

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	Fri Feb 05 14:17:35 CET 2021
Serial	1500010847
Prod Date	10.8.2009 13:33
Firmware	5.3
Patchlevel	4

2. Chronological List of Events

[illegible]

[illegible]

[illegible]

[illegible]









[illegible]

[illegible]

[illegible]

















[illegible]

[illegible]

	2:44	The Cyclic Ring ist aktiv	Der Cyclic Ring limitiert die Wege die die Taumelscheibe fahren darf. Sollten diese nicht ausreichen, tritt der Ring in Aktion und begrenzt auf ein Maximum. Dieser Fehler tritt nur auf, wenn das Maximum weit überschritten wird >150%. Sollte das häufig passieren, ist die Heli Abstimmung so anzupassen, das der Heli wendiger wird: Leichtere Blätter, mehr zyklischer Ausschlag.
	2:45	The Cyclic Ring ist aktiv	Der Cyclic Ring limitiert die Wege die die Taumelscheibe fahren darf. Sollten diese nicht ausreichen, tritt der Ring in Aktion und begrenzt auf ein Maximum. Dieser Fehler tritt nur auf, wenn das Maximum weit überschritten wird >150%. Sollte das häufig passieren, ist die Heli Abstimmung so anzupassen, das der Heli wendiger wird: Leichtere Blätter, mehr zyklischer Ausschlag.
	2:46	The Cyclic Ring ist aktiv	Der Cyclic Ring limitiert die Wege die die Taumelscheibe fahren darf. Sollten diese nicht ausreichen, tritt der Ring in Aktion und begrenzt auf ein Maximum. Dieser Fehler tritt nur auf, wenn das Maximum weit überschritten wird >150%. Sollte das häufig passieren, ist die Heli Abstimmung so anzupassen, das der Heli wendiger wird: Leichtere Blätter, mehr zyklischer Ausschlag.
	2:47	The Cyclic Ring ist aktiv	Der Cyclic Ring limitiert die Wege die die Taumelscheibe fahren darf. Sollten diese nicht ausreichen, tritt der Ring in Aktion und begrenzt auf ein Maximum. Dieser Fehler tritt nur auf, wenn das Maximum weit überschritten wird >150%. Sollte das häufig passieren, ist die Heli Abstimmung so anzupassen, das der Heli wendiger wird: Leichtere Blätter, mehr zyklischer Ausschlag.
	2:47	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
	2:57	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	3:07	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	3:17	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	3:27	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	3:37	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	3:47	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	3:57	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	4:07	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	4:10	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
	4:13	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
	4:15	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
	4:20	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
	4:22	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
	4:32	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	4:42	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	4:52	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	5:02	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	5:12	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	5:22	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	5:32	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet 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.

[illegible]

[illegible]

	0:49	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.
	0:51	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.
	0:52	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.
	0:53	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.
	0:58	Kalibrierung beendet	Nachdem Sensor und RC Daten eingelesen und stabilisiert wurden, werden die Daten gespeichert. Dieser Vorgang wird mit einem Pitch Zucker und dieser Meldung bestätigt.
	0:58	Abnormaler Ruhewert des Heck Sensors	Während der Initialisierung wird der Ruhewert des Sensors eingemessen. Sollte der Ruhewert ungewöhnliche Abweichungen zeigen, wird dieser Fehler ausgegeben. Er könnte auf einen defekten Sensor hinweisen.
	1:08	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	1:16	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
	1:16	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.
	1:26	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	1:36	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	1:46	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	1:54	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
	1:55	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
	1:56	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
	1:57	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
	2:02	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
	2:12	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	2:22	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	2:32	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	2:42	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	2:52	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	3:02	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	3:12	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	3:21	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.
	3:31	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.
	3:41	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden

	3:50	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.
	4:00	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	4:10	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	4:15	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
	4:25	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	4:35	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	4:45	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	4:55	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	5:05	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	5:15	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	5:25	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	5:35	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	5:45	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	5:55	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	6:05	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	6:15	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	6:25	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	6:35	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	6:45	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	6:55	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	7:05	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	7:15	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	7:25	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	7:35	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	7:45	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	7:53	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
	8:03	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
	8:13	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden

✓	8:23	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	8:33	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	8:43	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
▶	8:50	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
▶	8:53	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
▶	9:02	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
▶	9:03	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
▶	9:04	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
▶	9:13	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
✓	9:23	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
▶	9:28	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
▶	9:31	Testmode Aktiviert	Die normale Regelfunktion wurde beendet, und der Testmode aktiviert. Diese dient zum Justieren der Servos und Mechanik.
▶	9:32	Testmode Beendet	Der Testmode wurde ordnungsgemäß beendet. Die Regelung arbeitet wieder normal.
✓	9:42	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	9:52	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	10:02	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	10:12	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	10:22	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	10:32	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	10:42	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	10:52	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
⚠	10:54	The Cyclic Ring ist aktiv	Der Cyclic Ring limitiert die Wege die die Taumelscheibe fahren darf. Sollten diese nicht ausreichen, tritt der Ring in Aktion und begrenzt auf ein Maximum. Dieser Fehler tritt nur auf, wenn das Maximum weit überschritten wird >150%. Sollte das häufig passieren, ist die Heli Abstimmung so anzupassen, das der Heli wendiger wird: Leichtere Blätter, mehr zyklischer Ausschlag.
⚠	10:55	The Cyclic Ring ist aktiv	Der Cyclic Ring limitiert die Wege die die Taumelscheibe fahren darf. Sollten diese nicht ausreichen, tritt der Ring in Aktion und begrenzt auf ein Maximum. Dieser Fehler tritt nur auf, wenn das Maximum weit überschritten wird >150%. Sollte das häufig passieren, ist die Heli Abstimmung so anzupassen, das der Heli wendiger wird: Leichtere Blätter, mehr zyklischer Ausschlag.
⚠	10:56	The Cyclic Ring ist aktiv	Der Cyclic Ring limitiert die Wege die die Taumelscheibe fahren darf. Sollten diese nicht ausreichen, tritt der Ring in Aktion und begrenzt auf ein Maximum. Dieser Fehler tritt nur auf, wenn das Maximum weit überschritten wird >150%. Sollte das häufig passieren, ist die Heli Abstimmung so anzupassen, das der Heli wendiger wird: Leichtere Blätter, mehr zyklischer Ausschlag.
✓	11:06	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	11:16	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	11:26	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet 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.
⚠	0:02	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.
⚠	0:04	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.
✓	0:14	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	0:24	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
▶	0:33	Kalibrierung beendet	Nachdem Sensor und RC Daten eingelesen und stabilisiert wurden, werden die Daten gespeichert. Dieser Vorgang wird mit einem Pitch Zucker und dieser Meldung bestätigt.
✗	0:33	Abnormaler Ruhewert des Heck Sensors	Während der Initialisierung wird der Ruhewert des Sensors eingemessen. Sollte der Ruhewert ungewöhnliche Abweichungen zeigen, wird dieser Fehler ausgegeben. Er könnte auf einen defekten Sensor hinweisen.
✓	0:43	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet 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.
⚠	0:02	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.
⚠	0:04	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.
⚠	0:10	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	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.
⚠	0:13	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.
✓	0:23	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	0:33	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	0:43	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden

✓	0:53	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	1:03	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	1:13	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	1:23	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	1:33	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	1:43	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	1:53	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	2:03	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	2:13	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	2:23	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	2:33	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	2:43	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	2:53	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	3:03	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	3:13	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	3:23	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	3:33	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	3:43	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	3:53	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	4:03	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	4:13	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	4:23	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
▶	4:32	Kalibrierung beendet	Nachdem Sensor und RC Daten eingelesen und stabilisiert wurden, werden die Daten gespeichert. Dieser Vorgang wird mit einem Pitch Zucker und dieser Meldung bestätigt.
✗	4:32	Abnormaler Ruhewert des Heck Sensors	Während der Initialisierung wird der Ruhewert des Sensors eingemessen. Sollte der Ruhewert ungewöhnliche Abweichungen zeigen, wird dieser Fehler ausgegeben. Er könnte 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 Sensoren 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.
▶	0:06	Kalibrierung beendet	Nachdem Sensor und RC Daten eingelesen und stabilisiert wurden, werden die Daten gespeichert. Dieser Vorgang wird mit einem Pitch Zucker und dieser Meldung bestätigt.

















✗	0:06	Abnormaler Ruhewert des Heck Sensors	Während der Initialisierung wird der Ruhewert des Sensors eingemessen. Sollte der Ruhewert ungewöhnliche Abweichungen zeigen, wird dieser Fehler ausgegeben. Er könnte 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.
⚠	0:18	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.
✓	0:28	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	0:38	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	0:48	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	0:58	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	1:08	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	1:18	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet 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.
▶	0:09	Kalibrierung beendet	Nachdem Sensor und RC Daten eingelesen und stabilisiert wurden, werden die Daten gespeichert. Dieser Vorgang wird mit einem Pitch Zucker und dieser Meldung bestätigt.
✗	0:09	Abnormaler Ruhewert des Heck Sensors	Während der Initialisierung wird der Ruhewert des Sensors eingemessen. Sollte der Ruhewert ungewöhnliche Abweichungen zeigen, wird dieser Fehler ausgegeben. Er könnte auf einen defekten Sensor hinweisen.
✓	0:19	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet 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.
▶	0:08	Kalibrierung beendet	Nachdem Sensor und RC Daten eingelesen und stabilisiert wurden, werden die Daten gespeichert. Dieser Vorgang wird mit einem Pitch Zucker und dieser Meldung bestätigt.
✗	0:08	Abnormaler Ruhewert des Heck Sensors	Während der Initialisierung wird der Ruhewert des Sensors eingemessen. Sollte der Ruhewert ungewöhnliche Abweichungen zeigen, wird dieser Fehler ausgegeben. Er könnte auf einen defekten Sensor hinweisen.
✓	0:18	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✗	0:19	Gefährliche Vibrationen	Der Eingangsfilter kann das Nutzsignal in den Vibrationen nicht mehr erkennen. Ein sporadisches Auftreten dieses Fehlers ist bei harter Flugweise möglich und nur in diesem Falle unbedenklich. Ansonsten ist dieses Vibrationsniveau unbedingt zu vermeiden. Eine Suche nach der Ursache und deren Beseitigung ist unbedingt erforderlich
✓	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.
✓	0:10	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
▶	0:13	Kalibrierung beendet	Nachdem Sensor und RC Daten eingelesen und stabilisiert wurden, werden die Daten gespeichert. Dieser Vorgang wird mit einem Pitch Zucker und dieser Meldung bestätigt.
✗	0:13	Abnormaler Ruhewert des Heck Sensors	Während der Initialisierung wird der Ruhewert des Sensors eingemessen. Sollte der Ruhewert ungewöhnliche Abweichungen zeigen, wird dieser Fehler ausgegeben. Er könnte auf einen defekten Sensor hinweisen.

✓	0:23	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden
✓	0:00	Kaltstart	Ein Kaltstart passiert, wenn der VStabi nach mindestens 5 Sekunden wieder mit Strom versorgt wird. Beim Kaltstart werden die Sensoren 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.
⚠	0:02	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.
⚠	0:04	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.
⚠	0:10	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	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.
⚠	0:16	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.
⚠	0:20	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.
⚠	0:21	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.

[illegible]














	0:53	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.
	0:54	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.
	0:56	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.
	1:03	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.
	1:04	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.
	1:06	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.
	1:11	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.
	1:12	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.
	1:12	The Cyclic Ring ist aktiv	Der Cyclic Ring limitiert die Wege die die Taumelscheibe fahren darf. Sollten diese nicht ausreichen, tritt der Ring in Aktion und begrenzt auf ein Maximum. Dieser Fehler tritt nur auf, wenn das Maximum weit überschritten wird >150%. Sollte das häufig passieren, ist die Heli Abstimmung so anzupassen, das der Heli weniger wird: Leichtere Blätter, mehr zyklischer Ausschlag.
	1:14	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.
	1:17	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.
	1:20	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.
	1:21	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.
	1:25	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.
	1:26	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.
	1:30	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.

[illegible]

	0:40	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.
	0:42	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.
	0:43	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.
	0:45	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.
	0:47	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.
	0:49	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.
	0:50	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.
	0:51	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.
	0:59	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.
	1:00	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.
	1:02	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 Sensoren 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.
	0:02	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.
	0:04	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.

[illegible]

[illegible]

	1:14	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.
	1:21	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.
	1:25	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.
	1:30	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	Warmstart	Ein Warmstart passiert nach einer kurzen Unterbrechung der Versorgungsspannung. Mit Ausnahme von beabsichtigten Warmstarts beim Binden von Spektrum Satelliten ist ein Warmstart ein Hinweis auf ernste Probleme im System. Wird die Spannung zu kurz getrennt beim aus/anschalten, kann ebenfalls ein Warmstart ausgelöst werden. Beim Warmstart werden die Sensoren nicht neu kalibriert, sondern es wird mit gespeicherten Kalibrierdaten weitergearbeitet.
	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.
	0:00	RC Eingangssignal Pitch fehlt	In den letzten 50 Millisekunden ist keine Aktualisierung für dieses Eingangssignal eingegangen. Entweder ist eine Verbindung zum Empfänger gestört, oder der Empfänger selbst liefert keine Informationen mehr.
	0:00	RC Eingangssignal Roll fehlt	In den letzten 50 Millisekunden ist keine Aktualisierung für dieses Eingangssignal eingegangen. Entweder ist eine Verbindung zum Empfänger gestört, oder der Empfänger selbst liefert keine Informationen mehr.
	0:00	RC Eingangssignal Nick fehlt	In den letzten 50 Millisekunden ist keine Aktualisierung für dieses Eingangssignal eingegangen. Entweder ist eine Verbindung zum Empfänger gestört, oder der Empfänger selbst liefert keine Informationen mehr.
	0:00	RC Eingangssignal Heck fehlt	In den letzten 50 Millisekunden ist keine Aktualisierung für dieses Eingangssignal eingegangen. Entweder ist eine Verbindung zum Empfänger gestört, oder der Empfänger selbst liefert keine Informationen mehr.
	0:01	Paket vom Satelliten außerhalb Synchronisation	Die Datenverbindung zu den Satelliten muß neu synchronisiert werden nach längerem Paketverlust
	0:11	Alles in Ordnung (10sec)	Es ist alles in Ordnung für 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit sind keine Störungen gemeldet worden