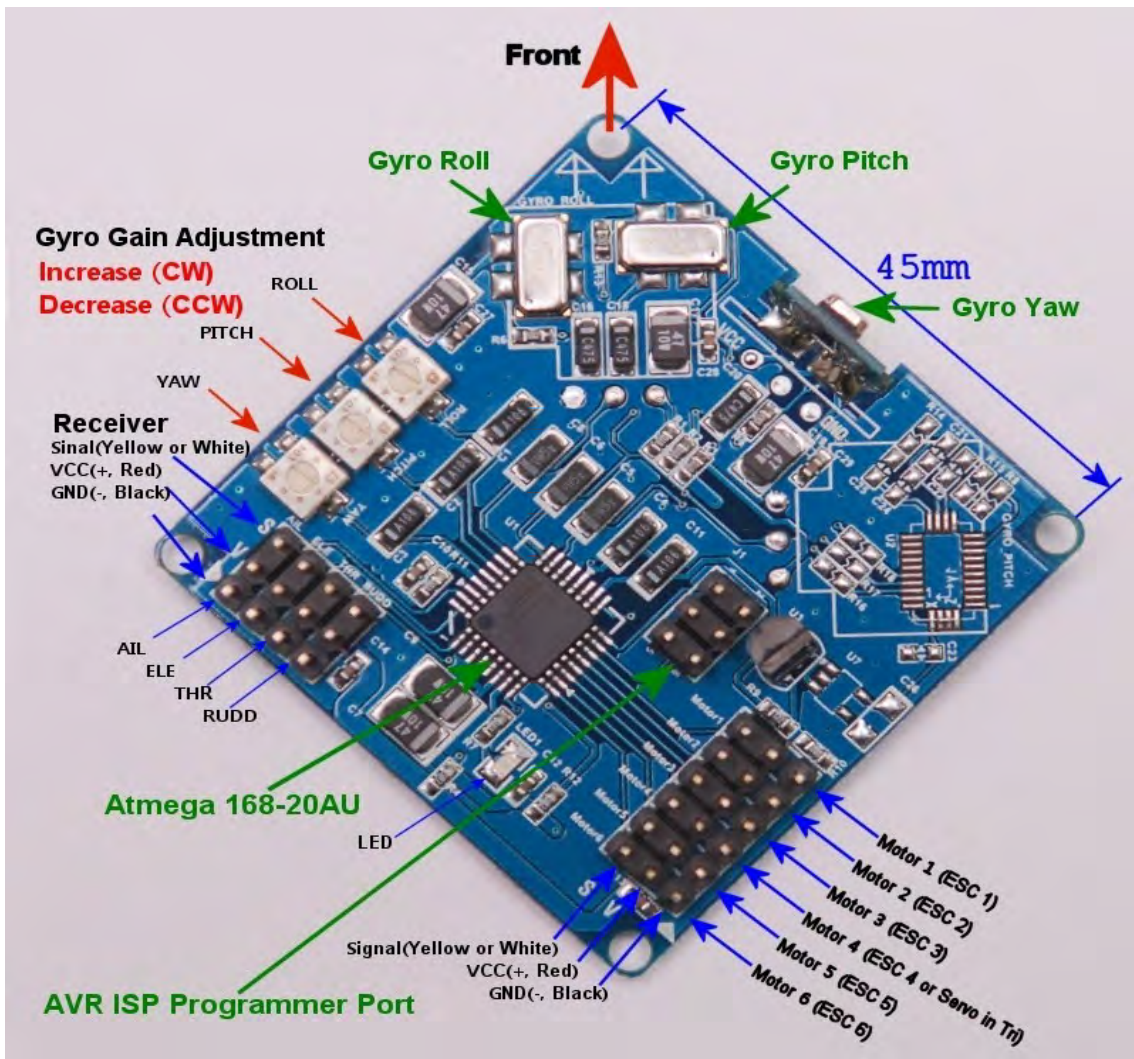


Kmulticopter

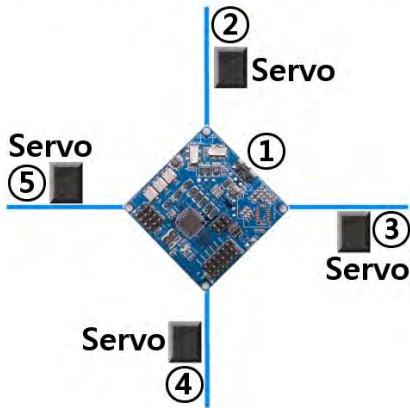
Manuel de réglage des carte KK et clone pour Atmega168 et Atmega328 .

(Gyro Piezo)

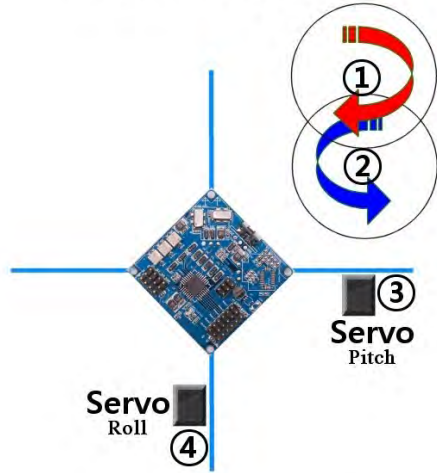
Merci pour la contribution de Minsoo Kim et l'équipe de kkmulticopter.kr



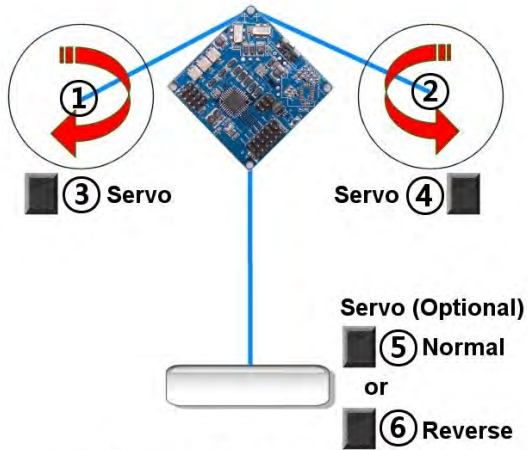
SingleCopter



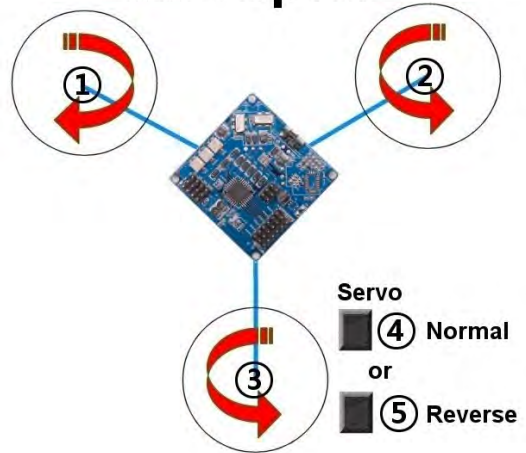
DualCopter



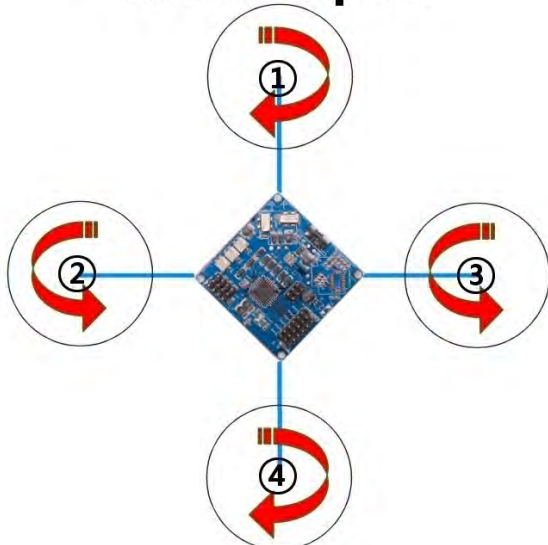
TwinCopter



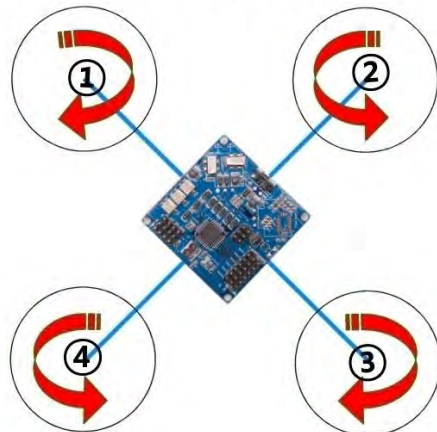
TriCopter



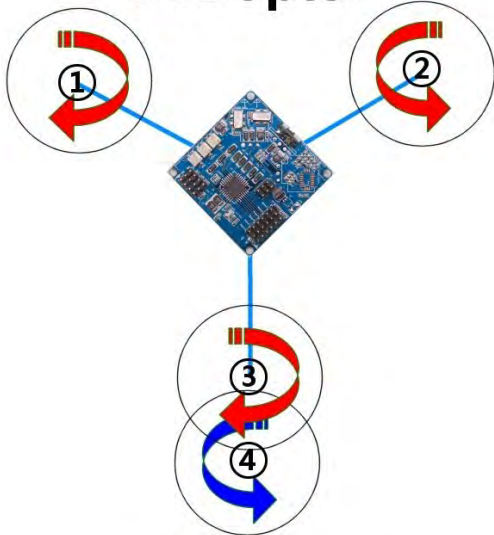
QuadCopter



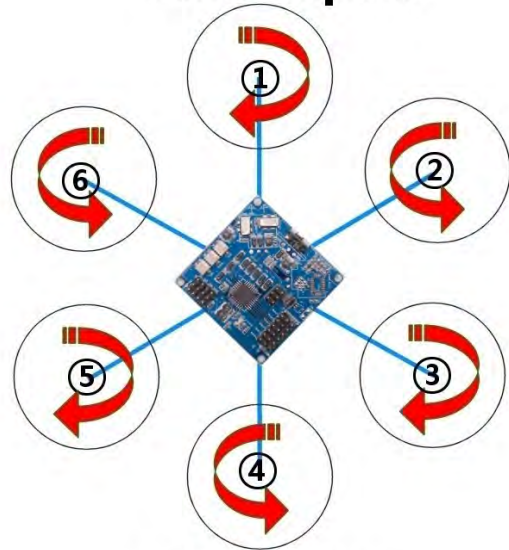
XCopter



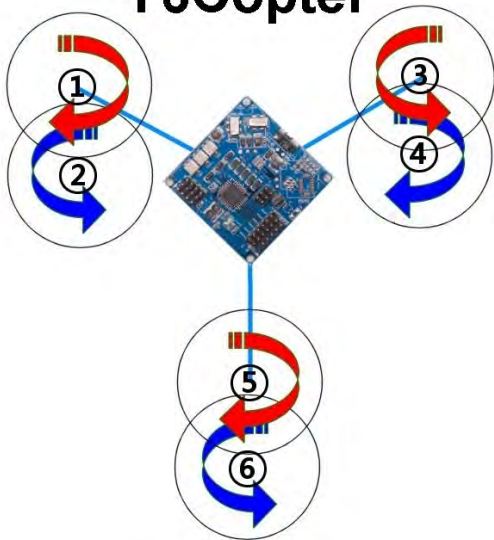
Y4Copter



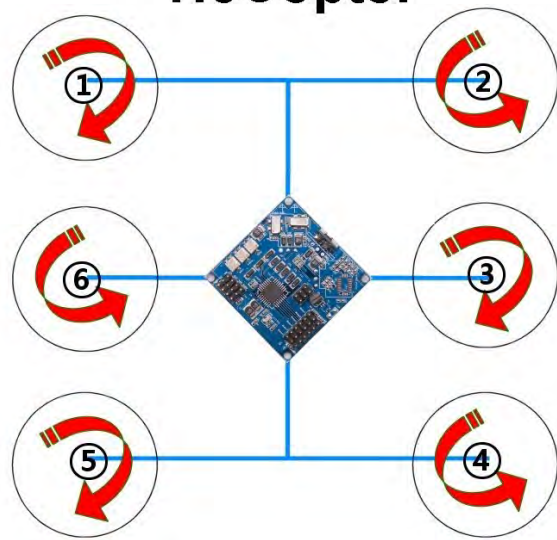
HexCopter



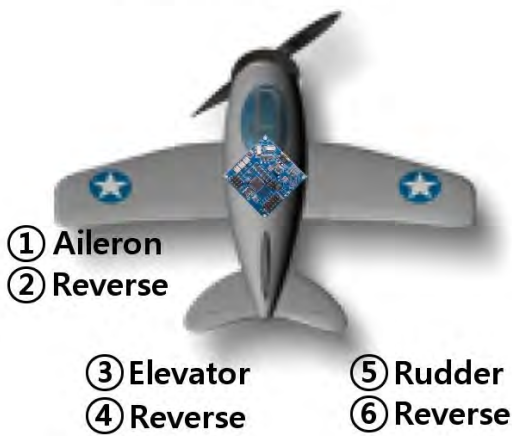
Y6Copter



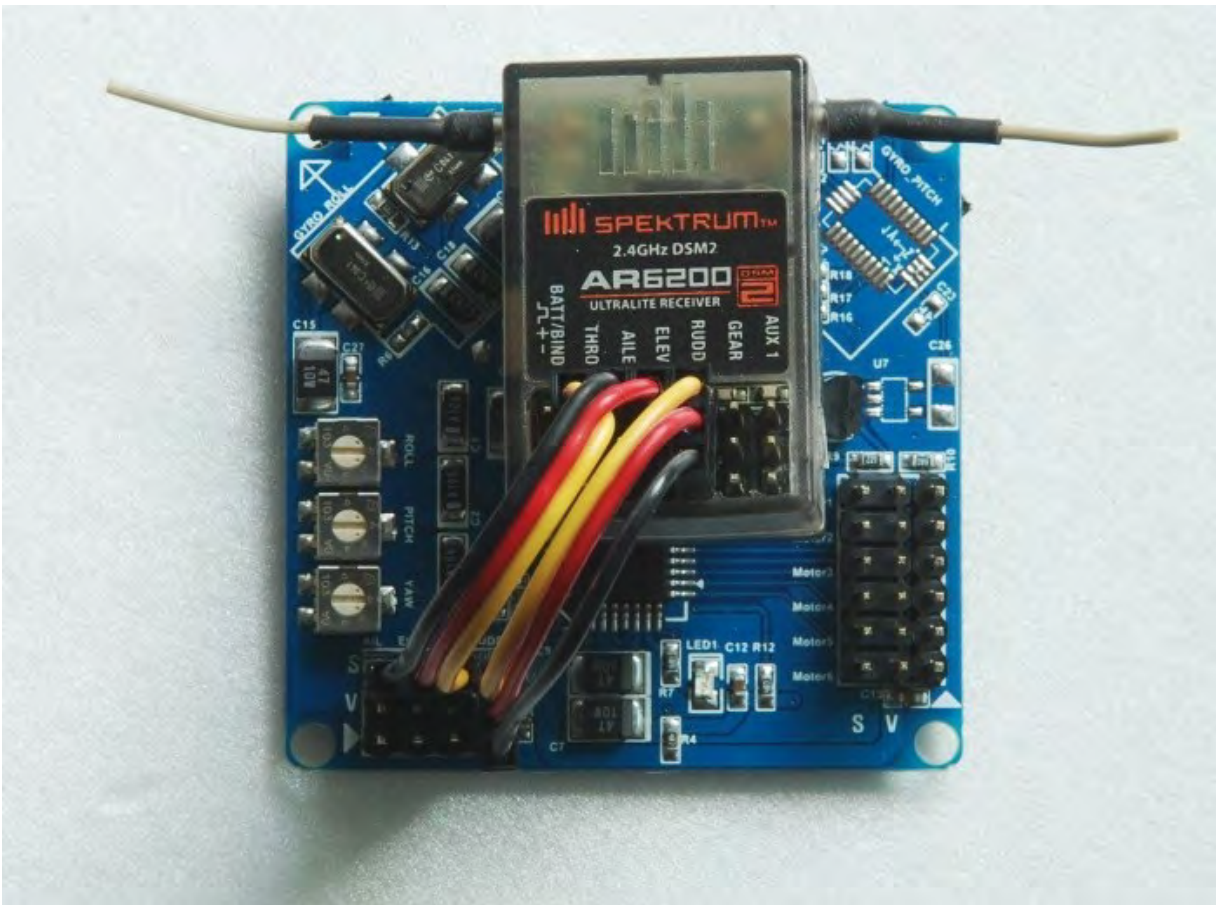
H6Copter



Aeroplane



Connexion récepteur



Plage de gain des gyroscopes

Range of Gain Ports



Mise en place du contrôleur kkMultiCopter

1. Réglage des canaux de l'émetteur
2. Centrage des manches
3. Inversion de sens des Gyros (Option)
4. Etalonnage des ESC (gaz) et type batterie

- 5. Effacer tous les paramètres [servo, centrage des manches] (Option)
- 6. Réglages de la sensibilité des Gyros
- 7. Réglage du mode de vol par l'émetteur

1. Réglage des canaux de l'émetteur

CANAL	Aileron	Profondeur	Gaz	Direction
JR/SPEKTRUM	INVERSE	INVERSE	NORMAL	INVERSE
FUTABA	NORMAL	NORMAL	INVERSE	NORMAL
HITEC	NORMAL	INVERSE	NORMAL	NORMAL
Autre				

Assurez-vous que vous n'avez pas de mixage activé sur votre émetteur.

Ajuster les fin de course de profondeur (Pitch) et aileron (Roll) a 50%, les gaz (Throttle) et derive (Yaw) a 100%

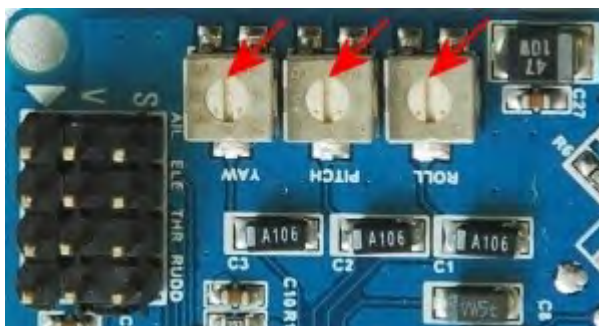
2. Centrage des manches

Dans cette version, nous vous fournissons la meilleure méthode pour régler votre carte.

- Allumer votre radio.
- Centrer vos manches (sauf les gaz) et suivez les étapes suivantes.
- Mettre le potentiomètre de gain "Pitch" a zero (inverse des aiguilles d'une montre).



- Mettre les trims de l'émetteur au centre.
- Alimenter la carte.
- La led clignote 3 fois (la carte est prête).
- Contrôler que votre récepteur est bien alimenté.
- Attendre quelques secondes.
- La led clignote 1 fois.
- Couper l'alimentation de la carte.
- Remettre le potentiomètre de gain "Pitch" a 50%.

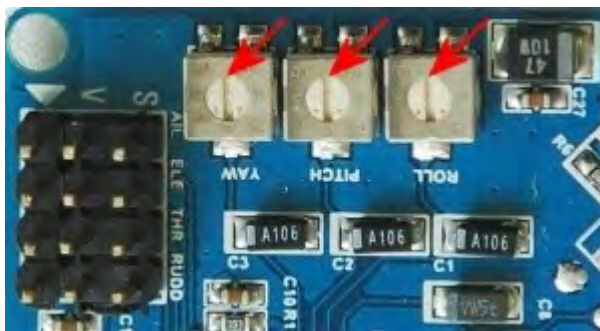


3. Inversion de sens des Gyro.

- Mettre le potentiomètre de gain "Roll" a zéro (inverse des aiguilles d'une montre).



- Alimenter la carte.
- La led clignote 3 fois (la carte est prête).
- Déplacez le manche du gyroscope vous souhaitez inverser.
- Couper l'alimentation de la carte.
- Remettre le potentiomètre de gain "Roll" a 50%.



4. Etalonnage des ESC (gaz) et type batterie

Enlever les hélices.

Calibration des ESC.

Définir la batterie sur NiCd. (Ne pas mettre sur Lipo.)

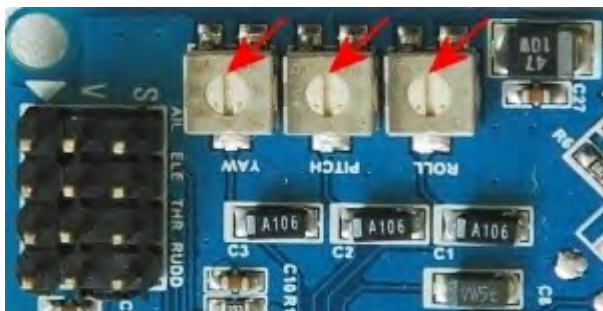
Se référer au manuel de l'ESC.

- Mettre le potentiomètre de gain "Yaw" a zéro (inverse des aiguilles d'une montre).



- Mettez le manche des gaz en haut (plein gaz)
- Alimenter la carte.
- La led clignote 3 fois (la carte est prête).
- Contrôler que votre récepteur est bien alimenté.
- Attendez quelques secondes. (A se stade, d'ignorer les bips.)
- La led clignote 3 fois.(Démarrage).

- Attendez le signal du moteur.(Se référer au manuel de l'ESC..)
- Manche des gaz a zéro.
- Attendez le signal de confirmation du moteur.
- Couper l'alimentation de la carte.
- Remettre le potentiomètre de gain "Yaw" a 50%.



5. Effacer tous les paramètre [servo, centrage des manches] (Option)

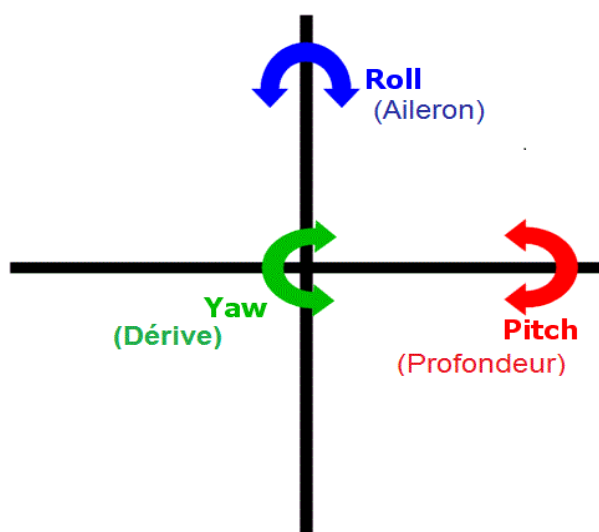
- Mettre les potentiomètres de gain "Roll", "Pitch" et "Yaw" a zéro (inverse des aiguilles d'une montre)



- Alimenter la carte.
- Attendre quelques secondes.
- Couper l'alimentation de la carte.
- Remettre tous les potentiomètres de gain a 50%.



6. Réglages de la sensibilité des Gyros



- Augmentation: sens horaire
- Diminution: sens anti-horaire
- Valeur initiale des potentiomètres de gain: 50%
- Augmenter la valeur de gain des potentiomètre jusqu'à ce que votre multi commence à osciller rapidement, puis baisser la valeur jusqu'à ce qu'il soit de nouveau stable.
- Si vous baissez trop le gain, votre multi va devenir très instable.

7. Réglage du mode de vol par l'émetteur

- Si vous n'arrivez pas à armer votre carte, essayer de baisser le trim des gaz par étapes.
- Mode Normal: la réaction aux manches est de 50%.
- Mode ACRO: La réaction aux manches est de 70%.
- Mode UFO: La dérive est plus sensible. La réaction de la dérive est de 90%, la réaction des autres manches est de 50%.
- Contrôler que vos trims soient centrés au premier décollage.

FlyCam Blue & BlackBoard Mode

Mode 1		Mode 2		
				Armement Mode normal - Calibration Gyro
				Désarmement
				3 Secondes: centrage des manches
				Mode normal - Calibration Gyro (Si carte armée)
				Mode ACRO (si carte armée)
				Mode UFO (si carte armée)

<http://www.kkmulticopter.kr>

Traduction et adaptation par Denis OBINIO alias "Déhas"

Si vous avez des suggestions ou des remarques, merci de m'en informer par PM sur le forum.

