de/SbS2

10

LotharF
MikroKopter.de

Diese Seite als **PDF-Dokument**? Einfach auf das Symbol klicken und etwas warten... --->

Step 4 - Fernbedienung vorbereiten und Empfänger anschließen

- Mit der im "Step by Step 1" heruntergeladenen zip-Datei, kann die Graupner HoTT Fernbedienung nun vorbereitet werden.
  Im ersten Schritt wird die zip-Datei entpackt und der Inhalt der Ordner in die gleichnamigen Ordner auf der microSD-Karte der Fernsteuerung kopiert. Danach die microSD-Karte wieder in die Fernsteuerung einlegen.

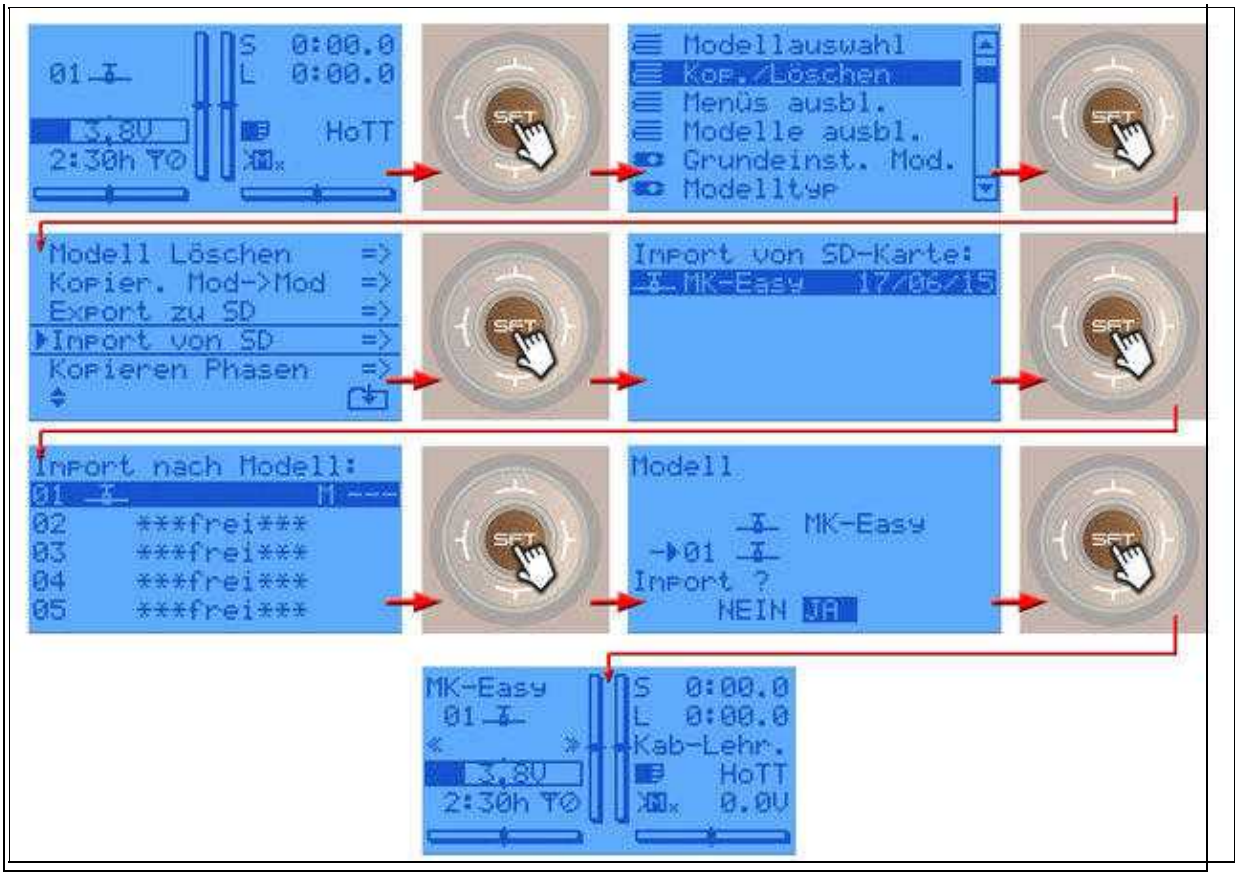
- Ist die microSD Karte wieder in der Fernsteuerung, können der Modellspeicher und das MK-Sprachfile importiert werden:

- ## Modellspeicher importieren

  - Im zweiten Schritt importieren wir den fertigen Modellspeicher den wir gerade auf die microSD-Karte kopiert haben.

    Die Schritte hierfür sind:

    - ◊ Sender einschalten
      - Falls die Abfrage "Bitte wählen - HF EIN/AUS?" kommt -> "AUS" wählen
    - ◊ Bei der rechten "Vier-Wege-Taste" den mittleren Button **SET** drücken um in das Menü zu gelangen
    - ◊ Runter auf den Menüpunkt **Kop./Löschen** und mit **SET** öffnen
    - ◊ **Import von SD** auswählen und mit **SET** bestätigen
    - ◊ Den Modellspeicher "MK-Easy" mit **SET** auswählen
    - ◊ Bei "Import nach Modell" den ersten Speicherplatz 01 mit **SET** bestätigen
    - ◊ Die Frage "Import?" mit **JA** und einem weiteren **SET** bestätigen

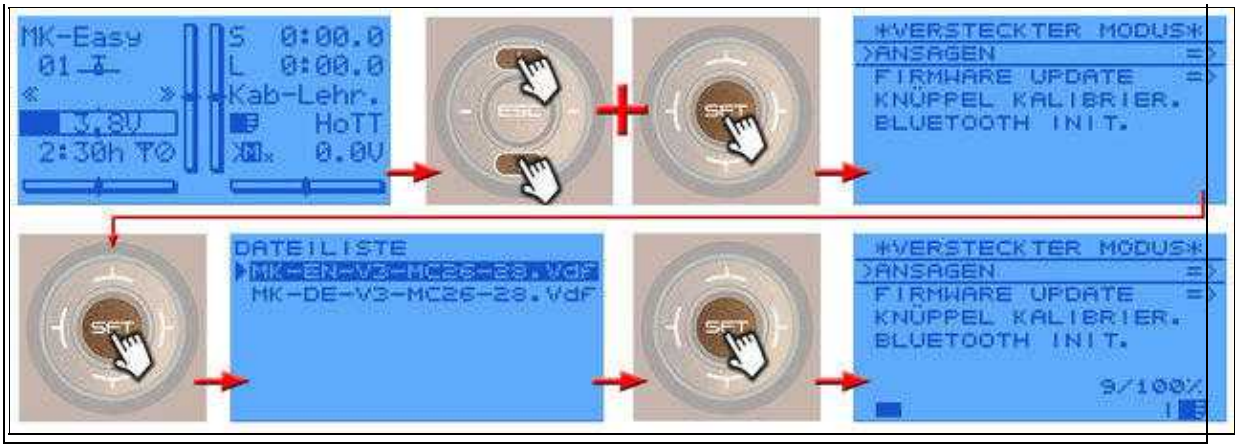


MK-Sprachfile importieren

- Damit auch die zum *MikroKopter* passenden Ansagen über die Fernbedienung ausgegeben werden, muss das **MK-Sprachfile** installiert werden.

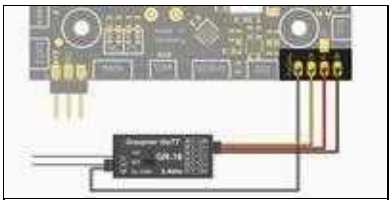
  Dies macht man über den "Versteckten Modus" wie folgt:

  - Bei der linken "Vier-Wege-Taste" (ESC) die Richtung **UP** und **DOWN** gleichzeitig drücken und halten
  - Dann bei der rechten "Vier-Wege-Taste" (SET) in der Mitte **SET** drücken
  - Im "Versteckten Modus" den Menüpunkt **ANSAGEN** mit **SET** öffnen
  - Das passende MK-Sprachfile (DE/EN) auswählen und mit **SET** bestätigen



- Jetzt kann der Empfänger mit der FlightCtrl des *MikroKopter* verbunden werden.
  Angeschlossen wird das PPM-Summensignal-Servokabel und der graue Servostecker für die Telemetrieübertragung.

Empfänger anschließen



(Anschluss an FlighCtrl V3.0)

Der Graupner HoTT Empfänger wird an die zwei Anschlusskabel der FlightCtrl angeschlossen. Dabei ist das 3-adrige PPM-Kabel für die Kanalübergabe und Versorgung des Empfängers zuständig und das graue Kabel für die Telemetrieübertragung.

Das HoTT-System bietet verschiedene Empfänger an, die am MikroKopter genutzt werden können. Nachfolgend wird der Anschluss der Empfänger GR-16 und GR-24 beschrieben.
Diese Empfänger können über das einzustellende PPM-Summensignal bis zu 16 Kanäle ausgeben.

Empfänger GR-16

.

Der GR-16 HoTT hat 8 Servo-Anschlüsse. Über den Servoanschluss Nr.8 kann das Summensignal abgegriffen werden. Hierüber können bis zu 16 Kanäle (Senderabhängig) abgegriffen werden.
Die Reichweite beträgt mit diesem Empfänger lt. Hersteller 4000mtr.

- Anschlüsse
  - Servoausgang 8 => PPM Summensignal (siehe PPM-Summensignal einstellen)
  - Telemetrieschnittstelle "T" => Anschluss Telemetriesignal FlightCtrl

Empfänger GR-24

Der GR-24 HoTT hat 12 Servo-Anschlüsse. Über den Servoanschluss Nr.8 kann das Summensignal abgegriffen werden. Hierüber können bis zu 16 Kanäle (Senderabhängig) abgegriffen werden.
Die Reichweite beträgt mit diesem Empfänger lt. Hersteller 4000mtr.

- Anschlüsse
  - Servoausgang 8 => PPM Summensignal (siehe PPM-Summensignal einstellen)
  - Telemetrieschnittstelle "T" => Anschluss Telemetriesignal FlightCtrl

- (Anschlussbeispiel Graupner HoTT)

INFO

- Benötigt wird ein Empfänger mit PPM-Summensignal (wie z.B. GR-16/GR-24 mit "SUMO16" oder Jeti RMK2)
- Die Telemetrie des *MikroKopters* kann nur an einer Graupner HoTT oder Jeti-Fernbedienung angezeigt werden.

Hat man eine andere Fernbedienung, oder möchte selber einen Modellspeicher anlegen, kann man hier die Kanalbelegung unseres "MK-Easy" Setting einsehen: Link

Step by Step - 3