

MikroKoptertool 2.18b

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

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
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

Kamera

Servo Ansteuerung:

Kompensation:

Failsafe value:

Servo min:

Servo max:

Servo filter:

128

50

0 - AUS

24

230

0 - AUS

☐ Richtung umkehren
☐ Compensation OFF
☐ Servo relativ

Ansteuergeschwindigkeit:

man. Geschwindigkeit:

3

60

2-schnellstes

1-schnellstes

Failsafe value:

Servo 3:

Servo 4:

Servo 5:

125

125

125

0

0

0

0 - AUS

Servo 3:

Servo 4:

☐ ->Out1
☐ ->Out2

on:

off:

140

70

Servo 3:

Servo 4:

☐ ->Out1
☐ ->Out2

on:

off:

140

70

1

2

3

4

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...

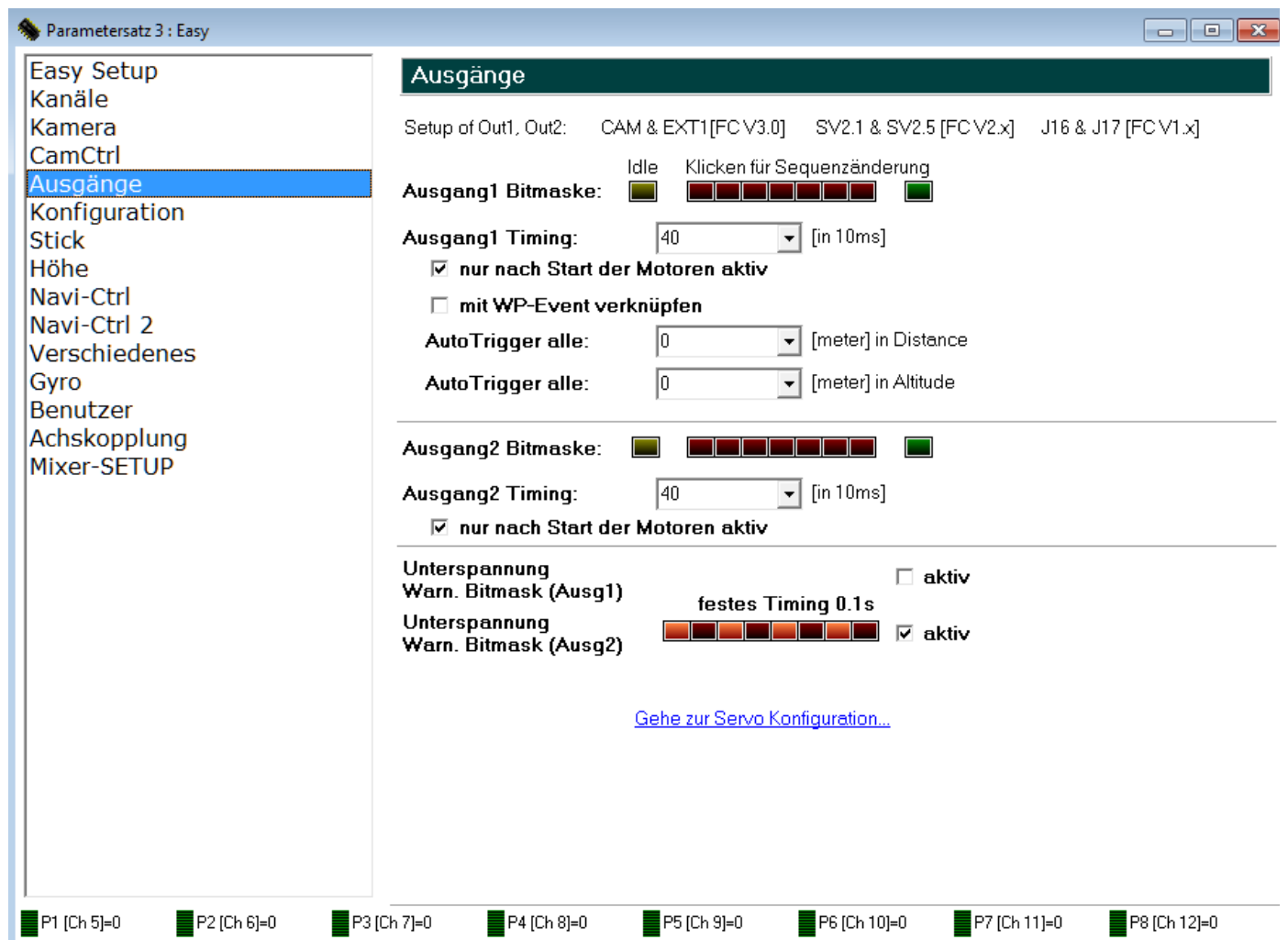
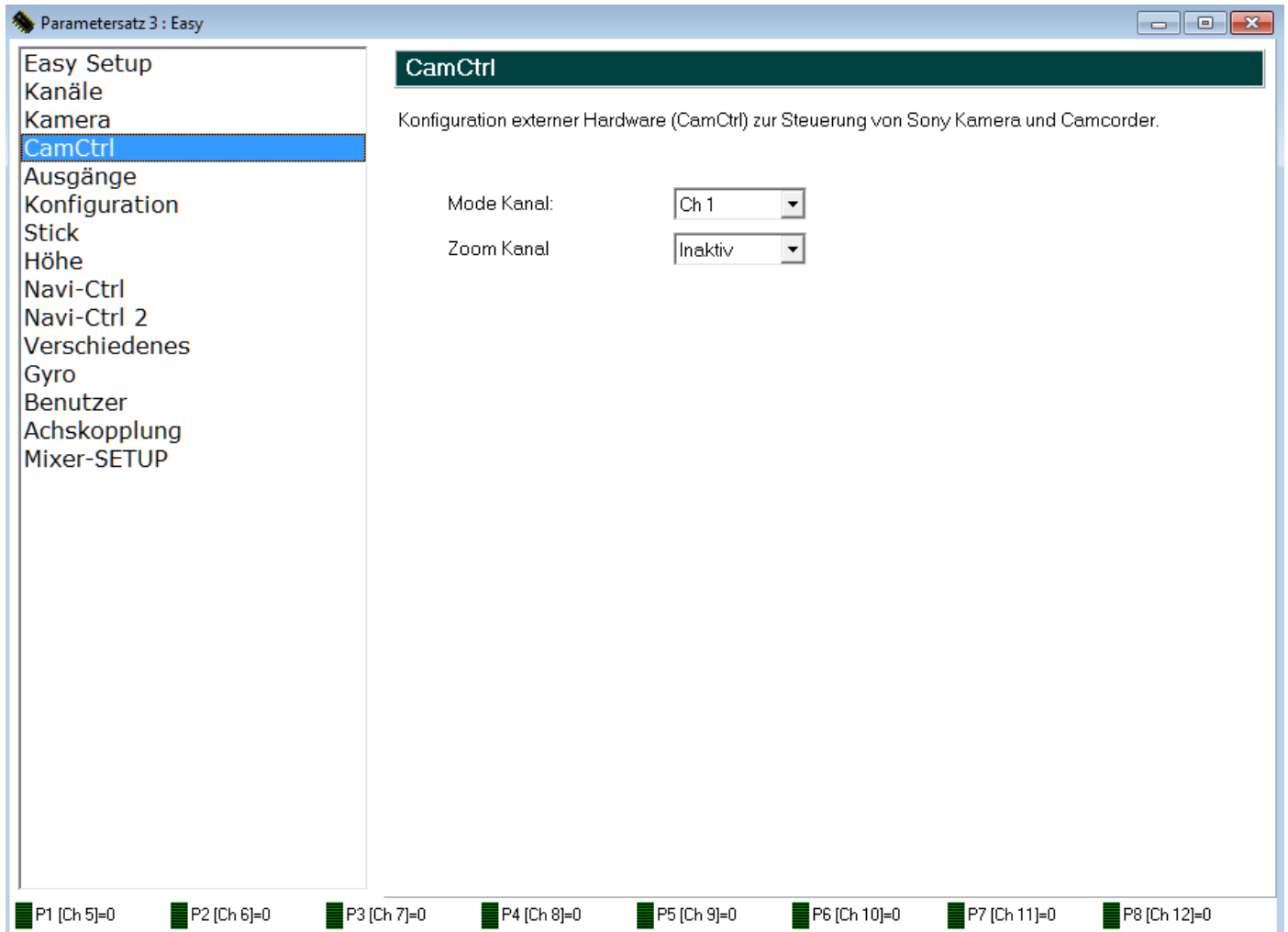
Speichern...

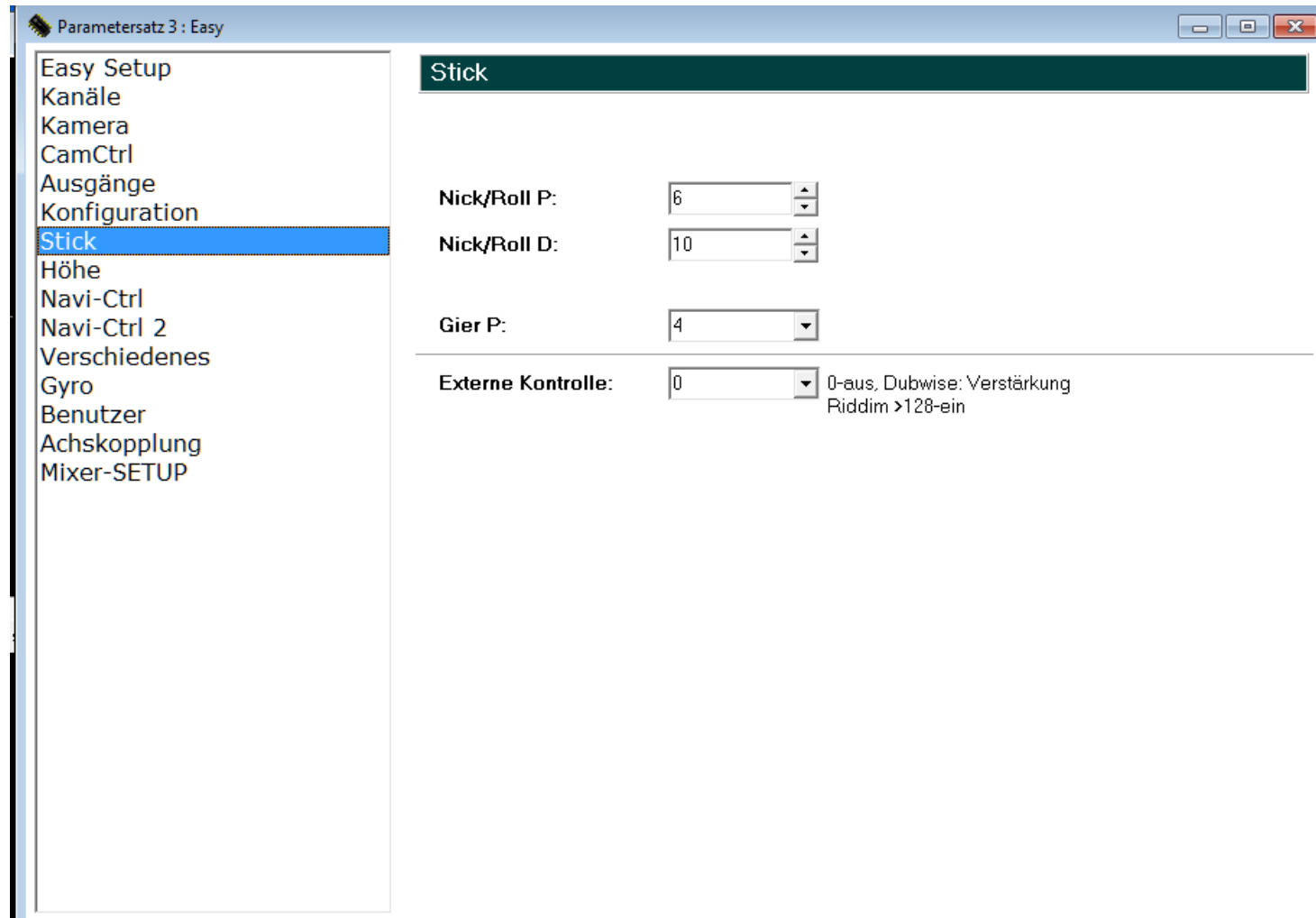
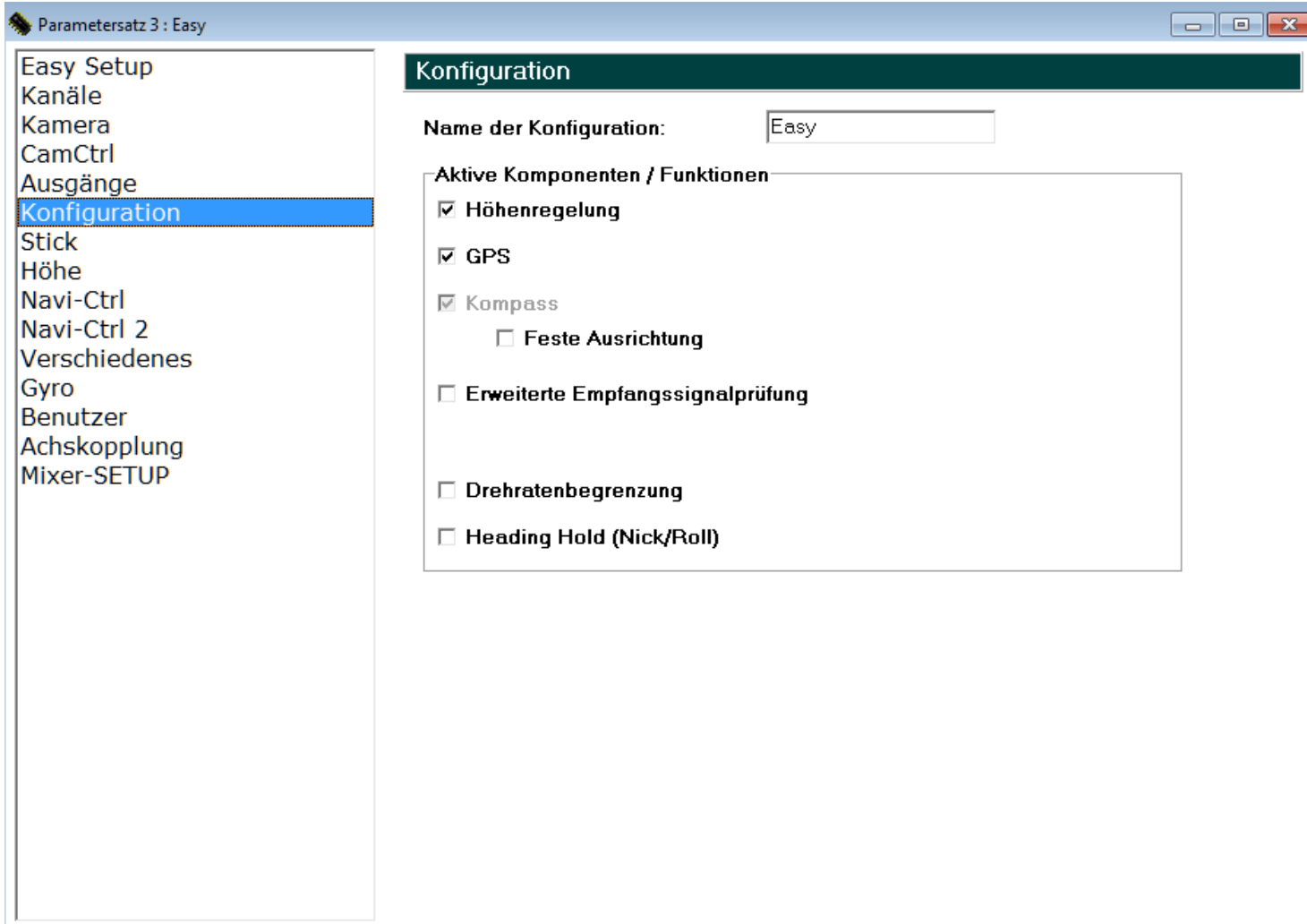
Parametersatz: 3
Reset:

Lesen

Schreiben

OK





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

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	0- PostionHold abhängig von GPS Modus Steuerung
Min. Sat.	6	
GPS-P:	100	Limit: 75
GPS-I:	90	Limit: 85
GPS-D:	120	Limit: 75
GPS Acc:	40	

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 PostionHold (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

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 CPxx (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

Fehlersignal Summer:

☒ Kein Signalton ohne aktiven Sender
 ☐ Nutze "Vario-Höhe" für "Not-Gas"

Kompass Fehler:

☐ Kompassfehler beim Start ignorieren
 ☒ Start ohne SD Karte verhindern
 ☒ Start ohne GPS Fix verhindern
 ☐ not start without defined FlyZone
 ☒ land, if not possible to return to FlyZone

SD Karte fehlt:
 GPX fix missing:
 FlyZone required:
 Land outside FlyZone

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	<input type="checkbox"/> Drehratenbegrenzung	
ACC / Gyro - Faktor:	27		
ACC / Gyro - Komp:	32	(1 / x)	
Hauptregler I:	16		
Drift-Kompensation:	0		
Gyro stab.	6		
Motor-Glättung	0		

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	

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

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)

	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

✓

✓

✓

Name: Quadro-X

Laden...

Speichern...

Orientierung muss in jedem Setting eingestellt werden

↔

