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:

- Sei 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 <u>FailSafe</u> 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



i.

- 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 <u>"Step by Step 3"</u>)
 - 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.

de/SbS4

08/16/25 08:49:28

asy Setup	Kanāl	Ð				
Kanale Kamera	Funktion	Kenal	Funktion	Kanal		
CamCtrl Ausgänge	GAS:	1	▼ POTI3;	Ch 10	зí	Channel 1 - 16:
	GIER	4	• POTI4:	Ch 11	+	
	NICK:	3	· POTIS:	Ch 12	÷	
	ROLL	2	+ POTIS:	Ch 13	+	
	POTII:	Ch 8	+ POTI7:	Ch14	-	
	POTI2:	ся 9	· POTI8:	Ch 15.	-	1234567890123456
	V Teler	☑ Telemetrie: Alle Ereignisse sprechen				
P1 [Ch 8]=0 P2 [Ch 9]=1	22 P3(C6-10)=0	P4 (Cs 11)	-0 1 PS (C	h 12j+63	PSIC	h 13]+126 📲 P7 (Ch 14]+0 📲 P8 (Ch 15)+1
P1 [Ch 8]=0 P2 [Ch 9]=1	22 P3 [Ch 18]=0	P4 (23 11)	⊷ ∎rsic	h 12j+63 'aramoteraa	P6 [C	h 13)-126 P7 (Ch 14)-0 P8 (Ch 15)-1

•

Step by Step - 5