

# **ArfOktoXL**

35

LotharF  
MikroKopter.de

# Inhaltsverzeichnis

<b><u>1 ARF OktoKopter XL 4S12.....</u></b>	<b><u>1/9</u></b>
<u>1.1 Video: Okto XL im Sturm.....</u>	<u>1/9</u>
<u>1.2 Aufbau.....</u>	<u>1/9</u>
<u>1.3 Senderfunktionen.....</u>	<u>2/9</u>
<u>1.3.1 Telemetrie.....</u>	<u>2/9</u>
<u>1.3.2 Sprachausgabe.....</u>	<u>3/9</u>
<u>1.4 Anleitung.....</u>	<u>3/9</u>
<u>1.5 Technische Daten.....</u>	<u>5/9</u>
<u>1.6 Flugzeit.....</u>	<u>5/9</u>
<u>1.6.1 Flugzeit über Kapazität.....</u>	<u>5/9</u>
<u>1.6.2 Flugzeit über Nutzlast bei 10Ah.....</u>	<u>6/9</u>
<u>1.7 Aufbau.....</u>	<u>7/9</u>
<u>1.8 Details.....</u>	<u>7/9</u>
<u>1.8.1 Aufgebaute Elektronik.....</u>	<u>7/9</u>
<u>1.8.2 Carbon Rahmenteile.....</u>	<u>7/9</u>
<u>1.8.3 Carbon Propeller.....</u>	<u>8/9</u>
<u>1.8.4 leicht zugängliche Buchse für Datenverbindung.....</u>	<u>8/9</u>
<u>1.8.5 Verstärkte Ausleger (1.5mm).....</u>	<u>8/9</u>
<b><u>2 Empfohlenes Zubehör.....</u></b>	<b><u>9/9</u></b>
<u>2.1 Ladegerät.....</u>	<u>9/9</u>
<u>2.1.1 Sender.....</u>	<u>9/9</u>
<u>2.1.2 Kameragestell.....</u>	<u>9/9</u>

# 1 ARF OktoKopter XL 4S12



Bestellen: [Hier](#)

Den [OktoKopter](#) XL gibt es in einer AFR (Almost ready to Fly) - Version.

Hier sind nur wenige Schritte zum Aufbau nötig:

- Lipo-Halter zusammenschrauben
- Landefüsse anbringen
- Empfänger anbringen
- Propeller montieren

**Es sind keine Lötarbeiten erforderlich.**

Alle elektrischen und elektronischen Komponenten sind bereits installiert, konfiguriert und getestet.

Der Lieferumfang umfasst [FlightCtrl](#), Navi-Ctrl und MK-GPS.

Ausserdem sind Lipos und neben 12 Zoll EPP-Propellern auch hochwertige 12 Zoll CFK-Propeller enthalten.

Der ARF Okto XL wurde bereits auf unsere Sender (MX-20 und MC-32) vorkonfiguriert (Mode2). Wenn man einen Sender aus dem [Shop](#) dazu kauft, ist keine Einstellarbeit am Modellspeicher des Sender oder der [MikroKopter](#) (bzgl. Kanalbelegung) erforderlich.

## 1.1 Video: Okto XL im Sturm

## 1.2 Aufbau



(Anklicken zum vergrößern)

## 1.3 Senderfunktionen

Alle wesentlichen Funktionen des [OktoKopters](#) lassen sich bequem vom Boden aus steuern:

- Nick/Roll/Gas und Gier zum Fliegen
- GPS-Modus
- Höhenregler
- Kameraneigung
- Kamera-Auslösung (Video Start/Stop oder Serienbilder)
- Richtungs-Unabhängiger Steuerungs-Modus "[CareFree](#)"
- ...

### 1.3.1 Telemetrie



Folgende Werte werden im Telemetrie-Menü angezeigt:

- Akkuspannung
- Flugzeit
- Verbrauchte Lipo-Kapazität
- Höhe
- Ausrichtung des Kopters
- Aktuelle Stromaufnahme
- Anzahl GPS-Satelliten
- Fluggeschwindigkeit
- Entfernung und Richtung zur Startposition
- ggf. eine Fehlermeldung im Klartext

Zusätzlich lassen sich noch weitere Informationen wie z.B. die Temperaturen der einzelnen Motorelektroniken (Brushless-Regler) abrufen.

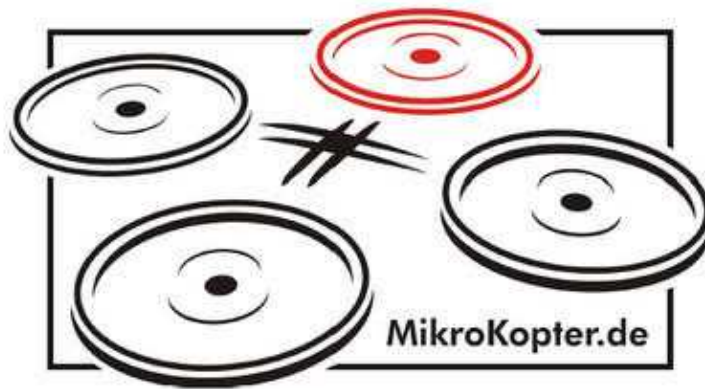
### **1.3.2 Sprachausgabe**

Der Sender hat eine eingebaute Sprachausgabe. So können z.B. alle Werte der Telemetrie als Ansage abgerufen werden.

Wenn Sie z.B. den GPS-Schalter in die Stellung "Position Hold" bewegen, spricht der Sender "GPS-Halten".

Ausserdem werden wichtige Meldungen automatisch gesprochen wie z.B. "Unterspannung".

## **1.4 Anleitung**



# ARF-MikroKopter



**OktoXL + OktoXL 6S12**

**Bedienungsanleitung**

(Zum Öffnen -> Bild anklicken)

## 1.5 Technische Daten

- Abmessungen 73x73x36 (BxLxH)
- Nutzlast: Empfohlene maximale Zuladung = 2500g
- Flughöhe: Sichtweite (mehrere 100m)
- Reichweite: Sichtweite (mehrere 100m)
- Flugzeit: max. 45min bei voller Akkubeladung (30Ah)
- Realistische Flugzeit: 18-28Min (10Ah) Siehe Diagramme unten
- Telemetrie mit Sprachausgabe: Spannung, Kapazität, Strom, Höhe, Entfernung, Richtung, Geschwindigkeit, Temperatur, ...

## 1.6 Flugzeit



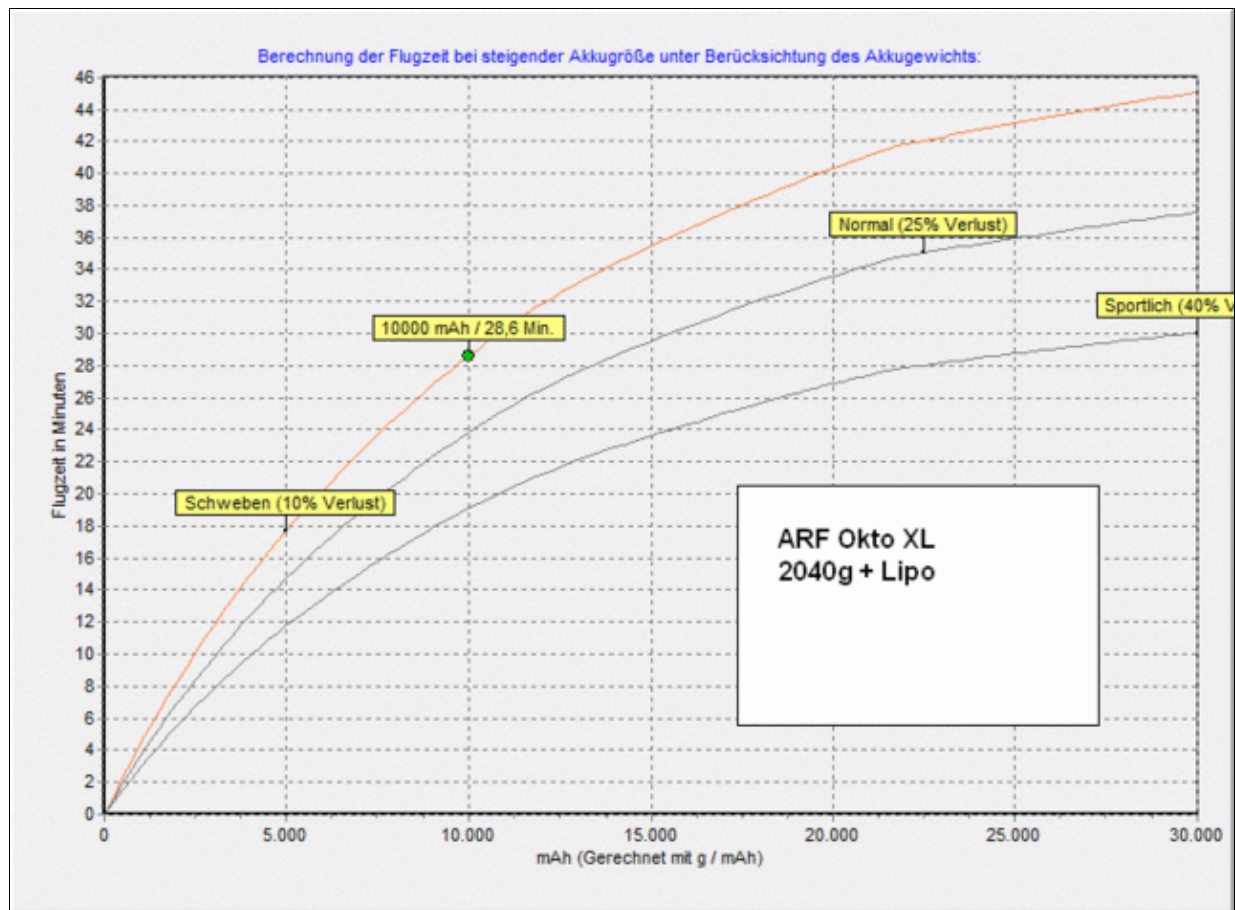
Die Flugzeiten lassen sich an folgenden Diagrammen ablesen:

### 1.6.1 Flugzeit über Kapazität

Es werden hier drei unterschiedliche Kurven dargestellt:

- Schweben -> bei kaum Wind und z.B. Position Hold
- Normal -> bei leichtem Wind und normalen Flugbewegung
- Sportlich -> bei starkem Wind oder schnellem Flug





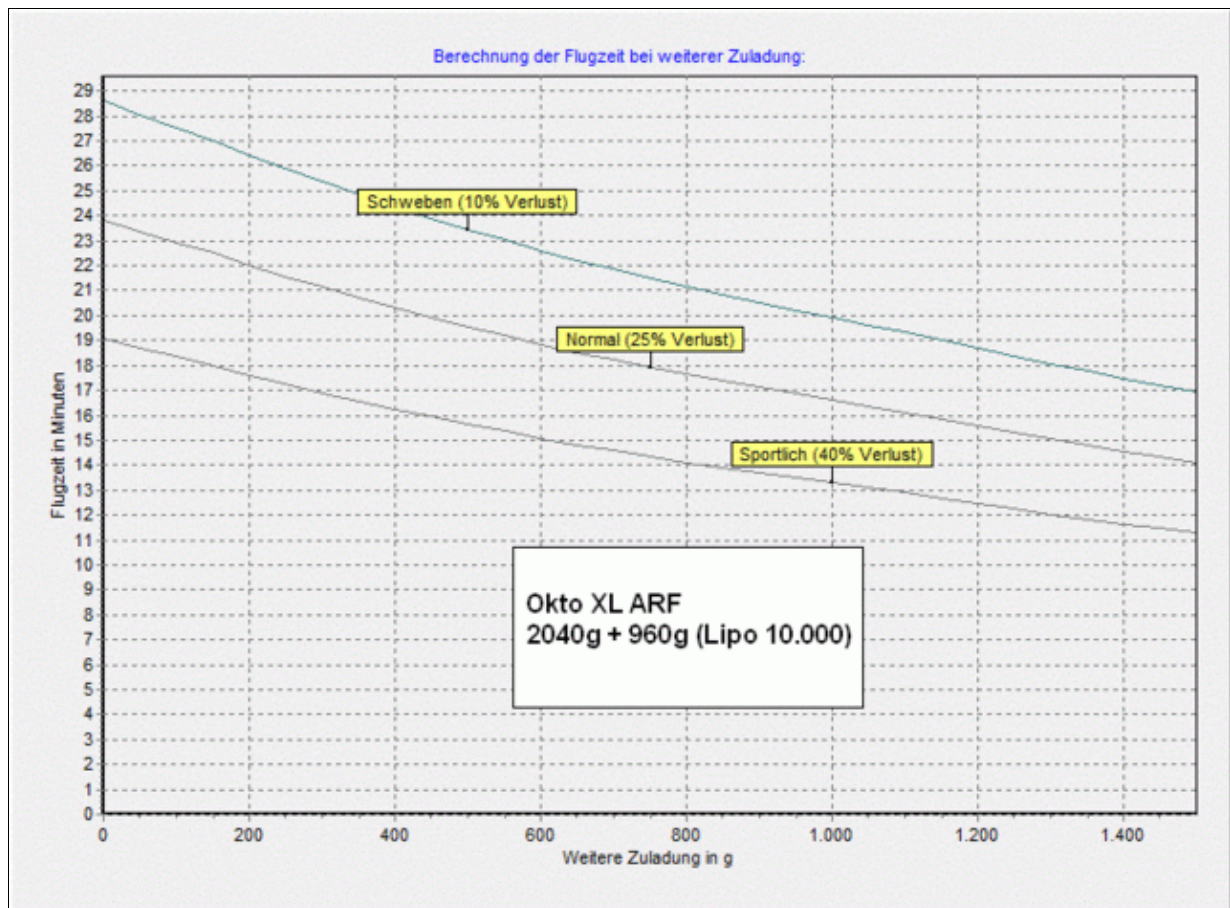
- Beispiel: max. 28,6min bei 10.000mAh (z.B. 2 \* 5.000mAh parallel)
- Beispiel: max. 40,5min bei 20.000mAh (z.B. 4 \* 5.000mAh parallel)

### 1.6.2 Flugzeit über Nutzlast bei 10Ah

Es werden auch hier drei unterschiedliche Kurven dargestellt (Siehe oben).

Hier wird eine Flugakku von 10.000mAh zu Grunde gelegt (z.B. 2 \* 5.000mAh parallel)



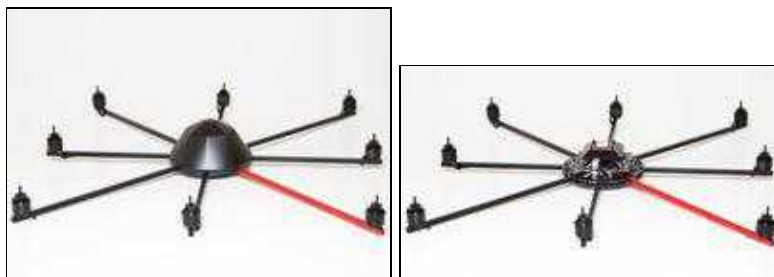


- Beispiel: Ohne Zuladung max. 28,6min
- Beispiel: Mit 1000g Zuladung max. 20min

## 1.7 Aufbau

## 1.8 Details

### 1.8.1 Aufgebaute Elektronik



### 1.8.2 Carbon Rahmenteile



### **1.8.3 Carbon Propeller**



### **1.8.4 leicht zugängliche Buchse für Datenverbindung**



### **1.8.5 Verstärkte Ausleger (1,5mm)**



## 2 Empfohlenes Zubehör

### 2.1 Ladegerät



[Shop](#)

#### 2.1.1 Sender



(Die Abbildung zeigt den MC-32 Sender mit [7" Monitor](#))

[Shop](#)

#### 2.1.2 Kameragestell



[Shop](#)

- 
- (Hier kann ein Link auf eine Kategorie eingefügt werden)