

MK-Parameter/User

24

LotharF
MikroKopter.de

Inhaltsverzeichnis

<u>1 Parameter</u>	1/3
<u>2 Parameter 6</u>	2/3
<u>3 Parameter 7</u>	3/3

1 Parameter

- Dieser Konfigurationsparameter findet in der offiziellen Software-Version der [FlightCtrl](#) / [NaviCtrl](#) normalerweise keine Anwendung.
Hier können keine Veränderungen vorgenommen werden. Daher sollten alle Einstellungen auf 0 belassen werden.
Die Userparameter erleichtern die Parameterübergabe an den [MikroKopter](#) für Test-, Sonder- oder Debug-Versionen.

2 Parameter 6

- Hier kann zur Redundanztestung ein Kanal (über ein POTI) eingetragen werden.
Dieser freie Kanal sollte auf der Fernsteuerung einem 2-fach Schalter zugeordnet sein.
Die Funktion:
 - ◆ Schalter AN
 - ◇ Es wird ein Motorausfall an Motor 1 simuliert => Motor 1 stellt sich aus
 - ◆ Schalter AUS
 - ◇ Der Motor wird wieder aktiviert

3 Parameter 7

- Hier kann zur Redundanztestung ein Kanal (über ein POTI) eingetragen werden. Dieser freie Kanal sollte auf der Fernsteuerung einem 2-fach Schalter zugeordnet sein. Die Funktion:

- ◆ Schalter AN
 - ◇ Es wird ein I2C-Fehler / Ausfall simuliert => die Master-FlightCtrl wird deaktiviert und die Slave-FlightCtrl übernimmt
 - ◇ Eine Warnmeldung wird über die Telemetrie ausgegeben
- ◆ Schalter AUS
 - ◇ Die Master-FlightCtrl übernimmt wieder die Steuerung