

**APRS SMARTBEACONING**\* Basado en <https://thewakesileave.wordpress.com/2017/06/14/rediscovering-the-smartbeaconing-parameters/>

Iñigo EA2CQ 27/05/2023

*PARÁMETROS RECOMENDADOS*

<b>PARÁMETRO</b>	<b>DESCRIPCIÓN</b>	<b>CAMINANDO</b>	<b>BICICLETA</b>	<b>COCHE</b>	<b>NAVEGANDO</b>
LOW SPEED	VELOCIDAD BAJA	4 km/h	6 km/h	9 km/h	4 km/h (2 nudos)
HIGH SPEED	VELOCIDAD ALTA	19 km/h	44 km /h	111 km/h	28 km/h (15 nudos)
SLOW RATE	RATIO DE ENVIO CUANDO SE CIRCULA POR DEBAJO DE LA VELOCIDAD BAJA	2 min (120 sec)	2 min (120 sec)	30 min (1800 seg)	3 min (180 sec)
FAST RATE	RATIO DE ENVIO CUANDO SE CIRCULA POR ENCIMA DE LA VELOCIDAD ALTA	60 seg	90 seg	3 min (180 seg)	90 seg
TURN ANGLE	ES EL MÍNIMO ANGULO QUE DISPARA EL TX	30 grados	20 grados	30 grados	45 grados
TURN TIME	INTERVALO MÍNIMO DE ENVIO CUANDO LA DIRECCION CAMBIA CONSTANTEMENTE	30 seg	15 seg	15 seg	15 seg
TURN SLOPE	GRADOS DE GIRO ENTRE VELOCIDAD	24	24	25	25