывания — нажата кнопка или отпущена (pressed/unpressed). Если кнопка сопоставлена алфавитно-цифровой клавише клавиатуры, то будет отображаться срабатывание соответствующей клавиши. Функциональные клавиши и клавиши с модификаторами <Ctrl>, <Alt>, <Win> не отображаются. Кнопка H (не русская H, а английская H) позволяет скрыть панель дополнительной информации. При этом отклик осей будет показан в увеличенном масштабе. Такой режим обеспечивает большую точность.

## Корректировка центра оси

Параметр **Bias** позволяет учесть установку конкретного датчика MaRS или центровку потенциометра аналоговой оси. Значение этого параметра задается при автоматической калибровке. В большинстве случаев точность автоматической центровки оси является удовлетворительной. Проконтролировать ее качество можно при помощи приложения VKB joystester. Значения отклика осей при перемещении между крайними положениями должны изменяться от 0 до 65537. Соответственно в центральном положении значение отклика должно составлять 32767. Отклонение в несколько единиц или даже десятков не имеет принципиального значения. Чтобы скорректировать чрезмерные отклонения, следует изменить значение поля **Bias**. Подберите экспериментальным путем такое значение этого поля, чтобы ось «встала в центр». Не забывайте после каждой корректировки параметра нажимать кнопку **Set** на вкладке **Action**.



## Корректировка диапазона изменения отклика оси

Диапазон отклика оси необходимо настроить таким образом, чтобы в крайних положениях соответствующего органа управления значения отклика составляли 0 и 65535. При этом значения **KdHi** и **KdLo** должны находиться в пределах 100 ... 180. Это обеспечивает оптимальный динамический диапазон. Ручная калибровка осей выполняется поочередно. Чтобы настроить диапазон, выполните следующие действия.

1. Переместите ручку между крайними положениями. На графике отклика VKB joystester проверьте, что максимального и минимального значения отклик достигает именно в крайних положениях.



Необходимо настроить диапазон оси если, например, в одном крайнем положении ручки значение отклика не равно 0, а максимальное значение в 65535 достигается, когда ручка еще не находится в другом крайнем положении.

2. Экспериментальным путем подберите значения коэффициентов таким образом, чтобы крайние положения ручки соответствовали экстремальным значениям отклика.
3. Если изменением значений коэффициентов невозможно выполнить настройку (отклик не доходит до крайнего значения) или для успешной настройки значения коэффициентов выходят за пределы диапазона рациональных значений (100 ... 180) слишком велико (равно 255), необходимо изменить значение множителя **MPL** и повторить настройку коэффициентов **KdHi** и **KdLo**.



После завершения калибровки запишите ее результаты в память контроллера.

5. Результаты калибровки, так же, как и остальные настройки параметров джойстика сохраняются в файлке конфигурации. Поэтому рекомендуется сохранять удачные конфигурации на диск (см. [раздел](#)).

## Глава 4. Настройка физических кнопок

### 4.1. Общие сведения

При описании контроллера используется общее понятие *кнопка*. В действительности это может быть любой орган управления, который замыкает пару контактов или несколько таких пар. В качестве примера можно привести тактовые кнопки, тумблеры, энкодеры, галетные переключатели, многопозиционные хатки и т.п. Каждая пара замыкаемых контактов представлена в контроллере *линией*. Контроллер может обрабатывать до 128 линий.

Настройка физических кнопок выполняется на вкладке **Profile — Buttons** (рис. 4.1).

	Line 1	Line 2	Line 3	Line 4	Line 5	Line 6	Line 7	Line 8
Reg#1	B	B	B	B	En2 Ax#6:256x		TrRst Ax#8	B
Reg#2	B	B	B	B	G1 Pulses 48x	G1 Pulses 48x	B	B
Reg#3	Enc Ax#7:128x		TrRst Ax#27	B	B	TrRst Ax#8	Enc Ax#8:128x	
Reg#4	B	B	S1	DR Ax#12	FA0 Ax#12	B	B 121	B
Reg#5	B	B 1	B	B	B 69	B 70	B 71	B 72
Reg#6	B	G8 Pulses 1x	B	G8 Pulses 1x	B	B	B	B
Reg#7	B	B	B	B	B	B	B	B
Reg#8	B	B	B	B	B	B	B	B
Reg#9	B	B	B	B	B	B	B	B
Reg#10	B	B	B	B	B	B	B	B
Reg#11	B	B	B	B	B	B	B	B
Reg#12	B	B	B	B	B	B	B	B
Reg#13	B	B	B	B	B	B	B	B
Reg#14	B	B	B	B	B	B	B	B
Reg#15	B	B	B	B	B	B	B	B
Reg#16	B	B	B	B	B	B	B	B

Рис. 4.1.

Для удобства линии объединены в регистры *Reg#1...Reg#16*. Каждый регистр представляет собой группу из восьми линий. Линии имеют сквозную нумерацию. Внутри регистра для удобства отображения линии имеют номера с 1 по 8. Таким образом все линии, обрабатываемые контроллером сведены в таблицу. Строками этой таблицы являются регистры, колонками — линии.

### 4.2. Функции физически кнопок

Физические кнопки могут быть сконфигурированы в качестве следующих устройств:

- ▼ Button — кнопка,
- ▼ BA — кнопка с удержанием,
- ▼ Shift — модификатор кнопок,

- ▼ Toggle — тумблер,
- ▼ Encoder — энкодер,
- ▼ POV switch — хатка,
- ▼ Generator — генератор последовательных нажатий,
- ▼ Tempo — кнопка с двойной функцией в зависимости от длительности нажатия,
- ▼ Fix\_Axes — модификатор осей,
- ▼ Cyclic Switch — циклический переключатель,
- ▼ Trimmer — триммер,
- ▼ Curves — динамическое переключение кривой отклика оси,
- ▼ Sync — синхронизатор тумблеров,
- ▼ RPB — репликатор кнопки,
- ▼ OFF — исключение линии из обработки,
- ▼ NoF — отсутствие функции.

#### 4.2.1. Диалог Button mapping wizard

Выбор функции линии на физическом уровне выполняется в диалоге **Button mapping wizard** (рис. 4.2).

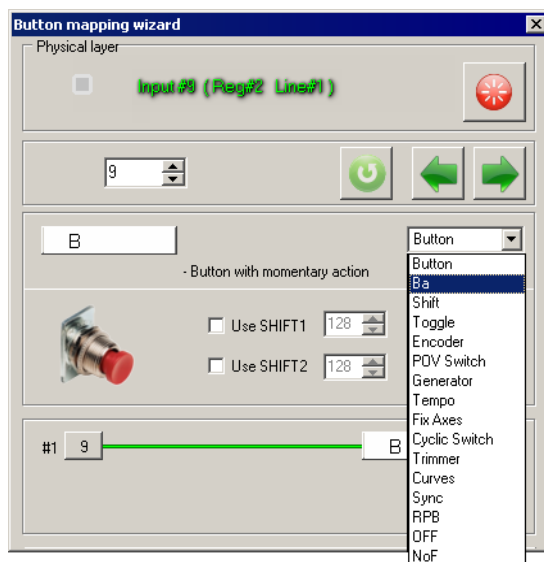


Рис. 4.2.

Этот диалог появляется на экране после двойного щелчка левой кнопкой мыши в ячейке настраиваемой линии.

#### Выбор линии

Строка в группе **Physical layer** показывает номер настраиваемой линии, а также ее принадлежность к регистру и линии в этом регистре. На рис. 4.2 текущей



является линия 9. Она принадлежит первой линии второго регистра. Кнопка **Capture** позволяет уточнить соответствие кнопки и линии (см. раздел 4.2.2).



Поле со счетчиком содержит номер текущей линии и позволяет изменить его. То есть, чтобы перейти, например, к настройке линии 15, следует ввести или задать при помощи счетчика это число в поле.

Кнопки **Next** и **Previous** позволяют выбирать, соответственно, следующую или предыдущую линию. При переходе на другую линию с использованием этих кнопок настройки текущей линии фиксируются.



Кнопка **Cancel** позволяет отменить текущее назначение кнопки. Например, линии 9 назначена функция *Shift*. После этого нажата кнопка **Next**, чтобы настроить следующую линию. При этом текущее назначение (*Shift*) фиксируется. После этого при помощи кнопки **Previous** активной вновь выбрана линия 9 и ей назначена функция *BA*. Если нажать кнопку **Cancel**, для линии 9 будет возвращено предыдущее назначение *Shift*.

### Выбор функции

Раскрывающийся список позволяет выбрать функцию текущей линии. При выборе функции ее краткое описание появляется в диалоге. Появляются также дополнительные элементы управления, позволяющие уточнить варианты использования функции линии и ее параметры.

Если выбранная функция позволяет альтернативное использование с использованием функции *Shift*, будут доступны опции *Use Shift 1* и *Use Shift 2*. Таким образом для линии возможно использование двух дополнительных функций. Если опция разрешения альтернативного использования линии включена, становится доступным поле со счетчиком, позволяющее указать линию, которая будет срабатывать при срабатывании текущего органа управления, если нажата кнопка с функцией *Shift*. Например, чтобы при нажатии текущей кнопки с шифтом срабатывала линия 51, необходимо ввести это число в поле.

### Выбор свободной линии

При выборе линии для альтернативного использования необходимо знать, что выбранная линия не была уже ранее использована для подобной цели. Чтобы определить, какие линии свободны для использования, выполните двойной щелчок левой кнопкой мыши в поле со счетчиком. На экране появится диалог **Virtual layer** (рис. 4.3). Красным цветом показаны номера занятых линий, черным — свободных для использования. Чтобы выбрать линию, щелкните по ее обозначению левой кнопкой мыши.

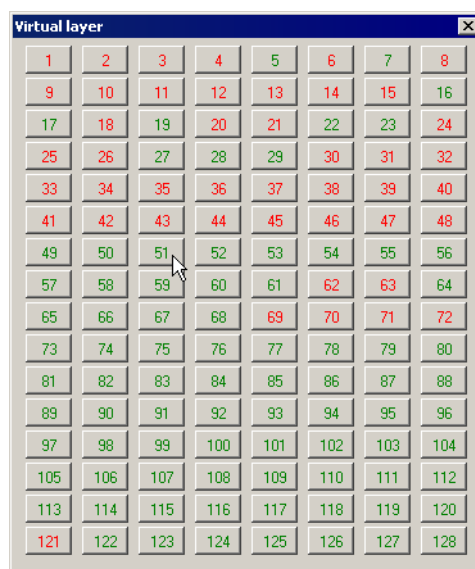


Рис. 4.3.

### Выбор функции на логическом уровне

Если выбранная функция линии позволяет использование логической функции, станут доступными элементы управления, обеспечивающие эту настройку. Чтобы настроить логическую функцию, выполните щелчок левой кнопкой мыши в поле текущего назначения кнопки (1 на рис. 4.4).

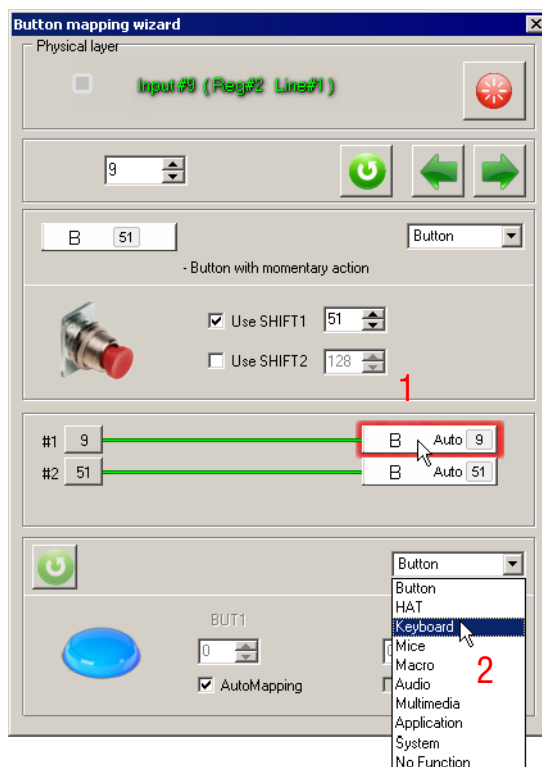


Рис. 4.4.

В диалоге появятся элементы управления настройки логического уровня. Выберите нужную функцию логического уровня из раскрывающегося списка (2 на рис. 4.4).

Можно использовать и другой способ выбора логической функции (рис. 4.6).

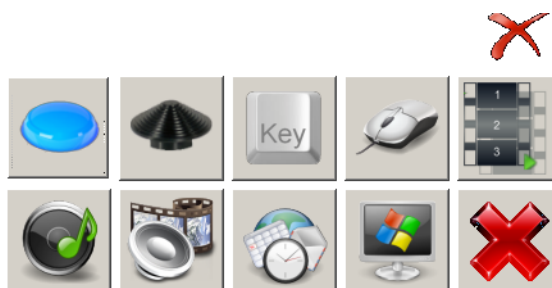


Рис. 4.6.

Подробно настройка логических функций рассматривается в [разделе](#).

#### 4.2.2. Определение настраиваемой кнопки

Чтобы определить номер линии кнопки, можно воспользоваться справочной таблицей, приведенной в инструкции по эксплуатации джойстика или использовать возможности конфигуратора. Включите опцию **Poll** на вкладке **Physical layer**. После этого нажатие кнопки, включение тумблера и т. п. будет сопровождаться загоранием индикации в ячейке линии, которая соответствует этому органу управления.



Проверить правильность выбора линии можно также в диалоге **Button mapping wizard**. Для этого нажмите кнопку **Capture**. Система будет ожидать нажатия кнопки. Если номер кнопки соответствует настраиваемой линии, загорится индикация.

### 4.3. Функции физических линий

#### 4.3.1. Кнопка

Button

##### Описание

При срабатывании линии происходит срабатывание логической кнопки, номер которой по умолчанию соответствует порядковому номеру физической кнопки. Номер используемой логической кнопки можно изменить. Для этого щелкните левой кнопкой мыши в поле текущего назначения кнопки (1 на рис. 4.4 на с. 42). В диалоге появятся дополнительные элементы управления. В поле **BUT1** показан номер логической кнопки, которая сработает при нажатии физической кнопки. По умолчанию они совпадают. Чтобы назначить другую кнопку, выключите опцию **Automapping**. Поле со счетчиком **BUT1** станет до-

ступным для изменения. В этом поле задайте номер нужной логической кнопки (рис. 4.7).

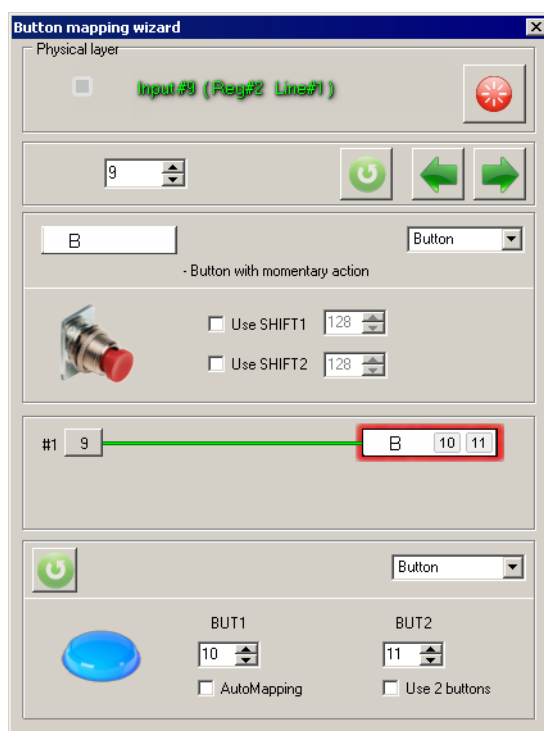


Рис. 4.7.

Рассмотренное переназначение может оказаться полезным, например, в таком случае. Настраиваемая физическая кнопка расположена на линии с номером больше 32. Операционная система не видит кнопок с такими номерами. Обойти ограничение Windows можно, сопоставив кнопку джойстика с клавишей клавиатуры. Однако, если необходимо использовать ее именно в качестве кнопки джойстика, можно назначить ей логический номер в разнрашенном диапазоне, то есть до линии 32 (включительно).

Опция **Use 2 buttons** позволяет управлять возможностью одновременного срабатывания двух кнопок при нажатии одной. Если эта опция включена, становится доступным поле со счетчиком **BUT2**. В этом поле следует задать номер второй кнопки. В примере, показанном на рис. 4.7, при нажатии на кнопку с номером 9 (для джойстика Fat Black Mamba физически это тумблер Batt, расположенный слева на корпусе) будут срабатывать одновременно кнопки 10 и 11.

Для кнопки допускается использование функции *Shift*.

Нажатие кнопки с заданным номером может быть показано с использованием светодиодов (см. [раздел](#)).

#### Пример 1.

На рис. 4.8 изображена линия 32. При использовании ручки HOTAS Warthog с основанием Fat Black Mamba это линия первого спускового кючка (триггера).



Рис. 4.8.

Она используется в качестве кнопки, о чем свидетельствует обозначение **B** раскрывающегося списка. При нажатии триггера совместно с *Shift 1* сработает линия 56, *Shift 2* — 64.

#### Ограничения:

Кнопка может быть расположена на любых линиях регистра. Контроллер поддерживает до 128 кнопок.

### 4.3.2. Кнопка с удержанием

BA

#### Описание

При срабатывании линии происходит срабатывание логической кнопки, номер которой по умолчанию соответствует порядковому номеру физической кнопки. Линия будет находиться в сработавшем состоянии. Чтобы «отпустить» линию, необходимо нажать кнопку повторно.

изменить номера соответствующих логических кнопок можно таким же образом, как и для простой кнопки.

Использование функции *Shift* не допускается.

### 4.3.3. Модификатор SHIFT1 / SHIFT2 / SHIFT0

Shift

#### Описание

Модификаторы позволяют изменять назначение других линий. При выборе варианта **Shift** в диалоге **Button Mapping Wizard** появляются дополнительные элементы управления (рис. 4.9).

Опция **Track as button** позволяет использовать кнопку-модификатор в качестве обычной кнопки. Для нее доступны все настройки кнопки (см. раздел 4.3.1 на с. 43).

Выберите из раскрывающегося списка вариант модификатора (рис. 4.9, 1). Контроллер поддерживает использование до двух модификаторов, то есть одна линия может быть использована в трех вариантах. *Shift0* позволяет выдавать сигнал сработавшей линии в случае, если ни один из других модификаторов (*Shift1* и *Shift2*) не нажат.

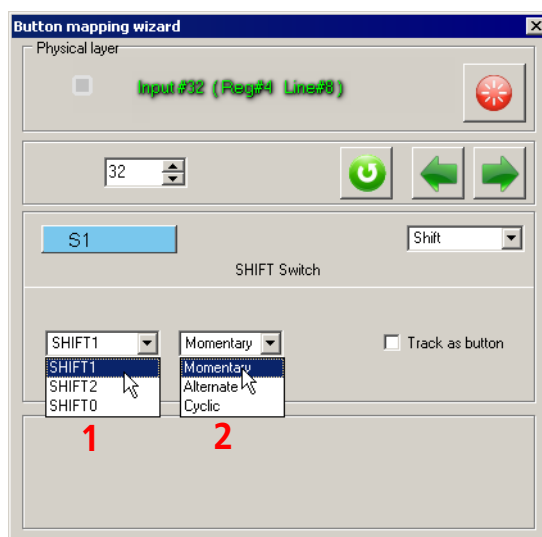


Рис. 4.9.

Используя *Shift0* можно, например, использовать среднее положение ползункового переключателя, расположенного на ручке джойстиков семейства Мамба. Физически этот переключатель аналогичен трехпозиционному тумблеру. Когда он находится в среднем положении сигнала нет. Сигналы вырабатываются при перемещении ползунка в одно из двух крайних положений. Можно использовать ползунок для реализации трех режимов работы кнопок. Для этого крайним его положениям следует назначить функции выбрать линию и назначить *Shift1* и *Shift2*.

Чтобы фиксировать среднее положение ползунка, необходимо выбрать для какой-либо линии вариант *Shift0*. Опция **Track as button** для этого варианта автоматически включается.



Не сопоставляйте линии с функцией *Shift0* клавишу клавиатуры! Эта линия автоматически срабатывает, если не нажаты *Shift1* или *Shift2*, то есть практически постоянно. Если это обычная кнопка, то срабатывание будет однократным, в момент отпускания любого другого шифта. А клавиша клавиатуры начнет автоматически повторяться с частотой, заданной в настройках операционной системы. Буфер клавиатуры системы переполнится, что приведет к значительным затруднениям в работе компьютера. В подобных случаях единственным способом вернуть себе управление является отключение джойстика.

Состоянии модификаторов *Shift1* и *Shift2* может отображаться при помощи светодиодов (см. [раздел 2.5](#) на с. 23).

Модификаторы *Shift1* и *Shift2* можно использовать в трех режимах:

- ▼ Momentary — обычный,
- ▼ Alternate — с удержанием,

▼ **Cyclic** — циклический.

Вариант использования модификатора следует выбрать из раскрывающегося списка (рис. 4.9, 2).

В обычном режиме модификатор действует только на время удержания кнопки нажатой. В режиме с удержанием модификатор начинает действовать после первого нажатия кнопки, аналогично модификатору *<CapsLock>* клавиатуры. Чтобы отменить действие модификатора, необходимо нажать его повторно. В режиме **Cyclic** каждое нажатие кнопки переключает тип модификатора. В этом режиме выбранный вариант **Shift 1** или **Shift 2** не имеет значения. Пусть, например, кнопке сопоставлены следующие клавиши:

- ▼ без модификатора — a,
- ▼ Shift 1 — b,
- ▼ Shift 2 — c.

При нажатии этой кнопки без шифта сработает *<a>*, с шифтом будет срабатывать *<b>*. После отпускания шифта и с повторным его нажатием будет срабатывать *<c>*.

#### 4.3.4. Тумблер

Toggle

##### Описание

При замыкании тумблера происходит кратковременное срабатывание линии, номер которой соответствует порядковому номеру линии тумблера. Текущее состояние тумблера не фиксируется. Если в качестве тумблера действительно назначен тумблер, имеющий фиксированное положение, то после его переключения назначенная линия не будет находиться в сработавшем состоянии постоянно. Длительность импульса тумблеров определяется значением глобального параметра контроллера **Time of toggle pulse** (см. раздел 2.3.1 на с. 16). При размыкании происходит может срабатывать другая линия. По умолчанию номер этой линии на единицу больше линии тумблера. Этот номер можно изменить. Если значение этого поля совпадает с номером линии тумблера, то при замыкании и размыкании тумблера будет срабатывать одна и та же линия.

Диалог настройки параметров тумблера показан на рис. 4.10.

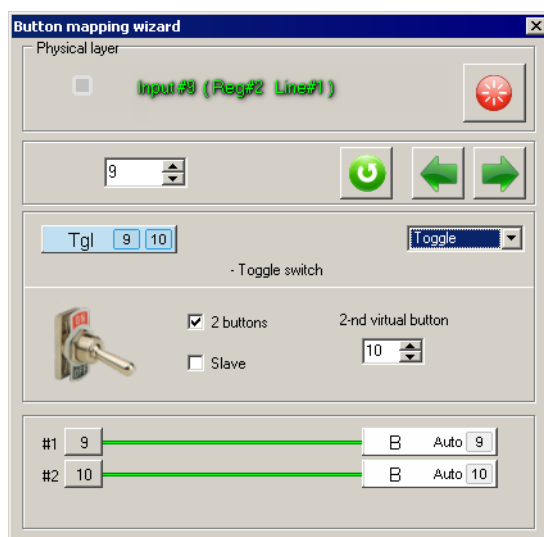


Рис. 4.10.

Опция **2buttons** позволяет управлять срабатыванием линий тумблера. Если она включена, то будет срабатывать вторая линия при размыкании тумблера. При этом в поле **2-nd virtual button** следует задать номер линии, которая будет срабатывании при размыкании тумблера.

### Особенности использования двухпозиционных тумблеров

На задней стенке джойстика Fat Black Mamba расположен двухпозиционный тумблер, обозначенный как **Flaps**. Пусть на этот тумблер заведено управление закрылками. Нижнее положение тумблера подает сигнал на их выпуск, верхнее — на уборку. В нейтральном положении тумблера управляющих воздействий нет. Как было сказано выше, сигнал в линию тумблера выдается только в момент его переключения. В этом состоит его отличие от обычной кнопки. Она выдает сигнал все время, пока нажата. Такой характер срабатывания тумблера приводит к тому, что при подключении джойстика система «не знает» о его состоянии. Функция **Sync** (см. раздел 4.3.13 на с. 64) позволяет синхронизировать состояние тумблеров. При нажатии на кнопку, линии которой назначена эта функция, тумблера будут опрошены и в систему будут поданы сигналы, соответствующие положению тумблера. Таким образом, если перед подключением джойстика тумблер **Flaps** находился в нижнем положении и этому положению назначена функция выпуска закрылков, они будут выпущены. Для двухпозиционного тумблера возникает сложность в определении среднего положения тумблера. Чтобы обеспечить синхронизацию среднего положения тумблера, следует использовать опцию **Slave**.

Настройка рассматривается на примере тумблера **Flaps** джойстика Fat Black Mamba. Нижнее положение тумблера соответствует линии 13, верхнее — 14. Для удобства назначим среднему положению линию 15.



Фактически линия 15 используется тумблером **Pump**, который находится на корпусе джойстика слева. При необходимости можно назначить ему логическую линию с другим номером. Таким образом этот орган управления также не будет потерян.

Щелкните левой кнопкой мыши по обозначению линии 13. На экране появится диалог **Button Mapping Wizard**. Выберите в раскрывающемся списке вариант **Toggle**. Включите опции **2 buttons** и **Slave**. Задайте в поле со счетчиком **Master Toggle** значение 14 (см. рис. 4.11).

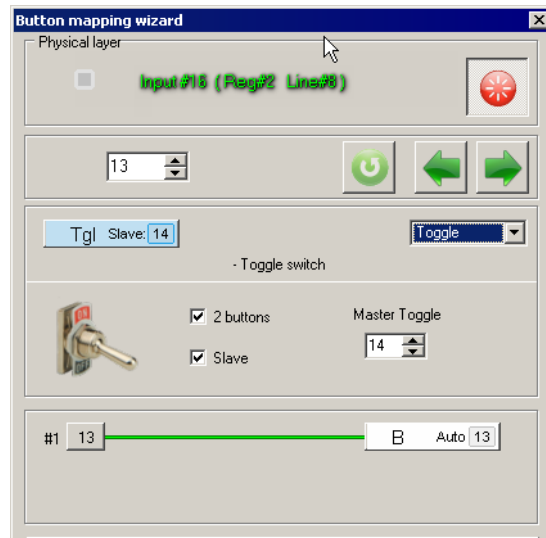


Рис. 4.11.



Перейдите к настройке следующей линии. Включите опцию **2 buttons** и задайте в поле **2-nd virtual button** значение 15 (рис. 4.12).

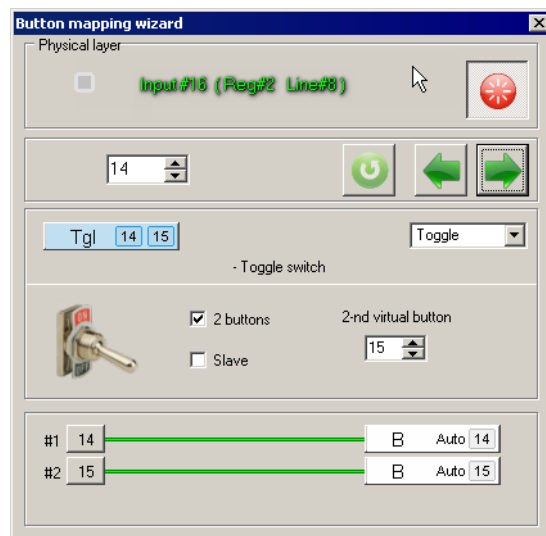


Рис. 4.12.

После того, как данная конфигурация будет записана в память контроллера, тумблер будет выдавать следующие сигналы при переключении:

- ▼ переход в нижнее положение — линия 13,
- ▼ переход в среднее положение из любого крайнего — 15,
- ▼ переход в верхнее положение — линия 14.

#### **Ограничения.**

Тумблеры могут располагаться на любых линиях. Контроллер поддерживает до 64 тумблеров. Действие модификаторов *Shift1* и *Shift 2* на тумблеры не распространяется.

### **4.3.5. Энкодер**

Encoder

#### **Описание**

Энкодер представляет собой преобразователь угла поворота в последовательность импульсов. Примером использования энкодера является колесо прокрутки мыши. Конструктивно энкодер похож на переменный резистор. В системе энкодер представляется в виде трех кнопок. Вращение оси реализуется в серии нажатий двух кнопок. Кнопки срабатывают в зависимости от направления вращения. Третья кнопка срабатывает при продольном нажатии на ось. Энкодер удобно использовать для управления объектами, абсолютное положение которых не связано в положением органа управления. Примером подобных объектов является угол обзора (зум), триммеры и т.п. То есть вращением оси задается некое положение объекта, например, угол обзора 85°. Нажатием кнопки можно задать этому объекту предусмотренное стандартное положение (широкоугольный обзор). Вне зависимости от положения оси следующее изменение угла обзора будет происходить от широкоугольного обзора. Если связывать обзор с осью, то угол обзора будет жестко связан с ее положением. Таким образом работают наиболее распространенные инкрементальные энкодеры. Работа абсолютного энкодера сходна с работой обычной оси.

Энкодер требует две линии для подключения оси и одну линию для кнопки, если она есть в его конструкции.

Устройство может быть сконфигурировано для использования в следующих вариантах:

- ▼ дискретный — вращение энкодера вызывает серию дискретных срабатываний линии, аналогично обычной кнопки.
- ▼ аналоговый — дискретное устройство преобразуется в аналоговую ось. Эта ось может быть самостоятельной виртуальной осью или триммировать существующую ось.

## Дискретный энкодер

Чтобы использовать энкодер в качестве дискретного устройства, выберите в раскрывающемся списке **Type** вариант **Discrete**. Диалог настройки параметров дискретного энкодера показан на рис. 4.13.

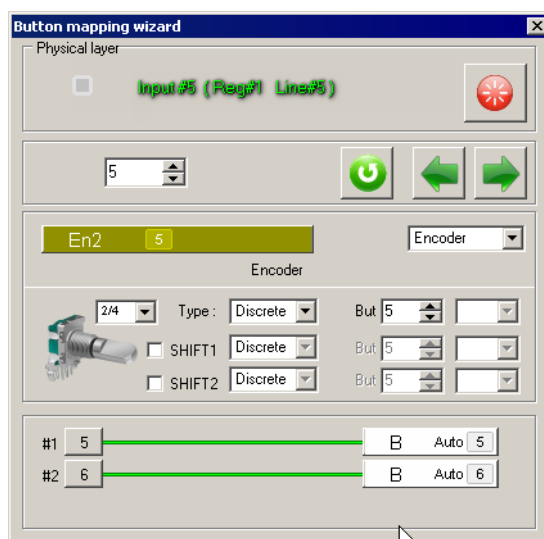


Рис. 4.13.

Шток энкодера вращается дискретно, щелчками. Варианты раскрывающегося списка позволяют задать количество импульсов, которые вырабатываются с каждым щелчком:

- ▼ 1/4 — четыре импульса,
- ▼ 2/4 — два импульса,
- ▼ 4/4 — один импульс.

При назначении линии функции энкодера автоматически резервируются две линии, находящиеся рядом. Одна из линий срабатывает при вращении в одну сторону, вторая — в обратную. В примере, приведенном на рис. 4.13, первая линия энкодера имеет номер 23. По умолчанию именно эта линия используется в качестве первой. Вторая линия будет иметь номер 24. Поле со списком **But** позволяет выбрать другой номер первой линии дискретного энкодера.

Линиям энкодера могут быть назначены логические функции (см. [раздел](#)).

Для линий энкодера могут быть назначены альтернативные функции при помощи модификаторов Shift1 и Shift2. Для этого следует включить соответствующие опции. После этого станут доступными поля со счетчиками **But**. Виртуальные (шифтованные) энкодеры могут быть сконфигурированы в качестве дискретных или аналоговых.

Длительность импульсов нажатия кнопок, привязанных к энкодеру, задается значением глобального параметра **T\_Enc**. Не рекомендуется задавать значение этого параметра меньше 15 мс.

Параметры осевой кнопки энкодера задаются аналогично обычной кнопке (см. [раздел](#)). Если энкодер используется в качестве аналоговой оси, целесообразно выбрать для этой кнопки функцию сброса триммера в нулевое положение.

### Аналоговый триммер

Чтобы использовать энкодер в качестве аналогового устройства, выберите в раскрывающемся списке **Type** вариант **Trimmer**. Диалог настройки параметров дискретного энкодера показан на рис. 4.14.

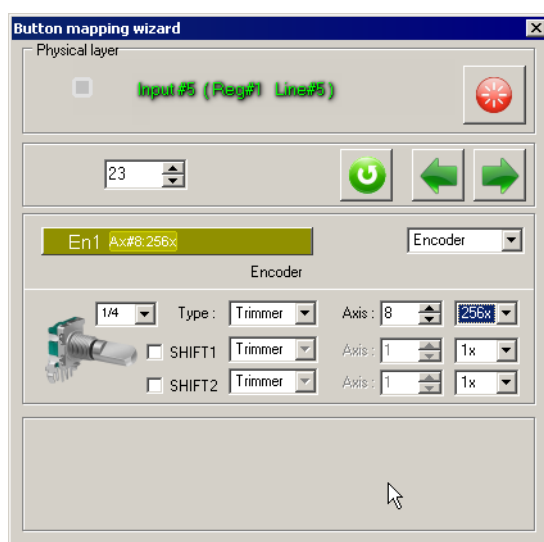


Рис. 4.14.

Шток энкодера вращается дискретно, щелчками. Варианты раскрывающегося списка, определяющего количество тактов энкодера на щелчок, позволяют управлять формой отклика оси.

Коэффициент умножения, значение которого следует выбрать в раскрывающемся списке **Multiplier**, так же, как и количество тактов на щелчок, позволяет управлять формой кривой отклика оси. Примеры формы отклика виртуальной оси показаны на рис. 4.16, 4.17, 4.18.

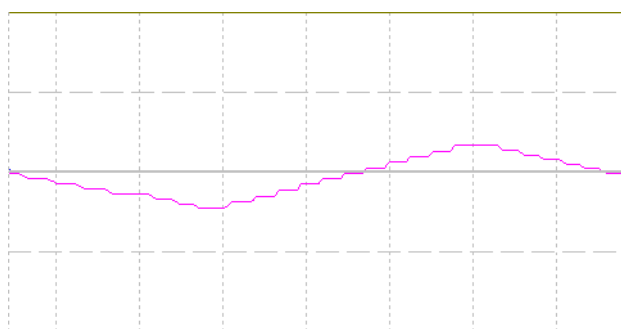


Рис. 4.16. Тактов на щелчок 4/4, Multiplier 32

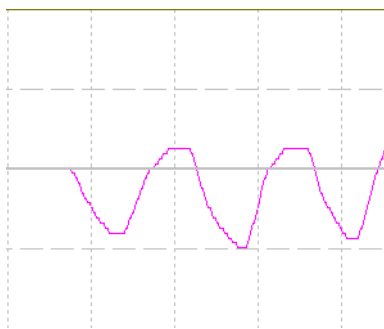


Рис. 4.17. Тактов на щелчок 4/4, Multiplier 256

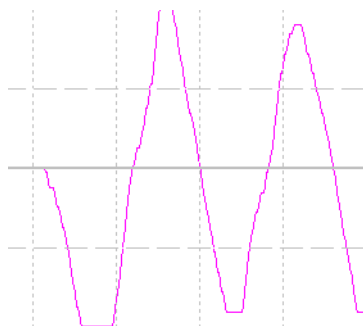


Рис. 4.18. Тактов на щелчок 1/4, Multiplier 32

Поле со счетчиком **Axis** позволяет задать номер оси, которая будет управляться энкодером. Если выбирается номер существующей оси, то ось энкодера будет триммировать эту ось. Если выбирается номер несуществующей оси, она будет создана.



Чтобы созданная ось была доступна, необходимо на вкладке **Profile — Common-nAxes — Logical axes** включить для нее опции **En** и **Vs**. На вкладке **Physical Axes** необходимо задать тип оси **Virtual**. Для виртуальной оси доступны настройки, доступные для физических осей. Подробно они рассматриваются в разделе

### Ограничения

Общее количество физических и виртуальных энкодеров не должно превышать 64. При подключении дополнительных панелей энкодер необходимо подключать только к следующим парам линий одного регистра: Line1-Line2, Line3-Line4, Line5-Line6, Line7-Line8. Линии, к которым подключаются энкодеры, не обязательно должны следовать подряд, то есть можно один энкодер подключить к Line1-Line2, другой к Line5-Line6. Линии, расположенные между ними, можно использовать произвольным образом.

#### 4.3.6. Hat, хатка

POV Switch

## Описание

Хатка представляет собой четырехпозиционный переключатель. Для подключения хатки используется четыре линии. Хатка отображается как восьмипозиционный переключатель, его промежуточные положения формируются автоматически.

Назначение линий хатки:

- ▼ HR — вправо,
- ▼ HD — вниз,
- ▼ HL — влево,
- ▼ HU — вверх.

Диалог настройки параметров хатки показан на рис. 4.19.



Рис. 4.19.

Контроллер поддерживает до четырех хаток. Максимальное количество для текущей конфигурации необходимо указать, используя глобальный параметр **#Hat** (см. раздел 2.4.1 на с. 18). Номер текущей хатки следует задать в поле со счетчиком **Number of POV**. Чтобы выбрать направление хатки, нажмите нужную кнопку со стрелкой на изображении устройства.



Обычно хатка используется для обзора. Если нет необходимости использовать хатку именно в этом качестве, ее можно сконфигурировать в качестве четырех кнопок. Для этого достаточно каждую линию хатки представить кнопкой (см. раздел 4.3.1 на с. 43). В этом случае, с учетом модификаторов, может быть добавлено 12 кнопок.

Действие модификаторов Shift на хатки не распространяется.

### 4.3.7. Генератор

Generator

#### Описание

Генератор предназначен для выдачи импульсов при нажатии. Частота следования импульсов определяется значением параметра **T\_Gen** (см. раздел 2.3.1 на с. 16). Можно использовать следующие типы генераторов:

- ▼ G1 — генератор последовательности заданного количества импульсов,
- ▼ G8 — генератор-одновибратор,
- ▼ GT — генератор импульса заданной длительности,
- ▼ GT+ — альтернативный генератор импульса заданной длительности,

Диалог настройки параметров генераторов показан на рис. 4.20.

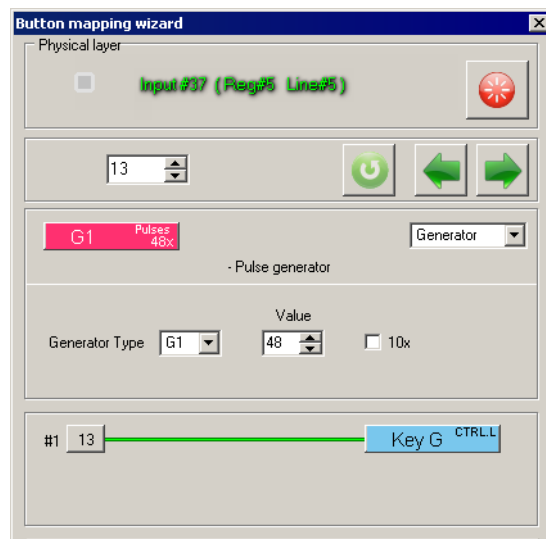


Рис. 4.20.

Тип генератора следует выбрать из раскрывающегося списка **Generator Type**. Линии генератора может быть назначена логическая функция (см. [раздел](#)). Если линия генератора используется в качестве кнопки джойстика, то во время его действия будет выдан один длительный импульс нажатия кнопки. Если на линию генератора назначена клавиша клавиатуры, то заданное время будет формироваться серия нажатий клавиши с частотой, заданной в операционной системе.

#### G1

Параметром генератора G1 является количество импульсов, которые автоматически будут сформированы при однократном нажатии кнопки. Это количество следует задать в поле со счетчиком **Value**. Если необходимо задать большое количество импульсов, целесообразно использовать коэффициент умножения на 10, включив опцию **x10**. Таким образом, если в поле **Value** бу-

дет содержаться 7, и опция **x10** включена, то будет сформировано 70 импульсов.

На рис. 4.20 показана настройка тумблера Flaps, расположенного на задней стенке корпуса джойстика Fat Black Mamba. В данном случае он настроен на ручную уборку шасси. Нижнему положению тумблера назначена клавиша **<Ctrl>+<G>**. При опускании тумблера это сочетание клавиш будет «нажато» 48 раз, что гарантированно обеспечит выпуск шасси И-16 в Ил-2 Штурмовик.

## G8

Генератор этого типа будет формировать пакеты импульсов с заданной частотой все время, пока нажата кнопка. Количество импульсов в одном пакете определяется значением поля со списком **Value** равно 1.

На рис. 4.21 показана настройка кнопки H4U хатки CMS, расположенной на приливе ручки Warthog джойстика Fat Black Mamba.

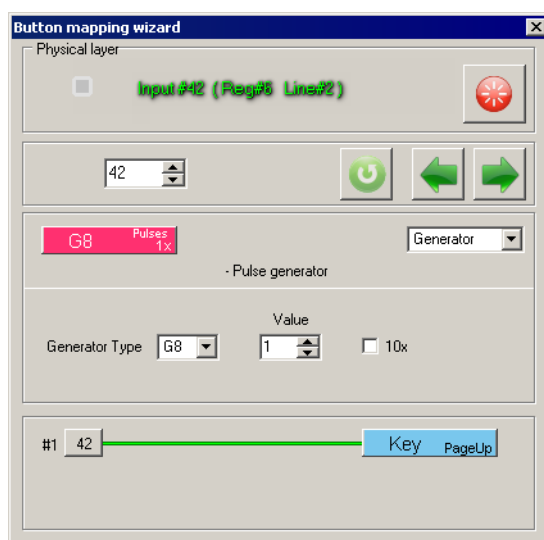


Рис. 4.21.

Эта кнопка настроена изменение угла обзора. Ей назначена клавиша **<Page Up>**. При удержании кнопки нажатой угол обзора будет плавно изменяться. Аналогичным образом настроена кнопка H4D этой же хатки, но ей сопоставлена клавиша **<Page Down>**. Две кнопки позволяют управлять плавным зумом.

## GT

Генератор позволяет выдавать импульс заданной длительности по однократному нажатию кнопки.

В поле **Value** задается длительность импульса генератора в десятых долях секунды от 1 до 127. Если необходимо задать большую длительность, целесообразно использовать коэффициент умножения на 10, включив опцию **x10**. Таким образом, если в поле **Value** будет содержаться 20, и опция **x10** включена, то будет импульс будет длиться 2 секунды.

Таким образом длительность импульса можно задавать от 10 мс до 12,7 с.

### GT+

Генератор позволяет выдавать импульс заданной длительности по однократному нажатию кнопки. Если удерживать кнопку нажатой, то ее действие будет продолжаться и после истечения заданного периода до отпускания кнопки.

В поле **Value** задается длительность импульса генератора в десятых долях секунды от 1 до 127. Если необходимо задать большую длительность, целесообразно использовать коэффициент умножения на 10, включив опцию **x10**. Таким образом, если в поле **Value** будет содержаться 20, и опция **x10** включена, то будет импульс будет длиться 2 секунды.

Таким образом длительность импульса можно задавать от 10 мс до 12,7 с.

### 4.3.8. Кнопка двойного назначения

Темпо

#### Описание

Функция линии основана на эргономике современных самолетов. Функция линии зависит от длительности нажатия кнопки. Таким образом при кратковременном нажатии срабатывает одна линия, при длительном — другая. Значение длительности удержания кнопки для переключения функции определяется параметром **Tempo Time** (см. раздел 2.3.1 на с. 16).

Диалог настройки параметров Темпо показан на рис. 4.22.

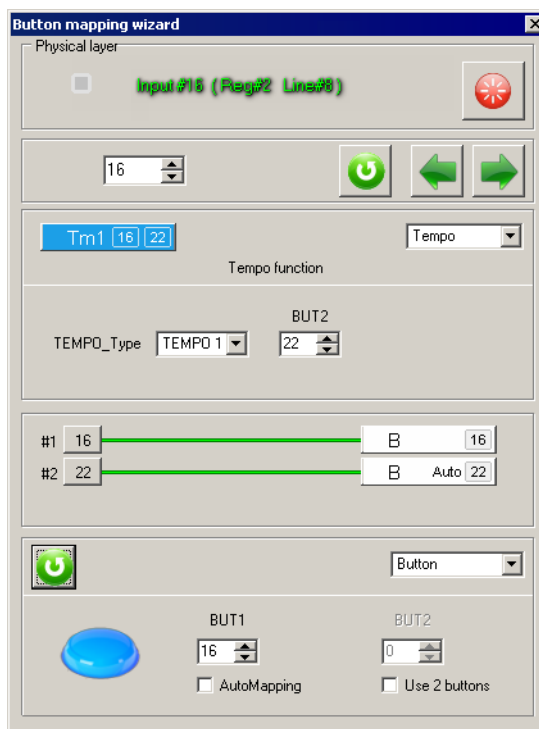


Рис. 4.22.

Поле со счетчиком **BUT2** позволяет выбрать номер линии для альтернативного срабатывания (см. раздел Выбор свободной линии на с. 41). Линиям ТЕМРО может быть назначена логическая функция (см. [раздел](#)).

#### 4.3.9. Фиксация осей

Fix Axes

##### Описание

Модификаторы осей предназначены для фиксации логических осей контроллера в определенных положениях.

##### FA0

Позволяет зафиксировать текущее состояние оси в качестве центра («вертолетный триммер»). На рис. 4.23 показан отклик осей X и Y при включенном модификаторе FA0 и различных вариантах раскрывающегося списка **Trimmer mode** (см. раздел 3.2.3 на с. 30).

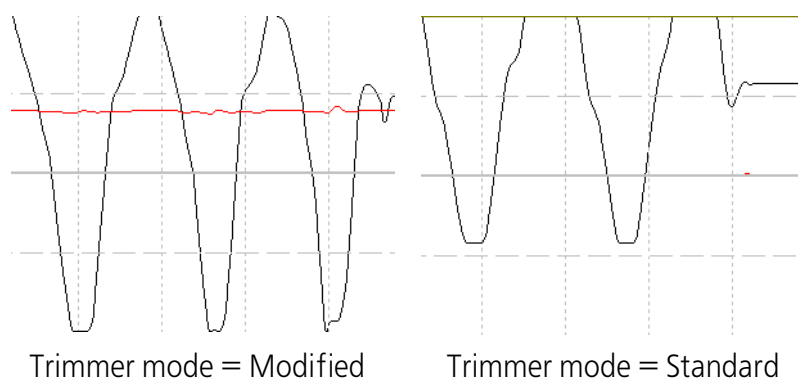


Рис. 4.23.

##### FA1

Позволяет зафиксировать состояние осей, не имеющих центра (газ, throttle) в нулевом положении, осей с центром (оси тангажа и крена) в центре. Оси фиксируются на время удержания кнопки в нажатом состоянии.

##### FA2

Позволяет зафиксировать состояния осей в их текущем положении.

##### FA3

Позволяет задать оси фиксированное значение отклика. Значение задается переменной **FA3 val** в процентах. Поле ввода доступно для каждой оси на вкладке **Profile — Common-n-Axes**. На рис. 4.24 показан отклик осей X и Y при включенном модификаторе FA3 и значении **FA3 val**, равной 45.

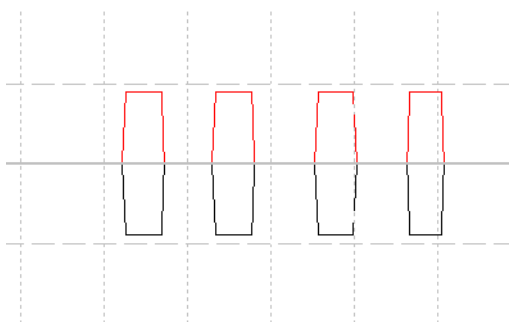


Рис. 4.24.

При нажатии назначенной кнопки ручка находилась в центре.

### DR

Позволяет уменьшить отклик оси в заданной пропорции. Пропорция задается переменной **D.Rate** в процентах. Поле доступно на вкладке **Global — Common**. Удобно, например, при прицеливании. Имеет сходство с функцией Curves (см. раздел 4.3.12 на с. 63). На рис. 4.25 показано действие модификатора DR. Кнопка была нажата, а затем отпущена. При этом ручка перемещалась одинаковым образом на полный размах.

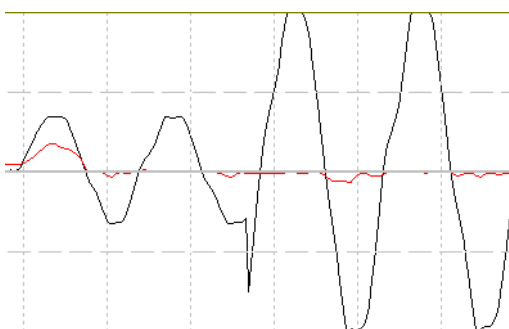


Рис. 4.25.

Для модификаторов FA2, FA3, DR доступна опция **alternate action**. Если она включена, модификатор будет работать в качестве триггера, то есть первое нажатие кнопки включает режим, повторное — выключает его.

Диалог настройки фиксаторов осей показан на рис. 4.26.

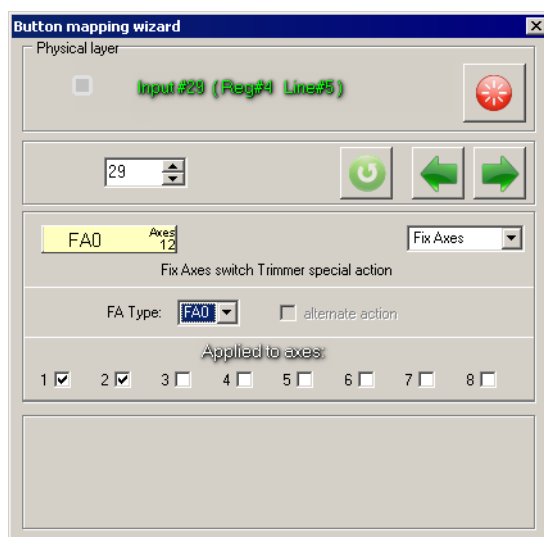


Рис. 4.26.

Вариант модификатора осей следует выбрать в раскрывающемся списке **FA Type**. Чтобы назначить оси, на которые будет действовать модификатор, включите опции номеров осей в группе **Applied to axes**.

На работу модификаторов оказывают влияние следующие параметры:

- ▼ Опция **FA** на вкладке **Global — Common** — разрешает модификацию осей.
- ▼ Переменные **FA0**, **FA1**, **FA2**, **FA3** — определяют время перехода оси в соответствующий модифицированный режим, ms.

#### 4.3.10. Циклический переключатель

CSW, RSW

##### Описание

Позволяет последовательными нажатиями одной кнопки циклически срабатывать последовательно расположенные линии. Диалог настройки циклических переключателей показан на рис. 4.27.

Поле со счетчиком **Positions** позволяет задать количество позиций, коорые будут срабатывать при нажатии кнопки. Поле со счетчиком 1-st virtual button позволяет указать номер первой линии, которая будет срабатывать при первом нажатии кнопки.

Конфигурация линии 16 (для джойстика Fat Black Mamba это кнопка Start, расположенная на правой стороне корпуса), показанная на рисунке, будет работать следующим образом. При первом нажатии кнопки сработает линия 2. При втором — 3, третьем — 4. При следующем нажатии вновь сработает линия 2, затем 3 и так далее. Если включена опция **Reversible**, то линии будут срабатывать в следующем порядке: 2 3 4 3 2.

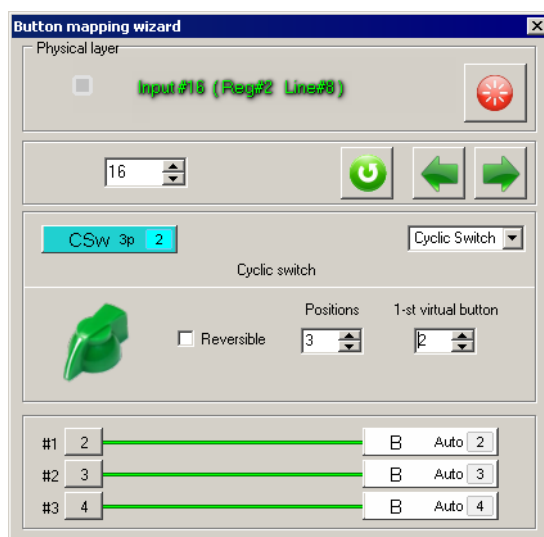


Рис. 4.27.

Линиям, срабатывающим при последовательном нажатии CSW и RSW, может быть назначена логическая функция (см. [раздел](#)).

#### 4.3.11. Триммер

Trimmer

##### Описание

Обеспечивает управление аналоговыми осями при помощи кнопок. Варианты реализации функции:

- ▼ **Trimmer Reset** — Сброс триммеров в исходное состояние. Если состояние оси было изменено каким-либо способом, например, с использованием фиксатора оси или энкодера-триммера, нажатие кнопки с функцией Trimmer Reset вернет ось в нулевое состояние.
- ▼ **Trimmer+**, **Trimmer-** — триммирование существующей оси или создание виртуальной оси.
- ▼ **Trimmer±** — реализация виртуальной оси при помощи одной кнопки. При нажатии кнопки отклик оси плавно и с заданной скоростью изменяется от нуля до максимального значения, при отпускании — в обратную сторону.

Чтобы выбрать нужный вариант функции, используйте раскрывающийся список **Function**.

##### Trimmer Reset

Диалог настройки сброса триммирования показан на рис. 4.28.

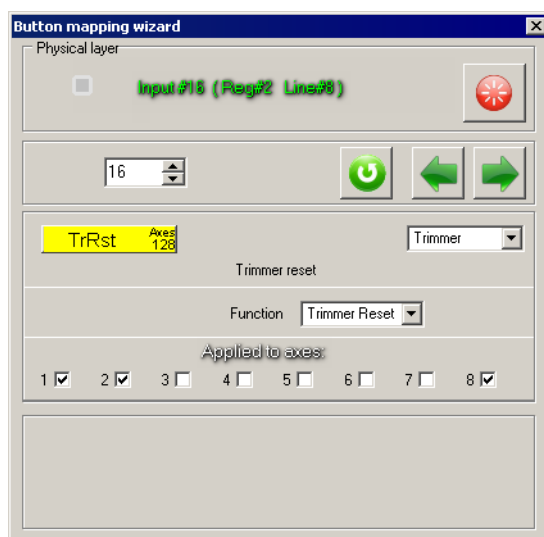


Рис. 4.28.

Чтобы назначить оси, на которые будет действовать сброс триммирования, включите опции с соответствующими номерами в группе **Applied axes**. На рисунке сбрасываются оси 1, 2 и 8. Для чего это нужно? В конкретной конфигурации виртуальная ось 8, сформированная с использованием энкодера скомбинирована (см. [раздел](#)) с осью 2. Чтобы состояние связанных осей изменялось согласованно, они сбрасываются одной кнопкой.

### Trimmer+, Trimmer-, Trimmer±

Диалог настройки триммеров показан на рис. 4.29. Этот диалог выглядит аналогичным образом для всех трех вариантов. Варианты **Trimmer+** и **Trimmer-** различаются направлением триммирования. Для варианта **Trimmer±** отклик оси изменяется от минимума до максимума.

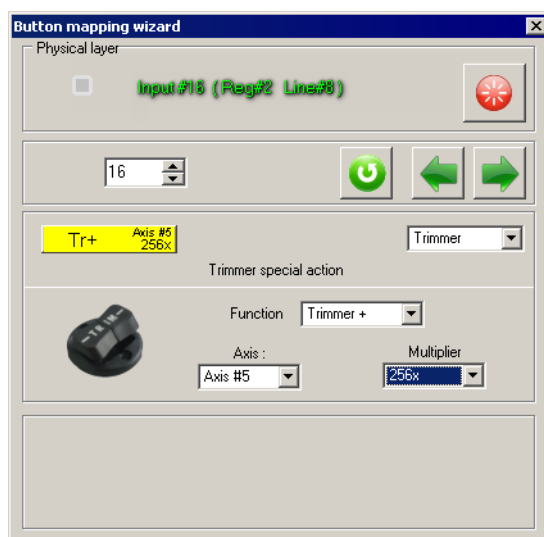


Рис. 4.29.

Поле со счетчиком **Axis** позволяет задать номер оси, которая будет управляться триммером. Если выбирается номер существующей оси, то триммер будет изменять отклик этой оси.



Чтобы данная функция действовала, необходимо для выбранной оси выбрать в раскрывающемся списке **Trimmer** на вкладке **Profile — Common-n-Axes — Physical Axes** нужный вариант — **Trimmer+** или **Trimmer-**.

Если выбирается номер несуществующей оси, она будет создана.



Чтобы созданная ось была доступна, необходимо на вкладке **Profile — Common-nAxes — Logical axes** включить для нее опции **En** и **Vs**. На вкладке **Physical Axes** необходимо задать тип оси **Virtual**. Для виртуальной оси доступны настройки, доступные для физических осей. Подробно они рассматриваются в разделе

Коэффициент умножения, значение которого следует выбрать в раскрывающемся списке **Multiplier**, позволяет управлять формой кривой отклика оси. Этот параметр имеет такое же значение, как и при настройке энкодера-триммера (см. раздел Аналоговый триммер на с. 52).

#### 4.3.12. Динамическое применение эквалайзера к выбранным осям

Curves

##### Описание

Функция позволяет оперативно, на время действия, применять к выбранным осям настроенные формы кривых отклика (см. раздел 3.5 на с. 34). Эта функция имеет сходство с функцией **DR** (см. раздел DR на с. 59).

Диалог настройки функции показан на рис. 4.30.

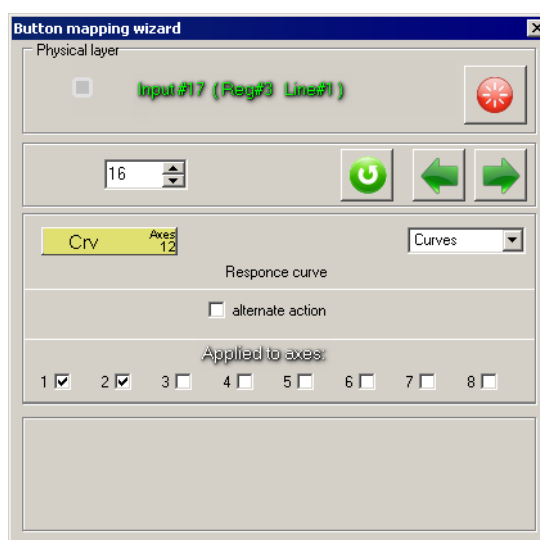


Рис. 4.30.

Чтобы назначить оси, к которым будут применены кривые отклика, включите опции с соответствующими номерами в группе **Applied axes**.

Чтобы функция работала, для выбранных осей необходимо включить опцию **Eq** на вкладке **Profile — Common-n-Axes — Physical Axes**.

Для функции *Curves* доступна опция **alternate action**. Если она включена, модификатор будет работать в качестве триггера, то есть первое нажатие кнопки включает режим, повторное — выключает его.

#### 4.3.13. Синхронизатор тумблеров

Sync

##### Описание

Нажатие кнопки синхронизации приводит к срабатыванию линий, соответствующих текущему состоянию всех тумблеров.

Тумблер имеет два фиксированных положения. При его включении срабатывает логическая кнопка, номер которой совпадает с его физическим номером. При выключении может срабатывать другая линия, назначенная пользователем (см. раздел 4.3.4 на с. 47).

Джойстик модели Fat King Cobra имеет четыре тумблера. Пусть три из них находятся в состоянии *On*, один в состоянии *Off*. При запуске симулятора, если тумблеры не использовались, программа «не знает» об их состоянии, автоматически органы управления не опрашиваются. После нажатия кнопки Sync в систему будут выданы сигналы, соответствующие текущему состоянию тумблеров, то есть три сигнала, соответствующие физическим номерам тумблеров и один сигнал, соответствующий выбранной линии выключенного тумблера. Особенности настройки синхронизации тумблеров, имеющих нулевое положение, рассматриваются в разделе Особенности использования двухпозиционных тумблеров на с. 48.

Диалог настройки функции показан на рис. 4.32.

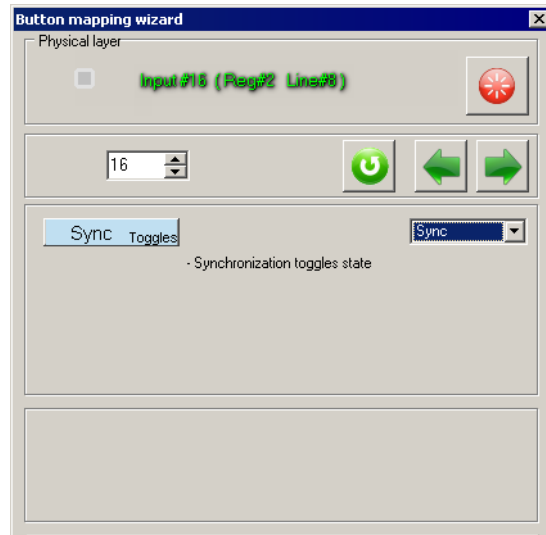


Рис. 4.32.

#### 4.3.14. Реплика кнопки

RPB

##### Описание

Обеспечивает одновременное срабатывание двух линий. Диалог настройки функции показан на рис. 4.33.

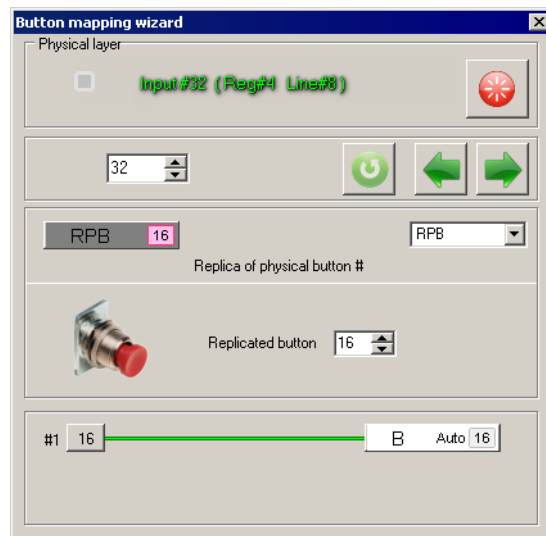


Рис. 4.33.

Поле со счетчиком позволяет выбрать линию кнопки, одновременно с нажатием которой будет срабатывать текущая линия.



Текущая линия может не иметь привязки к какой-либо физической линии вообще. С использованием данной функции формируется виртуальная кнопка.

В примере, который показан на рисунке, при нажатии кнопки на линии 16 (кнопка Start на левой стороне корпуса джойстика Fat Black Mamba) одновременно с ней будет срабатывать линия 32.

Линия-реплика кнопки позволяет использовать логические функции (см. раздел Выбор функции на логическом уровне на с. 42).

#### 4.3.15. Выключение линии

Line OFF

##### Описание

Функция позволяет исключить линию из обработки контроллером. Это может потребоваться, например, если физическая кнопка «шумит», то есть вырабатывает паразитные импульсы.

Диалог настройки функции показан на рис. 4.34.

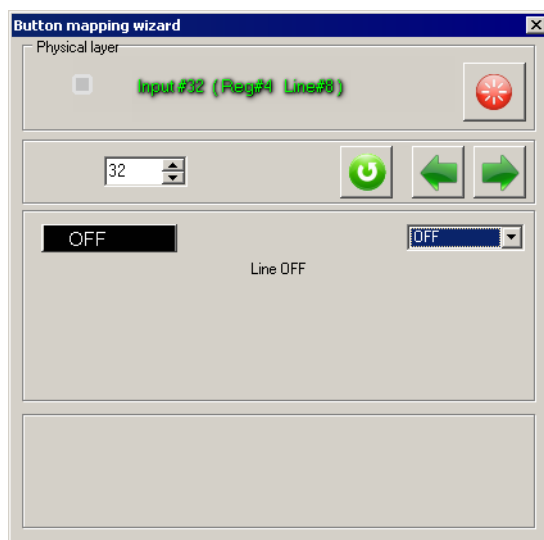


Рис. 4.34.

#### 4.3.16. Отсутствие функции

NoF

##### Описание

Функция позволяет не назначать линии никаких функций. Таким образом при нажатии на кнопку никакие сигналы вырабатываться не будут.

Диалог настройки функции показан на рис. 4.35.

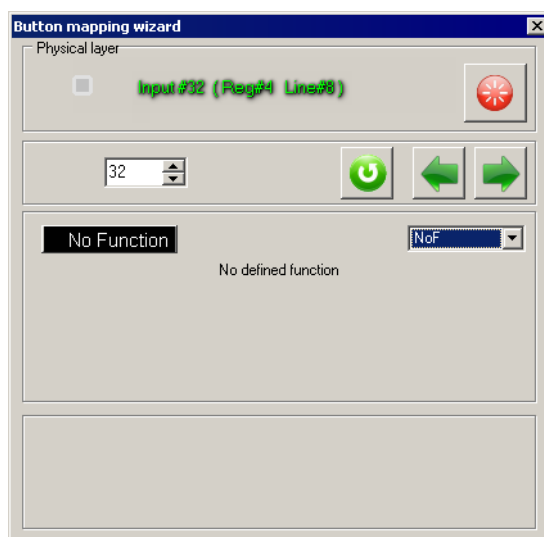


Рис. 4.35.

## Глава 5. Настройка логических кнопок

### 5.1. Общие сведения

Каждый орган управления джойстика подключается к контроллеру одной (кнопка, двухпозиционный тумблер) или несколькими (энкодер, хатка) линиями. При нажатии на кнопку по умолчанию будет срабатывать кнопка именно с этим номером и только она. При вращении энкодера в одну сторону будет срабатывать кнопка, имеющая номер его первой линии, в другую — кнопка с номером на единицу больше.

Механизм логических кнопок позволяет выполнять следующие задачи:

- ▼ переназначать номера срабатывающих линий,
- ▼ назначать органам управления джойстика функции управления мультимедиа, приложениями, мышью, системными функциями и т.п.
- ▼ сопоставлять нажатия кнопок джойстика клавишам клавиатуры (маппинг, mapping).

Механизм маппинга чрезвычайно важен для использования в симуляторах по следующим причинам.

- ▼ Microsoft DirectX поддерживает не более 32 кнопок. Маппинг позволяет обойти это ограничение.
- ▼ Если настроить кнопки джойстика на, например, умолчательную конфигурацию раскладки клавиатуры в симуляторе, при переносе джойстика на компьютер с другой раскладкой клавиш достаточно вернуть ее в умолчательное состояние и пользоваться привычным набором кнопок джойстика.
- ▼ При использовании нескольких джойстиков можно назначить на выполнение одной и той же команды кнопки разных устройств.

### 5.2. Способы настройки логических функций

Логические функции можно настраивать при настройке физических функций на вкладке **Physical Buttons** или непосредственно на вкладке **Logical Buttons**.

#### 5.2.1. Настройка логических функций физических линий

При настройке функций физического уровня, если текущая функция позволяет использовать логические функции, доступны соответствующие элементы управления. Например, диалог **Button mapping wizard** настройки линии, которой назначена функция кнопки (Button), показан на рис. 5.4. Он появляется на экране после щелчка по обозначению линии на вкладке **Profile — Buttons — Physical layer**.

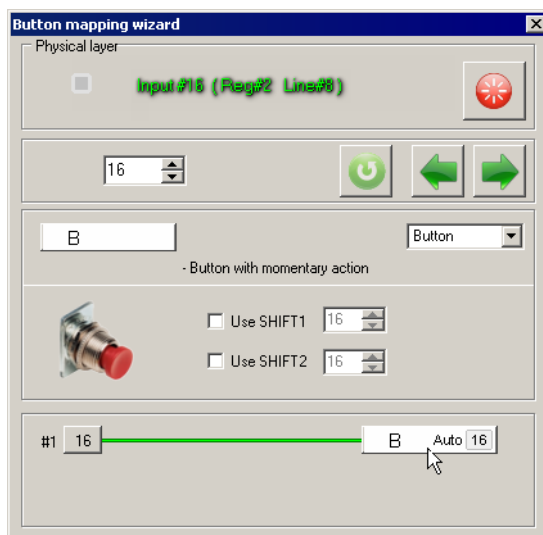


Рис. 5.1.

Настраивается линия 16. Для джойстика Fat Black Mamba это кнопка Start, расположенная справа на корпусе. Для кнопки можно использовать логические функции. Линии, которые будут срабатывать при нажатии на кнопку Start вместе с модификаторами Shift не назначены. Таким образом по умолчанию при нажатии кнопки будет срабатывать линия с тем же номером 16. Чтобы изменить логическую функцию линии, следует щелкнуть по обозначению логической линии, как показано на рисунке. Вид диалога изменится. В нем появятся элементы управления, позволяющие настроить логические функции (рис. 5.2).

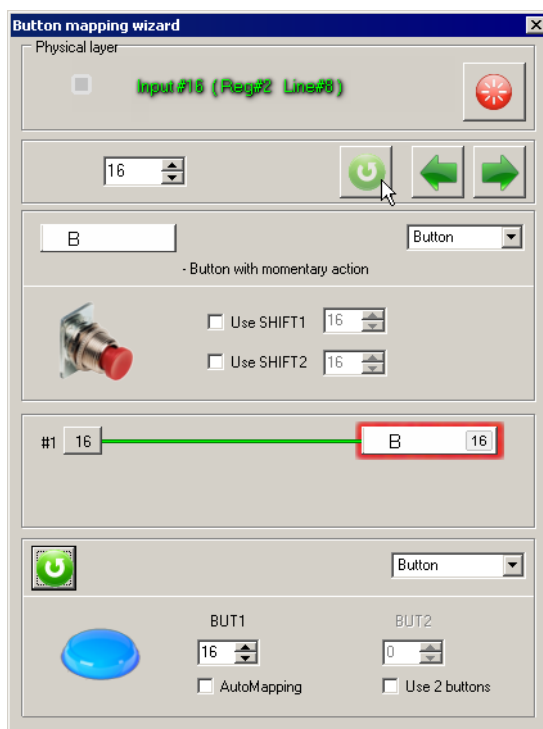


Рис. 5.2.

### 5.2.2. Настройка логических функций на вкладке Logical Buttons

Чтобы настроить логическую функцию непосредственно на вкладке **Profile — Buttons — Logical layer**, следует щелкнуть левой кнопкой мыши по обозначению линии. На экране появится диалог **Quick logical layer wizard** (рис. 5.3).

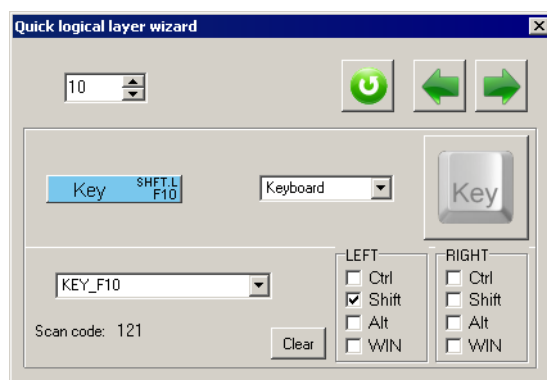


Рис. 5.3.

### 5.2.3. Выбор функции

Непосредственно настройка функции выполняется одинаковым образом в обоих показанных диалогах.

Функции логического уровня можно выбирать из раскрывающегося списка (рис. 5.4).



Рис. 5.4.

Краткое описание функций приведено в табл. 5.1.

Табл. 5.1.

Функция	Описание
<b>Button</b>	Обычная кнопка.
<b>HAT</b>	Хатка.
<b>Keyboard</b>	Виртуальная клавиатура.
<b>Mice</b>	Управление виртуальной мышью.
<b>Macro</b>	Формирование макросов.
<b>Audio</b>	Управление программами звуковоспроизведения.

Табл. 5.1.

Функция	Описание
<b>Multimedia</b>	Управление мультимедийными приложениями.
<b>Application</b>	Запуск приложений.
<b>System</b>	Выполнение системных функций.
<b>No Function</b>	Отключение логических функций.



Действие некоторых логических функций распространяется на работу операционной системы. Нерациональное их использование может затруднить использование компьютера.

## 5.3. Виртуальные кнопки

### 5.3.1. Общие сведения

Механизм виртуальных кнопок позволяет изменять номера кнопок, которые будут срабатывать при нажатии физических кнопок.

Номер логической кнопки совпадает с номером физической, которая находится на той же линии того же регистра. Диалог настройки виртуальной кнопки показан на рис. 5.5.

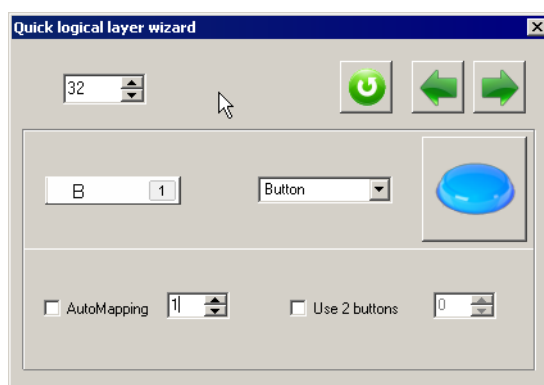


Рис. 5.5.

По умолчанию при нажатии кнопки срабатывает виртуальная кнопка с тем же номером линии. Чтобы изменить номер виртуальной кнопки, необходимо выключить опцию **AutoMapping** и ввести нужный номер в поле со счетчиком.

### 5.3.2. Выбор свободной линии

При выборе линии для альтернативного использования необходимо знать, что выбранная линия не была уже ранее использована для подобной цели. Чтобы определить, какие линии свободны для использования, выполните двойной щелчок левой кнопкой мыши в поле со счетчиком. На экране появится диалог

**Logical layer** (рис. 5.7). Красным цветом показаны номера занятых линий, черным — свободных для использования. Чтобы выбрать линию, щелкните по ее обозначению левой кнопкой мыши.

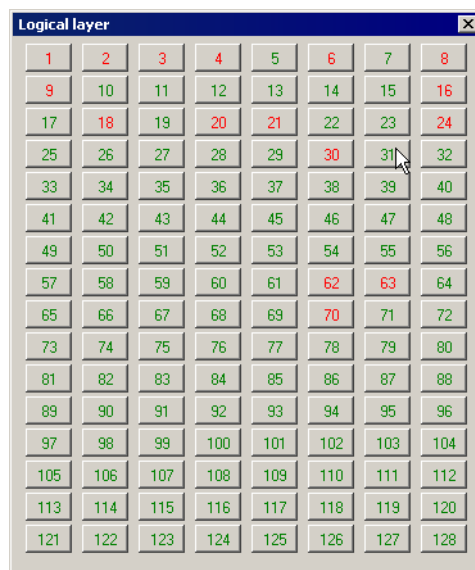


Рис. 5.7.

Использование механизма виртуальных кнопок позволяет сделать раскладку кнопок джойстика более удобной. На рис. 5.5 физическая и, соответственно, логическая кнопка №32 переназначена на кнопку №1. Кнопка №32 физически представляет собой первый триггер ручки Warthog, подключенной к джойстику Fat Black Mamba. Обычно эта кнопка используется для управления огнем одного из типов оружия. Удобно расположить ее первой для настройки в играх, тем более, что для этого джойстика первые линии физически не используются. Аналогично кнопка №25 (второй триггер), может быть переназначена на виртуальную кнопку №2.

Используя механизм виртуальных кнопок, можно также использовать те линии, на которых расположены органы управления, которые не отображаются в качестве кнопок, например, энкодеры в режиме аналоговых осей.

Если нет необходимости назначать логической кнопке виртуальную, следует включить опцию **AutoMapping**. Если назначить разным кнопкам один и тот же виртуальный номер, эта виртуальная кнопка будет срабатывать при нажатии любой из физических.

### 5.3.3. Одновременное срабатывание двух кнопок

При нажатии физической кнопки могут одновременно срабатывать две виртуальные. Для этого следует включить опцию **Use 2 buttons** и назначить нужный номер второй виртуальной кнопки.

## 5.4. Маппинг клавиатуры

### 5.4.1. Общие сведения

Чтобы сопоставить кнопку джойстика клавише клавиатуры, следует выбрать из раскрывающегося списка вариант **Keyboard**. Диалог настройки маппинга показан на рис. 5.8.

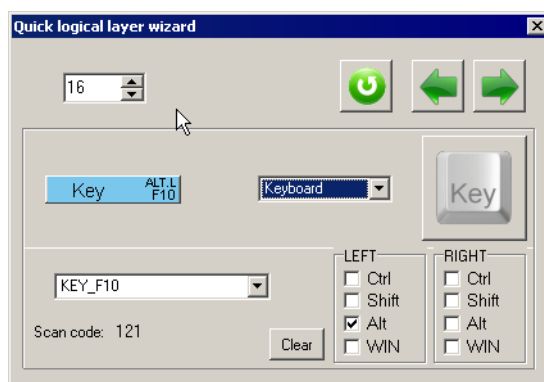


Рис. 5.8.

### 5.4.2. Назначение клавиш

Раскрывающийся список позволяет выбрать нужную клавишу из списка. Чтобы выбрать клавишу, можно нажать ее непосредственно на клавиатуре. Некоторые клавиши, например, функциональные, можно назначить, только выбрав ее из списка.

Обозначение клавиши появится в списке, ее скан-код — в рядом расположенном поле.



При назначении клавиш следует обратить внимание, что любые действия с клавишами клавиатуры приведут к выбору этой клавиши. Таким образом все действия в этом диалоге, кроме выбора клавиш, необходимо выполнять при помощи мыши.

### 5.4.3. Назначение модификаторов

Если при нажатии клавиши был нажат один из модификаторов, рядом с его обозначением в группе **LEFT** или **Right** будет включена опция. Управлять использованием модификаторов совместно с выбранной клавишей можно, используя эти опции. Таким образом различаются модификаторы, расположенные справа и слева.

### 5.4.4. Завершение настройки маппинга



Чтобы завершить назначение клавиши и перейти к настройке следующей кнопки, нажмите кнопку **Previous** или **Next**. Кнопка **Clear** позволяет очистить все текущие назначения. При этом диалог останется на экране.

## 5.5. Управление мышью

### 5.5.1. Общие сведения

Кнопки джойстика можно использовать для управления кнопками, осями и колесом прокрутки виртуальной мыши. Для этого следует выбрать вариант **Mice** в раскрывающемся списке.

### 5.5.2. Управление кнопками мыши

Чтобы использовать кнопку для управления одной из кнопок мыши, следует выбрать в раскрывающемся списке вариант **Button**. Диалог настройки кнопок мыши показан на рис. 5.9.

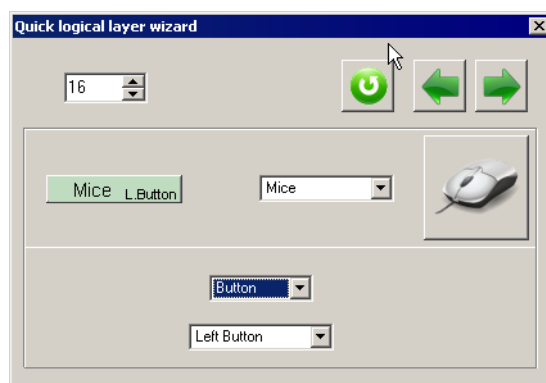


Рис. 5.9.

Конкретную кнопку — левую, правую и т.п. — следует выбрать в раскрывающемся списке. Вариант **Mice On/Off** позволяет управлять включением и отключением виртуальной мыши. Эта кнопка необходима, если в группе **Mouse** на вкладке **Global — Common** в раскрывающемся списке **Active** выбран вариант **On/Off** (см. раздел 2.4.9 на с. 21). Если для виртуальной мыши выбран вариант **Absolute**, то вариант **Set center point** позволяет помещать курсор мыши в центр экрана по нажатию кнопки.

### 5.5.3. Управление осями мыши

Чтобы использовать кнопку для управления осями мыши, следует выбрать в раскрывающемся списке вариант **Axis** (рис. 5.10). Варианты раскрывающегося списка позволяют выбрать управляемую ось мыши — **X** или **Y**, или колесо прокрутки **Wheel**. Для выбранной оси следует направление действия — **Up** или **Down** и множитель изменения скорости отклика оси. Если множитель равен нулю, будет использоваться автоматическое ускорение курсора.

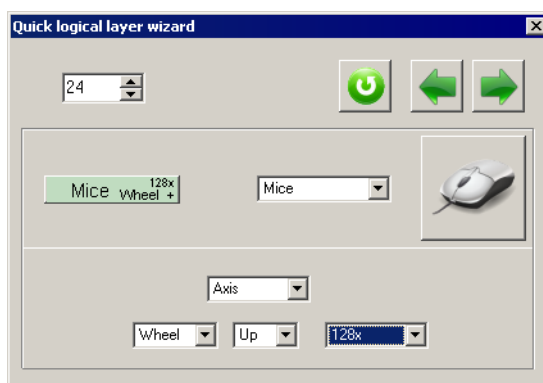


Рис. 5.10.

## 5.6. Вызов макросов

### 5.6.1. Общие сведения

Кнопки джойстика можно использовать для запуска заранее подготовленных макросов. Настройка макросов рассматривается в Главе 7 на с. 81. Для этого следует выбрать вариант **Macro** в раскрывающемся списке (рис. 5.11).

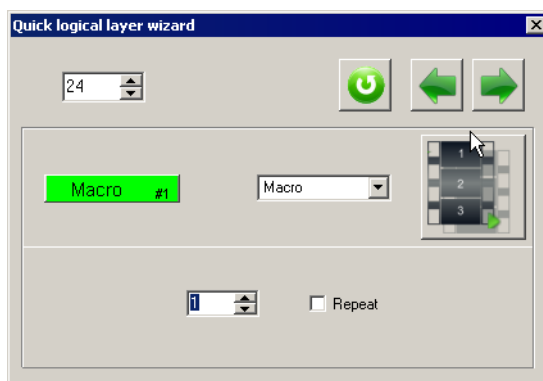


Рис. 5.11.

Поле со счетчиком позволяет задать номер макроса. Чтобы выполнение макроса автоматически повторялось, если к моменту окончания кнопка его вызова остается нажатой, включите опцию **Repeat**. Если эта опция выключена, для перезапуска макроса необходимо нажимать кнопку вызова каждый раз.

## 5.7. Настройки звуковоспроизведения

Кнопки джойстика можно использовать для управления параметрами звуковоспроизведения. Для этого следует выбрать вариант **Audio** в раскрывающемся списке. Диалог **Quick logical layer wizard** для настройки аудиопараметров показан на рис. 5.12.

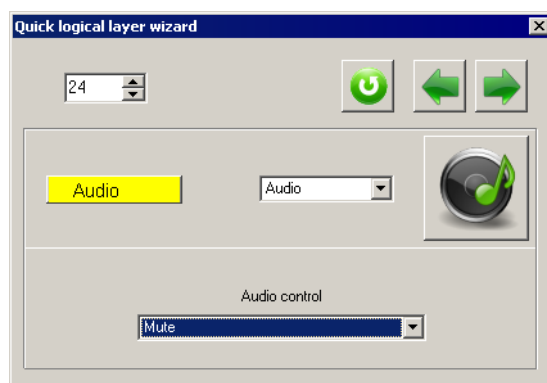


Рис. 5.12.

Конкретные функции, которые будут выполняться при нажатии на кнопку — приглушение звука, изменение громкости, настройка баланса и т.п. — следует выбрать из раскрывающегося списка **Audio control**.

## 5.8. Управление мультимедиа приложениями

Кнопки джойстика можно использовать для управления параметрами мультимедиа приложений. Для этого следует выбрать вариант **Multimedia** в раскрывающемся списке. Диалог **Quick logical layer wizard** для настройки управления этими приложениями показан на рис. 5.13.

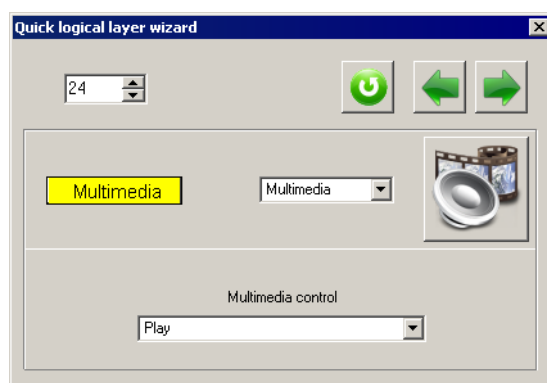


Рис. 5.13.

Конкретные функции, которые будут выполняться при нажатии на кнопку — начать проигрывание, пауза, стоп и т.п. — следует выбрать из раскрывающегося списка **Multimedia control**.

## 5.9. Запуск приложений

Кнопки джойстика можно использовать для запуска приложений, которые в операционной системе назначены в качестве умолчательных для выполнения определенных функций, например, почтовый клиент, текстовый или графический редактор и т.п. Для этого следует выбрать вариант **Application** в рас-

крывающемся списке. Диалог **Quick logical layer wizard** для настройки запуска приложений показан на рис. 5.14.

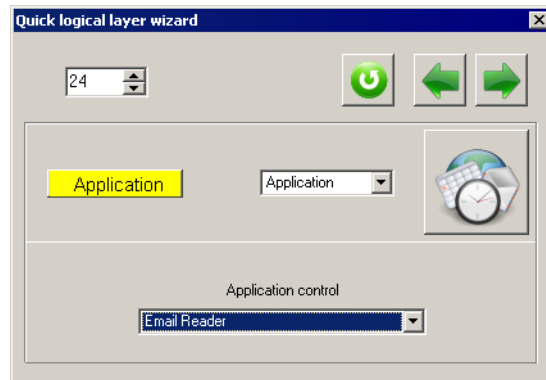


Рис. 5.14.

Конкретное приложение, которое будет запущено при нажатии кнопки, следует выбрать из раскрывающегося списка **Application control**.

### 5.10. Управление системными функциями

Кнопки джойстика можно использовать для вызова системных функций. Для этого следует выбрать вариант **System** в раскрывающемся списке. Диалог **Quick logical layer wizard** для настройки вызова функций показан на рис. 5.15.

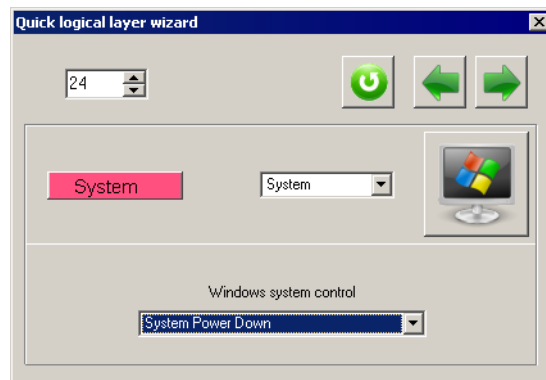


Рис. 5.15.

Конкретную функцию, которая будет вызвана при нажатии кнопки, следует выбрать из раскрывающегося списка **Windows system control**.



Будьте внимательны при назначении кнопкам джойстика системных функций и использовании их. Например, случайный вызов перезагрузки системы может оказаться весьма несвоевременным и привести к потере данных.

### 5.11. Отключение логической кнопки

Вариант **No Function** позволяет исключить логическую линию из работы.

## Глава 6. Групповые назначения кнопок

**Srv**

Некоторые настройки могут быть применены одновременно к нескольким кнопкам. Для выполнения групповых операций следует нажать кнопку **Srv** на вкладке **Profile — Buttons — Physical layer** или **Logical layer**. На экране появится диалог **Physical layer** (рис. 6.1).

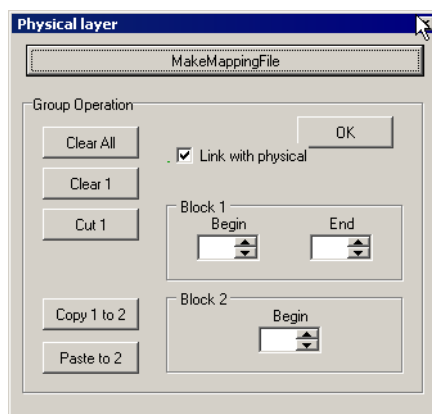


Рис. 6.1.

Если кнопка **Srv** нажата на вкладке **Physical layer**, в диалоге присутствует опция **Link with logical**, если на вкладке **Logical layer** — **Link with physical**. Эти опции выполняют сходные функции, они позволяют связывать при выполнении групповых операций физические и логические кнопки, имеющие одинаковые номера. Если опции включены, то команда, примененная к выбранному диапазону кнопок на текущей вкладке, будет автоматически применена и к соответствующим кнопкам на другой вкладке.

### 6.1. Очистка всех кнопок

Кнопка **Clear all** позволяет очистить назначения всех кнопок одновременно. Под очисткой следует понимать следующие действия:

- ▼ всем линиям назначается тип простой кнопки,
- ▼ отменяются назначения модификаторов *Shift*,
- ▼ отменяются назначения виртуальных кнопок,
- ▼ отменяется назначение кнопок клавишам клавиатуры (маппинг).

### 6.2. Очистка заданного диапазона

Кнопка **Clear1** позволяет очистить кнопки, номера которых принадлежат диапазону, который задается значениями полей со счетчиком **Begin** и **End** группы **Block1** (рис. 6.1). Чтобы задать номер линии, можно напечатать его в поле, задать при помощи счетчика или, выполнив двойной щелчок левой кнопкой мыши в поле со счетчиком указать в диалоге **Buttons map** (рис. 6.2).



Рис. 6.2.

### 6.3. Операции с использованием буфера обмена

При выполнении групповых операций можно использовать буфер обмена. В буфере обмена кнопки хранятся только на время текущего сеанса групповых операций. Если закрыть диалог, содержимое буфера обмена теряется.

#### 6.3.1. Вырезание кнопок

Кнопка **Cut1** позволяет вырезать кнопки, номера которых принадлежат диапазону, который задается значениями полей **Begin** и **End** группы **Block1**. При этом выполняются следующие действия:

- ▼ кнопки заданного диапазона очищаются,
- ▼ их параметры сохраняются в буфере обмена,
- ▼ кнопки, расположенные после вырезанных, смещаются на их место.

#### 6.3.2. Вставка кнопок из буфера обмена

Кнопка **Paste to 2** позволяет вставить кнопки, находящиеся в буфере обмена, начиная с номера, указанного в поле **Begin** группы **Block2**. При этом кнопки из буфера обмена заменят собой текущие кнопки.

#### 6.3.3. Замена диапазона кнопок

Кнопка **Copy 1 to 2** позволяет скопировать кнопки, номера которых принадлежат диапазону, который задается значениями полей **Begin** и **End** группы **Block1** в буфер обмена и вставить эти кнопки, начиная с номера, указанного в поле **Begin** группы **Block2**. При этом кнопки из буфера обмена заменят собой текущие кнопки.

#### **6.4. Подготовка отчета по назначениям кнопок**

Кнопка **MakeMappingFile** позволяет сформировать отчет по функциям, назначенным кнопкам джойстика. Подробно создание отчета рассматривается в разделе 8.5 на с. 85.

#### **6.5. Завершение групповых операций**

После нажатия кнопок диалога изменения немедленно отображаются на вкладке. При этом диалог остается открытым.

Чтобы завершить групповые операции и закрыть диалог, нажмите кнопку **OK**.

## Глава 7. Настройка макросов

### 7.1. Общие сведения

Макрос представляет собой последовательность нажатия кнопок джойстика или сопоставленных им клавиш клавиатуры (пойнтов). По умолчанию длина макроса составляет четыре пойнта. Несколько макросов можно объединять, чтобы увеличить количество пойнтов. Для каждого макроса следует задавать индивидуальные временные параметры. К ним относятся время действия каждого пойнта и время непосредственно «нажатия» кнопки в долях этого времени.

### 7.2. Настройка макросов

Настройка макросов выполняется на вкладке **Macro** (рис. 7.1).

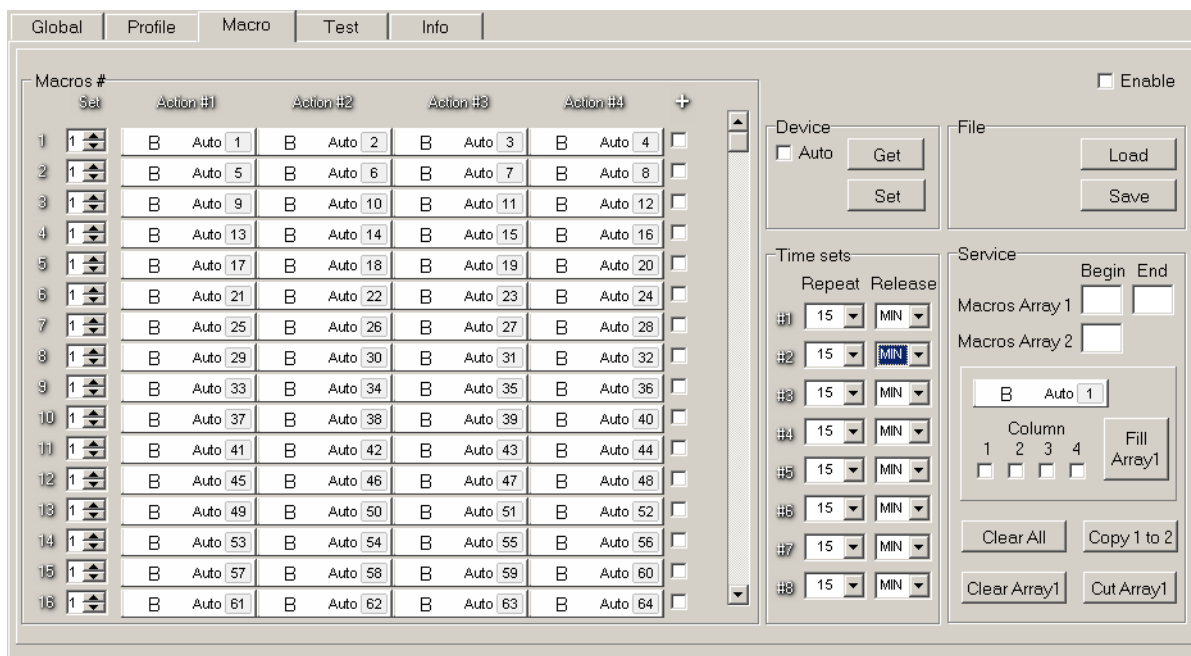


Рис. 7.1.

Пойнты макросов пронумерованы. Общее количество макросов составляет 118. Именно номер макроса необходимо указывать для запускающей кнопки. Чтобы задать характер срабатывания пойнта, щелкните левой кнопкой мыши по его обозначению. На экране появится диалог **Quick logical layer wizard** (рис. 7.2).

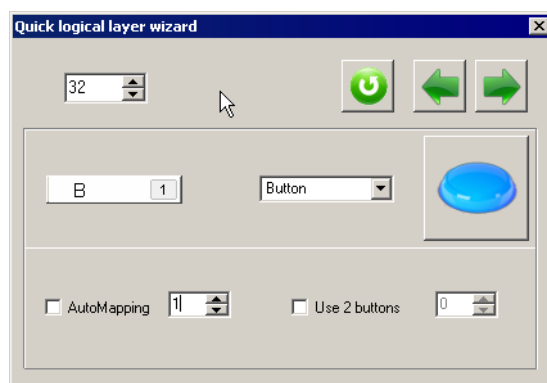


Рис. 7.2.

Настройка логических элементов управления (логические кнопки, маппинг клавиатуры и т.п.) рассматривается в соответствующих разделах текущей главы.

По умолчанию макрос содержит четыре пойнта. Чтобы после отработки последнего пойнта текущего макроса автоматически запустился следующий по номеру макрос, следует включить опцию + в строке текущего макроса. Чтобы запустить макрос с конкретным номером, необходимо для крайнего в макросе пойнта выбрать в качестве логической функции **Macro** и задать номер запускаемого макроса (рис. 7.3).

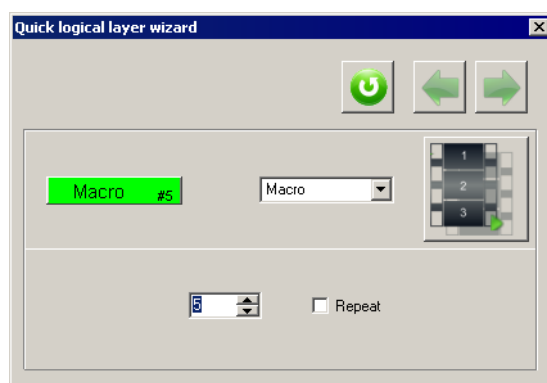


Рис. 7.3.

этого увеличить количество пойнтов в макросе, их можно объединять. чтобы после

### 7.3. Временные параметры макросов

Для макросов можно использовать восемь различных настроек времени срабатывания пойнтов. Настройка выполняется в группе **Time sets**. Время срабатывания пойнта (15 ... 1000 мс) следует выбрать в раскрывающемся списке **Repeat**. Варианты раскрывающегося списка **Release** позволяют задать длительность непосредственно нажатия виртуальной кнопки в долях от длитель-

ности срабатывания **Repeat**. Чтобы назначить макросу установку времени (timeset), следует задать его номер в поле со счетчиком **Set** в группе **Macro#**.

#### 7.4. Действия с макросами

Чтобы загрузить в контроллер текущий набор настроек макросов, нажмите кнопку **Set** в группе **Device**. Кнопка **Get** позволяет загрузить текущие настройки макросов из контроллера.

Текущие настройки макросов можно сохранить в файл на диске. Для этого следует нажать кнопку **Save** и задать имя файла в стандартном диалоге сохранения файлов Windows. Файлу автоматически присваивается расширение *mcr*. Чтобы загрузить настройки макросов из файла, нажмите кнопку **Load** и выберите файл в стандартном диалоге открытия файлов.

Чтобы разрешить использование макросов, включите опцию **Enable**.

#### 7.5. Очистка группы пойнтов

Чтобы очистить все пойнты всех макросов, нажмите кнопку **Clear All** в группе **Service**. Кнопка **Clear Array1** позволяет очистить массив кнопок, заданный номерами макросов. Номер первого макроса массива укажите в поле **Begin**, а последнего — в поле **End** в группе **Macros Array1**.

#### 7.6. Заполнение группы пойнтов

Несколько пойнтов можно заполнить одинаковым образом. Для этого следует выбрать логическую кнопку или клавишу клавиатуры в диалоге **Quick logical layer wizard**, который появится на экране после щелчка левой кнопкой мыши по обозначению линии (рис. 7.4).

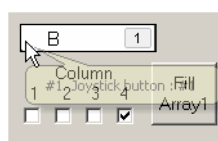


Рис. 7.4.

Чтобы заполнить выбранным вариантом массив макросов, заданный в группе **Macros Array1**, нажмите кнопку **Fill array1**. Опции группы **Column** позволяют выбрать заполняемые колонки массива.

#### 7.7. Копирование массива пойнтов

Кнопка **Copy 1 to 2** позволяет скопировать настройки пойнтов массива, заданного в группе **Macros Array 1** в массив, номер первого макроса которого следует задать в поле **Macros Array 2**.

## Глава 8.Сервисные функции

### 8.1. Загрузка настроенных параметров в устройство

После внесения изменений в настройки контроллера **необходимо** загрузить их в устройство. Для этого следует нажать кнопку **Set**.



Вне зависимости от того, какие вкладки окна приложения открыты, в контроллер загружается весь набор параметров.

---

На время загрузки погаснет светодиод, наименование контроллера исчезнет из списка. После завершения операции оно автоматически появится снова.

### 8.2. Получение текущего состояния устройства

Кнопка **Get** позволяет получить текущее состояние параметров контроллера.



Вне зависимости от того, какие вкладки окна приложения открыты, из контроллера будет получен весь набор параметров.

---

При запуске конфигуратора автоматическое считывание текущих значений параметров не выполняется, поэтому операцию необходимо выполнять при каждом запуске.

Если в конфигурацию контроллера были внесены изменения, которые оказались неправильными, то можно откатить все изменения одновременно, нажав кнопку **Get**. Данная операция возможна, если изменения не были загружены в контроллер кнопкой **Set**.

### 8.3. Сохранение параметров в файл на диске

Текущий набор параметров контроллера можно сохранить в файл на диске. Для этого необходимо нажать кнопку **Save**. На экране появится стандартный диалог сохранения файлов Windows. В этом диалоге следует задать имя файла и папку для его сохранения. По умолчанию файлу конфигурации присваивается расширение *cfg*.

### 8.4. Загрузка параметров из файла

Набор параметров контроллера, сохраненный в файл на диске, можно загрузить в контроллер. Для этого необходимо нажать кнопку **Load**. На экране появится стандартный диалог открытия файлов Windows. В этом диалоге следует открыть папку и выбрать файл с расширением *cfg*, в котором сохранена конфигурация.

Перед загрузкой параметров необходимо раскрыть вкладку **Параметры** окна приложения. В противном случае система не увидит файлы с расширениями *cfg*.

## 8.5. Отчет по назначениям кнопок

Вы можете сформировать список назначений органов управления джойстика в формате Fast Report. Для этого следует нажать кнопку **Srv** на вкладке **Profile — Buttons — Physical layer** или **Logical layer**. В диалоге **Physical layer** нажмите кнопку **MakeMappingFile**. На экране появится диалог **Print Preview** (рис. 8.1).

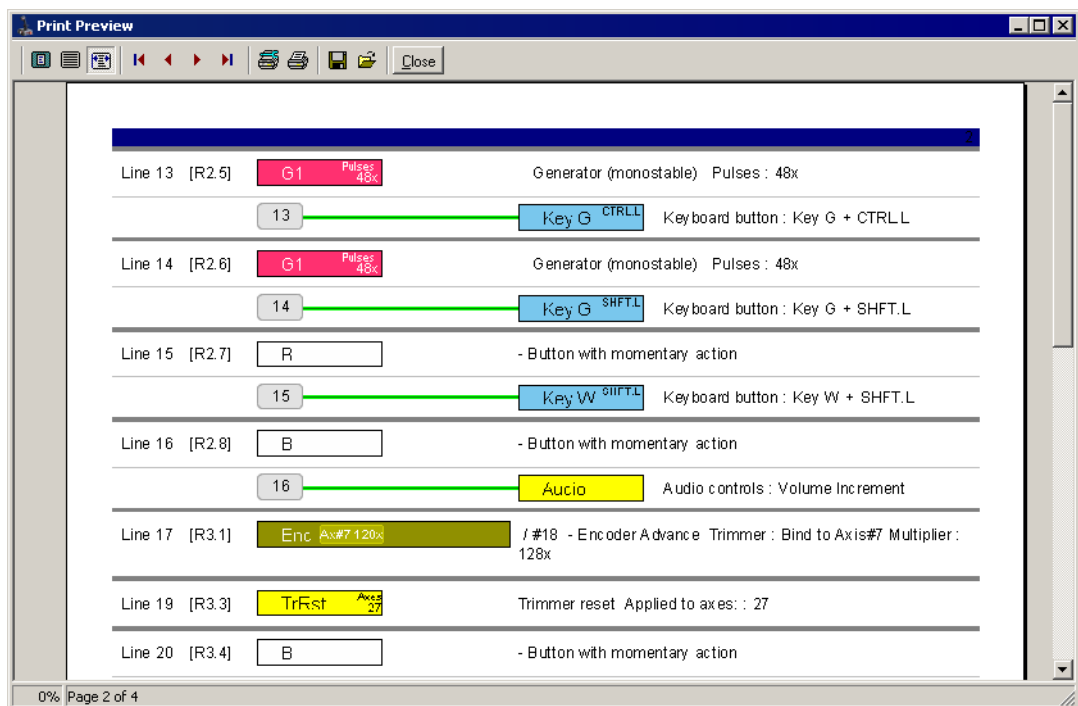


Рис. 8.1.

В этом диалоге показаны назначения органов управления джойстика на физическом и логическом уровнях.

Чтобы просмотреть назначение конкретной линии, наведите на ее обозначение курсор мыши, не нажимая кнопок. На экране появится выноска, текст которой содержит сведения о том, какие функции назначены данной линии (рис. 8.2).

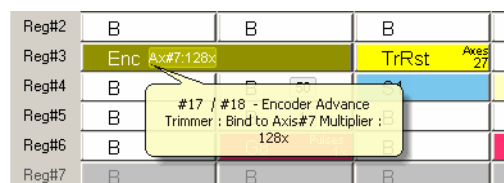


Рис. 8.2.

## Глава 9. Проверка работоспособности органов управления

### 9.1. Тестирование органов управления средствами конфигуратора

Проверка кнопок и осей средствами конфигуратора выполняется на вкладке **Test**.

#### 9.1.1. Проверка замыкателей

Если нажата кнопка **Buttons/POVs**, проверяется срабатывание кнопок, тумблеров, хаток и т.п. (рис. 9.1). Чтобы проверить маппинг (см. раздел 5.4 на с. 73), следует включить опции **Log enable** и **Keyboard**. На панели будут показаны срабатывания клавиш сопоставленных органам управления джойстика.

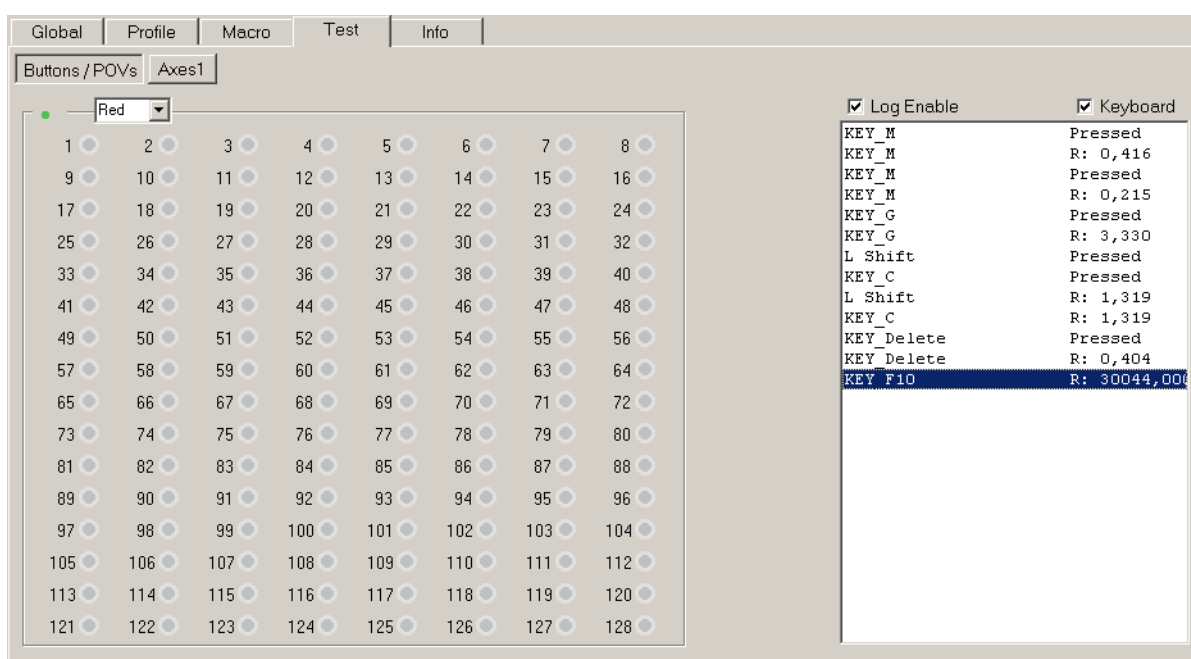


Рис. 9.1.

### 9.2. Проверка осей

Если нажата кнопка **Axes1**, проверяются оси джойстика (рис 9.2). Для каждой оси показано ее положение и числовое значение отклика.

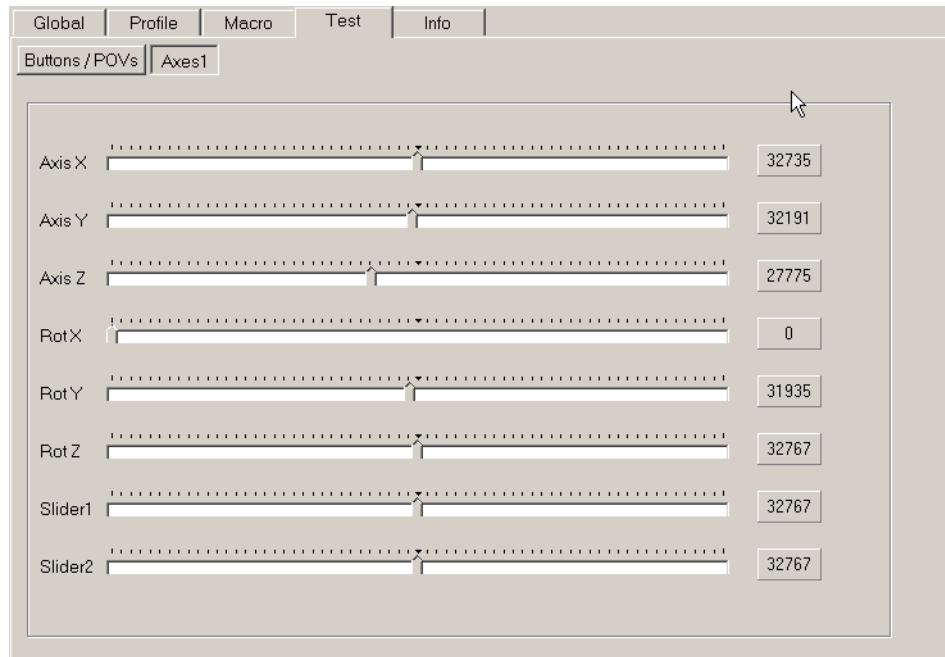


Рис. 9.2.

### 9.3. Проверка работоспособности джойстика средствами операционной системы

#### 9.3.1. Открытие диалога проверки

##### Windows XP

Чтобы запустить программу проверки и настройки, нажмите кнопку **Пуск** и вызовите команду **Настройка — Панель управления**. В появившемся на экране окне **Панель управления** активизируйте объект **Игровые устройства**. На экране появится диалог **Игровые устройства** (рис. 9.4).

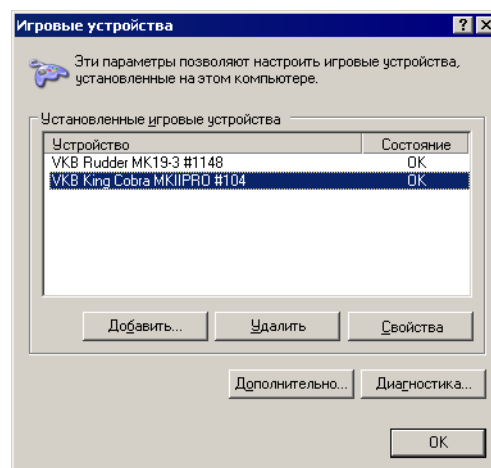


Рис. 9.4.

Выберите из списка джойстик VKB King Cobra соответствующей модификации и нажмите кнопку **Свойства**.

## Windows 7

Чтобы запустить программу проверки и настройки, нажмите кнопку **Пуск** и вызовите команду **Панель управления**. В появившемся на экране окне **Панель управления** активизируйте объект **Устройства и принтеры**.

В появившемся на экране диалоге **Устройства и принтеры** выделите в разделе **Устройства** имя джойстика VKB King Cobra соответствующей модификации и вызовите из его контекстного меню команду **Параметры игровых устройств управления** (рис. 9.5).

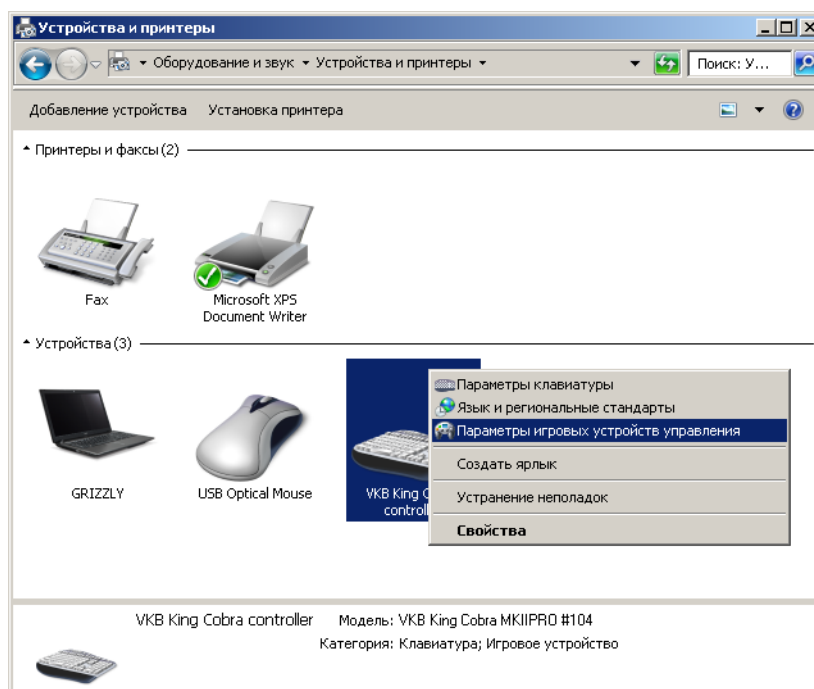


Рис. 9.5.

В появившемся на экране диалоге **Игровые устройства** выделите имя джойстика и нажмите кнопку **Свойства** (рис. 9.6).

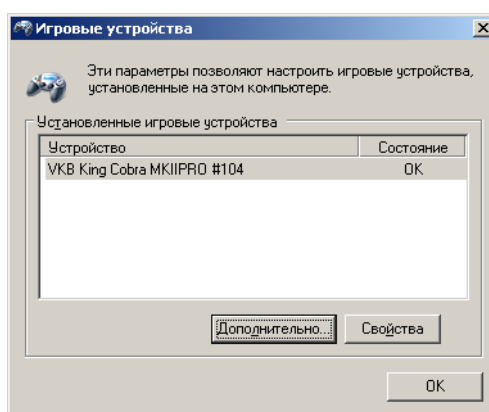


Рис. 9.6.

### 9.3.2. Проверка умолчательной конфигурации джойстиков King Cobra MKI и King Cobra MKII

Диалог проверки джойстика в операционных системах Windows XP и Windows 7 выглядит аналогично (рис. 9.7). Проверка работоспособности органов управления джойстика выполняется на вкладке **Проверка**.

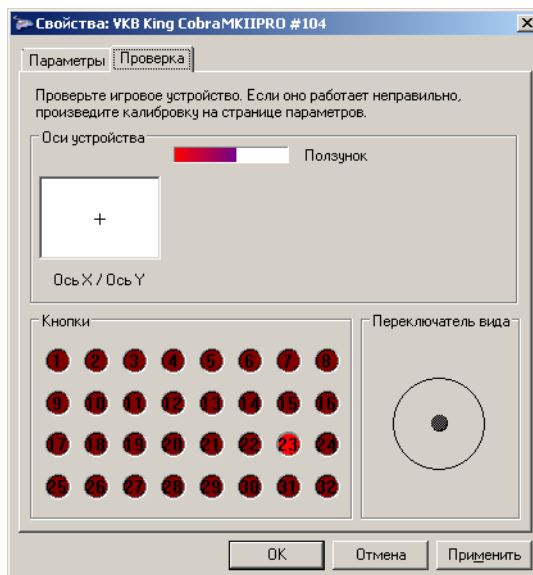


Рис. 9.7.

#### Проверка осей

Чтобы проверить каналы крена и тангажа, переместите РУС во всех направлениях от упора до упора. Курсор в панели просмотра **Ось X/Ось Y** должен перемещаться синхронно с перемещением ручки.

Чтобы проверить канал управления двигателем, вращайте регулятор газа от упора до упора. Длина полоски на панели просмотра должна соответствовать углу поворота оси.

#### Проверка кнопок

Чтобы проверить работу кнопок, нажмите и отпустите каждую из них.

Курки ClusterFire™ имеют фиксированные номера 1 и 2 во всех режимах. Основной курок можно нажимать непосредственно или при помощи вспомогательного откидывающегося курка. При этом будут одновременно нажаты оба курка.

Каждая из остальных кнопок, включая кнопки четырехпозиционного переключателя видов (хатки), имеет три различных номера в зависимости от положения переключателя режимов. Таким образом, при наличии семи физических кнопок, количество доступных виртуальных кнопок равно двадцати одной.

Чтобы проверить работу кнопок во всех режимах, нажмите каждую из них поочередно в каждом из режимов, которые задаются ползунковым переключателем.

телем режимов. Соответствие номеров виртуальных кнопок доступным режимам приведено в табл. 9.1.

Табл. 9.1.

Дальний бой	Навигация	Ближний бой	Наименования кнопок
10	3	17	Левая кнопка
11	4	18	Правая кнопка
12	5	19	Физически кнопки 5, 6, 7, 8
13	6	20	реализованы посредством
14	7	21	четырёхпозиционного
15	8	22	переключателя видов поз. 6.
16	9	23	Откидная кнопка



Названия режимов являются условными.

#### Проверка переключателя видов

При проверке восьмипозиционного переключателя видов должны срабатывать все восемь указателей на панели **Переключатель вида**.

### 9.4. Проверка джойстика Fat King Cobra MKII и King Cobra MKII с контроллером NJoy32 Pro

#### 9.4.1. Проверка осей

Чтобы проверить работу дополнительных осей, следует вращать их от упора до упора. Длина полоски на панели просмотра должна соответствовать углу поворота оси.



Если какая-либо ось не отображается, проверьте состояние опций **En** и **Vs**, которые управляют, соответственно, включением и видимостью осей в приложении *Конфигуратор контроллера*.

#### 9.4.2. Проверка физического срабатывания кнопок

В диалоге проверки и настройки игровых устройств Windows количество кнопок ограничено тридцатью двумя. После установки дополнительных панелей из комплекта поставки или самостоятельной установки дополнительных устройств общее количество кнопок будет превышать это значение. Чтобы проверить физическое срабатывание всех кнопок и соответствие кнопок номерам линий контроллера, следует использовать приложение *VKB\_BtnTester* или

*VKB\_Joytester*. Скачать эти приложения можно на сайте [www.vkb-pro.ru](http://www.vkb-pro.ru) в разделе **Скачать — Программы**.

Чтобы проверить физическое срабатывание каждой кнопки вне зависимости от назначения виртуальных кнопок и маппинга клавиатуры, необходимо выполнить следующие действия.

1. Запустите конфигуратор контроллера.
2. Выберите в списке проверяемое устройство.
3. Включите опцию **TB** (Test Buttons), чтобы отменить все назначения кнопок на виртуальные номера и клавиши клавиатуры. В режиме Test Button будут показаны срабатывания кнопок, назначенных на модификаторы *Shift1* и *Shift2*, которые в обычном режиме не отображаются.
4. Нажмите кнопку **Set**, чтобы загрузить данную настройку в контроллер.
5. Дождитесь, чтобы наименование контроллера вновь появилось в списке подключенных устройств.
6. Проверьте работу всех кнопок, тумблеров и энкодеров используя индикацию приложения *VKB\_BtnTester* (рис. 9.8) или *VKB\_Joytester* (рис. 9.9).

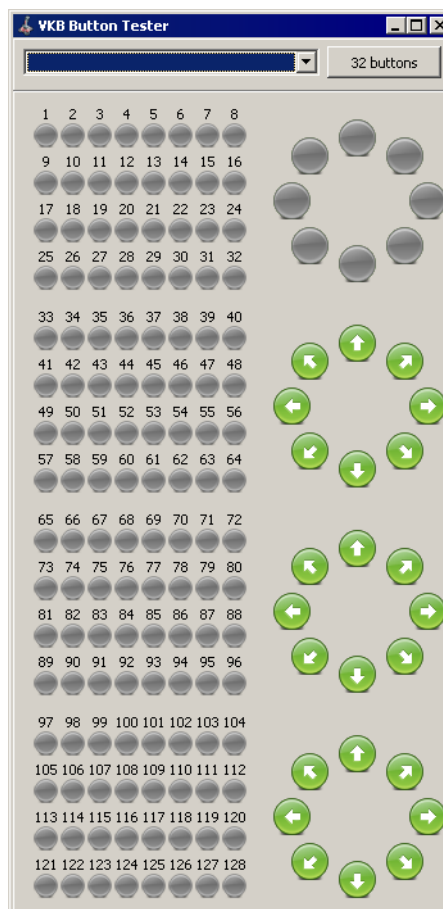


Рис. 9.8.

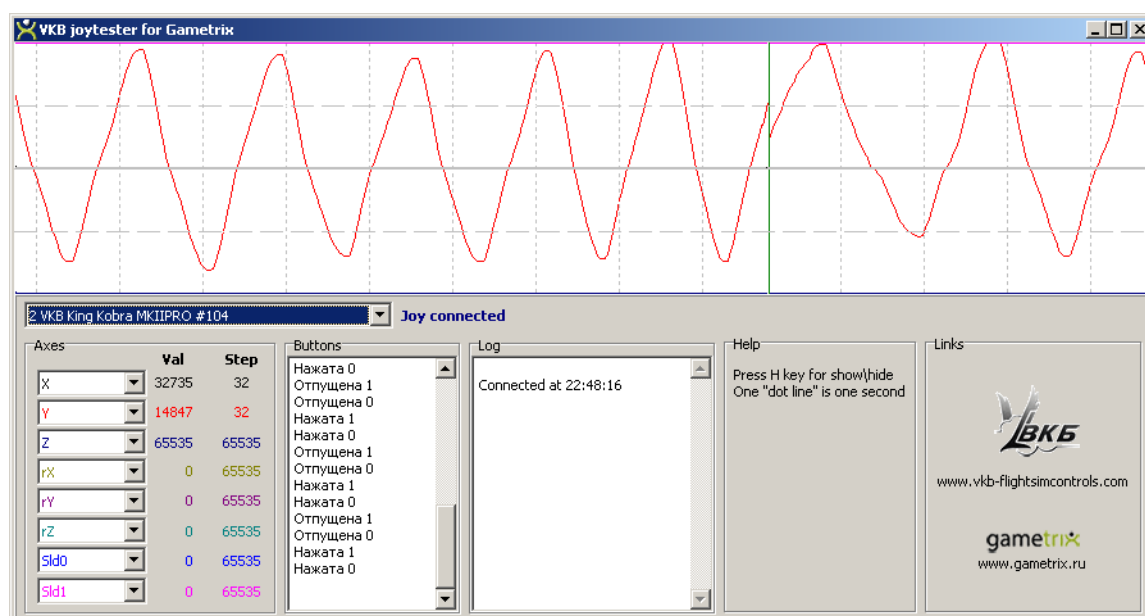


Рис. 9.9.

Номера индикаторов будут соответствовать физическим номерам линий контроллера.

В приложении *VKB\_Joytester* нажатие и отпускание каждой кнопки сопровождается явным указанием ее номера. *VKB\_Joytester* удобнее использовать для проверки срабатывания энкодеров, поскольку в нем можно отследить каждое нажатие. При использовании *VKB\_BtnTester* ввиду того, что частота следования импульсов при вращении оси энкодера достаточно велика, отдельные срабатывания могут сливаться друг с другом.



Чтобы проверить срабатывание энкодеров, следует вращать их оси в обоих направлениях. При этом будут отображаться многократные нажатия кнопок, номера которых соответствуют линиям подключения энкодеров.

- После завершения проверки выключите опцию **TB** и нажмите кнопку **Set**, чтобы назначения виртуальных кнопок и маппинга восстановились.

### 9.4.3. Проверка виртуальных кнопок

Механизм виртуальных кнопок позволяет изменять назначения их номеров, а использование модификаторов *Shift1* и *Shift2* — увеличивать количество используемых органов управления.

Чтобы проверить работу виртуальных кнопок, можно использовать приложения *VKB\_BtnTester* или *VKB\_Joytester*. При этом опция **TB** должна быть выключена. Для проверки следует нажать каждую кнопку без использования модификаторов и, поочередно, с использованием *Shift1* и *Shift2*. Проконтролируйте соответствие номеров сработавших кнопок вашей настройке конфигулятора. При необходимости следует исправить настройки.

Следует обратить внимание на то, что кнопки, назначенные на эмуляцию клавиш клавиатуры, не будут отображаться в окне *VKB\_BtnTester*.

#### 9.4.4. Проверка маппинга клавиатуры

Чтобы проверить настройку маппинга, можно открыть любой текстовый редактор, например, *Notepad*. Если настройка выполнена правильно, при нажатии кнопок джойстика в окне документа будут появляться символы, соответствующие назначенным клавишам клавиатуры.

Если кнопка джойстика назначена на клавишу, выполняющую какое-либо действие, оно будет выполнено. Например, по умолчанию *Оружие1* в Ил-2 включается клавишей *<BackSpace>*. Если назначить на эту клавишу откидывающийся курок *ClasterFire<sup>tm</sup>*, то при его нажатии будут последовательно стираться символы слева от курсора. Если внешние виды включаются функциональной клавишей *<F1>*, и эта клавиша назначена на левую кнопку джойстика, то при ее нажатии в приложениях Windows будет вызываться справочная система.

