

## Kalibrierungshandbuch für die Agrica 3-Fernbedienung

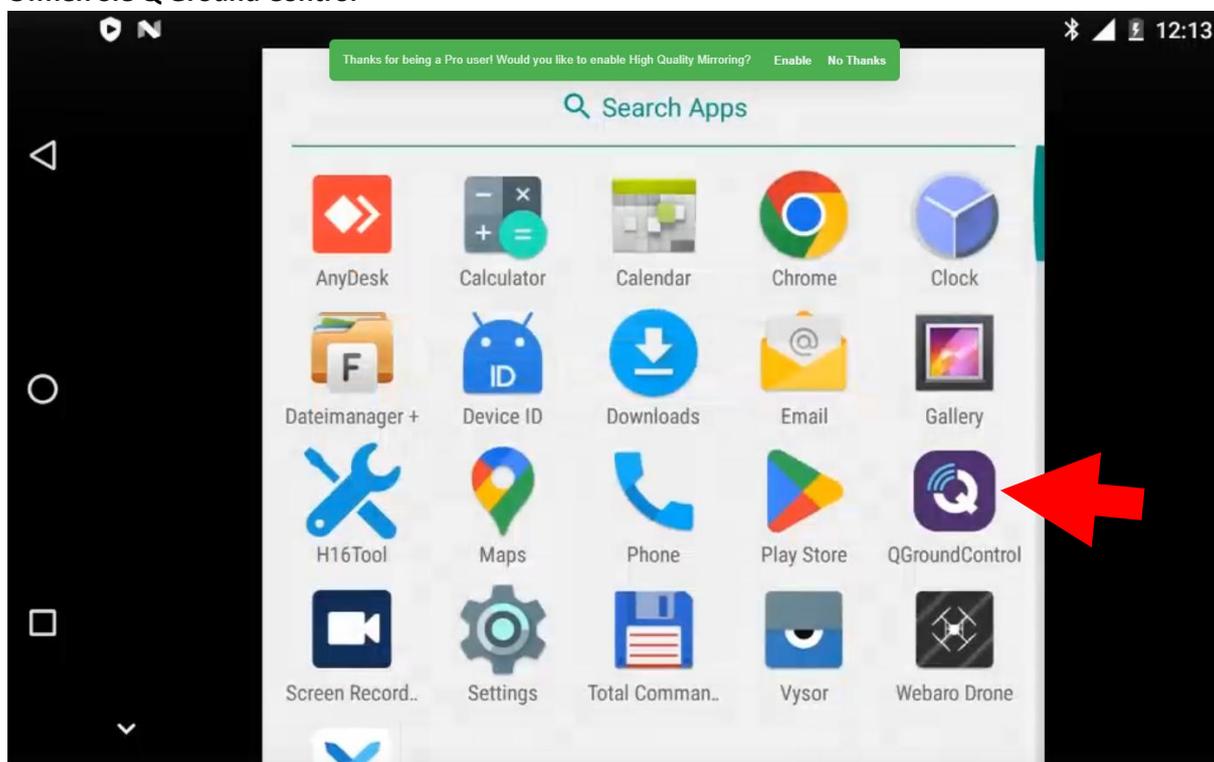
Es ist regelmäßig notwendig die Joysticks der Fernbedienung neu zu kalibrieren. Diese Kalibrierung wird über die Q Ground Control App durchgeführt. Wenn Die App nicht installiert ist , öffnen Sie zuerst den Google Play Store und installieren Sie „Q Ground Control „

Die folgende Fehler Nachrichten sind ein Indikator für eine Kalibrierung:

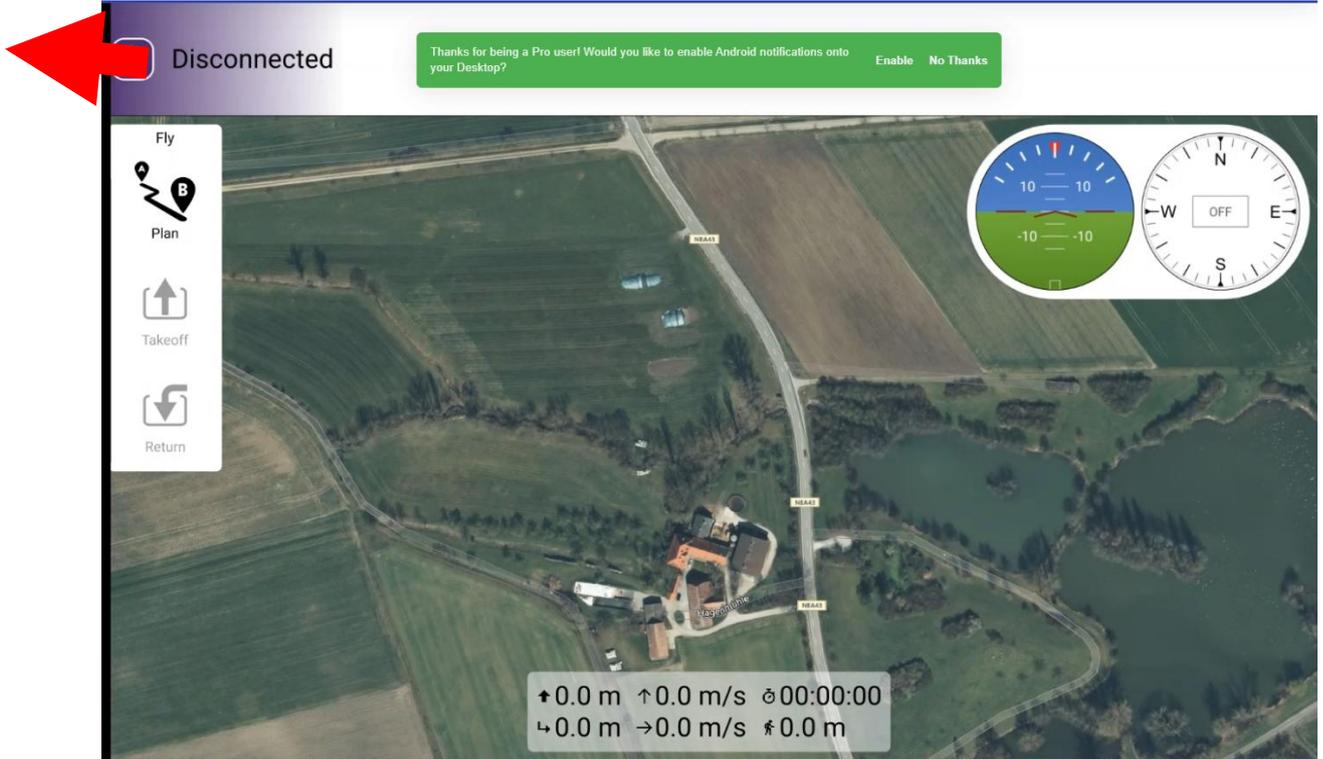
**Roll (RC1) not neutral**

**Pitch (RC2) not neutral**

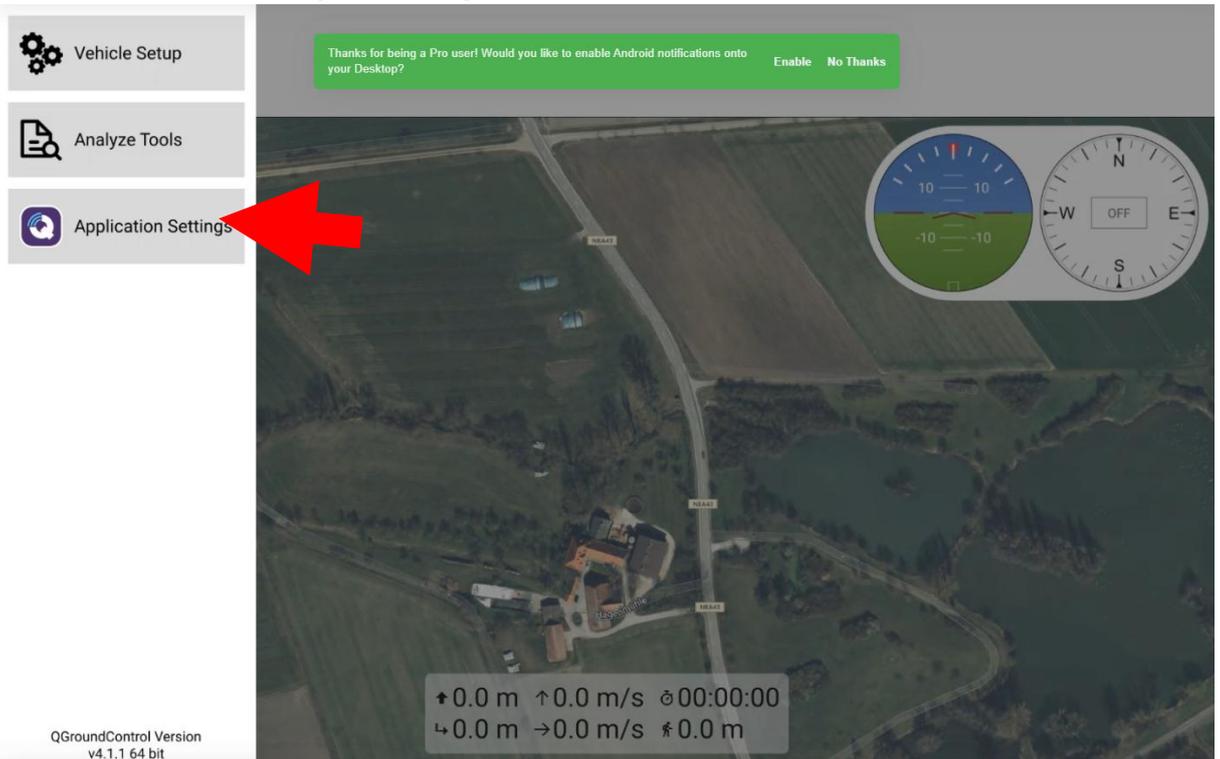
### 1. Öffnen Sie Q Ground Control



## 2. Klicken Sie auf das Q-Logo



## 3. Klicken Sie auf Anwendungseinstellungen



#### 4. Klicken Sie auf Comm Links

Back < Application Settings

General

Comm Links

Offline Maps

MAVLink

Console

Help

Fly View

- Use Preflight Checklist
- Enforce Preflight Checklist
- Keep Map Centered On Vehicle
- Show Telemetry Log Replay Status Bar
- Virtual Joystick  Auto-Center Throttle
- Use Vertical Instrument Panel
- Show additional heading indicators on Compass
- Lock Compass Nose-Up
- Show simple camera controls (DIGICAM\_CONTROL)

Guided Command Settings

Minimum Altitude	2	m
Maximum Altitude	122	m
Go To Location Max Distance	1000	m

#### 5. Klicken Sie auf UDP-Link auf Port 14551 und dann auf Verbinden

Back < Application Settings

General

Comm Links

Offline Maps

MAVLink

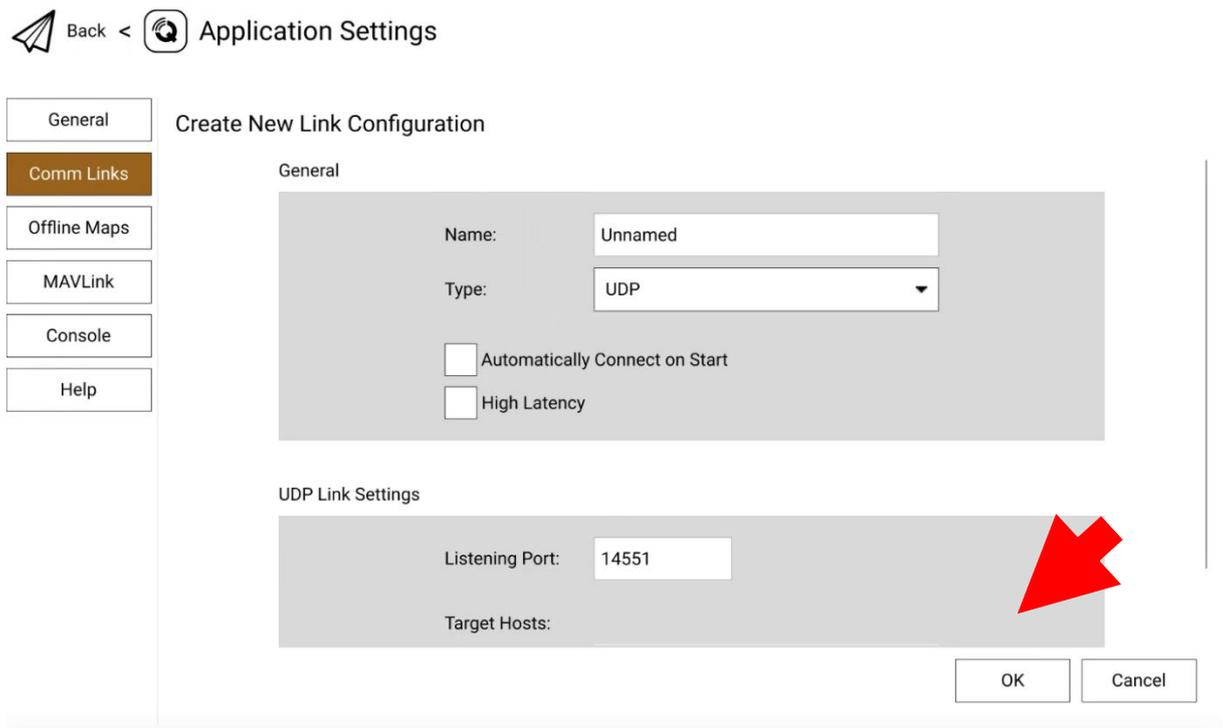
Console

Help

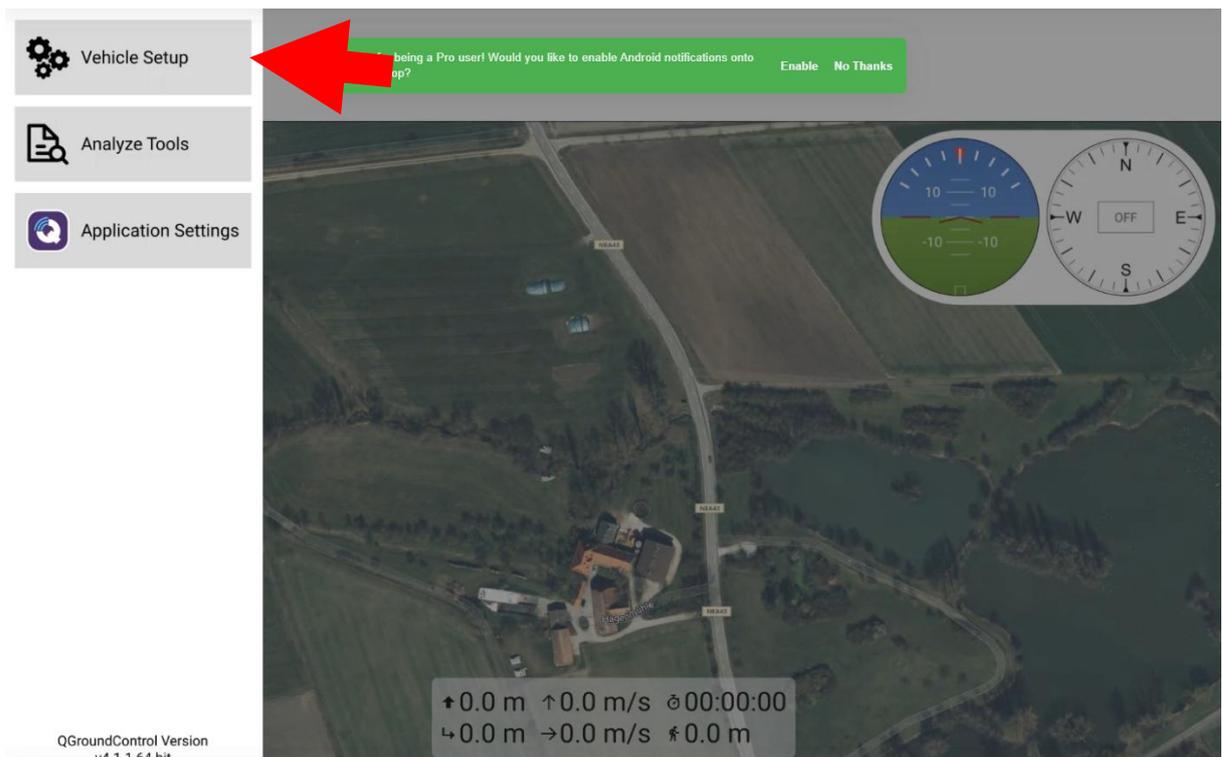
UDP Link on Port 14551

Delete Edit Add Connect Disconnect

6. (Wenn kein UDP-Profil vorhanden ist, klicken Sie auf „Hinzufügen“ und erstellen Sie ein neues Profil mit UDP und Port 14551. Klicken Sie dann auf „OK“ und aktivieren Sie „Verbinden“. Die Drohne sollte sich jetzt verbinden.)



7. Wenn Drohne verbunden ist , gehen Sie zurück zum Q-Logo und klicken Sie auf „Fahrzeug - Setup“



## 8. Zum Parametermenü

Back <  Vehicle Setup

Search:

Standard	ACRO_RP_P	3.000000	Acro Roll and Pitch P gain
<b>ACRO</b>	ACRO_YAW_P	2.000000	Acro Yaw P gain
AHRS			
ARMING			
ATC			
AUTOTUNE			
AVOID			
BATT			
BRD			
CAM			
CAN			
UITE			

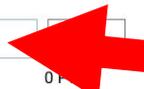


## 9. Geben Sie RC2\_DZ und RC1\_DZ für den Totzonenwert der Joysticks ein

Back <  Vehicle Setup

Search:

RC2_DZ	0	RC dead-zone
--------	---	--------------



DT | DU | SZ

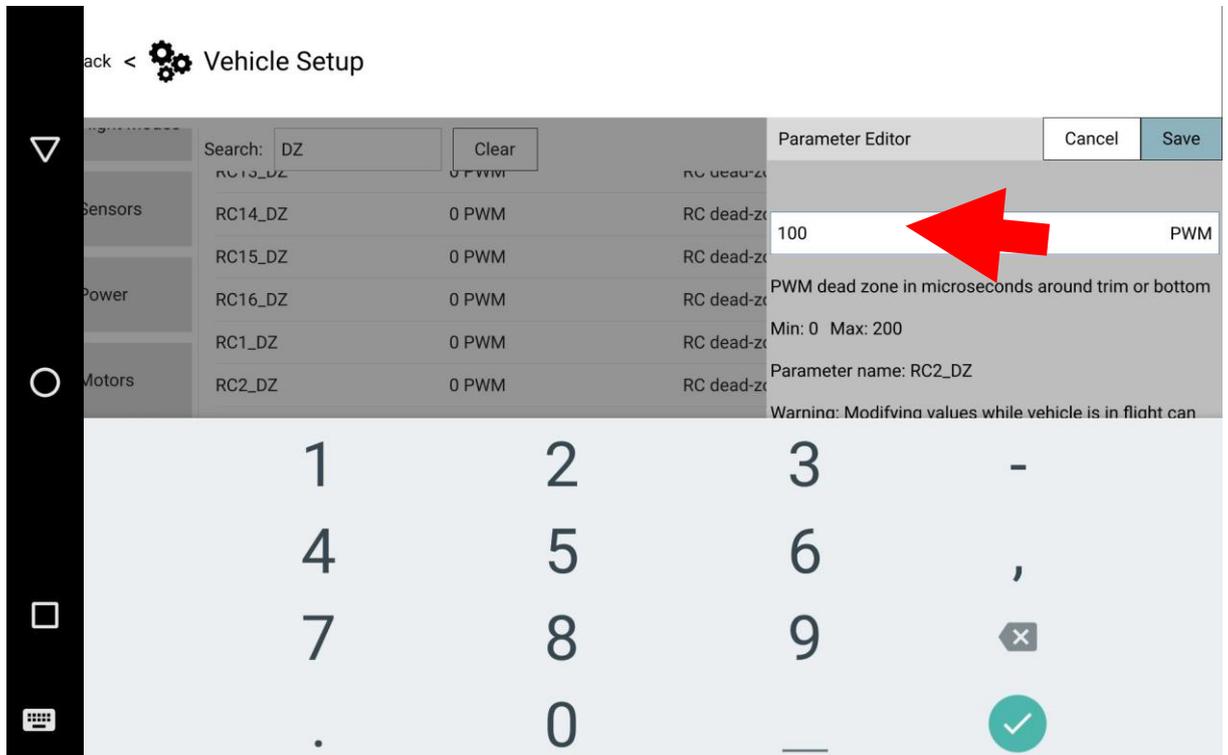
q<sup>1</sup> w<sup>2</sup> e<sup>3</sup> r<sup>4</sup> t<sup>5</sup> z<sup>6</sup> u<sup>7</sup> i<sup>8</sup> o<sup>9</sup> p<sup>0</sup>

a s d f g h j k l

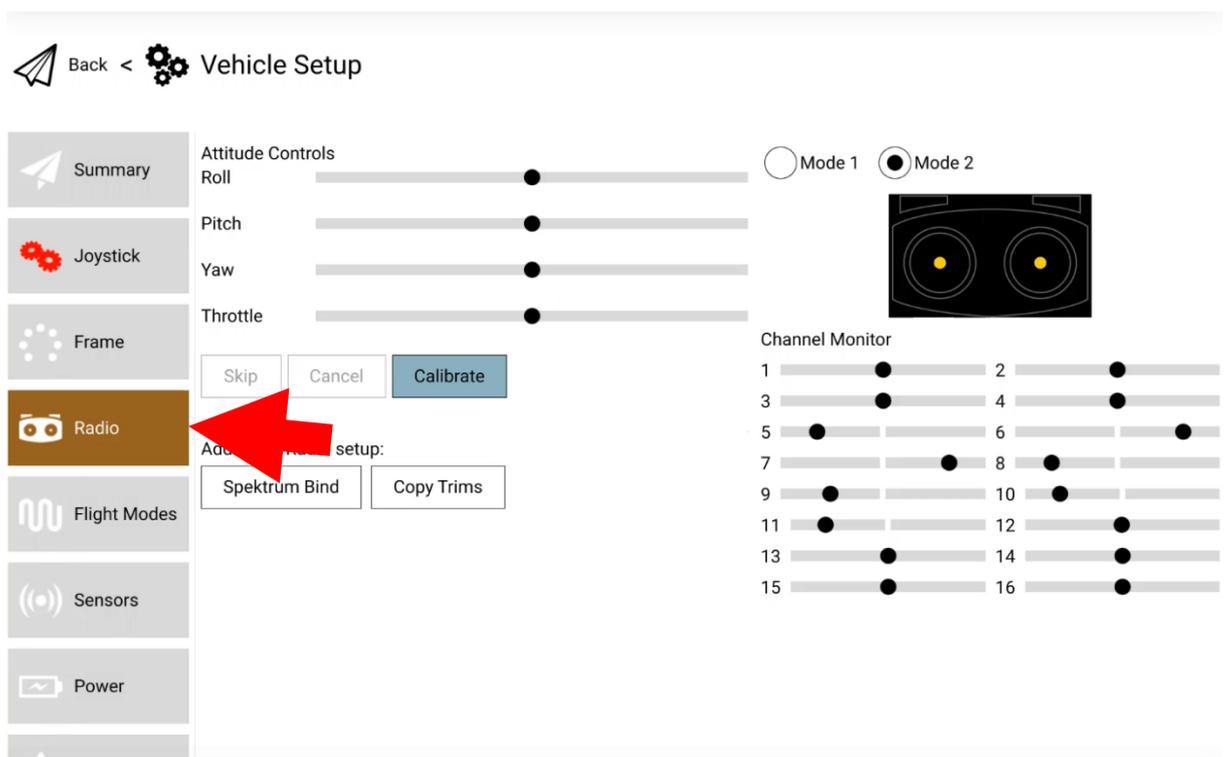
↑ y x c v b n m

?123 , 

10. Setzen Sie den Wert auf 100 oder 200 und klicken Sie auf Speichern, die Fehlermeldungen sollten nun beim Start der Motoren verschwunden sein, falls dies nicht der Fall ist, bitte mit Schritt 11. weiter machen



11. Klicken Sie auf Radio



## 12. Klicken Sie auf Kalibrieren

Back <  Vehicle Setup

Summary Attitude Controls  
Roll   Mode 1  Mode 2

Joystick Pitch

Yaw

Throttle

Channel Monitor

1	<input type="range" value="50"/>	2	<input type="range" value="50"/>
3	<input type="range" value="50"/>	4	<input type="range" value="50"/>
5	<input type="range" value="10"/>	6	<input type="range" value="90"/>
7	<input type="range" value="50"/>	8	<input type="range" value="50"/>
9	<input type="range" value="10"/>	10	<input type="range" value="90"/>
11	<input type="range" value="10"/>	12	<input type="range" value="90"/>
13	<input type="range" value="50"/>	14	<input type="range" value="50"/>
15	<input type="range" value="50"/>	16	<input type="range" value="50"/>

Additional Radio setup:



## 13. Joysticks in die im Bild angezeigte Position bewegen und Next klicken

Back <  Vehicle Setup

Summary Attitude Controls  
Roll   Mode 1  Mode 2

Joystick Pitch

Yaw

Throttle

Channel Monitor

1	<input type="range" value="50"/>	2	<input type="range" value="50"/>
3	<input type="range" value="50"/>	4	<input type="range" value="50"/>
5	<input type="range" value="10"/>	6	<input type="range" value="90"/>
7	<input type="range" value="50"/>	8	<input type="range" value="50"/>
9	<input type="range" value="10"/>	10	<input type="range" value="90"/>
11	<input type="range" value="10"/>	12	<input type="range" value="90"/>
13	<input type="range" value="50"/>	14	<input type="range" value="50"/>
15	<input type="range" value="50"/>	16	<input type="range" value="50"/>

Lower the Throttle stick all the way down as shown in diagram.  
Reset all transmitter trims to center.

Please ensure all motor power is disconnected AND all props are removed from the vehicle.

Click Next to continue

Additional Radio setup:



#### 14. Bewegen Sie die Joysticks wie angezeigt bis die Kalibrierung fertig ist

Back < Vehicle Setup

Summary Attitude Controls Roll   Mode 1  Mode 2

Joystick Pitch

Frame Yaw

Radio Throttle

Skip Cancel Next

Move the Yaw stick all the way to the left and hold it there...

Additional Radio setup:  
Spektrum Bind Copy Trims

Channel Monitor

1	●	2	●
3	●	4	●
5	●	6	●
7	●	8	●
9	●	10	●
11	●	12	●
13	●	14	●
15	●	16	●



#### 15. Die Kippschalter bewegen und Next klicken

Back < Vehicle Setup

Summary Attitude Controls Roll   Mode 1  Mode 2

Joystick Pitch

Frame Yaw

Radio Throttle

Skip Cancel Next

Move all the transmitter switches and/or dials back and forth to their extreme positions.

Additional Radio setup:  
Spektrum Bind Copy Trims

Channel Monitor

1	●	2	●
3	●	4	●
5	●	6	●
7	●	8	●
9	●	10	●
11	●	12	●
13	●	14	●
15	●	16	●



## 16. Wenn Kalibrieren erneut angezeigt wird, ist der Prozess abgeschlossen

Back < Vehicle Setup

Summary  
Joystick  
Frame  
**Radio**  
Flight Modes  
Sensors  
Power

Attitude Controls  
Roll  
Pitch  
Yaw  
Throttle

Mode 1 Mode 2

Channel Monitor

1 2  
3 4  
5 6  
7 8  
9 10  
11 12  
13 14  
15 16

Additional Radio setup:  
Spektrum Bind Copy Trims

Skip Cancel Calibrate

## 17. Die Motoren der Drohne sollten sich nun ohne Fehlermeldung starten lassen