

MK-Parameter/Coupling

24

LotharF
MikroKopter.de

Contents

<u>1 Gier pos. Rückkopplung</u>	1/3
<u>2 Nick/Roll Rückkopplung</u>	2/3
<u>3 Gier-Korrektur</u>	3/3

1 Gier pos. Rückkopplung

- Hier wird der Grad der Achsenkopplung eingestellt.
Ist der Wert zu klein, hängt der MK bei (und nach) einer Linkskurve nach rechts.
Ist der Wert hingegen zu groß, hängt der MK bei (und nach) einer Linkskurve nach links.

2 Nick/Roll Rückkopplung

- Hier kann die Gegenkopplung der Achsenkopplung eingestellt werden. Dies nimmt die Nase des Kopters in der Kurve hoch.
Ist der Wert zu groß, hängt der MK nach einer Kurve (z.B. Vorwärts links) nach hinten.
Ist der Wert zu klein, hängt der MK nach einer Kurve (z.B. Vorwärts links) nach vorne.

3 Gier-Korrektur

- Damit versucht der MK, der (evtl. ungewollten) Richtungsänderung entgegenzuwirken bzw. diese Bewegung zu begrenzen.
Wenn der Wert auf Null steht, wird absichtlich in die Kurve gedreht. Damit kann man Roll als "Querruder" benutzen.
Sollte das im Sport-Settings zu heftig sein, sollte man den Wert auf 1 stellen.