QMK-Groundstation Programm Hardware Ansicht Debug-Daten Navi-Daten Einstellungen Werkzeuge Hilfe

Device: Kopter_BT-SerialPo-1

Debug-Daten | Plotter | FC-Settings | Terminal | Cockpit | Firmeware Update

Konfig... | Kanäle | Stick | Höhe | Gyro | Kamera | Son... | Kop... | Loo... | User | Output | Nav... | Nav...

Parametersatz

4

Lesen

Schreiben

Laden

Speichern

Servo Control: Poti 1 [0..250]

Nick-Kompensation 0 ☐ Invert direction

Servo min: 0 [0..250]

Servo max: 0 [0..250]

Servo refresh rate: 0 [0..250]

Einstellungen für das Kamera-Servo an J7 der FlightCtrl.

Servo-Control: Servowert zum Schwenken der Kamera. Entweder fixen Wert, oder Poti eintragen.

Nick-Kompensation: Einfluss des Nickwinkels auf den Servo.

Invert direction: Drehrichtung invertieren.

Servo Min: Minimalwert als Anschlag.

Servo Max: Maximalwert als Anschlag.

Servo Refresh-Rate: Ansteuergeschwindigkeit. Einige Servos können nicht mit schnellen Werten angesteuert werden

Analoglabel-Version unterschiedlich. Lese Analoglabels neu aus.