

Hallo Gerhard,
mit meinen Fragen habe ich was "losgetreten" und Dir sehr viel Arbeit gemacht.
Ich gehe davon aus, dass Du nicht nur mir damit weitergeholfen hast.
Denke nämlich das andere Interessenten das doch komplexe Thema auch nicht auf Anhieb
verstanden haben.

Nochmals vielen Dank für Deine super Arbeit

Wie Du beschrieben hast habe ich meinen Flieger programmiert und Deine Einstellungen
übernommen - siehe unten stehende Screenshots.

Schalter zum Schalten der Telemetriegeber Höhe und Nick habe ich zunächst nicht vorgesehen.
Heading Hold werde ich auch nur zum Torquen benutzen.

Schon vorher hatte ich für die Umschaltung des Assist-Mode den 3-Stellungsschalter **SA**
eingrichtet (1-Assist Aus; 2- Assist Dämpfung; 3- Assist Heading hold).

Auf einem Telemetriefenster im Display war der Status des Assist Empfängers zu sehen.

Verstanden habe ich am Anfang nicht wie über die eingerichtete Flugphase "heading hold" auch der
Empfänger in den Mode Heading hold geschaltet wird.

Habe dann, wie Du geschrieben hast, den Rumpf senkrecht gehalten => Flugphase "heading hold".

Danach in der Flugphasentrimmung den Assist Mode auf 125% gestellt => dann ist der
Empfängerstatus von 2 auf 3 (Dämpfung auf Heading hold) gesprungen.



Eine Frage habe ich doch noch. Die großen Einstellwerte für Heading Hold für Höhe, Quer und
Seite wo werden die eingestellt ?

Nochmal vielen Dank

Viele Grüße

Helmut