# de/SbS3

7

LotharF
MikroKopter.de

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

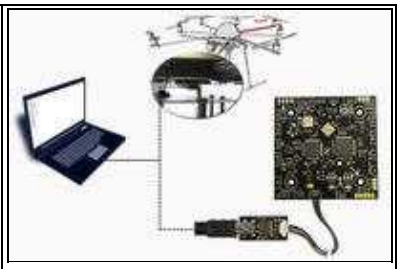
Seite zurück | Step by Step - 3 | Seite vor.

# 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 eine drahtgebundene Lösung per *MK-USB* genutzt werden.

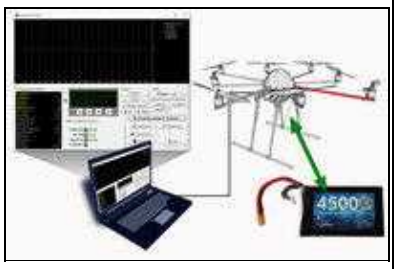
  Das Einrichten des MK-USB (oder eines *RangeExtenders*) ist einfach erledigt:

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

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

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

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

Step by Step - 4