

Dunque, io avevo fatto così: infili la baio nel tubo di ottone della fusola, scaldi la baionetta (anche con un accendino), appena è bella calda con una pinza a pappagallo afferra il tubo di ottone dentro la fusola, 1/4 di giro e si stacca.

Poi è un attimo ripulire, allargare un filo e riallineare il tutto. Puoi, come ho fatto io, avvolgere un paio di giri di rowing per parte al tubo di ottone, e poi con un pennellino le premi ai lati della fusola. Ma non rinforzare tutto il tubo: deve potersi flettere!!

Per la radio in questione non so aiutarti, io uso i flap a salire solo per il volo rovescio, circa 2mm..poi fase in termica con 2..3mm abbassati (gli alettoni un filo meno) e sempre i flap e alettoni miscelati al 50%.

Guarda, io avevo molto patema al collaudo di questo modello, e ai tempi mi ero fatto assistere da un amico di grone, che ci vola da tanto tempo. Mai preoccupazione fu più vana: l'XCalibur vola da solo, il pianetto tutto mobile ti toglie ogni preoccupazione di incidenza (e anche di baricentro, il mio è come da istruzioni). Il modello è molto efficiente e vola in un ampio range di condizioni. Io solo quest'anno ci ho fatto 55 ore di volo effettivo!!

per bloccare il pianetto: da una parte lo ciani (basta una goccia), dall'altra io l'ho piegato un filo in modo che sforzi quando lo monti.. per ora non ha mai ceduto neanche in atterraggio.

Buoni voli!!!

marco

Crei tre fasi di volo (velocità, normale, termica), le assegni ad uno switch a 3 posizioni, e all'interno di ciascuna fase imposti i settaggi che ti pare, es:

-fase acro/velocità: flap alti, trim elevatore a picchiare, escursioni alettoni massime, differenziale alettoni 30%...etc.

-fase normale: flap a zero, trim elevatore a zero, escursioni alettoni normali, differenziale alettoni 15%... etc..

-fase termica: flap bassi, trim elevatore a cabrare, escursioni alettoni ridotte, differenziale alettoni 0%, combimix inserito... etc..

...In pratica un "modello" per ogni "fase di volo".

Fatto questo, basta swicciare su una fase e tutti i settaggi prepostati si attivano assieme.

Scusate se divago dal carbonio, tornando alla costruzione, il mio giallone elettrificato vola splendidamente senza aver modificato il solito difetto del tubo porta baionetta che non copia il karman. Superato il fastidio estetico, nastro giallo per fissare l'ala alla fusola e via in aria. Il modello per me deve essere bello in volo, se da vicino ha un piccolo difetto che non ne compromette le qualità dinamiche, va bene ugualmente.

Voi come avete fatto la cerniera del direzionale, dato che seguendo le istruzioni (sbagliate) ci vorrebbe una mira sovrumana per fare come loro suggeriscono?

Ho un giallone standard (non performance) elettrificato con un Hacker A40. Non lo ho mai pesato, ma penso di essere attorno a 3400 gr. Nelle giornate normali (senza i pinguini attuali) il modello con il profilo da termica non scende mai e sembra un galleggiante, con quello pulito ha la sua velocità e se c'è qualche bolla sale ancora. Con il camber alzato corre come un dannato e termica da

rovescio. E' un modello divertentissimo e polivalente, fa un'ottima acro e ha una gamma di velocità impressionante. Inoltre ha una efficienza notevole, entrando in testata pista a un metro da terra, la percorre tutta senza apparentemente perdere un centimetro, come fa lo Sword di Marco che ha la stessa ala. Per l'atterraggio in pianura apro leggermente il butterfly (miscelato col picchia) prima delle due virate finali, solo per rallentarlo un pò, lo allineo in asse pista e poi apro progressivamente tutto il butterfly. Il modello rallenta molto e scende dolcemente. A circa mezzo metro chiudo parzialmente il butterfly e prima di toccare lo chiudo del tutto richiamando appena col cabra



Ho il tuo stesso motore a4010s montato sulla versione normale, circa un etto più leggera del tuo. Elica aeronaut 16 x 10 e 4 celle lipo da 3300. Lo lancio da fermo senza rincorsa e sale bene con un angolo di circa 30 gradi. In genere mi bastano meno di dieci secondi di motore per raggiungere quote alte, poi se c'è condizione non scende più. Non ho aggiunto un grammo di piombo e ho posizionato la batteria rx sopra le celle lipo. Ricordati che più sali con le celle, meno diametro e passo deve avere l'elica: 5 celle sono solo peso in più, a fronte di un'elica meno performante.

Usa il profilo da termica per farti invidiare (galleggiare) e il reflex per fischiare nei looping e in tutta la acro. Il tuo avrà una velocità leggermente superiore al mio, dato il peso maggiore della struttura, ma in atterraggio col butterfly quasi si ferma, dopo un lunghissimo avvicinamento data la notevole efficienza. Usa tutta l'escursione della deriva.

Buon divertimento

Un solo pacco batteria per la rx da 4300 o 3000 nimh a 4 celle. Il pacco di grande amperaggio è necessario per motivi di centraggio, con quello più grosso la batteria sta più indietro, ovviamente. Entrambe sono fissate a velcro sopra la lipo del motore, il tutto fascettato a velcro per impedire distacchi nei looping rovesci. Il regolatore non ha il bec, troppo pericoloso su macchine del genere. La radio ha la sua alimentazione a parte, il motore le 4 celle lipo. Quando sento che tira meno in salita, atterro e cambio batteria lipo. Con due batterie (e l'eventuale possibilità di caricarle al campo) ci voli una giornata. Normalmente faccio 7-8 salite, che possono diventare 10 in base ai secondi di motore utilizzato. Il modello è molto efficiente, andando a caccia di termiche con una salita si fanno 40 minuti di volo, limite fisiologico del collo per dover atterrare. Se c'è condizione, sali in termica e quando il modello è piccolo, azzeri il profilo o lo metti reflex per l'acro. Poi riprovi a fare quota con il profilo da termica, usando il motore solo in condizioni di scarsa o di vicinanza eccessiva a terra.

Per le foto e il peso in odv che mi avete chiesto, datemi qualche giorno di tempo e l'indirizzo e-mail dove mandare le foto

Gli switch logici sono una cosa abbastanza semplice.

In sostanza sono degli interruttori, non assegnati ad interruttori fisici presenti sulla radio, abilitabili ad esempio dalla posizione di uno stick.

Esempio pratico:

Modello da termica.

Butterfly gestito dallo stick del motore.

per ottimizzare la fase di atterraggio e' uso comune modificare la fase di volo mano a mano che si apre il butterfly.

Quindi

- Fase di Volo 1 - stick dal 0% al 30 %
- Fase di Volo 2 - stick dal 30% al 50%
- Fase di volo 3 - stick dal 70% al 100%

queste fasi possono essere molto diverse tra di loro

1. Fase di volo 1
 1. Flap e Alettoni si abbassano contemporaneamente
 2. correzione a picchiare del 10%
2. Fase di volo 2
 1. Alettoni si fermano alla posizione massima della fase 1
 2. Flap continuano la discesa
 3. correzione a picchiare del 7%
 4. Eliminazione della differenziazione alettoni
3. Fase di volo 3
 1. Alettoni fermi alla posizione massima della fase 1
 2. Flap continuano ulteriormente rispetto alla fase 2
 3. correzione a picchiare del 12%
 4. differenziazione alettoni invertita
 5. aumento dell'escursione massima dell'elevatore
 6. Variazione esponenziali su quasi tutti i canali

Questo e' un esempio (i valori non sono quelli che usiamo, non li ricordo a memoria)

Chiaramente una tale configurazione non e' gestibile con interruttori (i tempi in cui viene eseguito l'atterraggio non lo permetterebbero) e quindi uno switch logico gestito da uno stick risolve il problema

Spero di essermi spiegato