

# PODEŠAVANJE KK 2.0 \_ FW1.6 - BODUL RC JAZO ( GOPRO 1 , FPV KAMERA + VTX, BATERIJA 3S 5000mAh )

MOD		POJAŠNJENJE POSTAVKE
PI EDITOR		<a href="http://www.youtube.com/watch?v=IRbAgH-zVs&amp;list=PLUwWkv64xujBxoxd_0rGHLT1o5onr3E">http://www.youtube.com/watch?v=IRbAgH-zVs&amp;list=PLUwWkv64xujBxoxd_0rGHLT1o5onr3E</a>
AXIS:ROLL ( AILERON)		NAGIB LETILICE
P GAIN	60	Stabilnost 50-100 (Simon) ako trese smanjiti - Veći broj za letilice s više elisa HEXA-OCTO
P LIMIT	100	NE DIRATI
I GAIN	25	Zadržavanje nagiba 20-50 (Simon) ako drhti smanjiti
I LIMIT	20	NE DIRATI
AXIS :PITCH ( ELEVATOR )		DIZANJE - SPUŠTANJE LETILICE
P GAIN	60	LINK ROLL PITCH : YES I part of PI: YES
P LIMIT	100	
I GAIN	25	
I LIMIT	20	
AXIS: YAW ( RUDDER)		ZAKRETANJE U HORIZONTALI - OKO OSI LETILICE
P GAIN	50	Za većinu dobro default
P LIMIT	20	
I GAIN	59	
I LIMIT	10	
MODE SETTINGS		
SELF-LEVEL	AUX	5ch aktivira za SELF LEVEL MOD
LINK ROLL PITCH	YES	
AUTO DISARM	YES	
CPPM ENABLED	NO	
STICK SCALING		
ROLL ( AILERON )	23	dual rate na KK2 manji broj nježnije sluša - kao EXPO na stanicu veći minus kada se postavi ( - 50 npr.)
PITCH ( ELEVATOR)	23	
YAW ( RUDDER )	35	
THROTTLE	90	manji broj manji max gas
MISC. SETTINGS		
MINIMUM THROTTLE	15	na koliki gas da krenu motori - moraju se svi u isti tren pokrenuti. Ako ne startaju svi u isti tren- kalibrirati motore
HEIGH DAMPERING	5	zadržavanje visine u nagibu podesavati malim koracima po1 1-10 pojacavati dok ne prestane padati u nagibu nakon izravnjavanja roll-pitch palice
HEIGH D. LIMIT	30	
ALARM 1/10 VOLTS	0	
SERVO FILTER	50	bitno samo za tricoptere
SELF-LEVEL SETTINGS		NAJVAŽNIJE ZA DOBRO PODESITI - MIRNOĆA LETILICE poželjno podešavati dok nema vjetra
P GAIN	65	od 40-100 koliko brzo da pokusava ispraviti, manji broj dozvoljava više plivanja. Sporije i laganije se izravna. Kontriranje vanjskim silama. Pokušava zadržavati horizontalni nagib kod udara vjetra, ali klizi niz vjetar u horizontali ako nema GPS. Prvi let podesiti s većim P
P LIMIT	20	od 20-75 s koliko snage da ispravlja. Veći broj P - naglije ispravi kad pustite palice CH 1 ili 2. Više opire naganjanju ako veći P LIMIT. Time ima manju brzinu kretanja naročito CH 2 - PITCH. Za sporije kretanje letilice podesiti i na stanicu CH 1 . i 2. EPA ( manji ) i EXPO u minus ( -50 npr. )
ACC TRIM ROLL	0	→ POZITIVAN ← NEGATIVAN - softversko trimanje ako ima tendenciju gibanja lijevo ili desno
ACC TRIM PITCH	0	↑ NEGATIVAN ↓POZITIVAN - softversko trimanje ako im atendenciju gibanja naprijed ili nazad
CAMERA STAB. SETTINGS		AKO SE KORISTI GIMBAL
ROLL GAIN	0	
ROLL OFFSET	50	
PITCH GAIN	0	
PITCH OFFSET	50	

**PODEŠAVANJE KK 2.0 \_ FW1.6 - BODUL RC JAZO ( GOPRO 1 , FPV KAMERA + VTX, BATERIJA 3S 5000mAh )**

MOD		POJAŠNJENJE POSTAVKE
SENSOR TEST		SAMO SE PODEŠAVA KOD AKTIVACIJE - SAMO PRITISKATI CONTINUE
ACC CALIBRATION		SAMO SE PODEŠAVA KOD AKTIVACIJE - SAMO PRITISKATI CONTINUE
CPPM SETTINGS - CH		PODEŠAVANJE KANALA - PALICA <u><b>OVO JE PODEŠAVANJE MOD 2</b></u> GAS JE NA LIJEVOJ PALICI CH 3.
ROLL ( AILERON )	1	
PITCH ( ELERON )	2	
THROTTLE	3	
AYAW ( RUDDER )	4	
AUX	5	
MIXER EDITOR - CH 1		postavlja load motor layout, samo za trikopter podesavanje i tko doista zna sta radi
THROTTLE	100	
AILERON	-71	
ELEVATOR	71	
RUDDER	100	
OFFSET	0	
TYPE: ESC      RATE: HEIGHT		
MIXER EDITOR - CH 2		
THROTTLE	100	
AILERON	71	
ELEVATOR	71	
RUDDER	100	
OFFSET	0	
TYPE: ESC      RATE: HEIGHT		
MIXER EDITOR - CH 3		
THROTTLE	100	
AILERON	71	
ELEVATOR	71	
RUDDER	100	
OFFSET	0	
TYPE: ESC      RATE: HEIGHT		
MIXER EDITOR - CH 5		
THROTTLE	0	
AILERON	0	
ELEVATOR	0	
RUDDER	0	
OFFSET	0	
TYPE: SERVO      RATE: LOW		
SHOW MOTOR LAYOUT		IZABRATI KONFIGURACIJU LETILICE - BROJ I RASPORED MOTORA
LOAD MOTOR LAYOUT		SMJER VRTNJE PO SVAKOM MOTORU
DEBUG		NE DIRATI
FACTORY RESET		NE DIRATI