

# **AltitudeControl**

16

LotharF  
MikroKopter.de

# Inhaltsverzeichnis

<u>1 AltitudeControl</u> .....	1/1
<u>1.1 Funktion</u> .....	1/1
<u>1.2 Höhenbegrenzung</u> .....	1/1
<u>1.3 Vario-Höhe</u> .....	1/1

# 1 AltitudeControl

**INFO:** Für diese Funktion wird der Höhsensor auf der [FlightCtrl](#) benötigt.

## 1.1 Funktion

Die Funktion "AltitudeHold" ermöglicht es dem MikroKopter automatisch die Höhe zu halten ohne mit dem Gasstick nachregeln zu müssen.

Hierzu nutzt der Kopter den Höhsensor auf der [FlightCtrl](#). Für eine ordnungsgemäße Funktion sollte dieser Licht- und Windgeschützt unter einer Haube montiert werden.

Aber auch ein Verpacken des Sensors ist möglich. Eine Beschreibung dazu findet man hier: [Höhsensor](#).

Um diese Funktion nutzen zu können, muss im [KopterTool](#) die Funktion "*Höhenregelung aktiv*" aktiviert und einem Schaltkanal zugeteilt werden.

Informationen hierzu findet man hier: [Höhe Halten](#)

Am Sender wird dieser Schaltkanal einem 2-fach Schalter zugeteilt. Ist dieser eingeschaltet, ist die Funktion "AltitudeHold" an.

Bei aktivierter Funktion, kann zwischen zwei Arten der Höhenregelung ausgewählt werden:

## 1.2 Höhenbegrenzung

Die "Höhenbegrenzung" (oder auch "Deckel-Höhenregelung") begrenzt, wie es der Name schon sagt, die Höhe.

Wurde diese Höhenregelung ausgewählt und während des Fluges eingeschaltet, steigt der Kopter beim Gasgeben noch um ein paar Meter, dann aber nicht weiter.

So kann man den Gasstick auch auf "Vollgas" stehen lassen und fliegt trotzdem nicht höher.

(Wie weit der Kopter nach dem Einschalten der Funktion noch steigt, kann mit der Einstellung "Höhe P" eingestellt werden. Eine Beschreibung findet man hier: [Höhe P](#))

## 1.3 Vario-Höhe

Die meisten Funktionen des Kopters (wie z.B. der Wegpunkflug oder das Failsafe) sind für die Vario-Höhe ausgelegt. Daher sollte dieser Modus bevorzugt gewählt werden.

Wurde diese Höhenregelung gewählt, hält der Kopter bei ungefährender Mittelstellung des Gassticks, automatisch die derzeitige Höhe.

Wird hierbei nun der Gasstick nach unten oder nach oben bewegt, wird nicht wie man vielleicht vermutet, mehr oder weniger Gas gegeben.

Vielmehr wird in dieser Funktion die Sollhöhe des Kopters nach oben oder unten verschoben.

Dieser Verschiebung folgt der Kopter dann automatisch und signalisiert dies durch ein "Piepgeräusch" am Kopter.

Stellt man den Gasstick wieder in Mittelstellung, hält der Kopter wieder automatisch diese neuen Position bei.