

Changelog/ Änderungsprotokoll FC 1.1.36

Dies ist ein Übersetzung des englischen original Changelog

- 10 Meter Regel:** Bei einem Signalverlust funktioniert die automatische RTH (Return to home) Funktion erst, wenn der Kopter sich mehr als 10 m vom Startpunkt entfernt befindet. Bei Signalverlust unter 10 m funktioniert die automatische RTH Funktion nicht. In diesem Falle schalten sie einfach den Sender aus und der Kopter kehrt selbstständig zum Startpunkt zurück.
- RTH Ausrichtung:** Wird der Kopter in den RTH Modus versetzt, dreht er sich zunächst bis die Vorderseite/ Kamera zum Piloten zeigt. Ist diese Ausrichtung nicht gewünscht, kann die Vorderseite des Kopters während des Anfluges mit dem entsprechenden Stick (links/ rechts) aus dem Gesichtsfeld des Piloten herausgedreht werden.
- RTH Rückkehrpunkt:** Wenn Sie die Funktion RTH während des Fluges mit mindestens 6 Satelliten einschalten, kehrt der Kopter zur aktuellen Position des Senders zurück. Wenn der Kopter weniger als 6 Satelliten empfängt, geht er automatisch in den RTH Modus kehrt aber jetzt zu seinem Startpunkt zurück.
- Follow me Modus:** Der Modus funktioniert erst ab einem Abstand von mind. 3 m und einem maximalen Abstandes von 80 m zur Senderposition. Außerhalb dieses Bereiches schaltet der Kopter nicht in den Follow me Modus
- Failsafe und Wiederherstellung :** Sollte während des RTH Fluges die Anzahl der Satelliten unter 6 sinken, dann kehrt der Kopter nicht zur Senderposition sondern zu seinem Startpunkt zurück (Failsafe). Sollte der Kopter alle Satelliten verlieren, fliegt er weder zur Sender- noch zur Startposition zurück. Wenn der komplette Satellitenverlust vom Piloten erkannt wird (Senderanzeige), soll sofort die RTH und auch die GPS Funktion ausgeschaltet und manuell geflogen werden. Werden wieder Satelliten erkannt, kann versucht werden, die GPS und RTH Funktion wieder einzuschalten/ herzustellen. Ansonsten wird der manuelle Flug nach Hause und Landung empfohlen.
- Orbit/ Circle Modus:** Um diesen Modus zu schalten, muss bei dem einfachen Sender (FVP2) die Taste „VIDEO“ länger gedrückt werden (Doppel-Piep). Bei dem erweiterten Sender (FPV1) muss die „Pfeil nach unten“ oder „down“ Taste (rechts von der Öse für den Sendergurt) gedrückt werden.
- Satellitenstart:** Der Kopter erlaubt Ihnen keinen Start, bis 6 Satelliten auf der Fernbedienung angezeigt werden. Vorher werden die Motoren auch nicht zu starten sein

Changelog/ Änderungsprotokoll FC 1.1.38

Dies ist ein Übersetzung des englischen original Changelog

- Das Binden wurde vereinfacht, es funktioniert jetzt innerhalb eines Meters
- Neue Funktion: die Drohne überprüft die GPS Signale und übernimmt die stärksten
- Neue Funktion: Wenn kein einziger Satellit empfangen wird **und** keiner Verbindung zwischen Sender und Drohne für 10 sek. oder länger besteht, beginnt die Drohne an der gegenwärtigen Position zu sinken und wird automatisch dort landen. Beispiel: Werden für 10 sek. oder länger keine Satelliten empfangen **und** wird in diesem Zeitraum auch der Sender nicht betätigt, dann landet die Drohne ebenfalls an Ort und Stelle.
- Er wurde ein Feature hinzugefügt, welches die Drohne davor schützt, dass während eines Upgrade Fehlers oder Abbruchs die bereits installierte Software in der Funktion beeinträchtigt wird.
- Verbesserung der Stabilität.

Changelog/ Änderungsprotokoll FC 1.1.41

Dies ist ein Übersetzung des englischen original Changelog

Orbit- Modus

Die Funktion wurde hinzugefügt.

Legen sie den Umlaufpunkt fest, wenn die Orbit-Modus-Funktion aktiviert ist.

Im normalen Orbit-Modus (auch Circle Fly genannt) liegt der Fokus der Drohnen auf dem Sender, indem Sie die Taste "Video" am Standard-Sender oder die Taste "Pfeil nach unten" am erweiterten Sender lange drücken.

Mit der neuen Funktion können Sie die Position und den Durchmesser der Umlaufbahn frei wählen und ändern.

Neuen Fokuspunkt wählen:

Bewegen Sie dazu zunächst die Drohne an die gewünschte Stelle die sie später umkreisen möchten.

Drücken Sie hier lange auf den "up" -Knopf am Advanced- Sender oder auf die "Photo" -Taste am Standard-Sender.

Der nun am Sender angezeigte Entfernungswert wechselt von grün auf rot, der Entfernungswert wird auf "0" zurückgesetzt.

Die jetzt gewählte Drohnenposition ist der Punkt, der später von der Drohne umkreist wird.

Orbit Durchmesser einstellen

Verwenden Sie den Höhenruder- Stick "nur nach oben oder unten", um den Orbit-Durchmesser einzustellen. Bewegen Sie den Höhenruderhebel nicht nach links oder rechts, sonst verlässt der Kopter die Umlaufmodusfunktion. Nachdem die Entfernung eingestellt wurde, drücken Sie lange auf den "Abwärts" -Knopf des erweiterten Senders oder auf die "Video" -Taste am Standard-Sender, um Ihre individuelle Orbit-Position und den eigenen Durchmesser zu aktivieren. In diesem Orbitmodus können Sie größere oder kleinere Durchmesser einstellen und Ihre Flughöhe während des Fluges verändern.

Wenn Sie den Orbitmodus beenden, wird der Distanzwert auf den korrekten Abstandswert zwischen Controller und Drohne zurückgesetzt.

Start auf ebener Fläche

Es wurde eine Funktion hinzugefügt, die bewirkt, dass die Motoren nicht starten, wenn der Kopter auf einer Fläche steht, die 20° Grad oder mehr geneigt ist

Follow me Probleme wurden beseitigt

Stabilität wurde verbessert

Neue Sendersoftware:

H906A-TX-V1.1.16 Advanced Sender

H901A-TX-V4.2.28 Standard Sender

Den Sendern wurde mit der neuen Software die Funktionen für den Orbitmode hinzugefügt.

Übersetzung mit freundlicher Genehmigung von Hubsan/ USA

durch © Hubsano