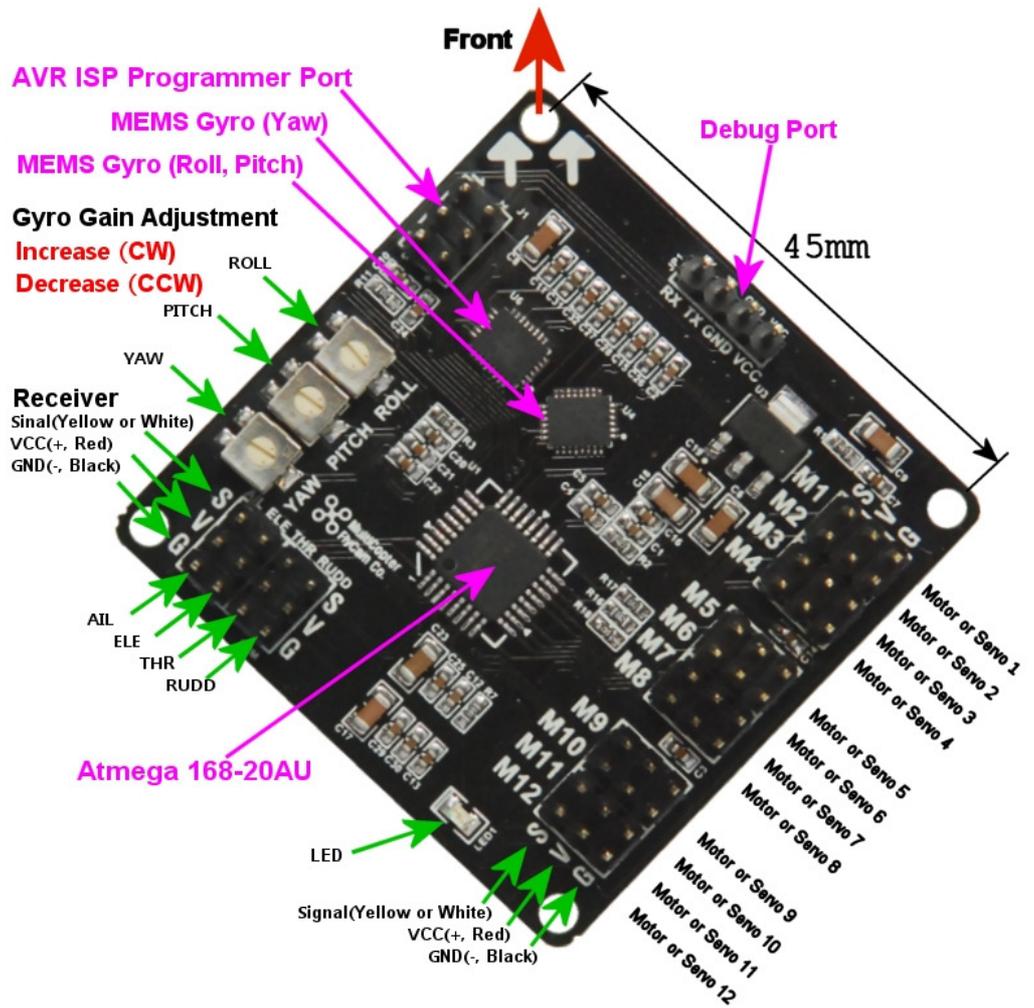


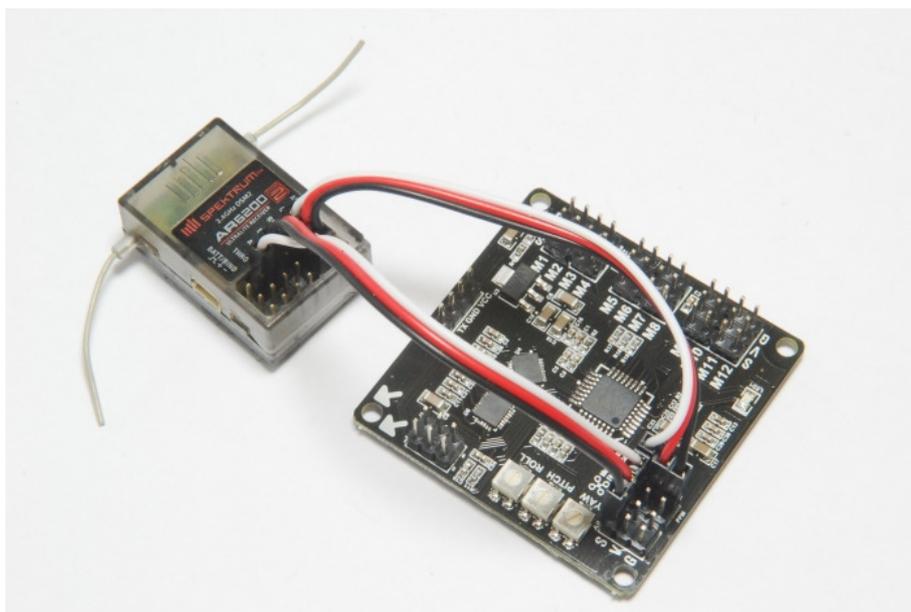
### Ecco il link: [Clicca qui](#)

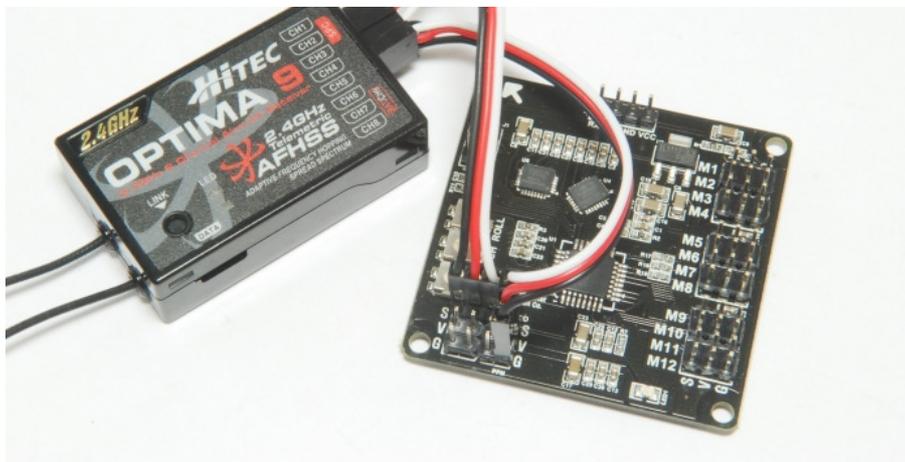
Impostazione manuale della versione nera o blu (ATmega168)

Flycam MultiCopter controller Lavagna (kkMultiCopter)



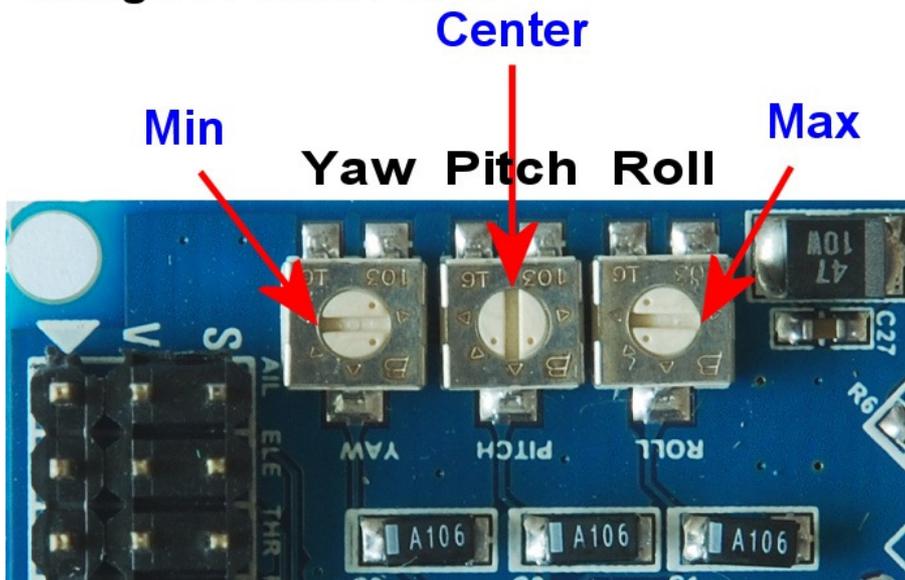
Collegamento ricevitore





Intervallo di porte guadagno

## Range of Gain Ports



Configurare il controller kkMultiCopter

1. Canali di trasmissione impostazione
2. Bastone di centraggio
3. ESC taratura della valvola a farfalla e il tipo di batteria
4. Gyro (Servo) in direzione di inversione (opzionale)
5. Cancella tutte le impostazioni [servo e bastone centraggio] (opzionale)
6. Gyro del guadagno
7. Impostazione della modalità di volo da trasmettitore

1. Canali di trasmissione impostazione

CANALE	Alettone	Ascensore	Valvola a farfalla	Timone
JR / SPEKTRUM	REVERSE	REVERSE	NORMALE	REVERSE
FUTABA	NORMALE	NORMALE	REVERSE	NORMALE
HITEC	NORMALE	REVERSE	NORMALE	NORMALE
Altri				

- Assicurarsi che non avete nessun interruttore di miscelazione sul trasmettitore abilitato.

2. Bastone di centraggio

Ora offriamo due modi per farlo "Stick centratura".

Il primo è usando trasmettitore che è simile alla modalità di impostazione di volo.

Come segue l'immagine a "7. Impostare la modalità di volo da parte del trasmettitore", Stick centratura diventa molto semplice.

Questo è il modo stesso di impostare la NaviBoard Flycam.

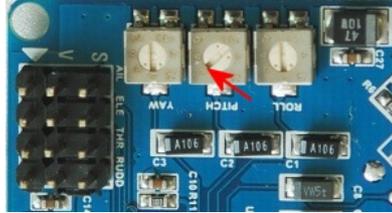
- (1) Durante stick del gas è giù posizione, Giù lo stick per 3 secondi.
  - (2) Poi le luci led continuerà a lampeggiare.
  - (3) Rilasciare tutti i bastoni. poi portato smette di lampeggiare.
  - (4) Ora Processing Stick centraggio. plz solo mantenere la posizione di tutti i bastoni.
  - (5) Dopo aver completato "Stick centratura", il LED lampeggia una volta.
- Tutti procedura è terminata.

La seconda utilizza la porta guadagno.

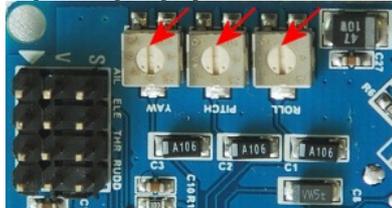
Forniamo metodo conveniente per impostare multicopter.

Il tuo bastone posizione corrente può essere centro seguendo i prossimi passi, tranne gas.

- Impostare guadagno pentola Pitch a zero. (CCW)



- Impostare trim del trasmettitore al centro.
- Accensione.
- LED lampeggia 3 volte (Ready).
- Controllare un potere ricevitore.
- Attendere qualche secondo.
- LED lampeggia 1 volta.
- Spegni.
- Ripristinare guadagno pentola Pitch.



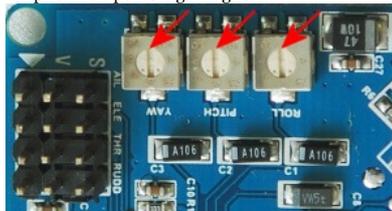
### 3. ESC taratura della valvola a farfalla e il tipo di batteria

Togliere le eliche.  
 Calibrare gamma della valvola a farfalla.  
 Imposta alla batteria NiCd. (Non impostare a Li-po.)  
 Si prega di fare riferimento al manuale del CES.

- Impostare guadagno pentola Yaw a zero.



- Mettere lo stick del gas al massimo.
- Accensione.
- LED lampeggia 3 volte (Ready).
- Controllare un potere ricevitore.
- Attendere qualche secondo (In questo stato, ignorare il segnale acustico.).
- LED lampeggia 3 volte (Start) [Supportato in v1.6 o successive].
- Attendere il segnale di motore (Si prega di fare riferimento al manuale di ESC.).
- Acceleratore a zero.
- Attendere il segnale di motore confermare.
- Spegni.
- Ripristinare pentola guadagno Yaw.



### 4. Gyro (Servo) in direzione di inversione

Nella maggior parte dei casi, non è necessario impostarla.

- Impostare guadagno pentola Rotolo a zero (CCW).



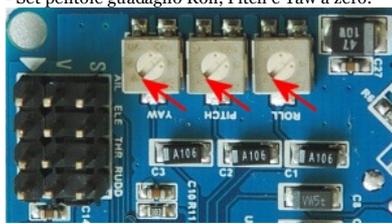
- Accensione.
- LED lampeggia 3 volte.
- Per impostare Reverse Gyro, spostare lo stick destro Tx / basso o normale Per spostarlo levetta sinistra / alto.
- Spegni.
- Ripristinare guadagno pentola Roll.



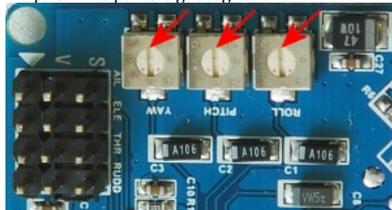


5. Cancella tutte le impostazioni [servo e bastone centraggio]

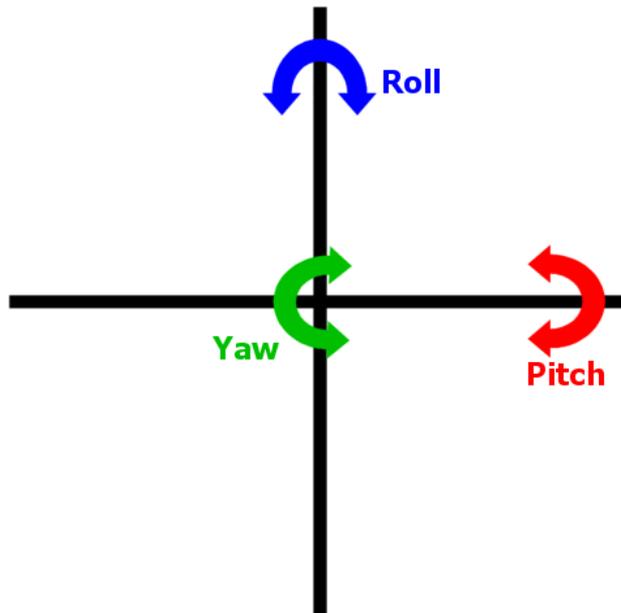
- Set pentole guadagno Roll, Pitch e Yaw a zero.



- Accensione.
- Attendere qualche secondo.
- Spegni.
- Ripristinare pentole guadagno.



6. Gyro del guadagno



- Aumento: in senso orario
- Diminuzione: in senso antiorario
- Il valore iniziale guadagno Gyro piatto è del 50%.
- Aumentare fino a quando non inizia a oscillare rapidamente, poi di nuovo fuori fino a quando non è stabile nuovo.
- Se pentole guadagno diminuisce, La reazione di bastoni reagisce rapidamente.

7. Impostazione della modalità di volo da trasmettitore

**FlyCam Blue & BlackBoard Mode**

Mode 1	Mode 2	
		Arming Normal Mode & Calibrate Gyro
		Disarming
		3 Sec: Stick Centering
		Normal Mode & Calibrate Gyro (In an armed)
		Acro Mode (In an armed)



<http://www.kkmulticopter.kr>

- Se il vostro multicopter non può essere inserito a volare, poi basta provare a mettere il trim del motore verso il basso per tappe.
- Modalità Normale: La reazione di bastoni è del 50%.
- Modalità Acro: questo reagisce rapidamente con il controllo del trasmettitore. La reazione di bastoni è del 70%.
- Modalità di UFO: Il Yaw ruotare rapidamente. La reazione del timone è del 90%, altri bastoni è del 50%.
- Impostare finiture trasmettitore decollare.