

MikroKoptertool 2.19f

Easy Setup

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

Easy Setup

Name der Konfiguration: leer

☐ Höhenregelung aktiv

Modus: Vario-Höhe

Sollwert: Inaktiv

Stick Neutral: 120

Punkt: 0 - automatisch 127 - Mittelposition

Auto Start/Land Channel: Inaktiv

☐ GPS

GPS Modus Steuerung: Inaktiv

☐ Dynamic PositionHold

ComingHome Höhe: 15 [m] 0 - deaktiviert

Carefree Steuerung: Inaktiv

☐ Teachable Carefree

Mixer-SETUP: leer

Laden...

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 6
GIER: 4 Poti4: Ch 7
NICK: 3 Poti5: Ch 8
ROLL: 2 Poti6: Ch 9
Poti1: Ch 4 Poti7: Ch 10
Poti2: Ch 5 Poti8: Ch 11

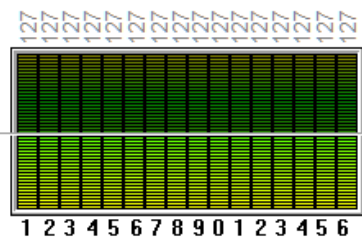
Motor-Sicherheitschalter Inaktiv

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

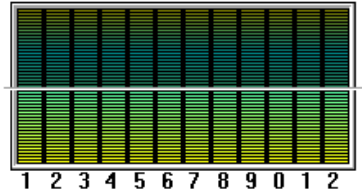
Empfänger wählen:

Multisignal (PPM)

Channel 1 - 16:



Serieller Kanal 1-12



Easy Setup

Kanäle

Kamera

CamCtrl
Ausgänge
Konfiguration
Stick
Höhe
Navi-Ctrl
Navi-Ctrl 2
Verschiedenes
Gyro
Benutzer
Achskopplung
Mixer-SETUP

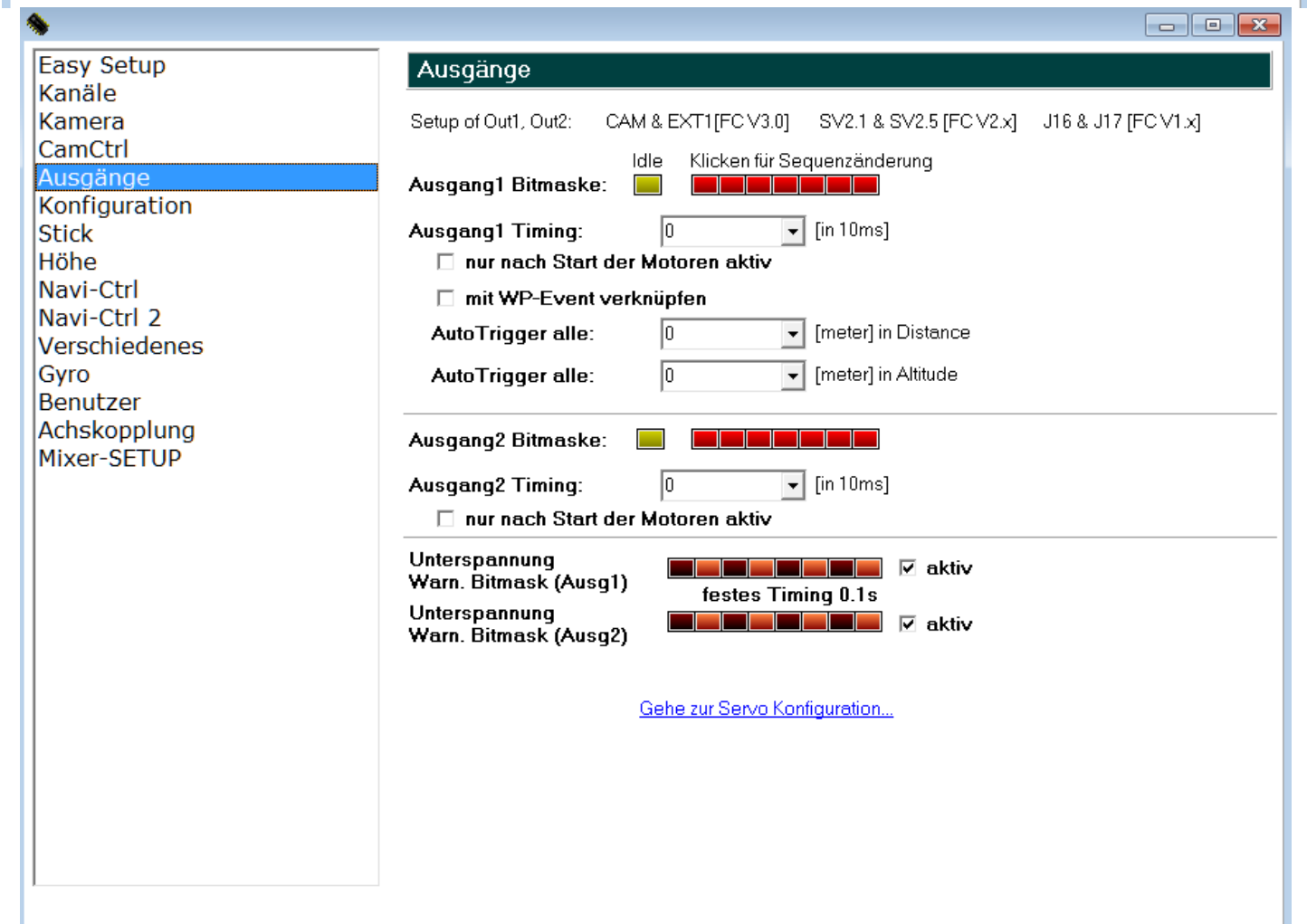
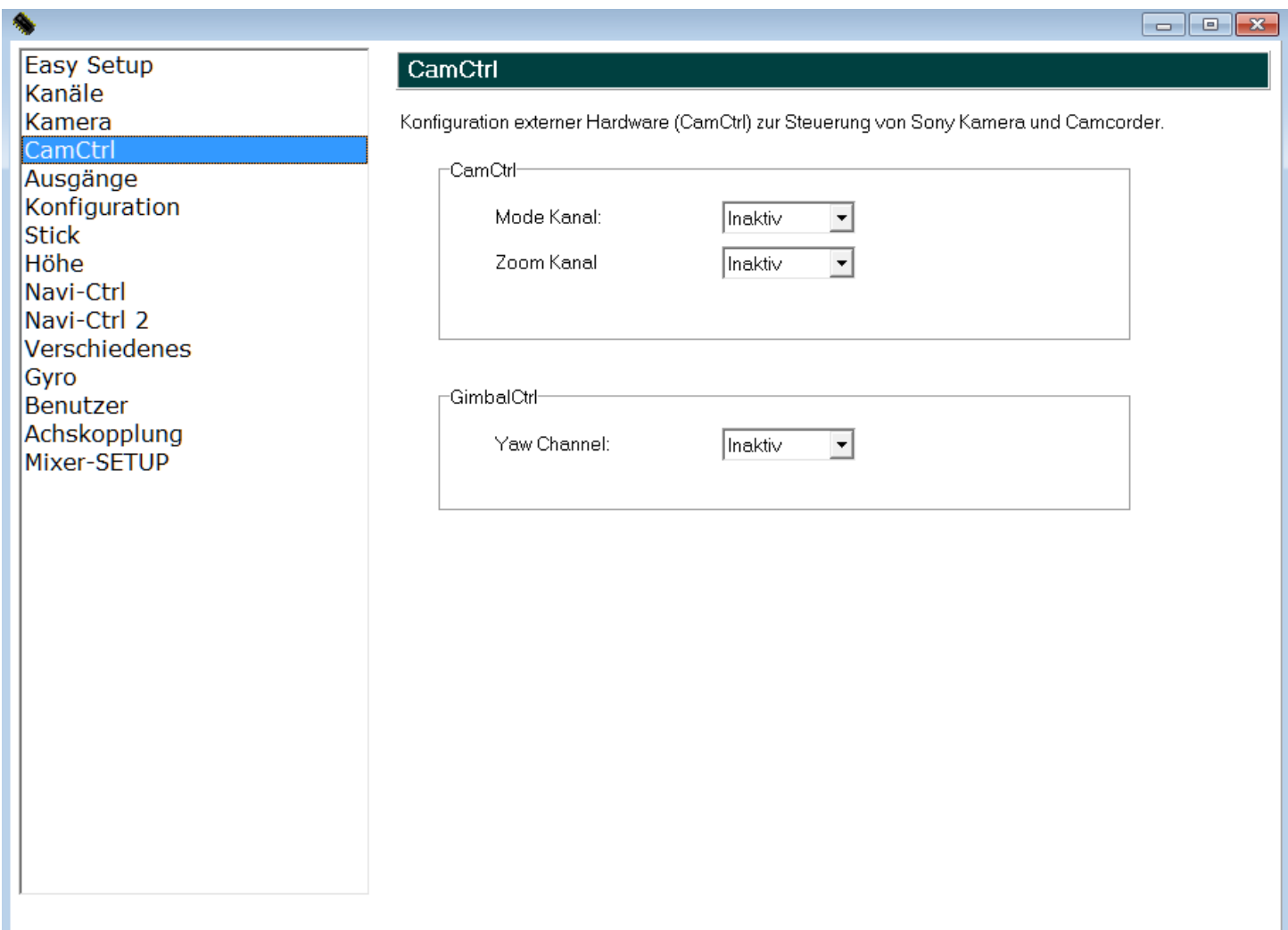
Kamera

Nick
Servo Ansteuerung: 100
Kompensation: 100
Failsafe value: 0
0 - AUS
☐ Richtung umkehren
Servo min: 0
Servo max: 0
Servo filter: 0
0 - AUS
☐ Compensation OFF
☐ Servo relativ

Ansteuergeschwindigkeit: 2 2-schnellstes
man. Geschwindigkeit: 0 1-schnellstes

Failsafe value:
Servo 3: 0 0
Servo 4: 0 0
Servo 5: 0 0
0 - AUS

Servo 3: ☐ ->Out1 ☐ ->Out2 on: 0 off: 0
Servo 4: ☐ ->Out1 ☐ ->Out2 on: 0 off: 0



Easy Setup

Kanäle

Kamera

CamCtrl

Ausgänge

Konfiguration

Stick

Höhe

Navi-Ctrl

Navi-Ctrl 2

Verschiedenes

Gyro

Benutzer

Achskopplung

Mixer-SETUP

Konfiguration

Name der Konfiguration:

Aktive Komponenten / Funktionen

☐ Höhenregelung

☐ GPS

☐ Kompass

☐ Feste Ausrichtung

☐ Erweiterte Empfangssignalprüfung

☐ Drehratenbegrenzung

☐ Heading Hold (Nick/Roll)

Easy Setup

Kanäle

Kamera

CamCtrl

Ausgänge

Konfiguration

Stick

Höhe

Navi-Ctrl

Navi-Ctrl 2

Verschiedenes

Gyro

Benutzer

Achskopplung

Mixer-SETUP

Stick

Nick/Roll P:

Nick/Roll D:

Gier P:

Externe Kontrolle: 0=aus, Dubwise: Verstärkung
Riddim >128=ein

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: Inaktiv

Verstärkung/Rate: 0

Min. Gas: 0

Schweb-Gas +/-: 0 50.0 %

Höhe P: 1

Tilt compensation: 0 %

Luftdruck D: 1

Stick Neutral Punkt: 0
0 - automatisch
127 - Mittelposition

Z-ACC: 1

Max. Höhe: 0 [m]

Auto Start/Land Channel: Inaktiv

Landing speed: 0 [0.1m/s]

ACC Z Landing puls: 760 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: Inaktiv

GPS Verstärkung: 100 [%]

GPS Stick-Schwelle: 0 0- PositionHold abhängig von GPS Modus Steuerung

Min. Sat. 0

GPS-P: 90 Limit: 50

GPS-I: 90 Limit: 50

GPS-D: 90 Limit: 50

GPS Acc: 0

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: [%]

ACC Kompensation:

Max. Flugradius: [m] 0 - deaktiviert

GPS Winkel Limit:

PositionHold
 Login time: [s]

☐ Dynamic PositionHold (dPH)

ComingHome Höhe: [m] 0 - deaktiviert

ComingHome Ausrichtung:

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

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

Nächster WP Channel:

Single WP Geschw.: [0.1m/s]

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

Fail Sink-Radius: [m] 0 - deaktiviert

Easy Setup

Kanäle

Kamera

CamCtrl

Ausgänge

Konfiguration

Stick

Höhe

Navi-Ctrl

Navi-Ctrl 2

Verschiedenes

Gyro

Benutzer

Achskopplung

Mixer-SETUP

Verschiedenes

Min. Gas:

Max. Gas:

Kompasswirkung: ☐ Teachable Carefree

Compass offset [°]: ☐ Disable declination calc.

Carefree Steuerung:

Unterspannung [0.1V]:
[Hilfe](#) je LiPo Zelle oder Gesamtspannung
 3s = 0.0V 4s = 0.0V
 5s = 0.0V 6s = 0.0V

CH voltage [0.1V]: Feature DISABLED

Autoland. voltage [0.1V]: Feature DISABLED

0 - DISABLED

Voltage reference: ☒ 3.0V CRxx (Standard)
 FC 2.1 - IC7 ☐ 3.3V CSxx

bei Empfangsverlust:

NOT-Gas Zeit [0.1s]:

NOT-Gas:

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

Failsafe channel: 0 - AUS

Failsafe altitude: 0 - no change

Fehlersignal Summer:

☐ Kein Signalton ohne aktiven Sender

☐ Nutze "Vario-Höhe" für "Not-Gas"

Kompass Fehler: ☐ Kompassfehler beim Start ignorieren

SD Karte fehlt: ☐ Start ohne SD Karte verhindern

GPX fix missing: ☐ Start ohne GPS Fix verhindern

FlyZone required: ☐ not start without defined FlyZone

Land outside FlyZone: ☐ land, if not possible to return to FlyZone

Easy Setup

Kanäle

Kamera

CamCtrl

Ausgänge

Konfiguration

Stick

Höhe

Navi-Ctrl

Navi-Ctrl 2

Verschiedenes

Gyro

Benutzer

Achskopplung

Mixer-SETUP

Gyro

Gyro P:

4

Gier P:

4

Gyro I:

1

Gier I:

1

Gyro D:

0

Dynamische Stabilität:

100

☐
Drehratenbegrenzung

ACC / Gyro - Faktor:

0

ACC / Gyro - Komp:

0

(1 / x)

Hauptregler I:

10

Drift-Kompensation:

0

Gyro stab.

1

Motor-Glättung

0

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

