

Wichtige Information zum Update

Durch die kontinuierliche Weiterentwicklung und Verbesserungen wird in regelmäßigen Abständen die Software **GigaControl** sowie die Firmware aktualisiert.

Es ist nicht immer nötig jedes Update zu installieren.
In der nachfolgenden Versionsliste ist beschrieben welche Änderungen vorgenommen werden.

Mit einem Firmware Update an den weatronic Empfänger und Sendemodule werden alle Einstellungen auf Werkseinstellung zurückgesetzt. Eventuell vorgenommene Einstellungen gehen verloren.

**Vor dem Update unbedingt eine Sicherung der Konfiguration erstellen!
Näheres dazu in den Informationen zum Firmwareupdate.**

Es ist kein Mischbetrieb mit älterer Firmware (vor V2.50) möglich.

Dies bedeutet:

1. Wenn Sie einen Empfänger updaten, ist der Betrieb an einem Sendemodul mit älterer Firmware als **V 2.50** nicht möglich.
2. Wenn Sie ein Sendemodul auf **V 2.50** oder neuer updaten und versuchen damit einen älteren Empfänger zu betreiben, ist die Funktion **Binding** und **Quickbinding** zwar möglich, jedoch zeigt das Sendemodul durch blinken aller 3 LED an, dass die Firmware des Empfängers nicht mehr dem neuesten Stand entspricht.
Mit betätigen der Taste **Button 1** am Sendemodul wird der Mischbetrieb trotzdem freigeschaltet. Es können einige Telemetriewerte nicht oder falsch übertragen / angezeigt werden.
DAS STEuern DES MODELLS WIRD HIervON NICHT BEEINTRÄCHTIGT.
3. Alle von heute an ausgelieferten Geräte werden mit der Software Version **V2.56** oder höher ausgeliefert.

Vor dem Betrieb unbedingt alle Funktionen prüfen!



Änderungen vorbehalten - Keine Haftung für Irrtum sowie Druckfehler - März 2012
weatronic GmbH – Schmiedestraße 2 – 15745 Wildau

Versionsliste

Inhaltsverzeichnis

Sendemodul - Typ DV4:.....	1
Sendemodul - Typ D:.....	2
DualReceiver „12-22R Serie“:.....	2
DualReceiver "Micro-Serie":.....	3
DualReceiver "Smart Serie":.....	4
Receiver "Clever Serie":.....	5
Receiver "Tiny 5":.....	5
MUX-Board:.....	5
GigaControl - Software:.....	6
GigaUpdate:.....	7

Sendemodul - Typ DV4:

<u>Version:</u>	<u>Datum:</u>	<u>Bemerkung:</u>
V2.50	2010720	Erste Serienversion Versionsprüfung ob passende Firmware im Empfänger installiert ist Unterstützung für „Skynavigator“ (nur bei BT-Version) Vorbereitung für MUX- /VM-Board. Telemetrie - Datenstrom optimiert Zusätzliche Modulationen; mehr Toleranz gegenüber „alten“ Sender Je nach Modulation jetzt bis 16Kanäle Reset für GPS mit 3-maligen schalten Diverse Fehler in der Sprachausgabe behoben USB-Timing / Verbindung zum PC optimiert
V2.51 bis V2.54		Interne Versionen
V2.55	20110915	Summenkanal, Slavemodus eingefügt MultiModul bei allen Versionen verfügbar Bei BT-Version neues Telemetrie Protokoll
V2.56	20110920	Keine Änderung

Sendemodul - Typ D:

<u>Version:</u>	<u>Datum:</u>	<u>Bemerkung:</u>
V1.xx	2008-	Vorserie
V2.00	20090403	Erste Serienversion
V2.01	20090420	Interne Optionen (debug-log)
V2.02	20090518	Reichweitentest auf 60s verlängert
V2.03	20090529	Uhrzeit beim Logfile von UTC auf lokale Zeit geändert.
V2.04	20090630	Automatische Modulationserkennung geändert. PPM-Uni nur noch 6-9Kanal; PPM12 wird separat erkannt. Grund: unterschiedliche Servomittenstellung
V2.05	20090714	Interne Optimierung. Watchdogimpuls verlängert.
V2.06	20090716	USB-Timing verändert
V2.07	20090903	Blinkcode Länderauswahl optimiert. Interne Optimierungen
V2.08	20091008	Keine Änderung (wurde automatisch generiert).
V2.10 bis V2.26		Interne Versionen
V2.30	20100702	Versionsprüfung ob passende Firmware im Empfänger installiert ist Blinkcode geändert. Telemetrie, Sprachausgabe für GPS-Modul und LinkVario Möglichkeit für Kontrollempfänger
V2.33	20101012	Berechnung bei 400A Strom-Sensor korrigiert Diverse interne Optimierungen
V2.35	20110406	Behebt Probleme beim Laden der Sprachdatei in Verbindung mit „langsamen“ microSD Karten
V2.36 bis V2.49		Interne Versionen
V2.50	2010720	Versionsprüfung ob passende Firmware im Empfänger installiert ist Vorbereitung für MUX- /VM-Board. Telemetrie - Datenstrom optimiert Zusätzliche Modulationen; mehr Toleranz gegenüber „alten“ Sender Je nach Modulation jetzt bis 16Kanäle Reset für GPS mit 3-maligen schalten Diverse Fehler in der Sprachausgabe behoben USB-Timing / Verbindung zum PC optimiert Interne Optimierungen
V2.51 bis V2.54		Interne Versionen
V2.55	20110915	Summenkanal, Slavemodus eingefügt MultiModul bei allen Versionen verfügbar Bei BT-Version neues Telemetrie Protokoll
V2.56	20110920	Keine Änderung

DualReceiver „12-22R Serie“:

<u>Version:</u>	<u>Datum:</u>	<u>Bemerkung:</u>
V1.xx	2008-	Vorserie.
V2.05	20090714	Erste Serienversion.
V2.06	20090716	USB-Timing verändert.
V2.07	20090903	Falsche Anzeige bei Akkutest beseitigt. Servosynchronisierung neue Statusanzeige. Slowfunktion Servo lief zuerst Mittelstellung an. Gyrokalibrierung geändert.
V2.08	20091008	Gyroausblendung jetzt nur noch bis Min-/Max-Kurve
V2.10 bis V2.26		Interne Versionen
V2.30	20100702	Versionsprüfung ob passende Firmware im Sendemodul installiert ist Blinkcode geändert Neue Werkseinstellung: Failsafe auf Hold geändert Servoimpulse bei Start verzögert, d.h. kein Failsafe wenn kein Signal empfangen wurde. Optimierter Rückkanal SCU-Anschluss für Telemetrie aktiviert MultiModul-Funktion Automatisch Servosynchronisierung jetzt für 10 Gruppen Diverse interne Optimierungen
V2.32	2010827	Korrektur bei Eingang „externer Gyro“
V2.33	20101012	Berechnung bei 400A Strom-Sensor korrigiert Diverse interne Optimierungen
V2.36 bis V2.49		Interne Versionen
V2.50	2010720	Versionsprüfung ob passende Firmware im Sendemodul installiert ist MUX- /VM-Board wird unterstützt Telemetrie - Datenstrom optimiert Je nach Modulation jetzt bis 16Kanäle Neue Gyro Programmierung (je nach Version) Interne Optimierungen
V2.51	2010812	
V2.52	2010826	keine Änderung
V2.53 bis V2.54		Interne Versionen
V2.55	20110915	keine Änderung
V2.56	20110920	Fehler bei Servoausgabe behoben
V2.58	20120118	Ausgabe Servopulse wählbar (Werkseinstellung asynchron). Zeitweiser Fehler mit GPS-Höhe behoben.

DualReceiver "Micro-Serie":

<u>Version:</u>	<u>Datum:</u>	<u>Bemerkung:</u>
V1.xx	2008-	Vorserie
V2.00	20090403	Erste Serienversion.
V2.01	20090420	Interne Optionen (Programmstart optimiert - debug-log).
V2.02	20090518	Werkseinstellung Servopulsrate von 15ms auf 18ms geändert.
V2.03	20090529	Slowfunktion auch auf gemixte Servos.
V2.04	20090630	Vorbereitung für neue Versionen (Gyroempfindlichkeit erhöht).
V2.05	20090714	Keine Änderung (wurde automatisch generiert).
V2.06	20090716	Keine Änderung (wurde automatisch generiert).
V2.07	20090903	Blinkcode Failsafe lernen. Gyrokalisierung geändert.
V2.08	20091008	Slowfunktion Servo lief zuerst Mittelstellung an.
V2.10 bis V2.26		Gyorausblendung jetzt nur noch bis Min-/Max-Kurve interne Versionen
V2.30	20100702	Versionsprüfung ob passende Firmware im Sendemodul installiert ist Blinkcode geändert Neue Werkseinstellung: Failsafe auf Hold geändert Servoimpulse bei Start verzögert, d.h. kein Failsafe wenn kein Signal empfangen wurde. Optimierter Rückkanal SCU-Anschluss für Telemetrie aktiviert MultiModul-Funktion (nur bei MultiModul Serie) Möglichkeit für Kontrollempfänger; Master - Slave Diverse interne Optimierungen
V2.33	20101012	Berechnung bei 400A Strom-Sensor korrigiert Diverse interne Optimierungen
V2.36 bis V2.49		Interne Versionen
V2.50	2010720	Versionsprüfung ob passende Firmware im Sendemodul installiert ist MUX- /VM-Board wird unterstützt Telemetrie - Datenstrom optimiert Je nach Modulation jetzt bis 16Kanäle Neue Gyro Programmierung (je nach Version) Interne Optimierungen
V2.51	2010812	
V2.52	2010826	Failsafe lernen geändert
V2.53 bis V2.54		Interne Versionen
V2.55	20110915	MultiModul bei allen Versionen verfügbar
V2.56	20110920	Fehler bei Servoausgabe behoben
V2.58	20120118	Ausgabe Servopulse wählbar (Werkseinstellung asynchron). Zeitweiser Fehler mit GPS-Höhe behoben.

DualReceiver "Smart Serie":

<u>Version:</u>	<u>Datum:</u>	<u>Bemerkung:</u>
V0.xx	201003	Vorserie
V2.30	20100702	Versionsprüfung ob passende Firmware im Sendemodul installiert ist Blinkcode geändert Neue Werkseinstellung: Failsafe auf „Hold“ geändert Servoimpulse bei Start verzögert, d.h. kein Failsafe wenn kein Signal empfangen wurde. Optimierter Rückkanal SCU-Anschluss für Telemetrie aktiviert Diverse interne Optimierungen
V2.33	20101012	Berechnung bei 400A Strom-Sensor korrigiert Diverse interne Optimierungen
V2.35	20101110	Behebt Probleme beim Speichern von Failsafe und anderer Einstellungen
V2.36 bis V2.49		Interne Versionen
V2.50	2010720	Versionsprüfung ob passende Firmware im Sendemodul installiert ist MUX- /VM-Board wird unterstützt Telemetrie - Datenstrom optimiert Je nach Modulation jetzt bis 16Kanäle Neue Gyro Programmierung (je nach Version) Interne Optimierungen Summenkanal
V2.51	2010812	
V2.52	2010826	Failsafe lernen geändert
V2.53 bis V2.54		Interne Versionen
V2.55	20110915	Summenkanal, Slavemodus eingefügt MultiModul bei allen Versionen verfügbar
V2.56	20110920	Fehler bei Servoausgabe behoben
V2.57	20111216	Summenkanal optimiert
V2.58	20120118	Ausgabe Servopulse wählbar (Werkseinstellung asynchron). Zeitweiser Fehler mit GPS-Höhe behoben.

Receiver "Clever Serie":

<u>Version:</u>	<u>Datum:</u>	<u>Bemerkung:</u>
V0.xx	201004	Vorserie
V2.30	20100702	Versionsprüfung ob passende Firmware im Sendemodul installiert ist Blinkcode geändert Neue Werkseinstellung: Failsafe auf „Hold“ geändert Servoimpulse bei Start verzögert, d.h. kein Failsafe wenn kein Signal empfangen wurde. Optimierter Rückkanal SCU-Anschluss für Telemetrie aktiviert Diverse interne Optimierungen
V2.32	2010827	Blinkcode korrigiert
V2.33	20101012	Berechnung bei 400A Strom-Sensor korrigiert Diverse interne Optimierungen
V2.35	20101110	Behebt Probleme beim Speichern von Failsafe und anderer Einstellungen
V2.36 bis V2.49		Interne Versionen
V2.50	2010720	Versionsprüfung ob passende Firmware im Sendemodul installiert ist MUX- /VM-Board wird unterstützt Telemetrie - Datenstrom optimiert Je nach Modulation jetzt bis 16Kanäle Interne Optimierungen Summenkanal
V2.51	2010812	
V2.52	2010826	Failsafe lernen geändert.
V2.53 bis V2.54		Interne Versionen.
V2.55	20110915	Summenkanal, Slavemodus eingefügt. MultiModul bei allen Versionen verfügbar.
V2.56	20110920	Fehler bei Servoausgabe behoben.
V2.57	20111216	Summenkanal optimiert.
V2.58	20120118	Ausgabe Servopulse wählbar (Werkseinstellung asynchron). Zeitweiser Fehler mit GPS-Höhe behoben.

Receiver "Tiny 5":

<u>Version:</u>	<u>Datum:</u>	<u>Bemerkung:</u>
V2.59	20120222	Erste Serienversion

MUX-Board:

<u>Version:</u>	<u>Datum:</u>	<u>Bemerkung:</u>
V1.0x	2011-	Prototypen
V1.04	20110518	Vorserie
V1.05	20110914	Durchflussmesser eingefügt.
V1.06	20110920	Blinkcode geändert.
V1.08	20111215	Fehler bei Drehzahlmessung korrigiert.
V1.09	20120315	Sensor Thermy 1200 eingefügt.

GigaControl - Software:

<u>Version:</u>	<u>Datum:</u>	<u>Bemerkung:</u>
V1.xx	2008-	Vorserie.
V2.01	20090420	Erste Serienversion.
V2.02	20090421	Diverse Anpassungen. USB optimiert.
V2.03	20090429	Diverse Anpassungen.
V2.04	20090504	Diverse Anpassungen.
V2.05	20090604	Diverse Anpassungen.
V2.06	20090716	Fehler bei Zuordnung Servo 13-30 behoben.
V2.07	20090903	Keine Änderung (wurde automatisch generiert).
V2.08	20090916	Diverse Anpassungen.
		Bildschirmgröße dynamisch - wegen kleiner Auflösung mancher NetBooks. NavView jetzt bis zu 32 Diagramme. Min/Max-Werte war nicht bei allen Werten korrekt. Gyroinformation wird bei "zurücksetzen" gelöscht. Sprachkorrekturen eingepflegt.
V2.09	20091008	Sicherheitsabfrage bei "Scanmodus". Sprachkorrekturen eingepflegt.
V2.10 bis V2.26		Sicherheitsabfrage vor löschen aller Servozuordnungen. Interne Versionen
V2.30	20100702	Versionsprüfung auf passende Firmware Servogruppierung jetzt 10 Gruppen möglich Jetzt 20 Werte für „slow“ Neue Werkseinstellung: Failsafe auf Hold geändert MultiModul-Funktion eingefügt Defaultbild im Empfänger-Tab Neue Tab's Telemetrie/Sensorik - LinkVario Diverse interne Optimierungen
V2.35 bis V2.49		Interne Versionen
V2.50	2010720	Versionsprüfung auf passende Firmware Neuer Tab für MUX- /VM-Board Neuer Tab für Grossbild Bei Sendereinstellung - Einstellungen für Bluetooth Bei Sendereinstellung - Neue Modulationen eingefügt Bei Servokonfiguration - „Fadenkreuz“ für genauere Einstellungen Bei Servokonfiguration - Neuer Button „Failsafe übernehmen“ Bei NavView - „OLC“ Ausgabe möglich Bei NavView – Spalte „Zeit“ neu / Spalten neu sortiert Telemetrie - Datenstrom optimiert Je nach Modulation jetzt bis 16Kanäle Interne Optimierungen / optische Kosmetik
V2.51	2010804	Fehler bei Export von *.kml und *gxp in NavView behoben In NavView LinkVario - Geschwindigkeit jetzt in m/s und km/h
V2.52 bis V2.54		Interne Versionen
V2.55	20110915	16+ Kanäle verfügbar (zur Zeit 14Kanäle bei Futaba-Sendern) Summenkanal, Slavemodus eingefügt Zusätzliches Telemetrie-Protokoll für BT
V2.56	20110920	Auswahl Summensignal optimiert
V2.59	20120315	Neuer Empfänger Tiny5 eingefügt Sensor Thermy 1200 für MUX-Box eingefügt

Änderungen vorbehalten - Keine Haftung für Irrtum sowie Druckfehler - März 2012
weatronic GmbH – Schmiedestraße 2 – 15745 Wildau

GigaUpdate:

<u>Version:</u>	<u>Datum:</u>	<u>Bemerkung:</u>
V1.xx	2008-	Vorserie.
V2.00	20090420	Erste Serienversion.
V2.01	20090905	Automatische Erkennung des Com-Ports eingefügt.
V2.02	20100510	Updatefunktion für „Smart“ und „Clever“ eingefügt.
V2.03	20100705	Versionsnummer in der Kopfzeile.
V2.04	20110912	Updatefunktion für „Futaba-Adapter“ eingefügt.
V2.05	20111114	Updatefunktion für „Switch4“ eingefügt.
V2.06	20120222	Updatefunktion für „Tiny5“ eingefügt.

