de/SbS4

5

LotharF
MikroKopter.de

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

Seite zurück | Step by Step - 4 | Seite vor.

Step 4 - Empfänger binden und einstellen

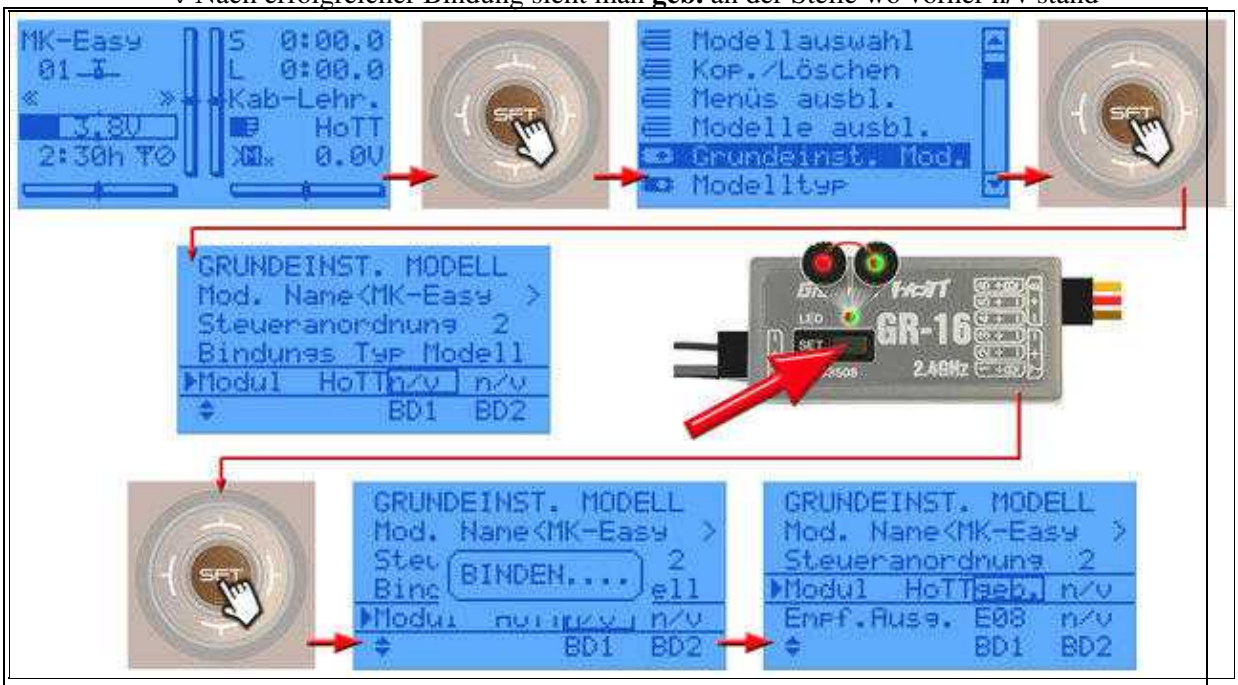
Empfänger binden

- Der Empfänger wird nun an den neuen Modellspeicher *MK-Easy* gebunden.

  Dazu muss der Empfänger bereits am Kopter richtig angeschlossen sein und der Kopter ist mit einem Lipo versorgt.
  (Siehe auch: Empfänger anschließen)

  Die Reihenfolge ist wie folgt:

  - Bei der rechten "Vier-Wege-Taste" den mittleren Button **SET** drücken um in das Menü zu gelangen
  - Runter auf den Menüpunkt **Grundeinst. Mod.** und mit **SET** öffnen
  - In der Zeile "Modul HoTT" das **linke n/v** auswählen
  - Am Empfänger nun die "SET" Taste so lange drücken (ca. 3-4 Sekunden), bis die rote LED anfängt rot/grün zu blinken.
  - Dann an der Fernsteuerung die Taste **SET** drücken
  - Es erscheint **Binden ....** im Display
  - Nach erfolgreicher Bindung sieht man **geb.** an der Stelle wo vorher n/v stand



- **INFO:**
  Der Kopter kann während des gesamten Vorganges piepen. Dies verstummt erst nach kompletter Einstellung des Empfängers.

Empfänger FS deaktivieren

- In den Grundeinstellungen nutzt der Empfänger ein eigenes "fail safe" welches wir deaktivieren müssen.
  (Hiermit würde der Kopter bei einem Empfangsausfall die letzen empfangenen Kanalwerte der Fernsteuerung erhalten (z.B. Vollgas und Nick vorwärts))

  Damit der Kopter bei einem Empfangsausfall immer zum Startpunkt zurückfliegt, müssen wir das MikroKopter FailSafe nutzen.
  Dazu muss das vom Empfänger deaktiviert werden.

  Das Ausschalten geht wie folgt:

  - Bei der rechten "Vier-Wege-Taste" den mittleren Button **SET** drücken um in das Menü zu gelangen
  - Runter auf den Menüpunkt **Telemetrie** und mit **SET** öffnen
  - In der Telemetrieanzeige **EINSTELLUNGEN, ANZEIGEN** wählen und mit **SET** öffnen
  - Nach rechts zum Menü **RX FAIL SAFE** wechseln
  - Hier den Eintrag **MODE** von "HOLD" auf **OFF** stellen ...



Empfänger auf PPM-Summensignal umstellen

- Das von der FlightCtrl benötigte Summensignal wird nun ebenfalls am Empfänger eingestellt. Solange dies nicht eingestellt ist, erhält man vom Kopter eine Fehlermeldung ("err7: RC Signal lost") und der Kopter
  gibt eine akustische Warnmeldung aus.
  Sofort nach Aktivieren des Summensignal am Empfänger verstummt das Piepen und die Kanäle sind am Kopter verfügbar.

  Das Einstellen geht wie folgt:

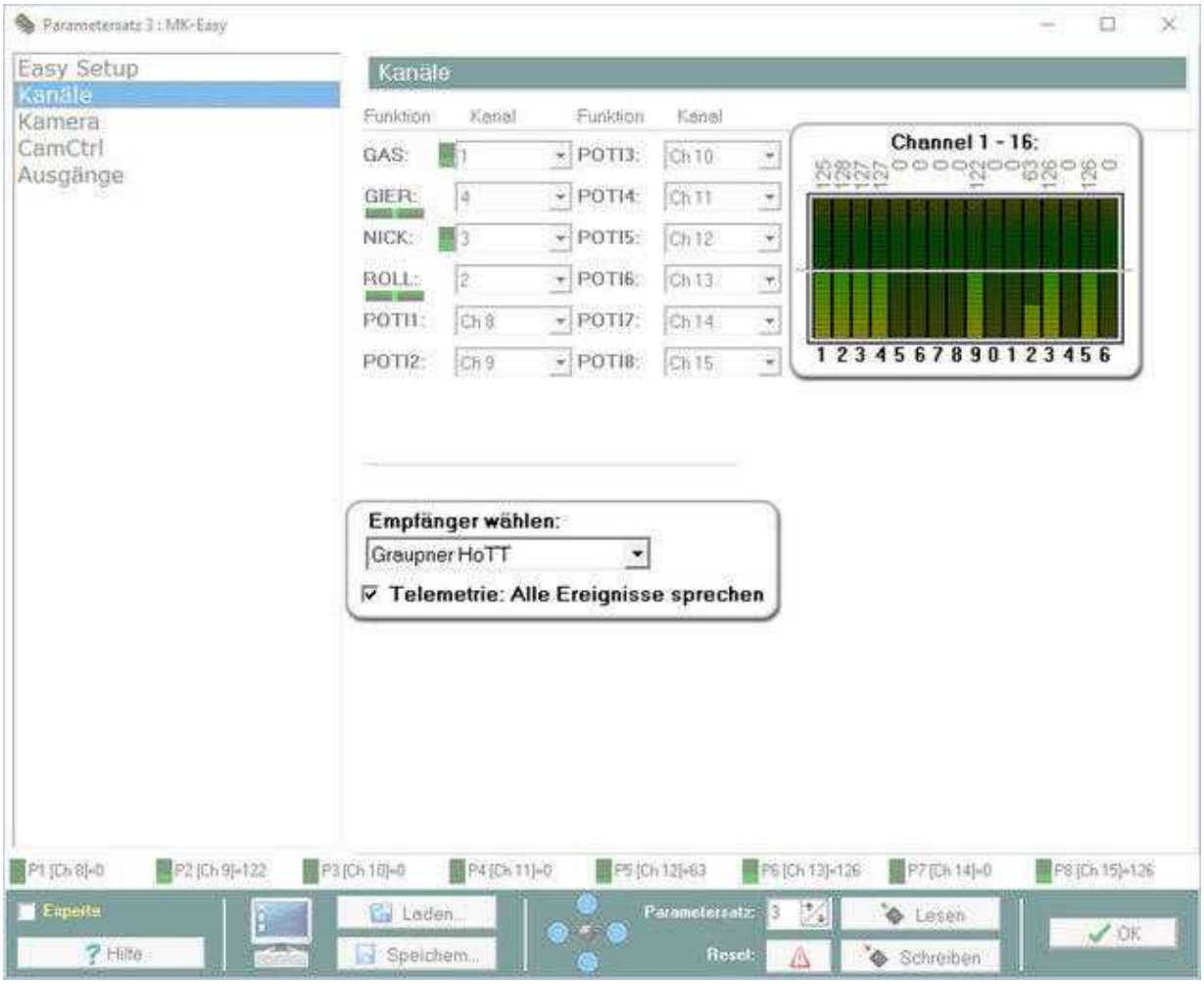
  - ◊ Bei der rechten "Vier-Wege-Taste" den mittleren Button **SET** drücken um in das Menü zu gelangen
  - ◊ Runter auf den Menüpunkt **Telemetrie** und mit **SET** öffnen
  - ◊ In der Telemetrieanzeige **EINSTELLUNGEN, ANZEIGEN** wählen und mit **SET** öffnen
  - ◊ Nach rechts zum Menü **RX SERVO TEST** wechseln
  - ◊ Hier den Eintrag **CH OUT TYPE** von "ONCE" wechseln auf **SUMO 16**



- Nun sollte der Kopter nicht mehr piepen und kann im nächsten Step eingestellt werden

- Jetzt kann im *MikroKopter-Tool* die Funktion der einzelnen Kanäle überprüft werden.
    - Der MikroKopter ist dazu noch mit dem Computer verbunden und das *MikroKopter-Tool* geöffnet (siehe "Step by Step 3")
    - In der Hauptansicht über den Button *Einstellungen* die Koptereinstellungen öffnen
    - Links den Reiter *Kanäle* auswählen
    - Als "Empfänger" mus "Graupner HoTT" eingestellt sein (evtl. auswählen und mit "Schreiben" speichern)
    - Damit die Fernsteuerung die Telemetrieereignisse spricht, wird ein Hagen gesetzt bei "Telemetrie: Alle Ereignisse sprechen"

- Wird nun ein Geber an der Fernsteuerung betätigt, kann man den Ausschlag des dazu eingestellten Kanal/Balken beobachtet.


Parametersatz 3 : MK-Easy
Easy Setup
Kanäle
Kamera
CamCtrl
Ausgänge
Kanäle
Funktion Kanal Funktion Kanal
GAS: 1 POTI3: Ch 10
GIER: 4 POTI4: Ch 11
NICK: 3 POTI5: Ch 12
ROLL: 2 POTI6: Ch 13
POTI1: Ch 8 POTI7: Ch 14
POTI2: Ch 9 POTI8: Ch 15
Channel 1 - 16:
1 2 3 4 5 6 7 8 9 0 1 2 3 4 5 6
Empfänger wählen:
Graupner HoTT
Telemetrie: Alle Ereignisse sprechen
P1 [Ch 8]=0
P2 [Ch 9]=122
P3 [Ch 10]=0
P4 [Ch 11]=0
P5 [Ch 12]=63
P6 [Ch 13]=126
P7 [Ch 14]=0
P8 [Ch 15]=126
Experte
Hilfe
Laden...
Speichern...
Parametersatz:
Reset:
Lesen
Schreiben
OK

-

Step by Step - 5