

## **MK-Parameter/User**

24

LotharF  
MikroKopter.de

# Inhaltsverzeichnis

<a href="#"><u>1 Parameter</u></a> .....	1/3
<a href="#"><u>2 Parameter 6</u></a> .....	2/3
<a href="#"><u>3 Parameter 7</u></a> .....	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