

Version 2.0

Améliorations:

- Problème de mise en marche résolu
- Le modèle ne se pose plus subitement lorsque le signal GPS est perdu
- En mode GPS, le modèle est plus agile et se comporte mieux.

Instructions pour la mise à jour du zoopa Q Evo 550

1. Installer le logiciel « software »

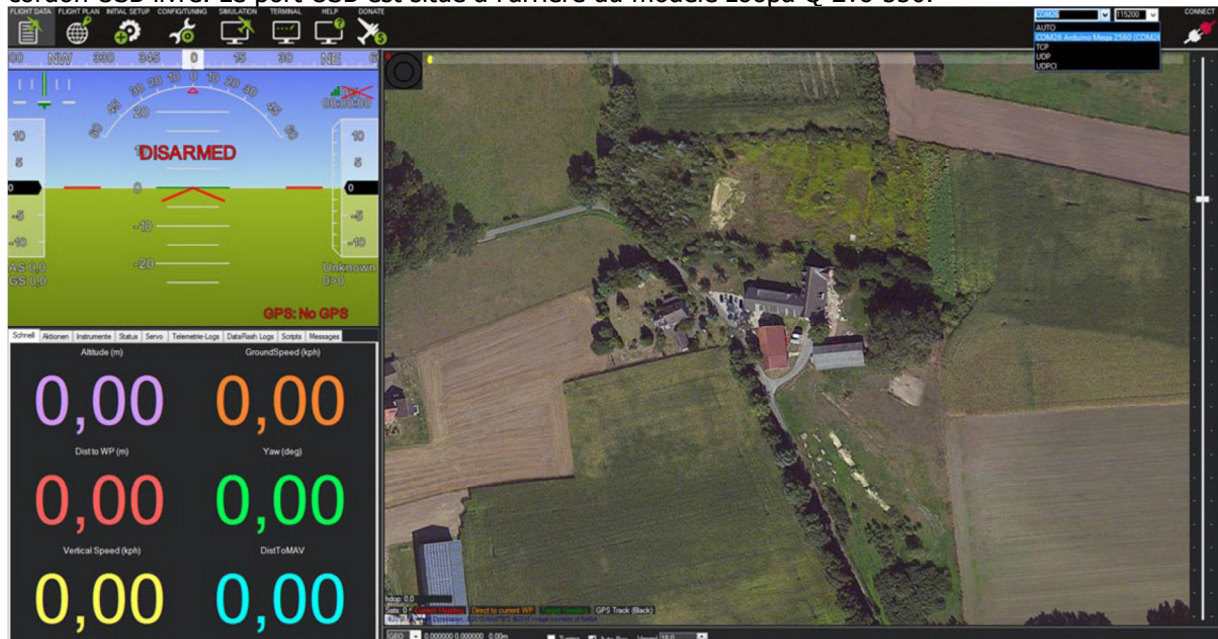
Merci de télécharger et d'installer le logiciel « software » (appuyer sur le bouton de téléchargement orange)

<http://ardupilot.com/downloads/?did=82>



2. Connecter le modèle à votre ordinateur

Une fois l'installation du software effectuée, le modèle peut être connecté à votre ordinateur via le cordon USB livré. Le port USB est situé à l'arrière du modèle zoopa Q Evo 550.



3. Connection du modèle avec le logiciel « software »

Ouvrir le « Mission Planner » et spécifier les paramètres de connexion (en haut dans le coin de droite).

Sélectionner le port de votre drone (Port COM28 par exemple) et régler les taux de données « data rate » à 115200 (réglage de base)
 -> Puis sélectionner connecter „connect“.

4. Chargement du dossier des paramètres

Une fois le modèle correctement connecté à votre ordinateur, vous pouvez naviguer dans le menu « menu tab »:

„CONFIG TUNING“ -> „Full Parameter List“ Liste complète des paramètres

Sélectionner le premier bouton sur la droite pour charger le fichier paramètres dans le programme.

Enfin, sélectionner le troisième bouton pour sauvegarder les paramètres.