EasySetup/Kanaele

16

LotharF
MikroKopter.de

Inhaltsverzeichnis

1 Übersicht -> Kanäle 1/6

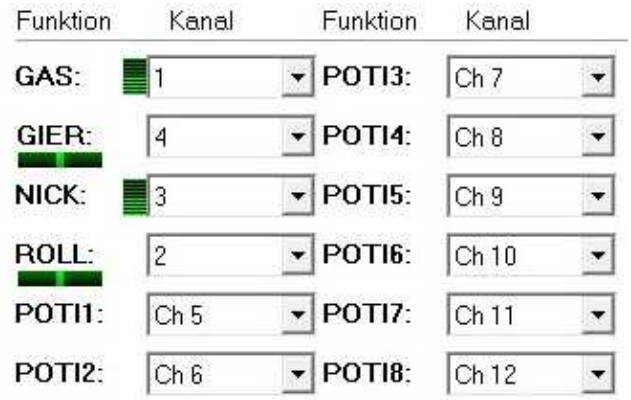
2 Funktion + Kanal 2/6
2.1 Steuerung 2/6
2.2 Poti 3/6

3 Channel 1-16 ..... 4/6

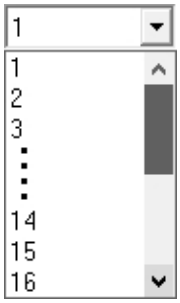
4 Empfänger wählen 5/6
4.1 Empfänger 5/6
4.2 Telemetrie 6/6

1 Übersicht -> Kanäle

2 Funktion + Kanal



2.1 Steuerung



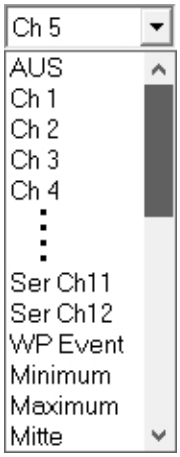
- Die ersten 4 Kanäle sind für die Steuerung des Kopters vorgesehen. Diese sind bereits wie folgt voreingestellt:
  - **Gas** => Default Kanal 1
  - **Gier** => Default Kanal 4
  - **Nick** => Default Kanal 3
  - **Roll** => Default Kanal 2

  Diese Kanaleinstellung ist passend für den *Mode2* verschiedener Fernsteuerungen.
  Bei Bedarf können die Kanäle aber auch individuell eingestellt werden.

  Ist der Kanal eingestellt, kann über die grünen Balkenanzeigen (neben und unter Gas, Gier, Roll, Nick) die Funktion der Sticks überprüft werden.
  Bewegt man die Sticks an der Fernsteuerung, muss sich der entsprechende Balken in die gleiche Richtung bewegen.

- Tipp: Ist die Bewegung des grünen Balken andersherum als die des Stick, muss in der Fernsteuerung die Kanalrichtung umgekehrt werden (siehe Anleitung der Fernsteuerung).

2.2 Poti

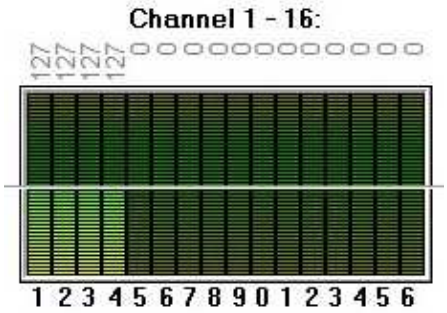


- Die restlichen Kanäle die über die Fernsteuerung zur Verfügung stehen, können Funktionen des Kopters zugeteilt werden.
  Hierbei gibt es Funktionen die, je nach Nutzung, entweder mit einem festen Wert oder über einen Kanal
  (über das Poti1-8) eingestellt werden können. Voreingestellt ist:

  - **POTI1** => Default Kanal 5
  - **POTI2** => Default Kanal 6
  - **POTI3** => Default Kanal 7
  - **POTI4** => Default Kanal 8
  - **POTI5** => Default Kanal 9
  - **POTI6** => Default Kanal 10
  - **POTI7** => Default Kanal 11
  - **POTI8** => Default Kanal 12

  Anstelle des hier voreingestellten Kanal kann hier für ein *Poti* auch z.B. ein Serieller Kanal (zur Steuerung über einen Computer), ein fester Kanal-Wert (Min. / Max. / Mitte) oder die Ansteuerung bei einem Wegpunkteevent eingestellt werden.

3 Channel 1-16



Über die Balkenanzeige kann die Funktion der einzelnen Kanäle überprüft werden.
Bewegt man an der Fernsteuerung die Sticks oder bedient die Schaltern oder Potentiometern, bewegt sich hier der entsprechende Balken passend zum Kanal.
Über dem jeweiligen Balken sieht man dann eine Zahl die den Wert anzeigt.

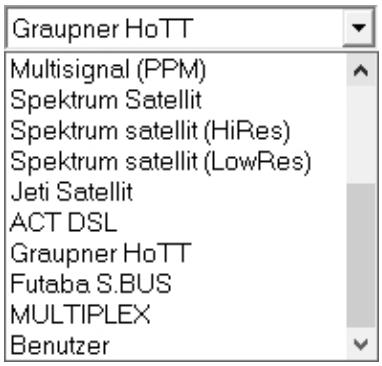
Dabei gilt =>

- Kanal AUS (z.B. Schalter in "Aus"-Stellung)
  => Kanalanzeige "0" -> Balken ist unten
- Kanal in Mittelstellung (z.B. Potentiometer oder 3fach Schalter in Mittelstellung)
  => Kanalanzeige "127" -> Balken is mittig
- Kanal EIN (z.B. Schalter in "EIN"-Stellung)
  => Kanalanzeige "254" -> Balken ist oben

4 Empfänger wählen



4.1 Empfänger



- Damit die Kanäle der Fernsteuerung auch erkannt werden, muss hier der richtige Empfänger eingestellt werden.
  Der genutzte Empfänger muss dabei entweder über ein

  - *PPM-Summensignal* oder ein
  - *serielles Signal* oder über einen
  - *S-Bus* verfügen

  Ein Empfänger mit z.B. reinen Servoausgängen kann nicht genutzt werden.

  Der Anschluss des Empfängers ist hier beschrieben: Empfänger-Anschluss

- Die zur Verfügung stehenden Empfänger sind:
  - Multisignal (PPM)
    - => Standardempfänger (z.B. beim Empfänger ACT DSL4 top, 2.4GHz-Empfänger R6107SP)
  - Spektrum Satellit
    - => 2.4GHz Satellit-Empfänger von Spektrum
  - Spektrum Satellit (HIRES)
    - => 2.4GHz Satellit-Empfänger mit hoher Auflösung von Spektrum (2048) (z.B. DSX7, DX8, DSX9, DSX12)
  - Spektrum Satellit (LowRES)
    - => 2.4GHz Satellit-Empfänger niedriger Auflösung (512) (wird z.B. bei einigen Einsteckmodulen verwendet)
  - Jeti Satellit
    - => 2.4GHz Jeti Satellit (z.B. RMK2)

      Mit dieser Einstellung wird zusätzlich die Ausgabe der Telemetrie aktiviert.

      Angezeigt wird die Telemetrie an der Jeti Box oder geeigneter Fernsteuerung.
  - ACT DSL
    - => Spezieller 35MHz Empfänger mit PPM Summensignal
  - Graupner HoTT

◊ => 2.4GHz Graupner HoTT Empfänger (z.B. GR-12, GR-16, GR-24)

Mit dieser Einstellung wird zusätzlich die Ausgabe der Telemetrie aktiviert.

Angezeigt wird die Telemetrie im Display des Senders.

♦ Futaba S.BUS

◊ => 2.4GHz Futaba S.BUS Empfänger
~-(Um einen S.BUS Empfänger an die FlightCtrl anzuschließen, wird ein Signalinverter benötigt (Shoplink).

♦ Benutzer

◊ => Frei für Programmierer.

4.2 Telemetrie

- **Empfänger wählen:**



Die Telemetrie des Kopters kann über eine Graupner HoTT oder Jeti Fernsteuerungen angezeigt und auch angesagt werden.
(andere Sender unterstützen die MK-Telemetrieanzeige leider nicht)

Verfügt die genutzte Fernsteuerung über einen Lautsprecher zur Sprachausgabe und ein passendes Sprachfile, kann hier "*Telemetrie: Alle Ergebnisse sprechen*" ausgewählt werden.
(siehe auch Infos zu den Sprachfiles der Fernsteuerungen: Graupner HoTT / Jeti