

DE

EN



VORBEREITUNG

RC-Anlage muss flugfertig programmiert (eingeflogen) sein.
Dual-Rate AUS.

PREPARATION

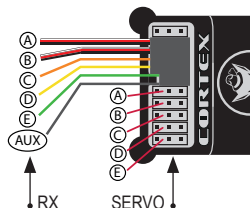
Tx must be set ready to fly.
Dual-Rate OFF.

ANSCHLUSS

Kanäle entsprechend Beschriftung von Empfänger zu Servos durchschleifen, d.h. Signaleingang A wird an Ausgang A ausgegeben, usw., Beispiel: Kabelbaum A = Höhe am Empfänger => Höhenservo auf A stecken. Nicht benötigte Kanäle frei lassen, aber mind. A + B + AUX anschließen. Die einadrigen Kabel müssen auf „Impuls“ gesteckt werden.

CONNECTION

Use channels A-E to connect servos with the corresponding Rx channel, i.e. signal A is put out on servo port A and so on. Example: cable A to Rx = elevator from Rx => plug elevator servo into servo port A. Leave unused channels unplugged, but connect at least A + B + AUX. The single-core cables must be plugged into „pulse“.

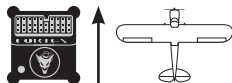


Einbaulage

Wie abgebildet einbauen: Steckerseite nach oben und in Flugrichtung. Auf optimale Ausrichtung in allen 3 Achsen achten. Andere Einbaulagen per PC einstellbar.

MOUNTING ORIENTATION

As shown in the picture: socket side up and facing front. Insure a perfect alignment to all 3 axis. Other orientations available via PC.



SETUP

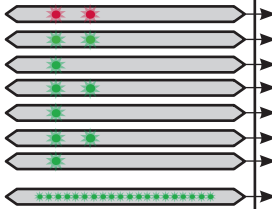
Jumper wie abgebildet einstecken, dann einschalten. LED beobachten! Hinweis: Achsen die nicht stabilisiert werden sollen, einfach überspringen (keinen Knüppelausschlag geben).

SETUP

Insert jumper, then power on. Watch the LED!
Note: For not stabilising an axis, simply skip the designated step by not applying stick input.



LED



Knüppel neutral, warten...

Quer voll rechts, halten...

Quer voll links, halten...

Quer Mitte, Höhe drücken, halten...

Höhe ziehen, halten...

Höhe Mitte Seite rechts, halten...

Seite links, halten...

Seite Mitte, Fertig: erst Jumper abziehen, dann ausschalten.

Wait with sticks neutral...

Aileron right end and hold...

Aileron left end and hold...

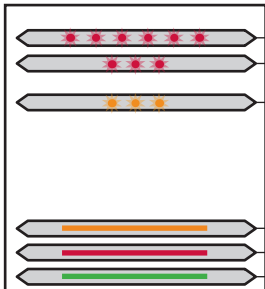
Aileron neutral Elevator push and hold...

Elevator pull and hold...

Elevator neutral Rudder right and hold...

Rudder left and hold...

Rudder neutral, done: remove jumper, then power off.

**BETRIEB**

Beim Einschalten 6 s nicht bewegen.

Fehler: System wegen Bewegung nicht initialisiert!

Kein Eingangssignal: LED blinkt orange
Nach erfolgreichem Initialisieren wird auf den angeschlossenen Servos ein doppelter Bestätigungsimpuls ausgegeben. LED leuchtet konstant: Betriebsbereit
Kreisell-Modus:

Bank 1

AUS

Bank 2

OPERATION

Do not move for 6 s after powering on.

Failure: system not initialised due to movement!

No signal: orange flashing LED light
After successful initialisation the servos will respond with a double-pulse.
Constant LED light: ready for operation
gyro mode:

Bank 1

OFF

Bank 2

AUX (Gyro) channel**KREISELKANAL**

Steuert Kreiselempfindlichkeit und Bank (Modus).

Bank 1 = Gyro-Modus

Bank 2 = Hold-Modus

(Andere Konfiguration per PC möglich)

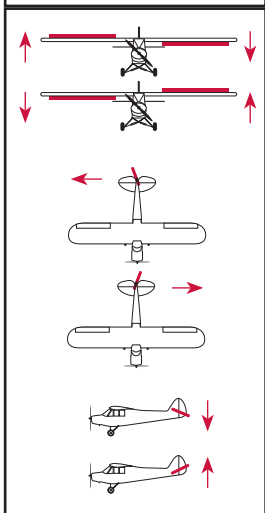
GYRO CHANNEL

Controls gyro gain and bank (mode).

Bank 1 = gyro-mode

Bank 2 = hold-mode

(alternate configuration via PC)

**RICHTUNGSTEST**

Das Modell um jede Achse drehen. Jeweilige Ruder müssen gegen die Drehrichtung arbeiten

CHECK GYRO DIRECTION

Tilt model in each axis.

The corresponding control throw must act against the tilt direction.

EINFLIEGEN

Mit schwacher Empfindlichkeit am AUX- (Kreisell) Kanal beginnen und vorsichtig steigern.

Bei aktiviertem Kreisell ggf. Expo reduzieren, da die Haltewirkung der Kreisell Expo-ähnliche Wirkung hat!

Kreisellabstimmung nur im Flug vornehmen.

FLYING-IN

Start with a low gain on the AUX (gyro) channel and increase carefully. You may reduce any expo with activated gyro system, as the hold effect acts a bit similar to an expo function.

Gyro tuning only when in flight.

