

# XCopter

## Unterschiede KK zu XX\_KR

### KK

```

; View from above
;
; Forward
;
; M1,CW      M3,CCW
;  *         *
;  \        /
;   \      /
;    \    /
;     \  /
;      +
;     /  \
;    /    \
;   /      \
;  /        \
; *         *
; M2,CCW    M4,CW

```

### XX\_KR

```

; M1,CW      M2,CCW
;  *         *
;  \        /
;   \      /
;    \    /
;     \  /
;      +
;     /  \
;    /    \
;   /      \
;  /        \
; *         *
; M4,CCW    M3,CW

```

### Bei Motor 4 Problem

Wenn der Motor 4 später anläuft als alle anderen Motoren bitte folgendes versuchen.

1. Reglerwege anlernen.
2. Wirken die Sticks in die richtige Richtung. Sonst in der Funke einstellen.
3. Gyrowirkrichtungen einstellen. Das Yaw muss, wenn die Propellerdrehrichtungen wie vorgesehen sind, invertiert werden. Potis auf 50/0/50 stellen.

#### 4. Jetzt sollte der Kopter fertig zum Fliegen sein.

Wenn das Motor 4 Problem auftritt. Gas so hoch das er nicht abhebt und trimmen bis alle Motore gleich laufen. Wieder das Gas was höher und trimmen. Das so lange wiederholen bis es kurz unter der Geschwindigkeit die man zum Abheben braucht gut ist.

From:

<http://lazyzero.de/> - **lazyzero.de**

Permanent link:

<http://lazyzero.de/modellbau/multicoptersetup/xcopter/start>

Last update: **2017/04/13 17:26**

