Aktualizace firmware kamery 1.22 a gimbalem Blade/Yuneec CGO2 a CGO2+

Dne 28. 4. 2015 byla vydána nová verze firmware 1.22 pro gimbal Blade/Yuneec CGO2 a CGO2+.

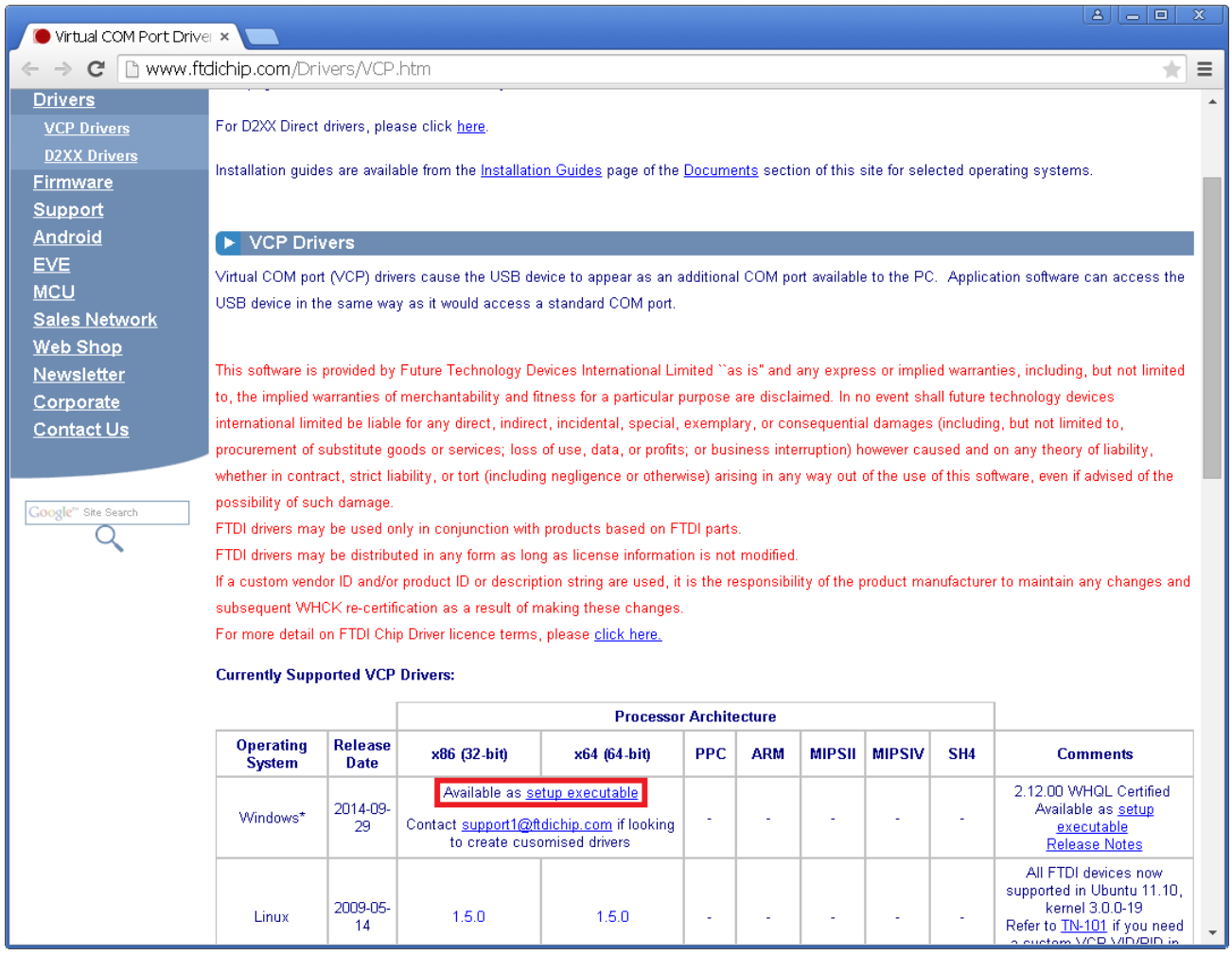
Popis změn ve verzi 1.22

- V případě použití ručního držáku kamery *Steady-Grip* **byl zvětšen rozsah náklonu kamery o 30° nahoru.**
- V případě použití ručního držáku kamery *Steady-Grip* byla přidána funkce ***Pitch Follow***, kdy není fixován náklon kamery. Můžete tak natáčet objekty nad Vámi. Aktivace/deaktivace režimu ***Pitch Follow*** se provádí otočením rukojetí na ležato (o 90° doprava nebo doleva) po dobu 4 sekundy.
- Byla přidána zpětná kompatibilita vytvářené WiFi sítě ve standardu 802.11n 5.8 GHz se staršími operačními systémy Android. **Nyní lze obraz z kamery zobrazit i na zařízeních s verzí Android od 4.0 a novějších.**
- Bylo vylepšeno fungování gimbalu pro **preciznější stabilizaci kamery.**

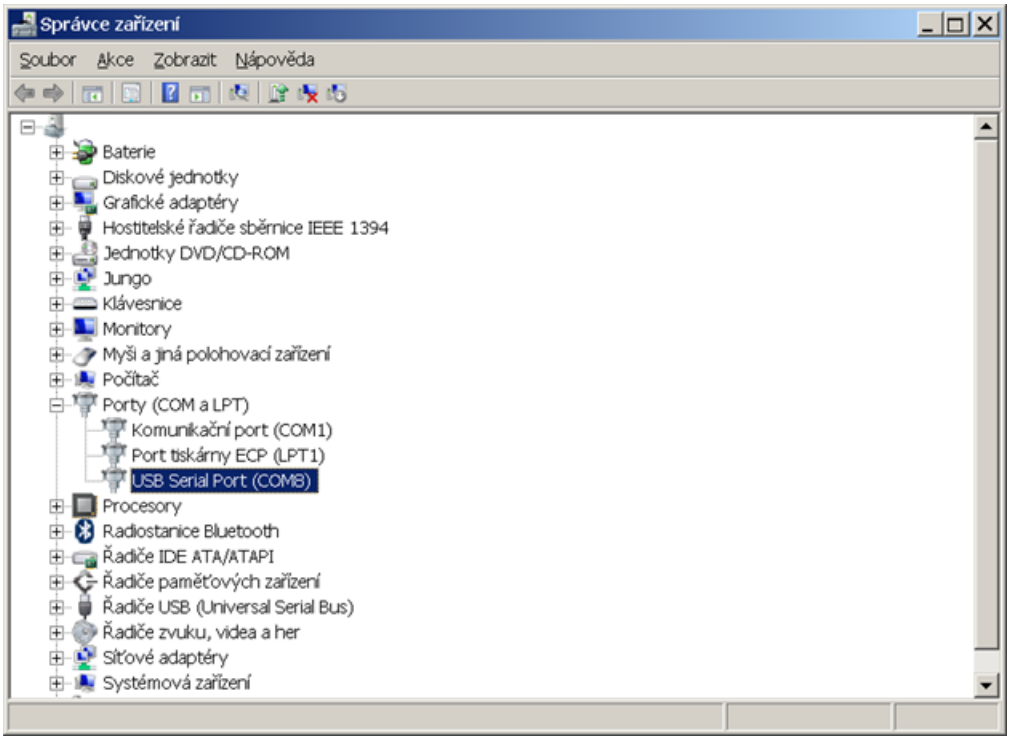
Pro přehrání firmware potřebujete převodník USB⟶UART (převodník se dodává s kvadrokoptérami nebo jej lze zakoupit pod objednacím číslem BLH7840) a počítač s operačním systémem Windows nebo Mac.

Postup aktualizace firmware kamery

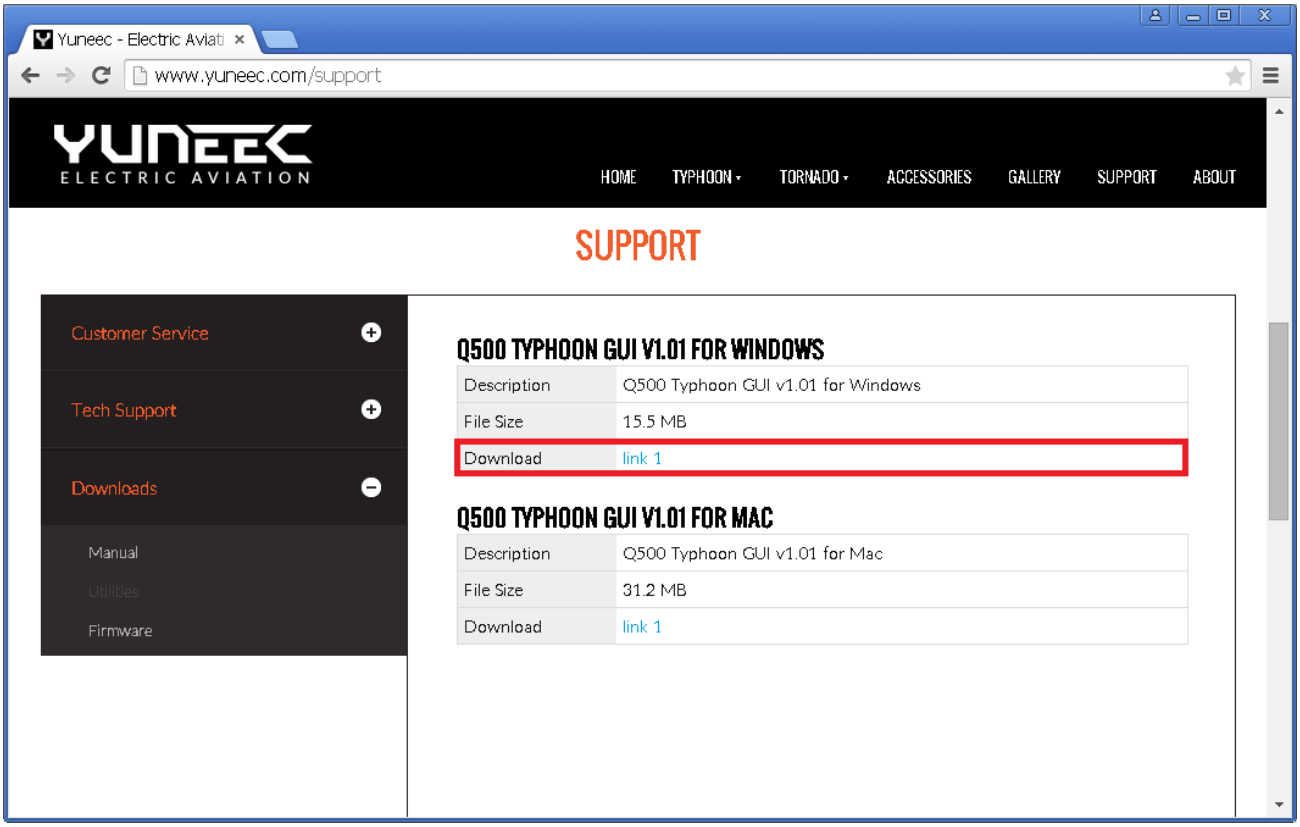
1. Zapojte přiložený převodník USB⟶UART do volného USB portu počítače.
2. Nainstalujte si ovladač pro převodník rozhraní USB⟶UART. Tento krok není potřeba provádět, pokud máte již ovladač nainstalovaný. Ovladač je ke stažení na stránkách společnosti FTDI Chip zde: http://www.ftdichip.com/Drivers/VCP.htm. Pokud máte operační systém Windows, ovladač se instaluje pomocí spustitelné aplikace, kterou si stáhněte na odkazu *setup executable* – viz zvýrazněná část na obrázku níže. Ovladač je ke stažení i pro operační systém Mac.



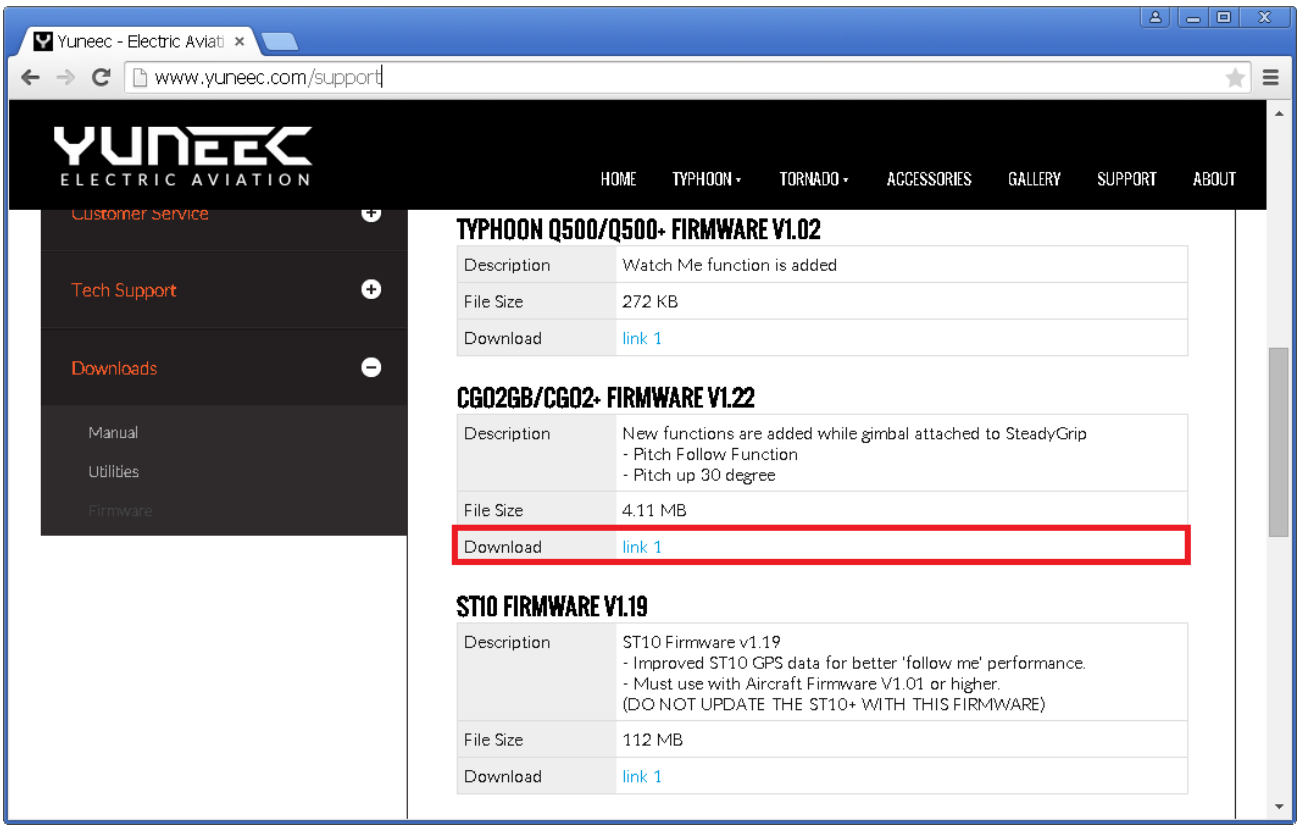
3. Pokud je ovladač správně nainstalován a převodník máte zapojen v počítači, musí se vám vytvořit další virtuální sériový port *COMx*, kde *x* je pořadí sériového portu přiřazené operačním systémem. Na obrázku níže má vytvořený sériový port označení *COM8 – USB Serial Port*.



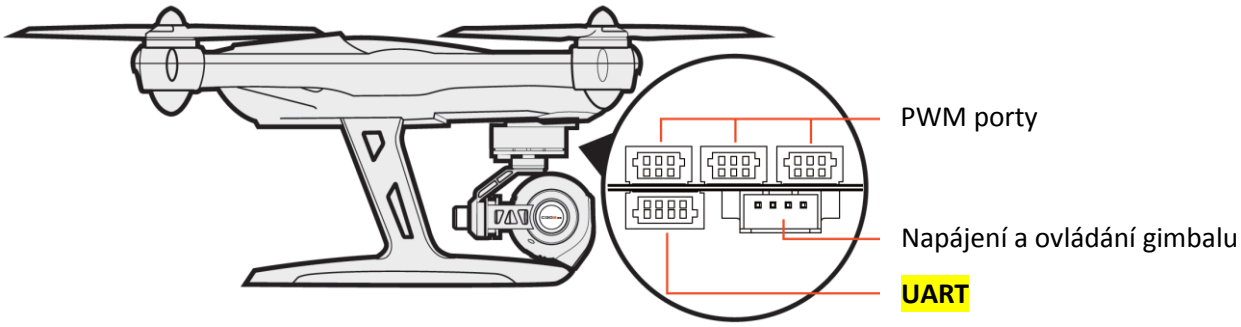
4. Nainstalujte si aplikaci *Yuneec Q500 Typhoon GUI*. Aplikace je volně ke stažení na stránkách Yuneec: http://www.yuneec.com/support v sekci *Utilities*. Aplikace je dostupné pro operační systémy Windows nebo Mac.



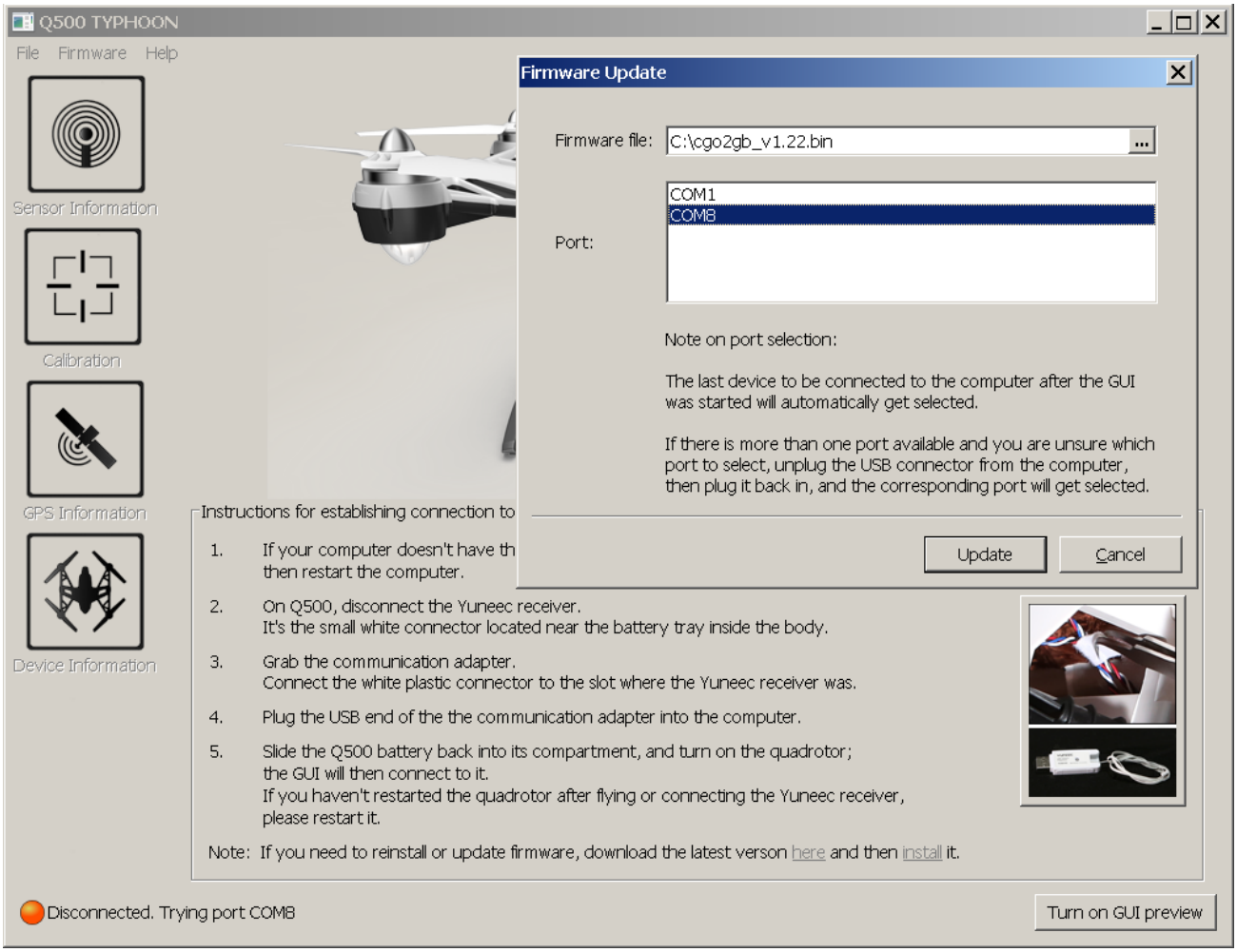
5. Stáhněte si firmware pro kameru ze stránek http://www.yuneec.com/support v sekci *Firmware*. Soubor s firmware má název *cgo2gb_v1.22.bin*.

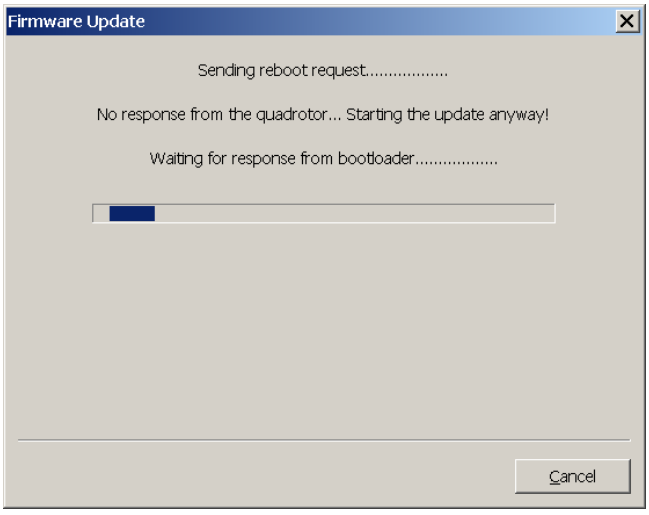


6. Propojte převodník USB⟶UART s kamerou podle obrázku níže do portu **UART**. **Kvadrokoptéru mějte vypnutu!**

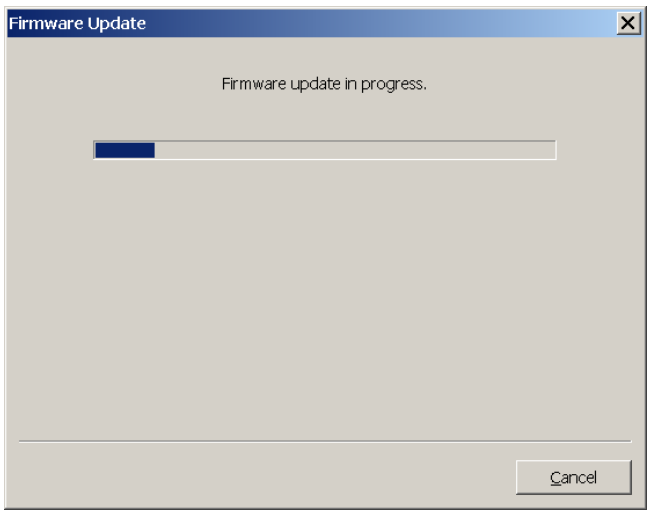


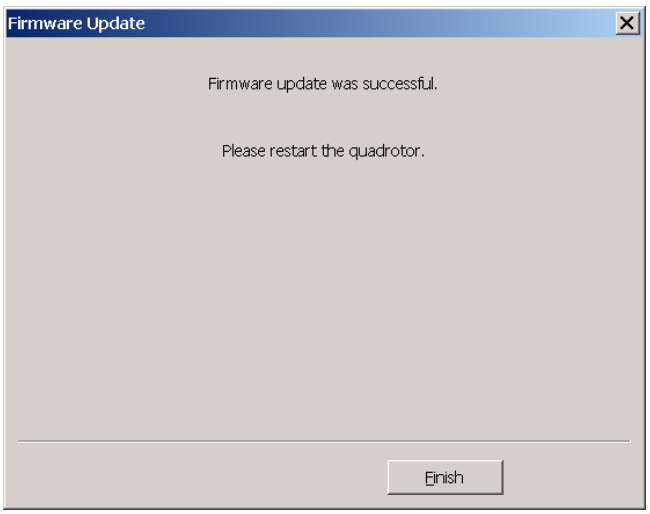
7. Spusťte nainstalovanou aplikaci *Yuneec Q500*. V horním menu zvolte položku *Firmware/Firmware Update*. V následném dialogovém okně zvolte soubor s firmware kamery + gimbalu *cgo2gb_v1.22.bin* a správný sériový port – viz bod č. 3. Stiskněte tlačítko *Update*. Aplikace čeká na zapnutí kamery.





8. Do 30 sekund zapněte kvadrokoptéru. Ihned po zapnutí kvadrokoptéry se aktivuje přehrání firmware kamery. Pokud proces proběhl v pořádku, zobrazí se nápis *Firmware update was successful*.





9. Vypněte kvadrokoptéru a odpojte propojovací programovací kabel z gimbalu. Zapněte kvadrokoptéru vyzkoušejte kameru.

Poznámka: Firmware kamery lze přehrát i v ručním držáku Steady Grip. Podstatné je, aby kamera + gimbal byl nějakým způsobem napájen. Převodník USB→UART neposkytuje napájení!

V Uherském Brodě dne 30. 4. 2015

Astra, spol. s r. o.
Prakšická 2589
688 01 Uherský Brod
Česká republika

Tel: +420 572 619 619, e-mail: info@astramodel.cz, web: www.astramodel.cz