

BAUANLEITUNG MINI Q-250 MULTICOPTER / FPV RACE QUAD



BAUKASTENINHALT:

1. Full Carbon Rahmen
2. 4x 10A Regler
3. 4x Motor 1806 KV2300
4. 4x Propeller 5x3
5. Flugcontroller CCD3 OpenPilot

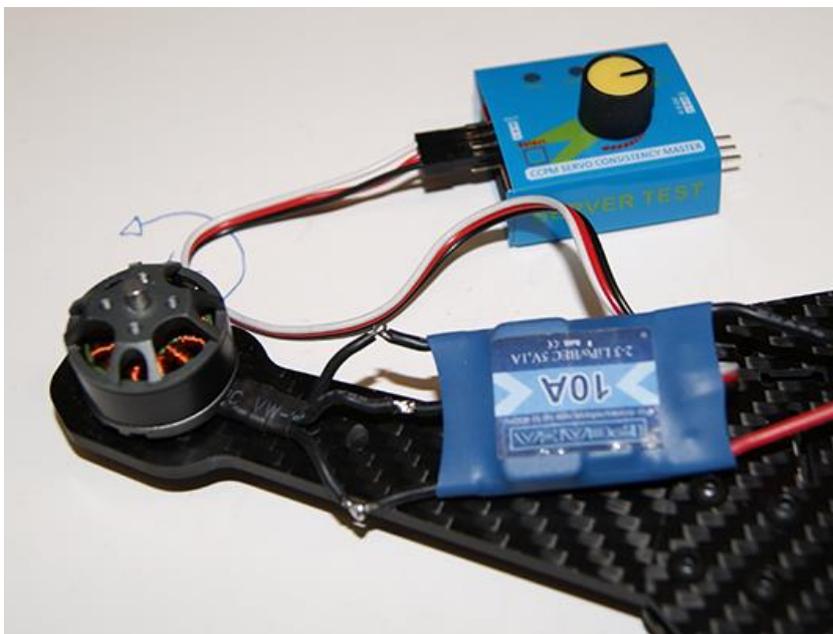
Motoren an den 4 Auslegern mit den Schrauben montieren.



Kabel von Motoren und Regler kürzen, verlöten und mit Schrumpfschlauch schützen. Achten sie unbedingt auf die Drehrichtung. 2 Motoren sollen links herum und 2 in die entgegengesetzte Richtung drehen.



Sie können das einfach überprüfen indem sie die Regler einzeln an einem Akku anhängen den Regler ebenfalls mit einem Servotester oder Empfänger verbinden und so Gas geben und achten wie herum es dreht. Dreht es falsch herum einfach 2 der 3 Kabel von Motor zu Regler vertauschen und dann fertig verlöten und verschrumpfen.



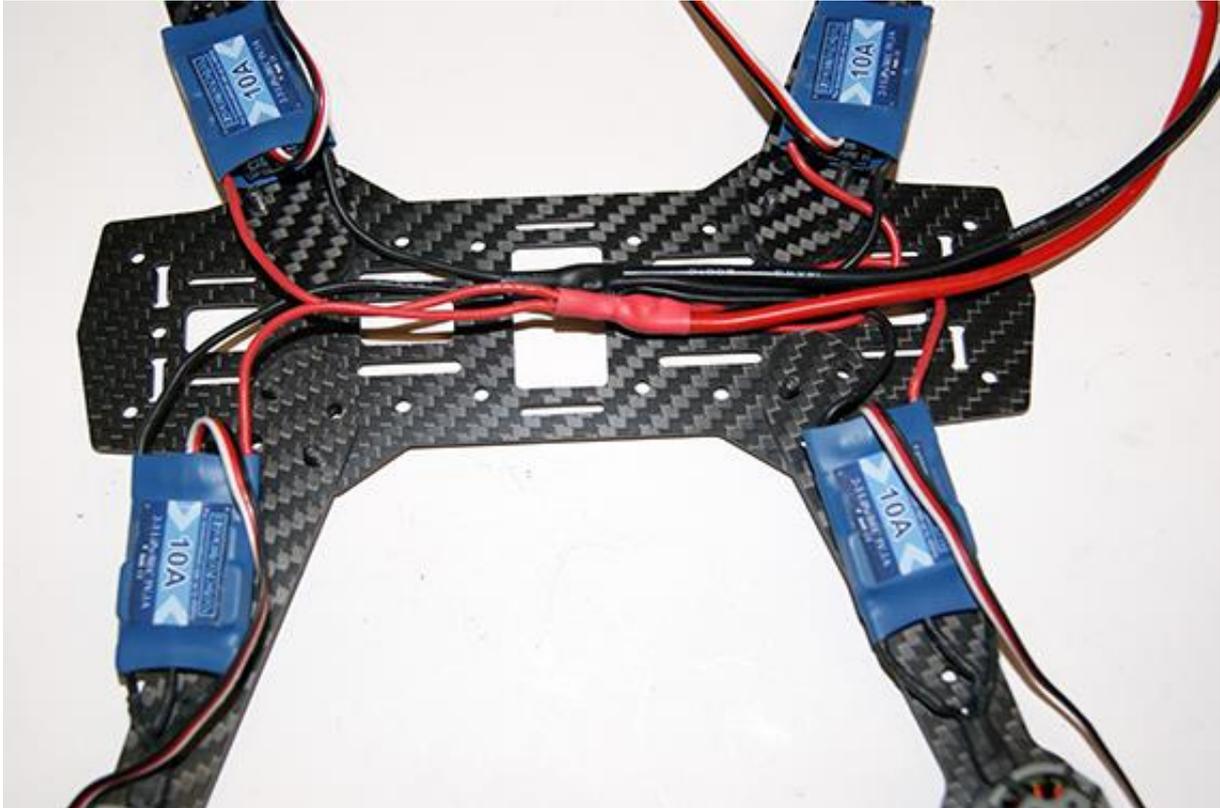
Lernen sie nun auch gleich den Gasweg des Reglers ein. Servotester /Empfänger auf Vollgas, Akku anstecken, Regler Piept, Gas auf Null, Regler bestätigt und hat nun den Gasweg eingelernt.



Regler und Motor sauber verlötet und mit Schrumpfschlauch geschützt.



Alle 4 Regler und Motoren soweit vorbereiten.



Eine von den zwei Bodenplatten mit den 4 Auslegern mit je 2 Schrauben (von unten her) montieren.

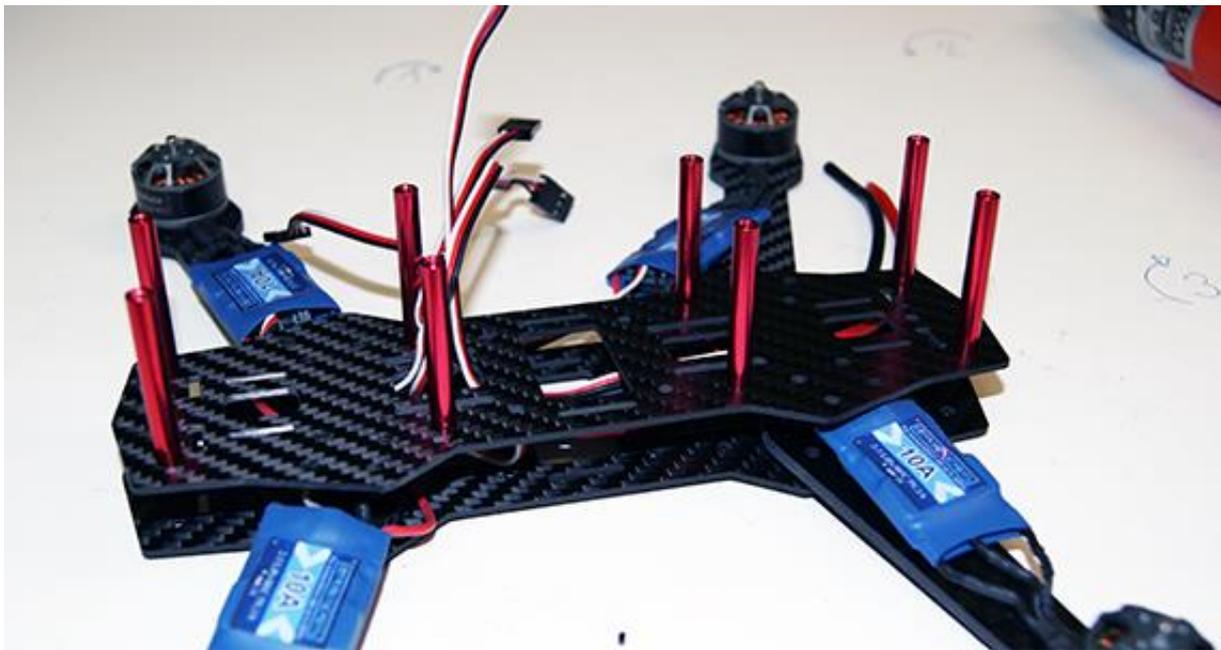
Drehrichtung siehe weiter unten auf dem Bild.

Die **4 roten Plus** Leitungen und die **4 schwarzen Minus** Leitungen miteinander und mit dem Kabel das wir dann mit dem Akku verbinden verlöten und einschrumpfen. Das Kabel darf an keiner Stelle dicker sein als die Materialstärke der Ausleger. Die Anschlusskabel führen wir hinten raus.

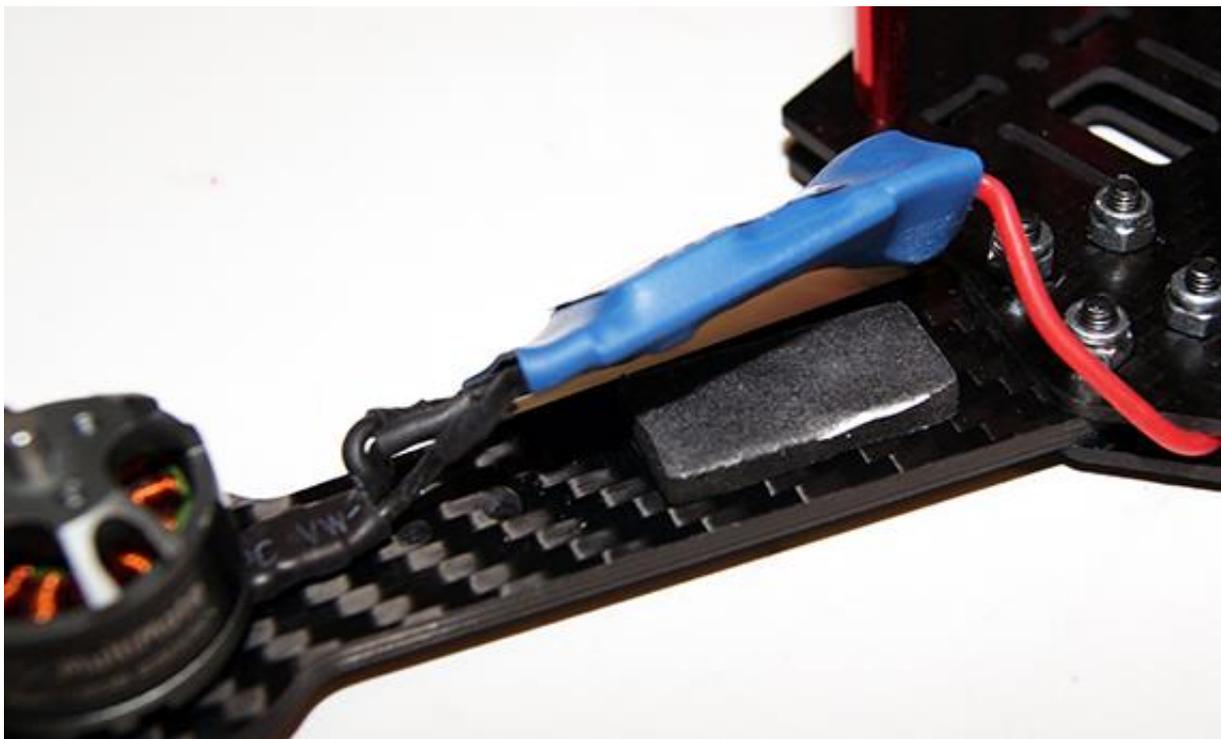
Zweite Bodenplatte vorbereiten, Alu Abstandhalter montieren.

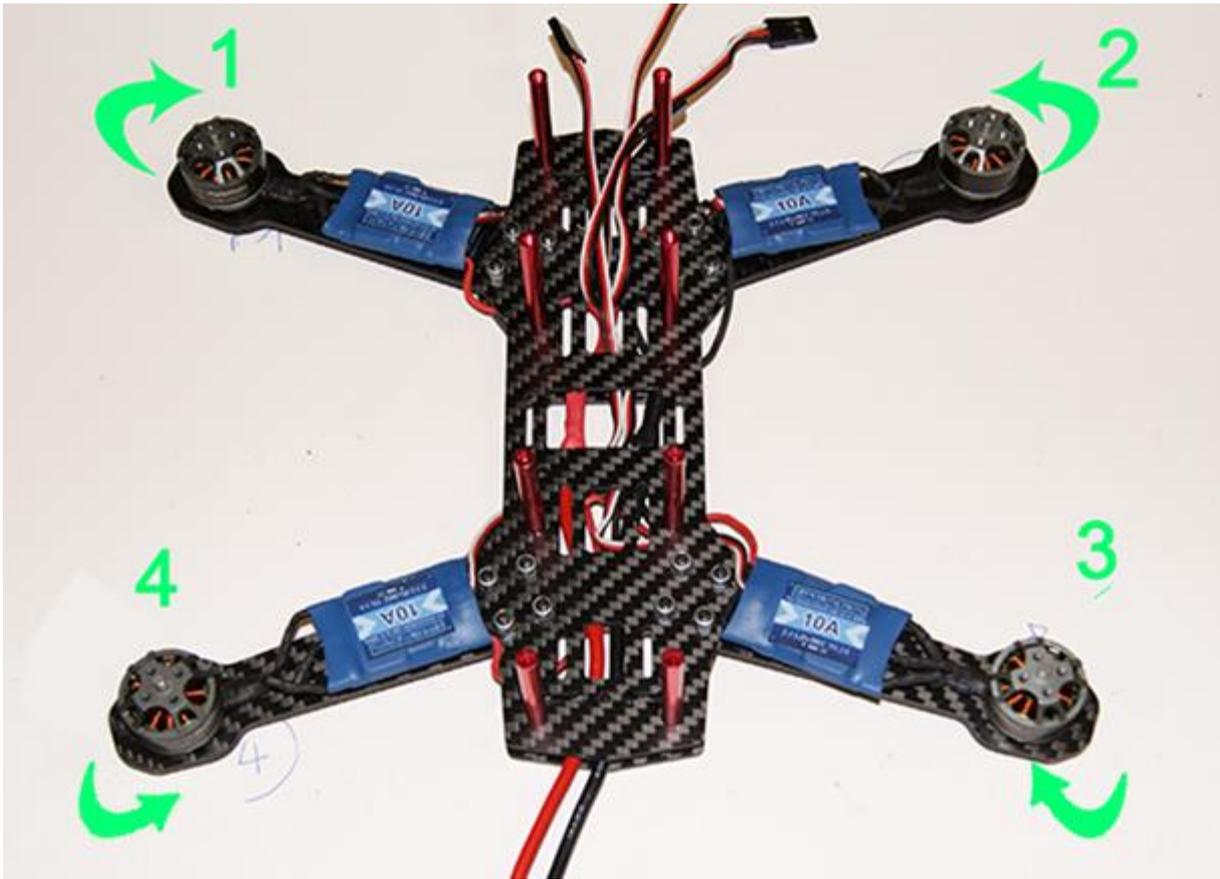


Zweite Bodenplatte auf die erste montieren. Regler Steuerkabel durch eine Öffnung im Boden führen damit wir sie nachher am Flugcontroller einstecken können.



Regler mit doppelseitigem Klebe-Patts festkleben.

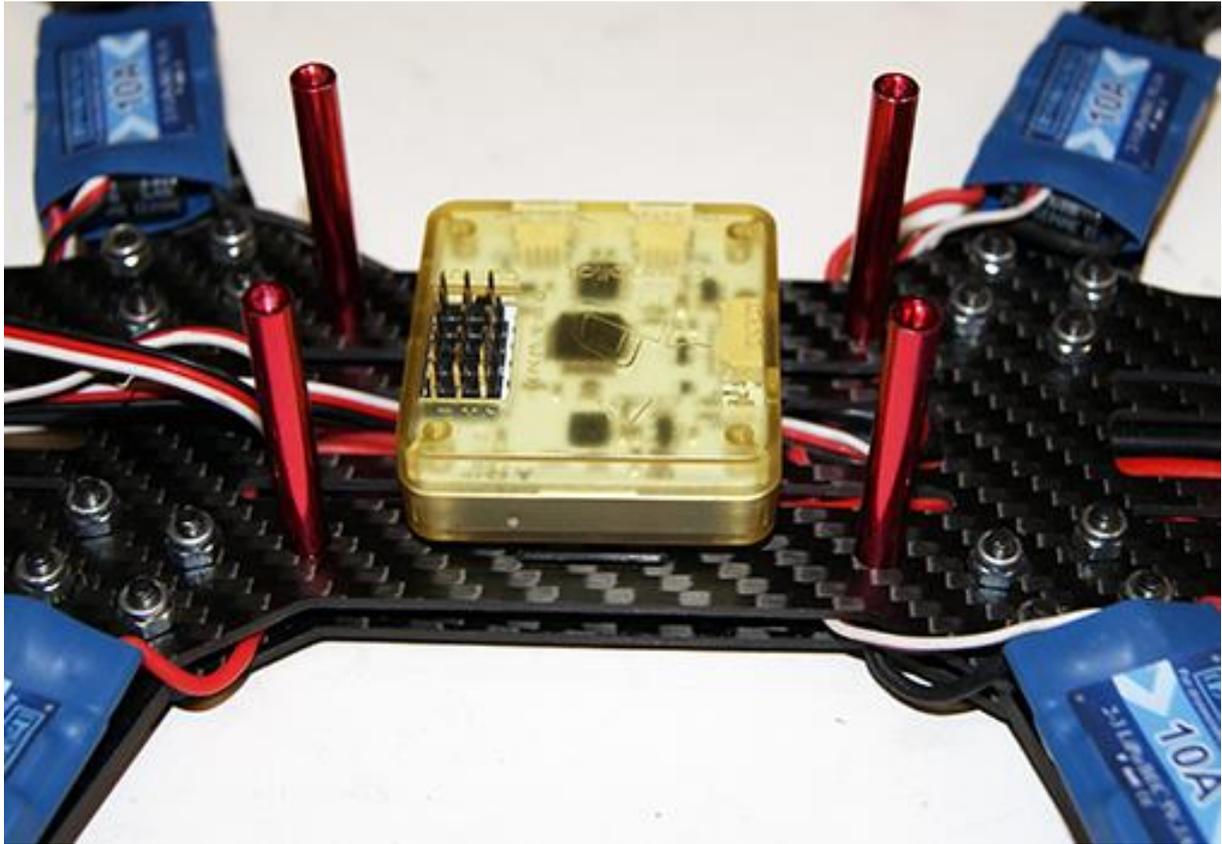




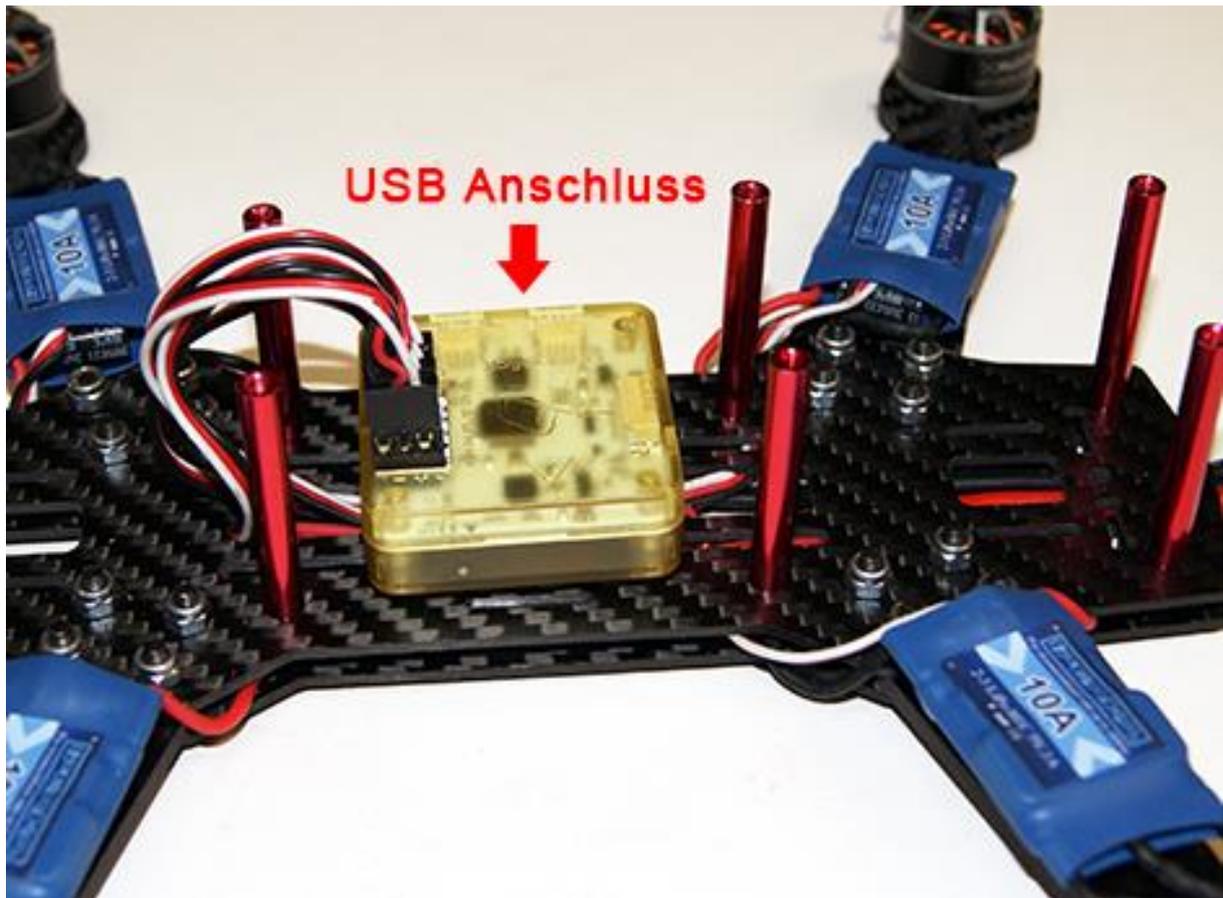
3M Pad zur Controllerbefestigung aufkleben.



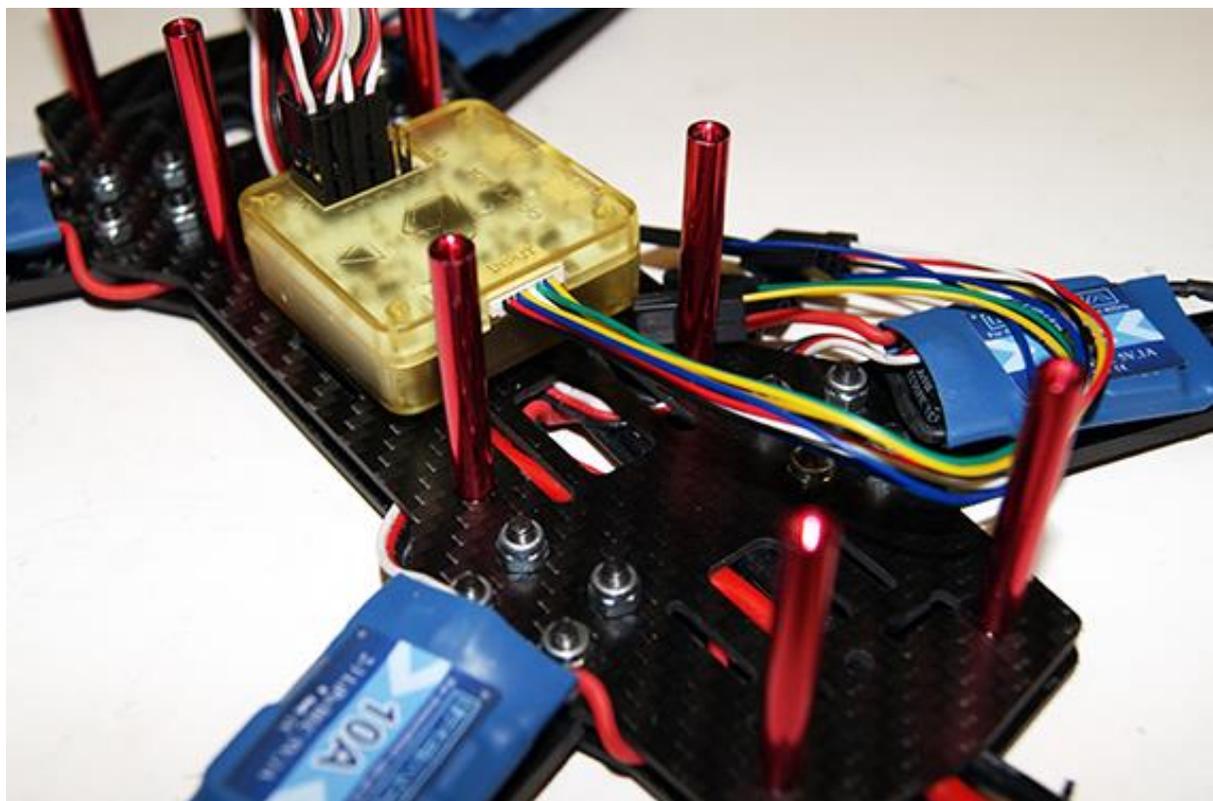
CCD3 Flugcontroller so aufkleben dass der USB Anschluss jederzeit bedient werden kann. USB Anschluss sollte also auf eine der beiden Seiten ausgerichtet werden. Der Controller kann später entsprechend konfiguriert werden damit die Flugrichtung wieder stimmt. (YAW 90° oder -90°).



Regler Steuerungskabel am Controller anschliessen, Port 1-4 sind auf Gehäuse nummeriert. Der Minuspol ist der am Gehäuserand.



Microstecker mit Kabelbaum und Stecker für Empfänger am Controller einstecken.



KABELBELEGUNG FÜR EMPFÄNGERANSCHLUSS:

Schwarz = Ground

Rot = Plus (unregulierte Spannung wie Eingang Controllerspeisung)

Weiss = PWM Kanal 1 oder PPM Summensignal für alle Kanäle

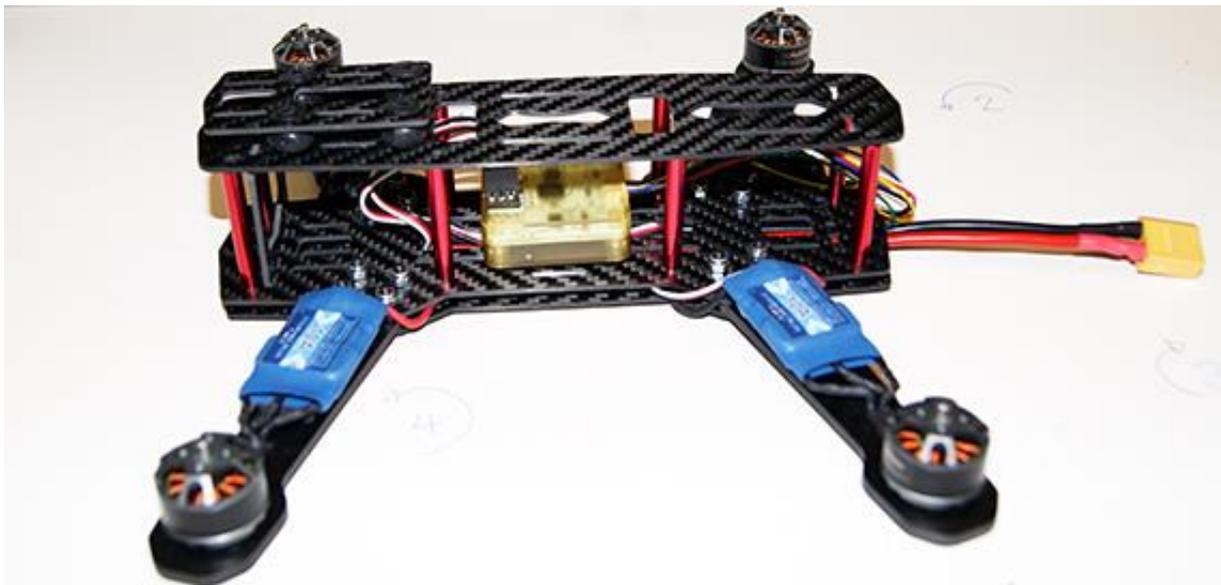
Blau = PWM 2

Gelb = PWM 3 (oder 7)

Grün = PWM 4 (oder 8)

Orange = PWM 5 (oder 9)

Pink = PWM 6 (oder 10)



Oberdeck montieren. Propeller Adapter montieren. Unbedingt mit beiliegender Unterlegescheibe sonst drehen sie die Schrauben in die Wicklung.



Empfänger anschliessen , der Copter ist bereit für das OpenPilot Setup.

Propeller noch nicht montieren!

Setup mit dem Open Pilot Software Tool:

<http://www.elektromodelle.ch/CC3D>