

de/SbS3

7


LotharF
MikroKopter.de

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

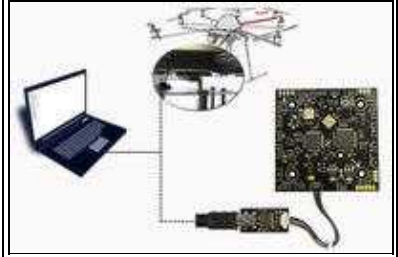
Seite zurück | Step by Step - 3 | Seite vor.

Step 3 - Verbindung MikroKopter-Computer

- Um die Verbindung zwischen *MikroKopter* und (Windows)Computer herzustellen, wird ein [MK-USB](#) benötigt.
Alternativ kann auch eine drahtlose Verbindung (z.B. mit einem [RangeExtender](#)) genutzt werden.

 Für ein Softwareupdate sollte IMMER eine drahtgebundene Lösung per *MK-USB* genutzt werden.


Das Einrichten des MK-USB (oder eines *RangeExtenders*) ist einfach erledigt:

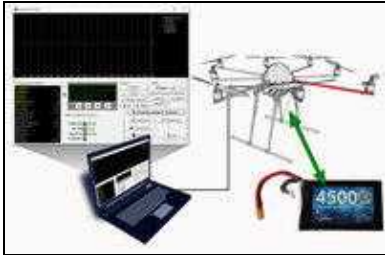
<p>Das USB-Kabel in den Computer und das <i>MK-USB</i> (oder den RangeExtender) einstecken. Per Molex-Kabel ist das <i>MK-USB</i> dabei bereits mit der <i>FlightCtrl</i> verbunden.</p> <p>1. (Bei einem MK-Fertigkopter muss nur das USB Kabel eingesteckt werden)</p> <p>Windows sollte nun den benötigten "FTDI-Treiber" selber installieren und einrichten.</p>	
--	--

Falls dies nicht geschieht, kann man den Treiber hier herunterladen und manuell installieren:

Aktueller "FTDI"-Treiber passend für:

- * [MK-USB](#)
- * [RangeExtender](#)
- * [Bluetooth Set](#)
- * [Wi.232 Set](#)

<p>2. Nun kann man das MikroKopter-Tool starten. Hier gibt man dann den COM-Port ein, der für das <i>MK-USB</i> von Windows vergeben wurde. (Der für das <i>MK-USB</i> vergebene COM-Port ("USB-Serial-Port"), kann im Windows Gerätemanager unter "Anschlüsse (COM&LPT)" nachgesehen werden.)</p> <p>INFO: Im MikroKopter-Tool kann man unter "Firmware Update & Terminal" den COM-Port einstellen.</p>	
--	---

<p>Der MikroKopter kann nun mit dem Akku (LiPo) verbunden werden.</p> <p>INFO: Sobald der Akku gesteckt ist, beginnt die Initialisierung des Kopters. Dabei ertönen verschiedene Pieptöne aus dem Summer des Kopters und jeder Motor bewegt sich kurz und gibt dabei einen Ton von sich.</p> <p>3. Nach der Initialisierung sollten im <i>MikroKopter-Tool</i> Daten zu sehen sein. (Falls nicht, COM-Port überprüfen und ggf. das <i>MikroKopter-Tool</i> neu starten)</p> <p>INFO: Solange der Empfänger noch nicht eingestellt ist (nächster Step), piept der Kopter ununterbrochen.</p>	
--	---

Step by Step - 4