

Koptertool 2.16a

Parametersatz 3 : Easy

Easy Setup

Name der Konfiguration: Easy

☐ **Höhenregelung aktiv** Modus: Ch 5 Vario-Höhe
Sollwert: Ch 5
Stick Neutral: 0 0 - automatisch
Punkt: 127 - Mittelposition **GAS: 127**
Auto Start/Land Channel: Inaktiv

☒ **GPS**
GPS Modus Steuerung: Ch 6
☒ Dynamic Position Hold
ComingHome Höhe: 0 [m] 0 - deaktiviert

Carefree Steuerung: Inaktiv
☒ **Teachable Carefree**

Mixer-SETUP Quadro-X **Laden...**

P1 [Ch 5]=0 P2 [Ch 6]=0 P3 [Ch 7]=0 P4 [Ch 8]=0 P5 [Ch 9]=0 P6 [Ch 10]=0 P7 [Ch 11]=0 P8 [Ch 12]=0

☒ **Experte** **Hilfe** **Laden...** **Speichern...** **Parametersatz: 3** **Lesen** **Schreiben** **Reset:** **OK**

Parametersatz 3 : Easy

Easy Setup

Kanäle

Kamera

CamCtrl

Ausgänge

Konfiguration

Stick

Höhe

Navi-Ctrl

Navi-Ctrl 2

Verschiedenes

Gyro

Benutzer

Achskopplung

Mixer-SETUP

Kanäle

Funktion	Kanal	Funktion	Kanal
GAS:	1	POTI3:	Ch 7
GIER:	4	POTI4:	Ch 8
NICK:	3	POTI5:	Ch 9
ROLL:	2	POTI6:	Ch 10
POTI1:	Ch 5	POTI7:	Ch 11
POTI2:	Ch 6	POTI8:	Ch 12

Motor-Sicherheitschalte Inaktiv
☐ Motor start/stop -> Gas 0 & Motor-Schalter AN/AUS

☐ Erweiterte Empfangssignalprüfung

Empfänger wählen:
Graupner HoTT

☒ Telemetrie: Alle Ereignisse sprechen

Channel 1 - 16:

Serieller Kanal 1-12:

P1 [Ch 5]=0

P2 [Ch 6]=0

P3 [Ch 7]=0

P4 [Ch 8]=0

P5 [Ch 9]=0

P6 [Ch 10]=0

P7 [Ch 11]=0

P8 [Ch 12]=0

Experte

Hilfe

Laden...

Speichern...

Parametersatz: 3

Lesen

Schreiben

Reset:

OK

Parametersatz 3 : Easy

Easy Setup

Kanäle

Kamera

CamCtrl

Ausgänge

Konfiguration

Stick

Höhe

Navi-Ctrl

Navi-Ctrl 2

Verschiedenes

Gyro

Benutzer

Achskopplung

Mixer-SETUP

Kamera

Servo Ansteuerung:

Kompensation:

Failsafe value:

Servo min:

Servo max:

Servo filter:

Nick

Roll

☐ Richtung umkehren

☒ Richtung umkehren

☐ Compensation OFF

☐ Servo relativ

Ansteuergeschwindigkeit: 3 2-schnellstes
man. Geschwindigkeit: 60 1-schnellstes

Servo 3:

Servo 4:

Servo 5:

Failsafe value:

Servo 3:

Servo 4:

on:

off:

P1 [Ch 5]=0

P2 [Ch 6]=0

P3 [Ch 7]=0

P4 [Ch 8]=0

P5 [Ch 9]=0

P6 [Ch 10]=0

P7 [Ch 11]=0

P8 [Ch 12]=0

Experte

Hilfe

Laden...

Speichern...

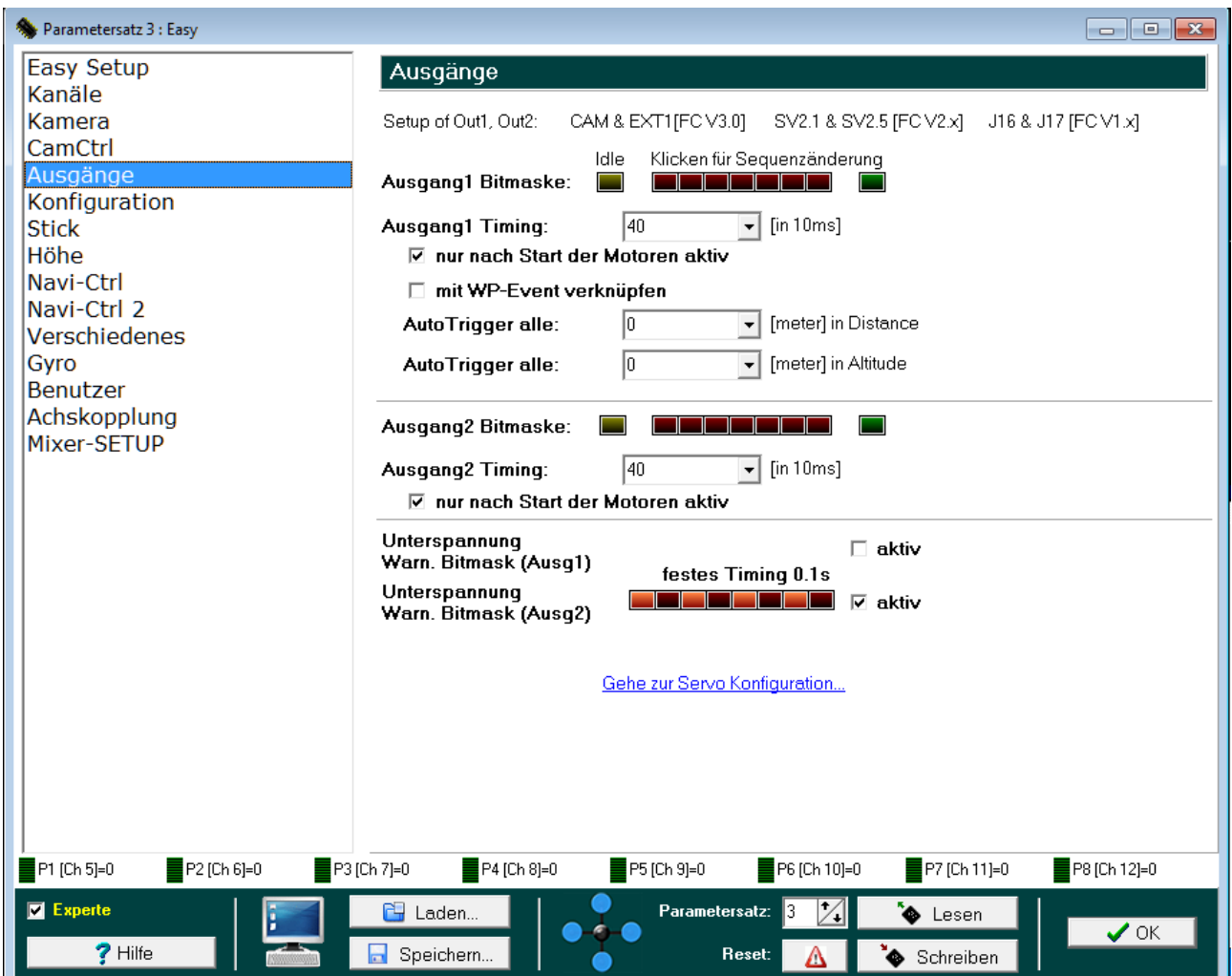
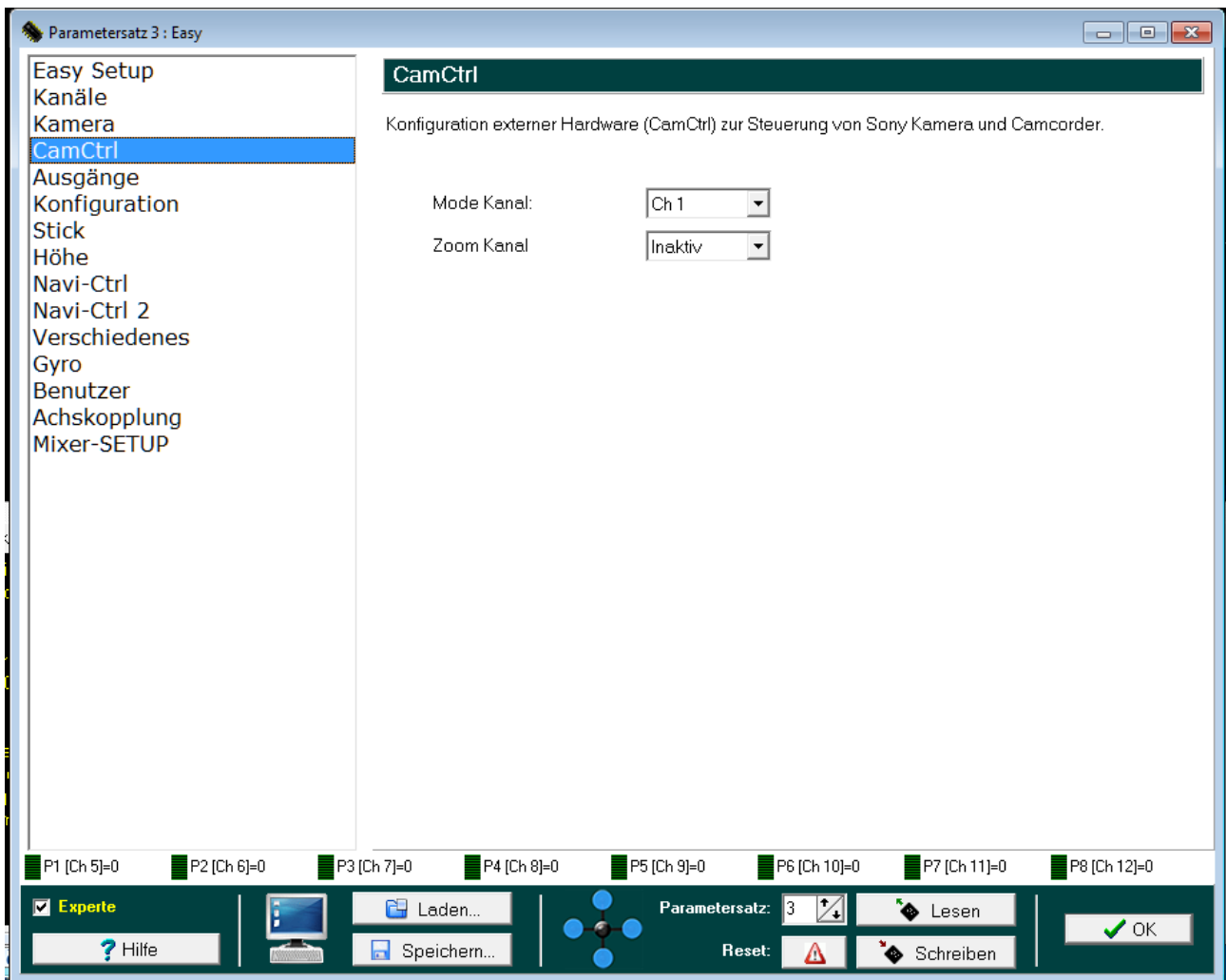
Parametersatz: 3

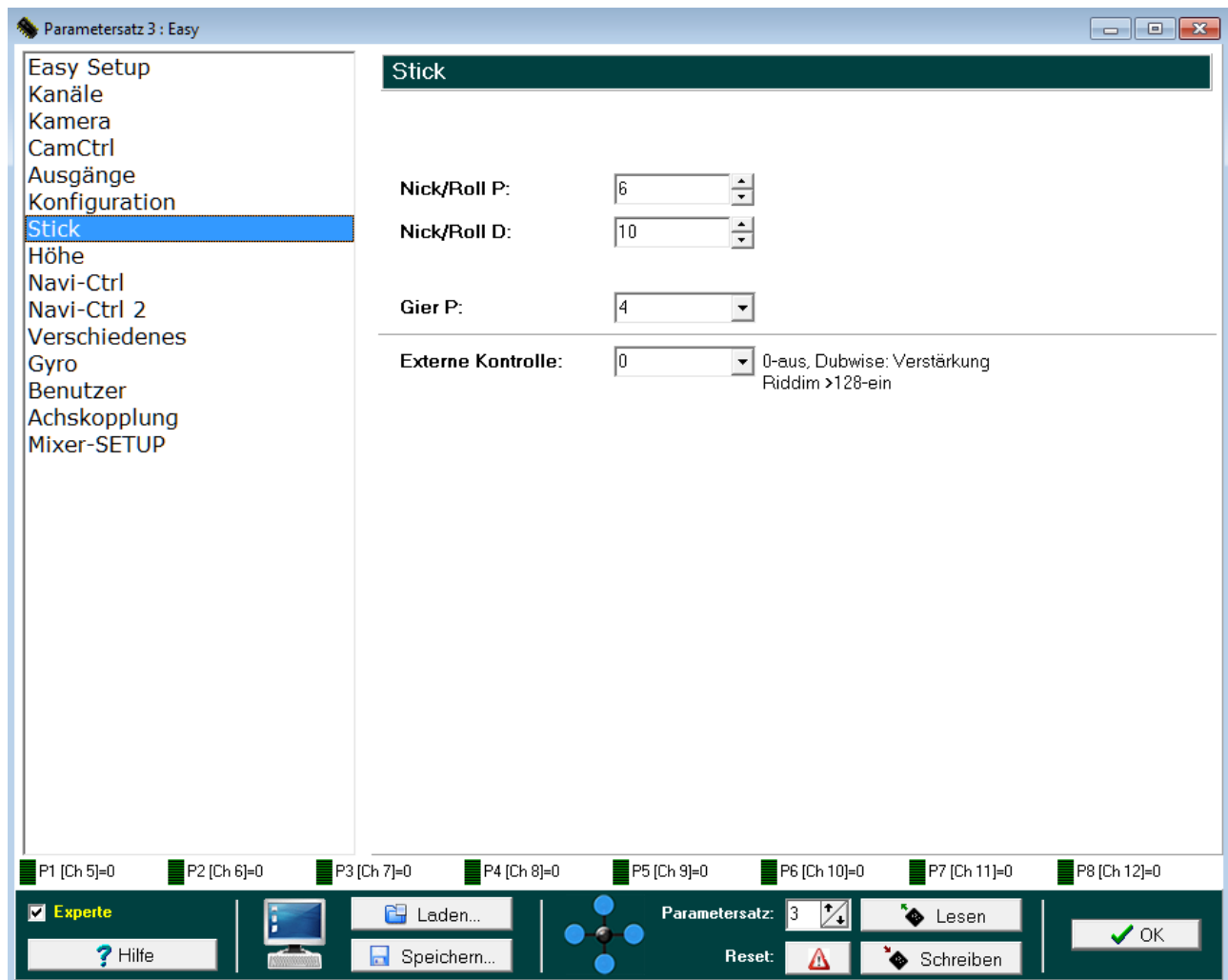
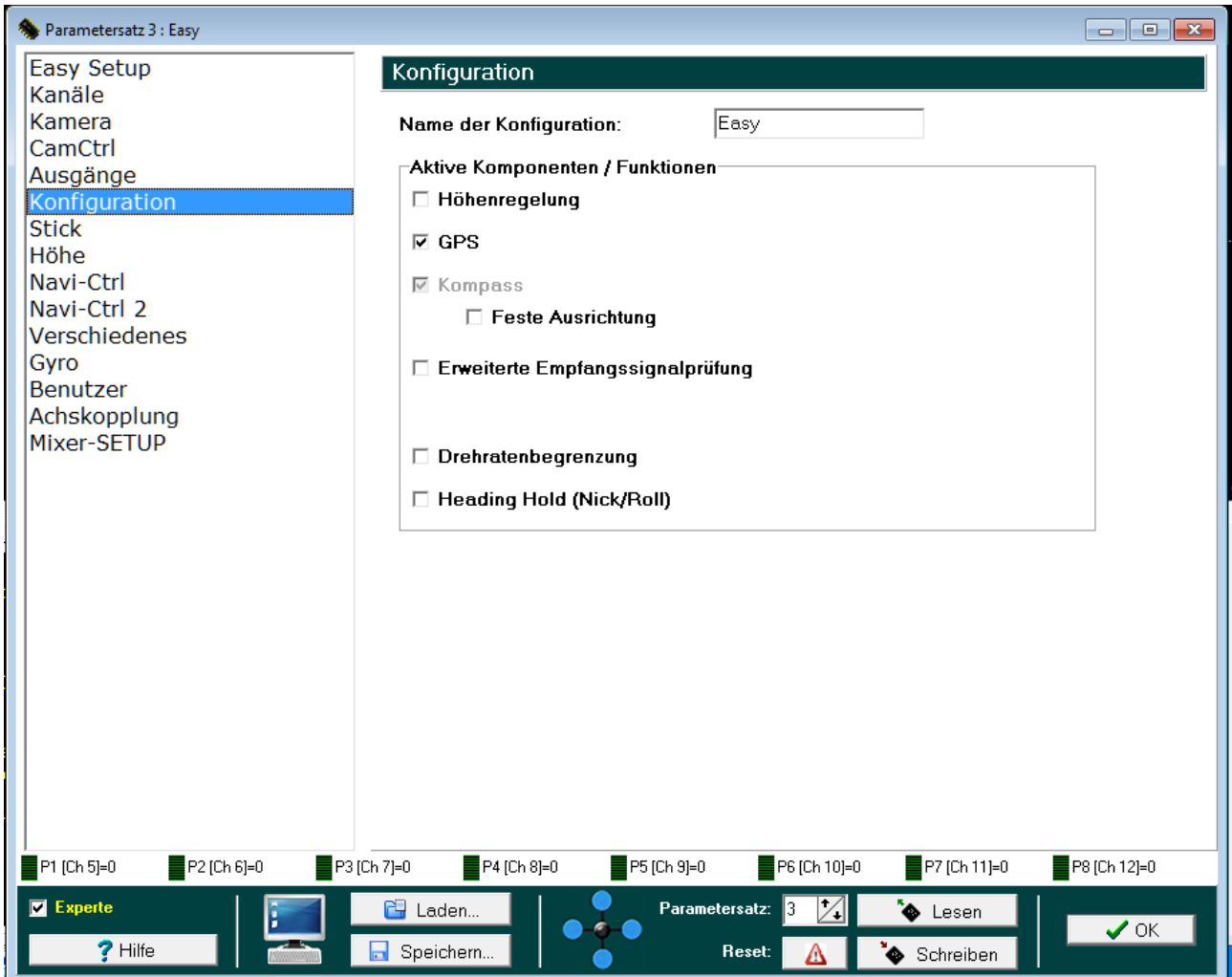
Lesen

Schreiben

Reset:

OK





Parametersatz 3 : Easy

Easy Setup

Kanäle

Kamera

CamCtrl

Ausgänge

Konfiguration

Stick

Höhe

Navi-Ctrl

Navi-Ctrl 2

Verschiedenes

Gyro

Benutzer

Achskopplung

Mixer-SETUP

Höhe

☒ Höhenregelung aktiv

☐ Höhenbegrenzung

☒ Vario-Höhe

☒ Schalter für Höhe

☒ akustisches Variometer

Sollwert: Ch 5

Verstärkung/Rate: 15

Min. Gas: 30

Schwebe-Gas +/-: 8 12.6 %

Höhe P: 15

Tilt compensation: 110 %

Luftdruck D: 30

Stick Neutral Punkt: 0

0 - automatisch

127 - Mittelposition

Z-ACC: 0

Max. Höhe: 150 [m]

Auto Start/Land Channel: Inaktiv

Landing speed: 12 [0.1m/s]

ACC Z Landing puls: 960 0 - deaktiviert

P1 [Ch 5]=0

P2 [Ch 6]=0

P3 [Ch 7]=0

P4 [Ch 8]=0

P5 [Ch 9]=0

P6 [Ch 10]=0

P7 [Ch 11]=0

P8 [Ch 12]=0

☒ Experte

Hilfe

Laden...

Speichern...

Parametersatz: 3

Lesen

Reset:

Schreiben

OK

Parametersatz 3 : Easy

Easy Setup

Kanäle

Kamera

CamCtrl

Ausgänge

Konfiguration

Stick

Höhe

Navi-Ctrl

Navi-Ctrl 2

Verschiedenes

Gyro

Benutzer

Achskopplung

Mixer-SETUP

Navi-Ctrl

☒ GPS aktiv

GPS Modus Steuerung: Ch 6

GPS Verstärkung: 100 [%]

GPS Stick-Schwelle: 8

Min. Sat: 6

GPS-P: 100

GPS-I: 90

GPS-D: 120

GPS Acc: 40

Limit: 75

Limit: 85

Limit: 75

0- PostionHold abhängig von GPS Modus Steuerung

P1 [Ch 5]=0

P2 [Ch 6]=0

P3 [Ch 7]=0

P4 [Ch 8]=0

P5 [Ch 9]=0

P6 [Ch 10]=0

P7 [Ch 11]=0

P8 [Ch 12]=0

☒ Experte

Hilfe

Laden...

Speichern...

Parametersatz: 3

Lesen

Reset:

Schreiben

OK

Parametersatz 3 : Easy

Easy Setup

Kanäle

Kamera

CamCtrl

Ausgänge

Konfiguration

Stick

Höhe

Navi-Ctrl

Navi-Ctrl 2

Verschiedenes

Gyro

Benutzer

Achskopplung

Mixer-SETUP

Navi-Ctrl 2

☒ GPS aktiv

GPS Windkorrektur: 50 [%]

ACC Kompensation: 42

Max. Flugradius: 0 [m] 0 - deaktiviert

GPS Winkel Limit: 140

PositionHold Login time: 2 [s]

☒ Dynamic PositionHold (dPH)

ComingHome Höhe: 0 [m] 0 - deaktiviert

ComingHome Ausrichtung: Keine Änderung

☒ Gewinne Höhe (bis 20m) vor 1. Wegpunkt

Single WP Control Channel: Inaktiv benutzt Single WP#1 als Speicher

Nächster WP Channel: Inaktiv

Single WP Geschw.: 50 [0.1m/s]

Spezielle Grenze - nur mit kommerzieller Lizenz (z.B. für Frankreich)

Fail Sink-Radius: 0 [m] 0 - deaktiviert

P1 [Ch 5]=0

P2 [Ch 6]=0

P3 [Ch 7]=0

P4 [Ch 8]=0

P5 [Ch 9]=0

P6 [Ch 10]=0

P7 [Ch 11]=0

P8 [Ch 12]=0

☒ Experte

Parametersatz: 3

Parametersatz 3 : Easy

Easy Setup

Kanäle

Kamera

CamCtrl

Ausgänge

Konfiguration

Stick

Höhe

Navi-Ctrl

Navi-Ctrl 2

Verschiedenes

Gyro

Benutzer

Achskopplung

Mixer-SETUP

Verschiedenes

Min. Gas: 8

Max. Gas: 230

Kompasswirkung: 64

☒ Teachable Carefree

☐ Disable declination calc.

Compass offset [°]: 0

Carefree Steuerung: Inaktiv

Unterspannung [0.1V]: 32

CH voltage [0.1V]: 31

Autoland. voltage [0.1V]: 30

Voltage reference: ☒ 3.0V CRxx (Standard) ☐ 3.3V CSxx

bei Empfangsverlust:

NOT-Gas Zeit [0.1s]: 90

NOT-Gas: 65

Failsafe CH time: 0 [s] 0 - OFF, 255 - no limit

Failsafe channel: 0 0 - AUS

Kompass Fehler: ☐ Kompassfehler beim Start ignorieren

SD Karte fehlt: ☒ Start ohne SD Karte verhindern

GPX fix missing: ☒ Start ohne GPS Fix verhindern

Fehlersignal Summer:

☒ Kein Signaltone ohne aktiven Sender

☐ Nutze "Vario-Höhe" für "Not-Gas"

3s = 9.6V 4s = 12.0V
 5s = 16.0V 6s = 19.2V
 je LiPo Zelle oder Gesamtspannung
 3s = 9.3V 4s = 12.4V
 5s = 15.5V 6s = 18.6V
 3s = 9.0V 4s = 12.0V
 5s = 15.0V 6s = 18.0V
 0 - DISABLED

P1 [Ch 5]=0

P2 [Ch 6]=0

P3 [Ch 7]=0

P4 [Ch 8]=0

P5 [Ch 9]=0

P6 [Ch 10]=0

P7 [Ch 11]=0

P8 [Ch 12]=0

☒ Experte

Parametersatz: 3

Parametersatz 3 : Easy

Easy Setup
Kanäle
Kamera
CamCtrl
Ausgänge
Konfiguration
Stick
Höhe
Navi-Ctrl
Navi-Ctrl 2
Verschiedenes
Gyro
Benutzer
Achskopplung
Mixer-SETUP

Gyro

Gyro P: 100
Gier P: 100

Gyro I: 120
Gier I: 120

Gyro D: 10

Dynamische Stabilität: 70
☐ Drehratenbegrenzung

ACC / Gyro - Faktor: 27

ACC / Gyro - Komp: 32 (1 / x)

Hauptregler I: 16

Drift-Kompensation: 0

Gyro stab.: 6

Motor-Glättung: 0

P1 [Ch 5]=0
P2 [Ch 6]=0
P3 [Ch 7]=0
P4 [Ch 8]=0
P5 [Ch 9]=0
P6 [Ch 10]=0
P7 [Ch 11]=0
P8 [Ch 12]=0

☒ Experte

Hilfe

Laden...

Speichern...

Parametersatz: 3

Lesen

Schreiben

Reset:

OK

Parametersatz 3 : Easy

Easy Setup
Kanäle
Kamera
CamCtrl
Ausgänge
Konfiguration
Stick
Höhe
Navi-Ctrl
Navi-Ctrl 2
Verschiedenes
Gyro
Benutzer
Achskopplung
Mixer-SETUP

Benutzer

Parameter 1: 0

Parameter 2: 0

Parameter 3: 0

Parameter 4: 0

Parameter 5: 0

Parameter 6: 0 Redundance master test: Motor 1 off

Parameter 7: 0 Redundance master test: I2C bus failure

Parameter 8: 0

P1 [Ch 5]=0
P2 [Ch 6]=0
P3 [Ch 7]=0
P4 [Ch 8]=0
P5 [Ch 9]=0
P6 [Ch 10]=0
P7 [Ch 11]=0
P8 [Ch 12]=0

☒ Experte

Hilfe

Laden...

Speichern...

Parametersatz: 3

Lesen

Schreiben

Reset:

OK

Parametersatz 3 : Easy

Easy Setup

Kanäle

Kamera

CamCtrl

Ausgänge

Konfiguration

Stick

Höhe

Navi-Ctrl

Navi-Ctrl 2

Verschiedenes

Gyro

Benutzer

Achskopplung

Mixer-SETUP

Achskopplung

Gier

pos. Rückkopplung:

125

Nick / Roll

Rückkopplung:

52

Gier-Korrektur:

70

P1 [Ch 5]=0

P2 [Ch 6]=0

P3 [Ch 7]=0

P4 [Ch 8]=0

P5 [Ch 9]=0

P6 [Ch 10]=0

P7 [Ch 11]=0

P8 [Ch 12]=0

Experte

Hilfe

Laden...

Speichern...

Parametersatz: 3

Reset:

Lesen

Schreiben

OK

Parametersatz 3 : Easy

Easy Setup

Kanäle

Kamera

CamCtrl

Ausgänge

Konfiguration

Stick

Höhe

Navi-Ctrl

Navi-Ctrl 2

Verschiedenes

Gyro

Benutzer

Achskopplung

Mixer-SETUP

Mixer-SETUP

Motor Mixer (GLOBAL für alle Settings)

(100% - 64)

Name: Quadro-X

Laden...

Speichern...

Orientierung muss in jedem Setting eingestellt werden

	Gas	Nick	Roll	Yaw
Motor 1:	64	64	64	64
Motor 2:	64	-64	-64	64
Motor 3:	64	64	-64	-64
Motor 4:	64	-64	64	-64
Motor 5:	0	0	0	0
Motor 6:	0	0	0	0
Motor 7:	0	0	0	0
Motor 8:	0	0	0	0
Motor 9:	0	0	0	0
Motor 10:	0	0	0	0
Motor 11:	0	0	0	0
Motor 12:	0	0	0	0
Motor 13:	0	0	0	0
Motor 14:	0	0	0	0
Motor 15:	0	0	0	0
Motor 16:	0	0	0	0

✓

✓

✓

P1 [Ch 5]=0

P2 [Ch 6]=0

P3 [Ch 7]=0

P4 [Ch 8]=0

P5 [Ch 9]=0

P6 [Ch 10]=0

P7 [Ch 11]=0

P8 [Ch 12]=0

Experte

Hilfe

Laden...

Speichern...

Parametersatz: 3

Reset:

Lesen

Schreiben

OK