de/SbS6

1

LotharF
MikroKopter.de

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

Seite zurück | Step by Step - 6 | Seite vor.

Step 6 - ACC kalibrieren

- Der ACC Sensor ist ein Drei-Achsen-Sensor. Über diesen Sensor wird die aktuelle Neigung des MikroKopter gemessen und die automatische Höhenregelung unterstützt.

  Sind die Sticks für Nick und Roll zentriert, hält der Kopter dann automatisch die Waage.

  Für die Kalibrierung muss der Kopter gerade stehen. Je genauer der ACC Sensor kalibriert wird, desto besser hält der Kopter die Waage und somit die Position.

  Ohne diese einmalige Kalibrierung kann der Kopter nicht gestartet werden und es ertönt eine Fehlermeldung.

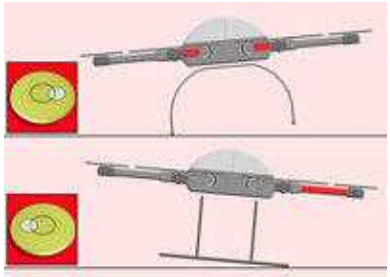
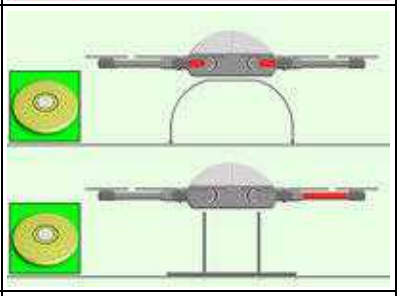
  Eine Neukalibrierung des ACC Sensors ist in der Regel nicht notwendig.

  Note

  Zusammen mit der ACC Kalibrierung wird ebenfalls die Gyro Kalibrierung im Kopter abgespeichert. Diese wird für den BoatMode genutzt.

Die Kalibrierung erfolgt in wenigen Schritten:

Step	Beispielansicht
Die Fernsteuerung einschalten und den Kopter mit dem Akku verbinden.	

Step 1 Steht der Kopter schief ...	
... muss er zuerst gerade ausgerichtet werden. Am einfachsten ist dies mit einer Wasserwaage oder Dosenlibelle.	
Step 2 An der Fernsteuerung werden nun die Sticks - **"Gas" nach oben** und - **"Gier" nach rechts** für **länger 5 Sekunden** in dieser Position gehalten!	 (Beispielansicht Mode2)
Step 3 Nachdem vom Kopter eine akustische Bestätigung zu hören ist, (je nach aktivem Setting: 1-5 Pieptöne) können die Sticks wieder losgelassen werden. Damit ist die Kalibrierung abgeschlossen.	

Step by Step - 7