1. General Description

This Document contains the log data of a read out logfile. It shows what happened with the specified vbar unit during the latest time

Version of PC Software	**5.3.2b 31.12.2012**
Date	**Mon Feb 10 16:24:33 CET 2020**
Serial	**1520014858**
Prod Date	**21.1.2014 11:46**
Firmware	**5.3**
Patchlevel	**4**

2. Chronological List of Events

	0:10	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemedet worden
	0:11	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
	0:13	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
	0:15	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
	0:16	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
	0:17	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
	0:18	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
	0:20	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
	0:21	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
	0:22	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
	0:26	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
	0:27	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
	0:29	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
	0:30	Testmode Beendet	Der Testmode wurde ordnungsgemäß beendet. Die Regelung arbeitet wieder normal.
	0:40	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemedet worden
	0:50	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemedet worden
	0:00	Kaltstart	Ein Kaltstart passiert, wenn der VStabi nach mindestens 5 Sekunden wieder mit Strom Versorgt wird Beim Kaltstart werden die Snesoren neu kalibriert.
	0:00	Reset Grund: Power On	Die Ursache des aktuellen Starts ist das Einschalten der Stromversorgung. Das ist beim normalen Einschaltvorgang normal und beabsichtigt. Tritt es während des laufenden Betriebes auf, dann wurde eine Unterbrechung der Stromversorgung für mehr als 5 Sekunden festgestellt. In diesem Falle ist die Stromversorgung zu überprüfen.
	0:00	Bank 0 geladen	Die Parameterbank 0 wurde aus dem nicht flüchtigen Speicher geladen und damit aktiviert. Beim Einschalten wird immer zuerst die Bank 0 geladen, bevor je nach Einstellungen eine andere Bank geladen wird.
	0:04	Initialisierung wird wiederholt...	Während des Einschaltvorgangs wird der Sensor in der Nullage eingemessen. Dazu muß der Heli für ein paar Sekunden unbeweglich sein. Sollte der Einmessvorgang wegen zu großer Abweichungen scheitern, wird die Initialisierung wiederholt. Dies passiert vor allem dann, wenn der Heli während des Vorganges unabsichtlich bewegt wird. Tritt der Fehler immer wieder auf, kann das auf einen defekten Sensor hinweisen.
	0:05	Initialisierung wird wiederholt...	Während des Einschaltvorgangs wird der Sensor in der Nullage eingemessen. Dazu muß der Heli für ein paar Sekunden unbeweglich sein. Sollte der Einmessvorgang wegen zu großer Abweichungen scheitern, wird die Initialisierung wiederholt. Dies passiert vor allem dann, wenn der Heli während des Vorganges unabsichtlich bewegt wird. Tritt der Fehler immer wieder auf, kann das auf einen defekten Sensor hinweisen.
	0:07	Initialisierung wird wiederholt...	Während des Einschaltvorgangs wird der Sensor in der Nullage eingemessen. Dazu muß der Heli für ein paar Sekunden unbeweglich sein. Sollte der Einmessvorgang wegen zu großer Abweichungen scheitern, wird die Initialisierung wiederholt. Dies passiert vor allem dann, wenn der Heli während des Vorganges unabsichtlich bewegt wird. Tritt der Fehler immer wieder auf, kann das auf einen defekten Sensor hinweisen.
	0:08	Initialisierung wird wiederholt...	Während des Einschaltvorgangs wird der Sensor in der Nullage eingemessen. Dazu muß der Heli für ein paar Sekunden unbeweglich sein. Sollte der Einmessvorgang wegen zu großer Abweichungen scheitern, wird die Initialisierung wiederholt. Dies passiert vor allem dann, wenn der Heli während des Vorganges unabsichtlich bewegt wird. Tritt der Fehler immer wieder auf, kann das auf einen defekten Sensor hinweisen.
	0:08	Heck Sensor liefert kein Signal	Die Sensoren werden im Betrieb laufend überwacht. Sollte ein Sensor plötzlich kein Signal mehr liefern, wohingegen die anderen noch funktionieren, wird dieser Fehler gemeldet.
	0:09	Initialisierung wird wiederholt...	Während des Einschaltvorgangs wird der Sensor in der Nullage eingemessen. Dazu muß der Heli für ein paar Sekunden unbeweglich sein. Sollte der Einmessvorgang wegen zu großer Abweichungen scheitern, wird die Initialisierung wiederholt. Dies passiert vor allem dann, wenn der Heli während des Vorganges unabsichtlich bewegt wird. Tritt der Fehler immer wieder auf, kann das auf einen defekten Sensor hinweisen.
	0:09	Erhöhtes Vibrationsniveau	Die Vibrationserkennung stellt ein erhöhtes Vibrationsniveau fest. Dies kommt vor, und ist kein Grund zur Sorge. Sollte der Fehler aber während des Fluges permanent gemeldet werden, können die Flugeigenschaften verbessert werden, indem die Vibrationen reduziert werden.

✖	0:09	Roll Sensor ist außerhalb des Messbereichs	Die Sensoren im VStabi haben einen weiten Messbereich, der in normalen Situationen nicht überschritten werden sollte. Dieser Fehler ist bei einem Absturz zu beobachten, wenn der Heli am Boden aufschlägt.
✖	0:09	Nick Sensor ist außerhalb des Messbereichs	Die Sensoren im VStabi haben einen weiten Messbereich, der in normalen Situationen nicht überschritten werden sollte. Dieser Fehler ist bei einem Absturz zu beobachten, wenn der Heli am Boden aufschlägt.
⚠	0:10	Heck Sensor liefert kein Signal	Die Sensoren werden im Betrieb laufend überwacht. Sollte ein Sensor plötzlich kein Signal mehr liefern, wohingegen die anderen noch funktionieren, wird dieser Fehler gemeldet.
⚠	0:11	Initialisierung wird wiederholt...	Während des Einschaltvorgangs wird der Sensor in der Nullage eingemessen. Dazu muß der Heli für ein paar Sekunden unbeweglich sein. Sollte der Einmessvorgang wegen zu großer Abweichungen scheitern, wird die Initialisierung wiederholt. Dies passiert vor allem dann, wenn der Heli während des Vorganges unabsichtlich bewegt wird. Tritt der Fehler immer wieder auf, kann das auf einen defekten Sensor hinweisen.
⚠	0:12	Initialisierung wird wiederholt...	Während des Einschaltvorgangs wird der Sensor in der Nullage eingemessen. Dazu muß der Heli für ein paar Sekunden unbeweglich sein. Sollte der Einmessvorgang wegen zu großer Abweichungen scheitern, wird die Initialisierung wiederholt. Dies passiert vor allem dann, wenn der Heli während des Vorganges unabsichtlich bewegt wird. Tritt der Fehler immer wieder auf, kann das auf einen defekten Sensor hinweisen.
✖	0:12	Roll Sensor ist außerhalb des Messbereichs	Die Sensoren im VStabi haben einen weiten Messbereich, der in normalen Situationen nicht überschritten werden sollte. Dieser Fehler ist bei einem Absturz zu beobachten, wenn der Heli am Boden aufschlägt.
⚠	0:12	Heck Sensor liefert kein Signal	Die Sensoren werden im Betrieb laufend überwacht. Sollte ein Sensor plötzlich kein Signal mehr liefern, wohingegen die anderen noch funktionieren, wird dieser Fehler gemeldet.
⚠	0:13	Heck Sensor liefert kein Signal	Die Sensoren werden im Betrieb laufend überwacht. Sollte ein Sensor plötzlich kein Signal mehr liefern, wohingegen die anderen noch funktionieren, wird dieser Fehler gemeldet.
⚠	0:14	Initialisierung wird wiederholt...	Während des Einschaltvorgangs wird der Sensor in der Nullage eingemessen. Dazu muß der Heli für ein paar Sekunden unbeweglich sein. Sollte der Einmessvorgang wegen zu großer Abweichungen scheitern, wird die Initialisierung wiederholt. Dies passiert vor allem dann, wenn der Heli während des Vorganges unabsichtlich bewegt wird. Tritt der Fehler immer wieder auf, kann das auf einen defekten Sensor hinweisen.
⚠	0:14	Heck Sensor liefert kein Signal	Die Sensoren werden im Betrieb laufend überwacht. Sollte ein Sensor plötzlich kein Signal mehr liefern, wohingegen die anderen noch funktionieren, wird dieser Fehler gemeldet.
⚠	0:15	Initialisierung wird wiederholt...	Während des Einschaltvorgangs wird der Sensor in der Nullage eingemessen. Dazu muß der Heli für ein paar Sekunden unbeweglich sein. Sollte der Einmessvorgang wegen zu großer Abweichungen scheitern, wird die Initialisierung wiederholt. Dies passiert vor allem dann, wenn der Heli während des Vorganges unabsichtlich bewegt wird. Tritt der Fehler immer wieder auf, kann das auf einen defekten Sensor hinweisen.
⚠	0:17	Initialisierung wird wiederholt...	Während des Einschaltvorgangs wird der Sensor in der Nullage eingemessen. Dazu muß der Heli für ein paar Sekunden unbeweglich sein. Sollte der Einmessvorgang wegen zu großer Abweichungen scheitern, wird die Initialisierung wiederholt. Dies passiert vor allem dann, wenn der Heli während des Vorganges unabsichtlich bewegt wird. Tritt der Fehler immer wieder auf, kann das auf einen defekten Sensor hinweisen.
⚠	0:18	Initialisierung wird wiederholt...	Während des Einschaltvorgangs wird der Sensor in der Nullage eingemessen. Dazu muß der Heli für ein paar Sekunden unbeweglich sein. Sollte der Einmessvorgang wegen zu großer Abweichungen scheitern, wird die Initialisierung wiederholt. Dies passiert vor allem dann, wenn der Heli während des Vorganges unabsichtlich bewegt wird. Tritt der Fehler immer wieder auf, kann das auf einen defekten Sensor hinweisen.
✖	0:18	Roll Sensor ist außerhalb des Messbereichs	Die Sensoren im VStabi haben einen weiten Messbereich, der in normalen Situationen nicht überschritten werden sollte. Dieser Fehler ist bei einem Absturz zu beobachten, wenn der Heli am Boden aufschlägt.
⚠	0:18	Heck Sensor liefert kein Signal	Die Sensoren werden im Betrieb laufend überwacht. Sollte ein Sensor plötzlich kein Signal mehr liefern, wohingegen die anderen noch funktionieren, wird dieser Fehler gemeldet.
⚠	0:19	Initialisierung wird wiederholt...	Während des Einschaltvorgangs wird der Sensor in der Nullage eingemessen. Dazu muß der Heli für ein paar Sekunden unbeweglich sein. Sollte der Einmessvorgang wegen zu großer Abweichungen scheitern, wird die Initialisierung wiederholt. Dies passiert vor allem dann, wenn der Heli während des Vorganges unabsichtlich bewegt wird. Tritt der Fehler immer wieder auf, kann das auf einen defekten Sensor hinweisen.
⚠	0:19	Starke Vibration	Die Regelung kann unter diesen Vibrationsbedingungen nicht mehr optimal arbeiten. Man beginnt Drift zu bemerken, und der Schwebeflug wird unruhig. Gelegentliches Auftreten der Meldung ist kein Problem, bei häufigem Auftreten sollten Maßnahmen zur Vibrationsreduktion ergriffen werden.
⚠	0:21	Initialisierung wird wiederholt...	Während des Einschaltvorgangs wird der Sensor in der Nullage eingemessen. Dazu muß der Heli für ein paar Sekunden unbeweglich sein. Sollte der Einmessvorgang wegen zu großer Abweichungen scheitern, wird die Initialisierung wiederholt. Dies passiert vor allem dann, wenn der Heli während des Vorganges unabsichtlich bewegt wird. Tritt der Fehler immer wieder auf, kann das auf einen defekten Sensor hinweisen.
⚠	0:22	Initialisierung wird wiederholt...	Während des Einschaltvorgangs wird der Sensor in der Nullage eingemessen. Dazu muß der Heli für ein paar Sekunden unbeweglich sein. Sollte der Einmessvorgang wegen zu großer Abweichungen scheitern, wird die Initialisierung wiederholt. Dies passiert vor allem dann, wenn der Heli während des Vorganges unabsichtlich bewegt wird. Tritt der Fehler immer wieder auf, kann das auf einen defekten Sensor hinweisen.
⚠	0:24	Initialisierung wird wiederholt...	Während des Einschaltvorgangs wird der Sensor in der Nullage eingemessen. Dazu muß der Heli für ein paar Sekunden unbeweglich sein. Sollte der Einmessvorgang wegen zu großer Abweichungen scheitern, wird die Initialisierung wiederholt. Dies passiert vor allem dann, wenn der Heli während des Vorganges unabsichtlich bewegt wird. Tritt der Fehler immer wieder auf, kann das auf einen defekten Sensor hinweisen.

	0:25	Initialisierung wird wiederholt...	Während des Einschaltvorgangs wird der Sensor in der Nullage eingemessen. Dazu muß der Heli für ein paar Sekunden unbeweglich sein. Sollte der Einmessvorgang wegen zu großer Abweichungen scheitern, wird die Initialisierung wiederholt. Dies passiert vor allem dann, wenn der Heli während des Vorganges unabsichtlich bewegt wird. Tritt der Fehler immer wieder auf, kann das auf einen defekten Sensor hinweisen.
	0:27	Initialisierung wird wiederholt...	Während des Einschaltvorgangs wird der Sensor in der Nullage eingemessen. Dazu muß der Heli für ein paar Sekunden unbeweglich sein. Sollte der Einmessvorgang wegen zu großer Abweichungen scheitern, wird die Initialisierung wiederholt. Dies passiert vor allem dann, wenn der Heli während des Vorganges unabsichtlich bewegt wird. Tritt der Fehler immer wieder auf, kann das auf einen defekten Sensor hinweisen.
	0:28	Initialisierung wird wiederholt...	Während des Einschaltvorgangs wird der Sensor in der Nullage eingemessen. Dazu muß der Heli für ein paar Sekunden unbeweglich sein. Sollte der Einmessvorgang wegen zu großer Abweichungen scheitern, wird die Initialisierung wiederholt. Dies passiert vor allem dann, wenn der Heli während des Vorganges unabsichtlich bewegt wird. Tritt der Fehler immer wieder auf, kann das auf einen defekten Sensor hinweisen.
	0:28	Erhöhtes Vibrationsniveau	Die Vibrationserkennung stellt ein erhöhtes Vibrationsniveau fest. Dies kommt vor, und ist kein Grund zur Sorge. Sollte der Fehler aber während des Fluges permanent gemeldet werden, können die Flugeigenschaften verbessert werden, indem die Vibrationen reduziert werden.
	0:29	Initialisierung wird wiederholt...	Während des Einschaltvorgangs wird der Sensor in der Nullage eingemessen. Dazu muß der Heli für ein paar Sekunden unbeweglich sein. Sollte der Einmessvorgang wegen zu großer Abweichungen scheitern, wird die Initialisierung wiederholt. Dies passiert vor allem dann, wenn der Heli während des Vorganges unabsichtlich bewegt wird. Tritt der Fehler immer wieder auf, kann das auf einen defekten Sensor hinweisen.
	0:31	Initialisierung wird wiederholt...	Während des Einschaltvorgangs wird der Sensor in der Nullage eingemessen. Dazu muß der Heli für ein paar Sekunden unbeweglich sein. Sollte der Einmessvorgang wegen zu großer Abweichungen scheitern, wird die Initialisierung wiederholt. Dies passiert vor allem dann, wenn der Heli während des Vorganges unabsichtlich bewegt wird. Tritt der Fehler immer wieder auf, kann das auf einen defekten Sensor hinweisen.
	0:00	Kaltstart	Ein Kaltstart passiert, wenn der VStabi nach mindestens 5 Sekunden wieder mit Strom Versorgt wird Beim Kaltstart werden die Snesoren neu kalibriert.
	0:00	Reset Grund: Power On	Die Ursache des aktuellen Starts ist das Einschalten der Stromversorgung. Das ist beim normalen Einschaltvorgang normal und beabsichtigt. Tritt es während des laufenden Betriebes auf, dann wurde eine Unterbrechung der Stromversorgung für mehr als 5 Sekunden festgestellt. In diesem Falle ist die Stromversorgung zu überprüfen.
	0:00	Bank 0 geladen	Die Parameterbank 0 wurde aus dem nicht flüchtigen Speicher geladen und damit aktiviert. Beim Einschalten wird immer zuerst die Bank 0 geladen, bevor je nach Einstellungen eine andere Bank geladen wird.
	0:01	Initialisierung wird wiederholt...	Während des Einschaltvorgangs wird der Sensor in der Nullage eingemessen. Dazu muß der Heli für ein paar Sekunden unbeweglich sein. Sollte der Einmessvorgang wegen zu großer Abweichungen scheitern, wird die Initialisierung wiederholt. Dies passiert vor allem dann, wenn der Heli während des Vorganges unabsichtlich bewegt wird. Tritt der Fehler immer wieder auf, kann das auf einen defekten Sensor hinweisen.
	0:11	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemedet worden
	0:21	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemedet worden
	0:31	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemedet worden
	0:41	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemedet worden
	0:51	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemedet worden
	1:01	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemedet worden