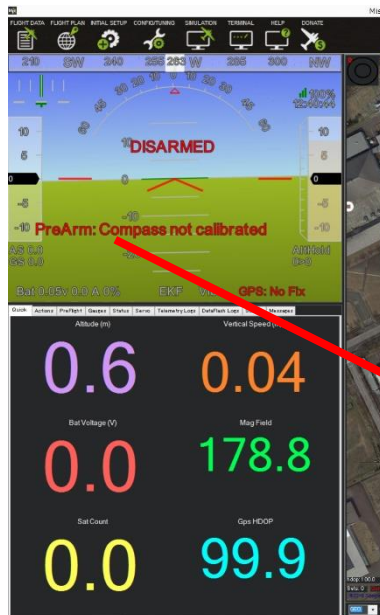


Pre Arm : ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○

PIXHAWKが黄色点滅や赤点滅でモーターが起動しない場合



PIXHAWKが赤や黄色の点滅をしているときでも必ずMISSION PLANNERと接続してください
プロポでARM操作をするとモーターを起動しない理由がMISSION PLANNER画面の左上にある
ウィンドウ内に警告メッセージとして表示され PC内にテレメトリログ(.tlog)として記録されます
例

- ① Pre Arm : Need 3D Fix = 衛星が測位できていない
対処方法 = その場で3分間待っても改善しない場合には 機体を再起動してください
それでも出る場合は上空が開けている場所に移動してください
- ② Pre Arm : Bad Velocity = 気圧計の調整中
対処方法 = 気圧計のキャリブレーション中しばらく待つと解消されます
- ③ Pre Arm : Compass not calibrated = コンパス異常
対処方法 = 機体再起動でも出るときはコンパスキャリブレーションを行う
- ④ Pre Arm : Accel Inconsistent = 機体の水平異常
対処方法 = 機体再起動でも出るときはアクセルキャリブレーションを行う
- ⑤ Pre Arm : Compass Inconsistent = コンパス異常
対処方法 = 機体再起動でも出るときはコンパスキャリブレーションを行う
- ⑥ Pre Arm : Bad Gyro Health = ジャイロ異常
対処方法 = フライトコントローラーに直射日光などが当たり続け温度が上昇すると出る場合が
あります 機体を再起動しても出るときは冷やしてみる それでも出る場合は修理です
- ⑦ Pre Arm : High GPS HDOP = HDOPが3.0を超えている(精度が足りない)
対処方法 = HDOPの数字が3.0未満になるのを待つ or 機体を再起動する or 離陸場所を変える
- ⑧ Pre Arm : Bad GPS Health = SAT COUNTが5以下(補足数が少ない)
対処方法 = SAT COUNTが6以上になるのを待つ or 機体を再起動する or 離陸場所を変える

などがあります