

Aktualizace firmware kamery 1.22 a gimbaľem 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 gimbálu pro **preciznější stabilizaci kamery**.

Pro přehrání firmware potřebujete převodník USB→UART (převodník se dodává s kvadrokoptéry 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 stáhnete na odkazu *setup executable* – viz zvýrazněná část na obrázku níže. Ovladač je ke stažení i pro operační systém Mac.

Virtual COM Port Driver x

www.ftdichip.com/Drivers/VCP.htm

Drivers

- VCP Drivers
- D2XX Drivers
- Firmware
- Support
- Android
- EVE
- MCU
- Sales Network
- Web Shop
- Newsletter
- Corporate
- Contact Us

For D2XX Direct drivers, please click [here](#).

Installation guides are available from the [Installation Guides](#) page of the [Documents](#) section of this site for selected operating systems.

VCP Drivers

Virtual COM port (VCP) drivers cause the USB device to appear as an additional COM port available to the PC. Application software can access the USB device in the same way as it would access a standard COM port.

This software is provided by Future Technology Devices International Limited "as is" and any express or implied warranties, including, but not limited to, the implied warranties of merchantability and fitness for a particular purpose are disclaimed. In no event shall future technology devices international limited be liable for any direct, indirect, incidental, special, exemplary, or consequential damages (including, but not limited to, procurement of substitute goods or services; loss of use, data, or profits; or business interruption) however caused and on any theory of liability, whether in contract, strict liability, or tort (including negligence or otherwise) arising in any way out of the use of this software, even if advised of the possibility of such damage.

FTDI drivers may be used only in conjunction with products based on FTDI parts.

FTDI drivers may be distributed in any form as long as license information is not modified.

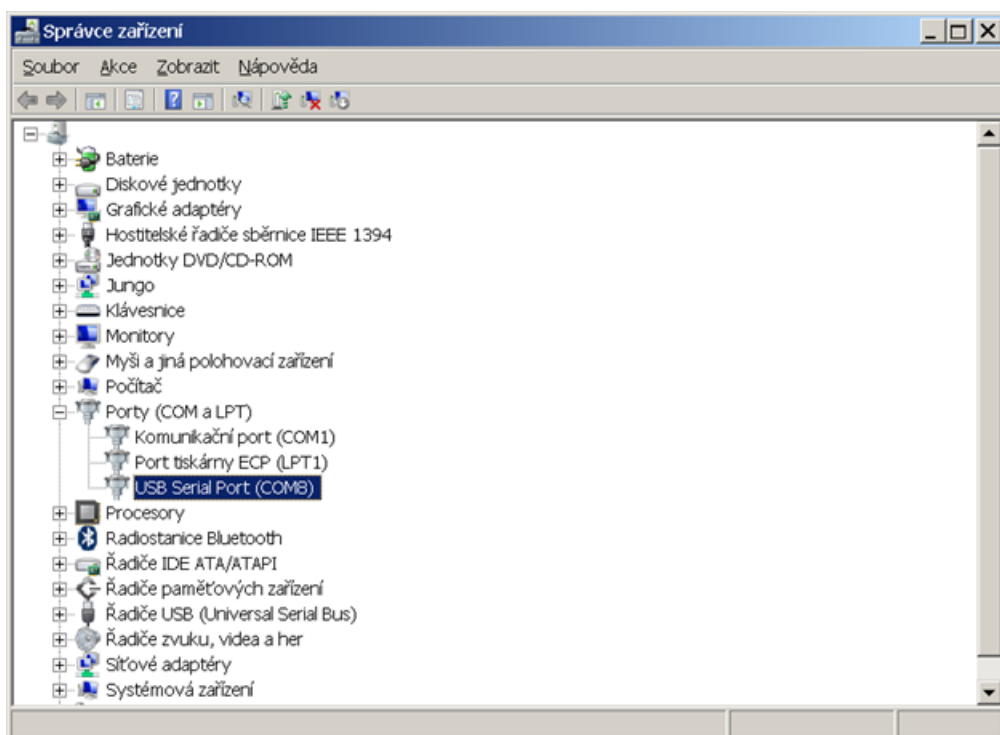
If a custom vendor ID and/or product ID or description string are used, it is the responsibility of the product manufacturer to maintain any changes and subsequent WHCK re-certification as a result of making these changes.

For more detail on FTDI Chip Driver licence terms, please [click here](#).

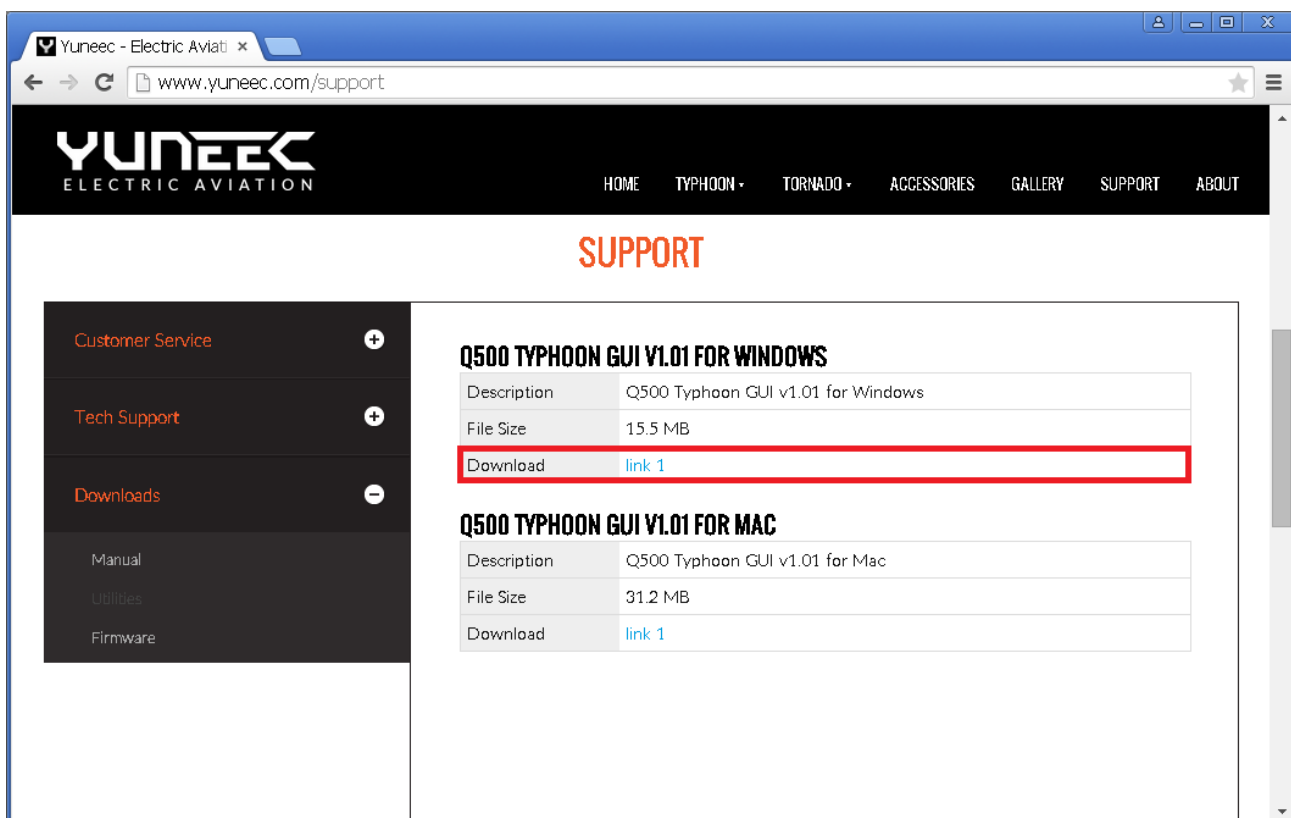
Currently Supported VCP Drivers:

Operating System	Release Date	Processor Architecture							Comments
		x86 (32-bit)	x64 (64-bit)	PPC	ARM	MIPSII	MIPSIV	SH4	
Windows*	2014-09-29	Available as setup executable Contact support1@ftdichip.com if looking to create customised drivers		-	-	-	-	-	2.12.00 WHQL Certified Available as setup executable Release Notes
Linux	2009-05-14	1.5.0	1.5.0	-	-	-	-	-	All FTDI devices now supported in Ubuntu 11.10, kernel 3.0.0-19 Refer to TN-101 if you need a custom VCP/VID/PID

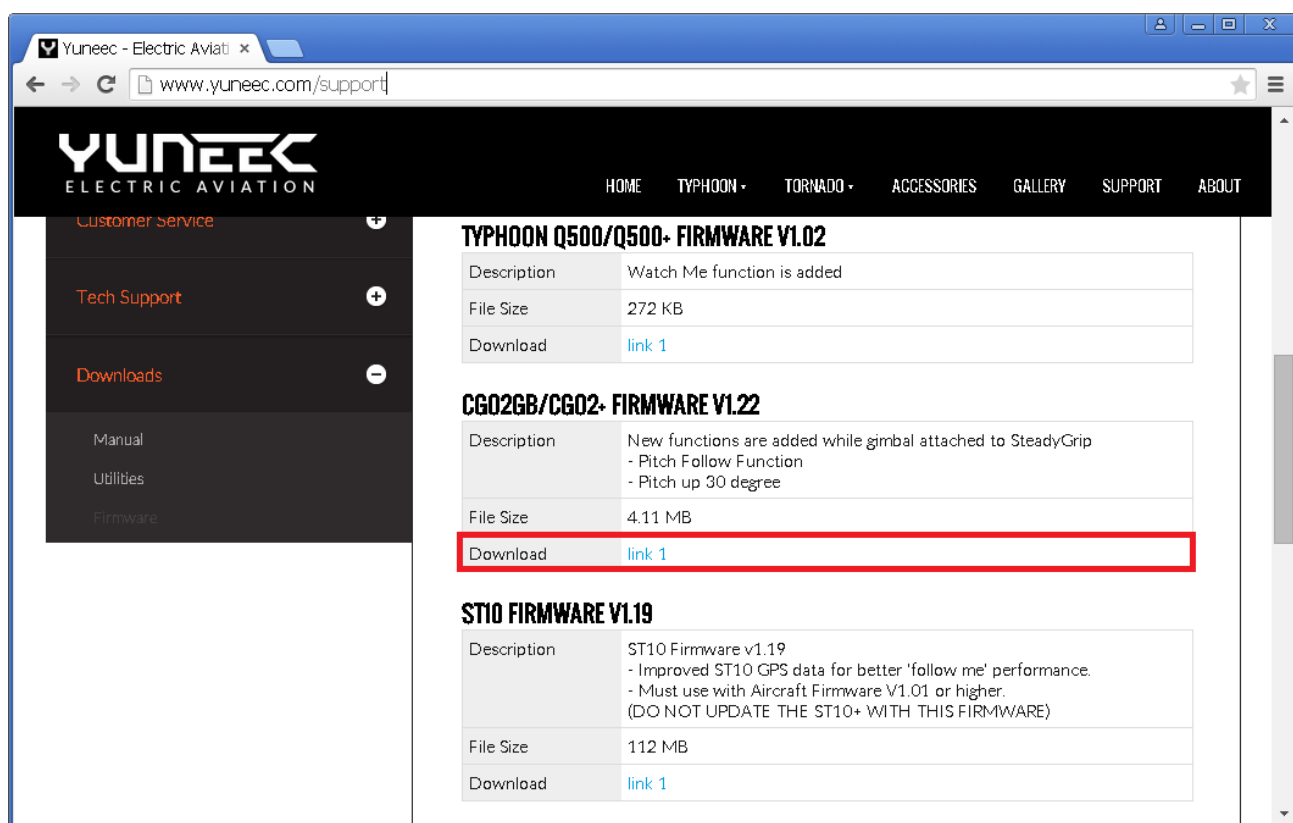
3. Pokud je ovladač správně nainstalován a převodník máte zapojen v počítači, musí se vám vytvořit další virtuální sériový port **COMx**, kde **x** je pořadí sériového portu přiřazené operačním systémem. Na obrázku níže má vytvořený sériový port označení **COM8 – USB Serial Port**.



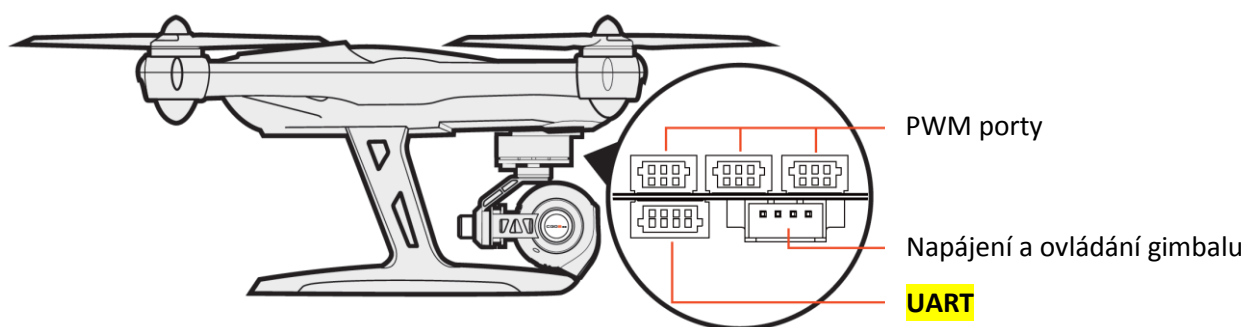
4. Nainstalujte si aplikaci *Yuneec Q500 Typhoon GUI*. Aplikace je volně ke stažení na stránkách Yuneec: <http://www.yuneec.com/support> v sekci *Utilities*. Aplikace je dostupné pro operační systémy Windows nebo Mac.



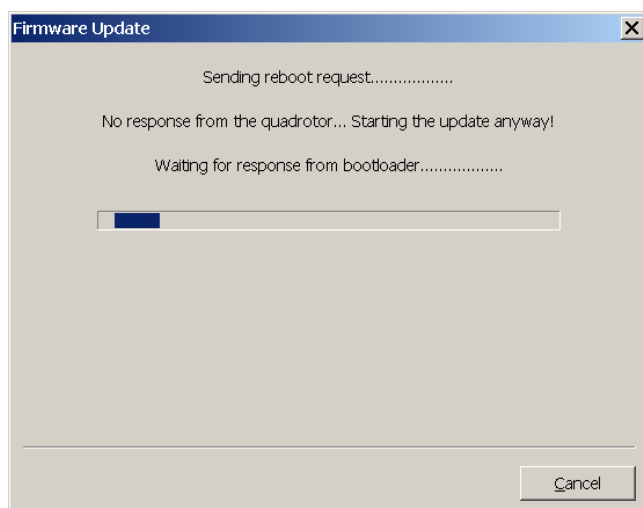
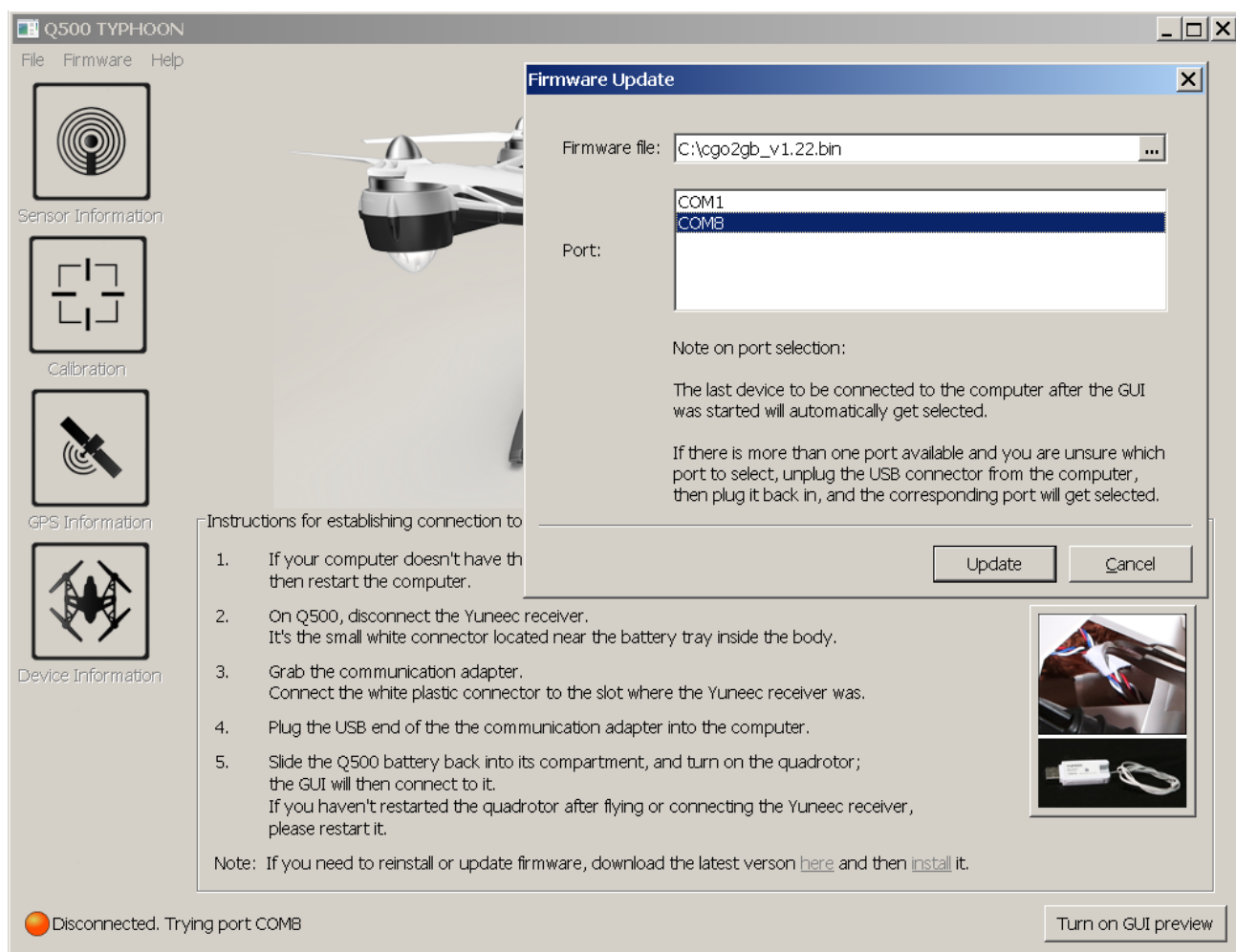
5. Stáhněte si firmware pro kameru ze stránek <http://www.yuneec.com/support> v sekci *Firmware*. Soubor s firmware má název *cgo2gb_v1.22.bin*.



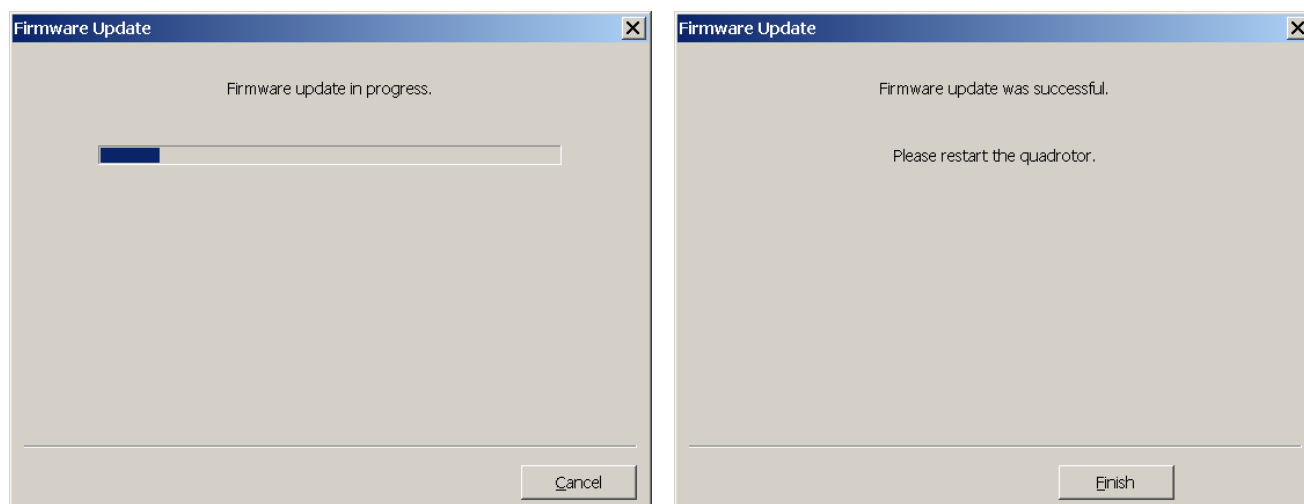
6. Propojte převodník USB→UART s kamerou podle obrázku níže do portu **UART**. **Kvadroptéru mějte vypnutu!**



7. Spustíte 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