CalibrateAltitude

12

LotharF MikroKopter.de

Inhaltsverzeichnis

1 Höhensensor kalibrieren	
1.1 Die Kalibrierung	

2 Kontrolle der Kalibrierung	/ manuelles Einstellen	4

1 Höhensensor kalibrieren

!!! Die folgenden Einstellungen betreffen NUR die FlightCtrl V3.0 - Ältere FlightCtrl Versionen können nicht kalibriert werden !!!

Der barometrische Höhensensor wird für das automatische Halten der Höhe des MikroKopters benötigt. Damit dieser Sensor auch unter Temperaturschwankungen (Faktor x cm pro °C) ordnungsgemäß Funktioniert, sollte der Sensor einmalig kalibriert werden.

Wurde der Höhensensor nicht kalibriert, kann der Kopter beim automatischen Höhehalten in der Höhe schwanken.

Eine Neukalibrierung des Höhensensors ist in der Regel nicht notwendig.

INFO: Vor Auslieferung der FlightCtrl, wurde der Höhensensor bereits einmal kalibriert.

1.1 Die Kalibrierung

Zur Kalibrierung des Höhensensors wird eine Wärmequelle benötigt. Dies kann z.B. eine Lampe oder ein Fön sein.

WICHTIG: Die Erwärmung MUSS LANGSAM erfolgen.

Die Kalibrierung erfolgt in wenigen Schritten:

Step	Beispielansicht
Step 1	505
Die (ausgeschaltete) Wärmequelle wird (nicht zu dicht!!) über die FlightCtrl V3.0 platzieren.	- Alista former
(Man kann das GPS/GNSS auch demontieren - dann erfolgt das Erwärmen etwas schneller.)	



CalibrateAltitude

04/02/25 14:03:01



2 Kontrolle der Kalibrierung / manuelles Einstellen

Der über die Kalibrierung gespeicherte Wert, kann in dem Fenster "Temperature settings" kontrolliert und auch verändert werden.

!! Ein verändern des Wertes kann auch einen negative Effekt auf das automatische Höhehalten haben - hier ist die Kalibrierung wie oben beschrieben, vorzuziehen!!!

Step	Beispielansicht
Über den Pfeil neben dem "Einstellungen" Button kann man das Fenster "Temperature settings" auswählen.	