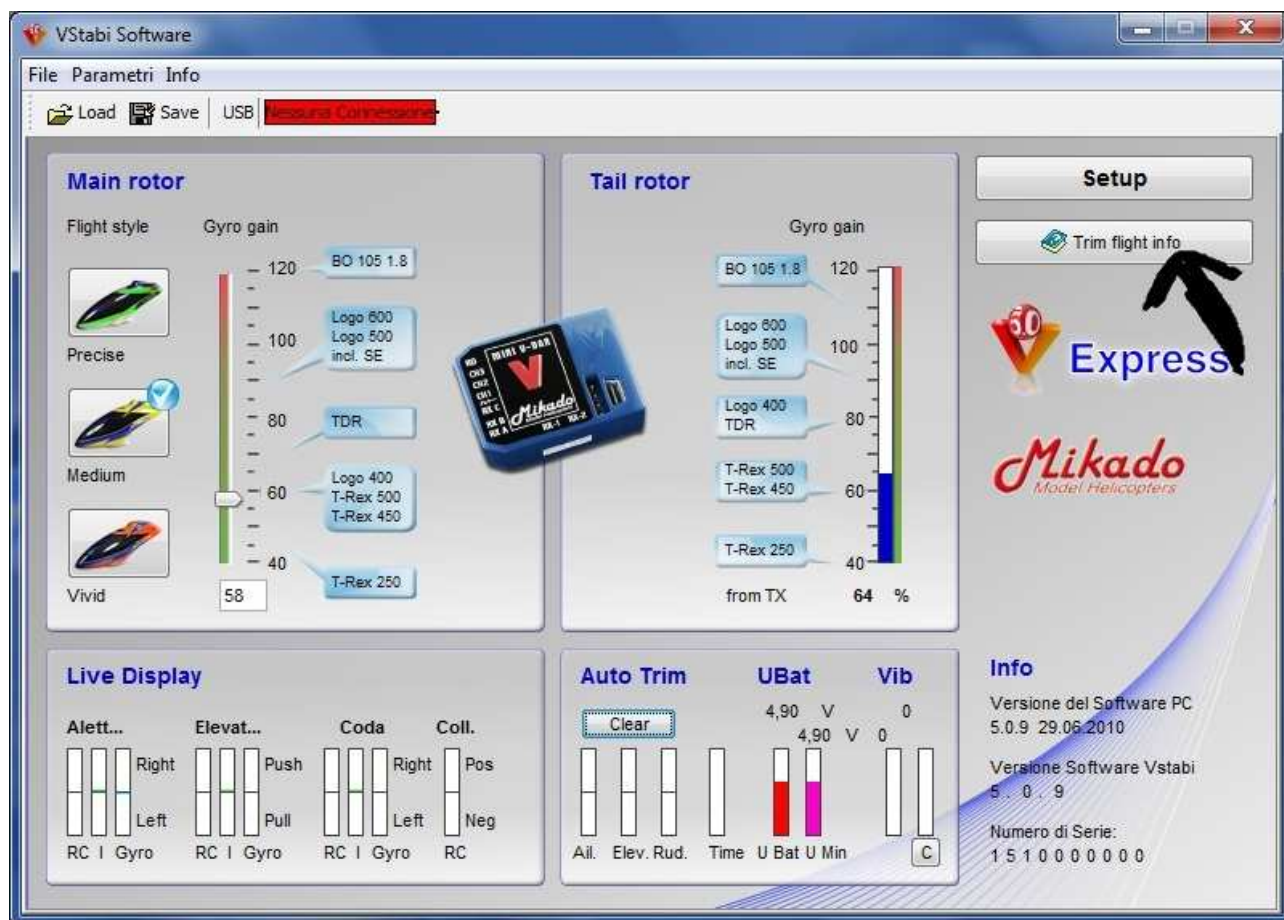


INIZIO



La Heli

Anche se il nuovo software è in grado di gestire gli inconvenienti meccanici molto meglio, i risultati migliori si raggiungono avendo un setup ottimale meccanico. Ciò include la bagnatura testa, pale e la geometria dei legami. Ciò è reso Helis Logo e sul kit di conversione da Mikado. Se fate una conversione self mode, puoi provare ad ottenere il setup meccanico nel miglior modo possibile. Ciò garantirà il massimo successo della conversione.

Trim di volo (Video 18)

Il volo Trim è destinato a ottenere informazioni della posizione neutra in hover. Si tratta di una base dati? Importante per il ciclo di controllo su cui lavorare. Il volo Trim deve contenere le fasi, in cui è lasciato il Heli dalla propria per pochi secondi, la SLA e le fasi, in cui si controlla l'elicottero di librarsi bene. La sua una sorta di mostra VBar dove il punto debole è. Così tenta di librarsi da qualche parte, aggiusta hover in modo da librarsi nel miglior modo possibile. Se è piacevole, lasciare che il galleggiante elicottero per alcuni secondi. Regolare la Hover e ripetere questo per un paio di volte.

Trim di volo può essere fatto solo in condizioni di calma assoluta, non provare a farlo in condizioni di vento. Il risultato sarà peggiore di quanto completamente cadere. Se avete trascorso sforzo per adeguare pulito la meccanica, il volo trim fare solo piccole correzioni, in modo da può cadere se si è soddisfatti delle prestazioni di volo.

Un buon test sta facendo un piruette medie velocità. Se il livello è ben piruette, l'assetto è perfetto, non c'è bisogno di avviare o proseguire il volo trim. E 'consentito fare il piruette assetto durante il volo solo per controllare il risultato effettivo.

Il semaforo è un suggerimento, quanto tempo è stato speso in modalità assetto senza ingressi stick. Quindi, se il piruette è pulito, la cura dont circa al semaforo.

Un buon assetto non si vedrà nel passaggio del mouse! La Heli si librano le mani via anche se non viene tagliato a destra, o baricentro spostato. Ma il duro ingressi collettivo, si nota strani movimenti trim se è spento. Tentare di risolvere il CG come controllare bene possibile, con batterie diverse e applicare un marchio da qualche parte per avere sempre ragione rapidamente.

EXPO Impostazioni

VBar ora viene con la sua Expo proprio costruito pollici Se si converte da 3.16, probabilmente avrà i tuoi expo proprio programmato nel trasmettitore. Decidere se si desidera utilizzare Expo TX o VBars costruito in expo. Disattivare uno di questi, altrimenti otterrete expo doppio che si sente pigro.

VBAR installazione guidata



Crea nuova configurazione:

Questo caricare le impostazioni di fabbrica e avvia la procedura guidata. Si prega di collegare tutti i

cavi servi in primo luogo, se si utilizzano i satelliti Spektrum o singola linea insieme a un ESC tra cui un BEC, al fine di evitare il ESC (ESC di RXB) da avvolgimento elicottero accidentalmente, scollegare i cavi del motore ESC dal motore.

La procedura guidata vi guiderà attraverso il processo di installazione intero.

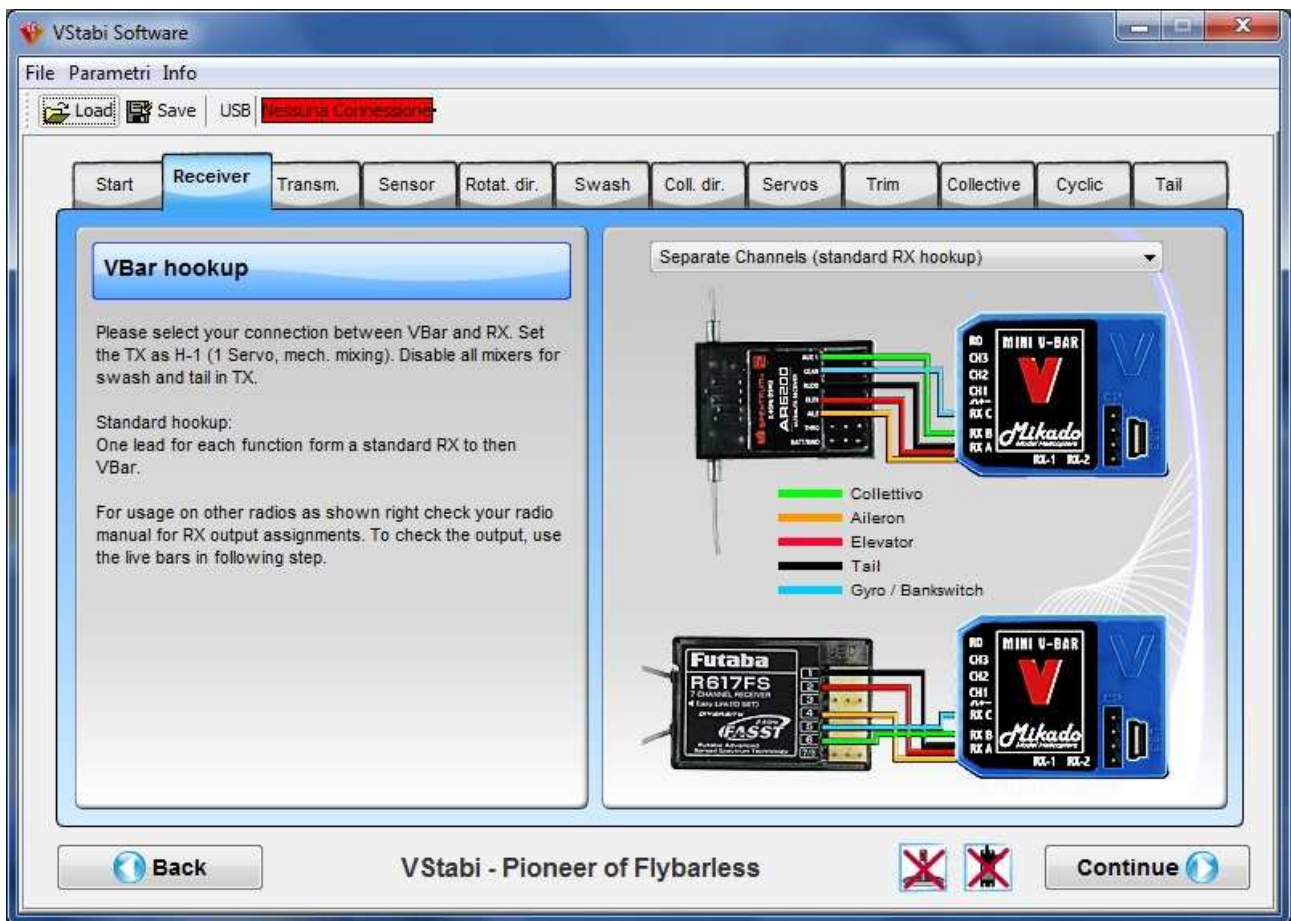
Si prega di prendere atto delle note di testo su ogni pagina, nonché i suggerimenti, al passaggio del which il puntatore del mouse sopra i campi di valore, pulsanti, cursori e nomi di campo.

Durante l'installazione i servi sarà bloccato nelle posizioni di centro fatta eccezione per le operazioni che dovete uscita servi, come descritto nel testo.

Si prega di fare un controllo del trasmettitore movimenti sospensione cardanica e di movimenti di compensazione giroscopio del modello prima di ogni volo, ogni volta.

Si prega di staccare il ESC di VBAR i fili del motore o del ESC durante l'installazione o utilizzare una batteria esterna ricevitore per evitare di avviare il motore accidentalmente. CREATE NEW SETUP - click -

VBAR COLLEGAMENTI

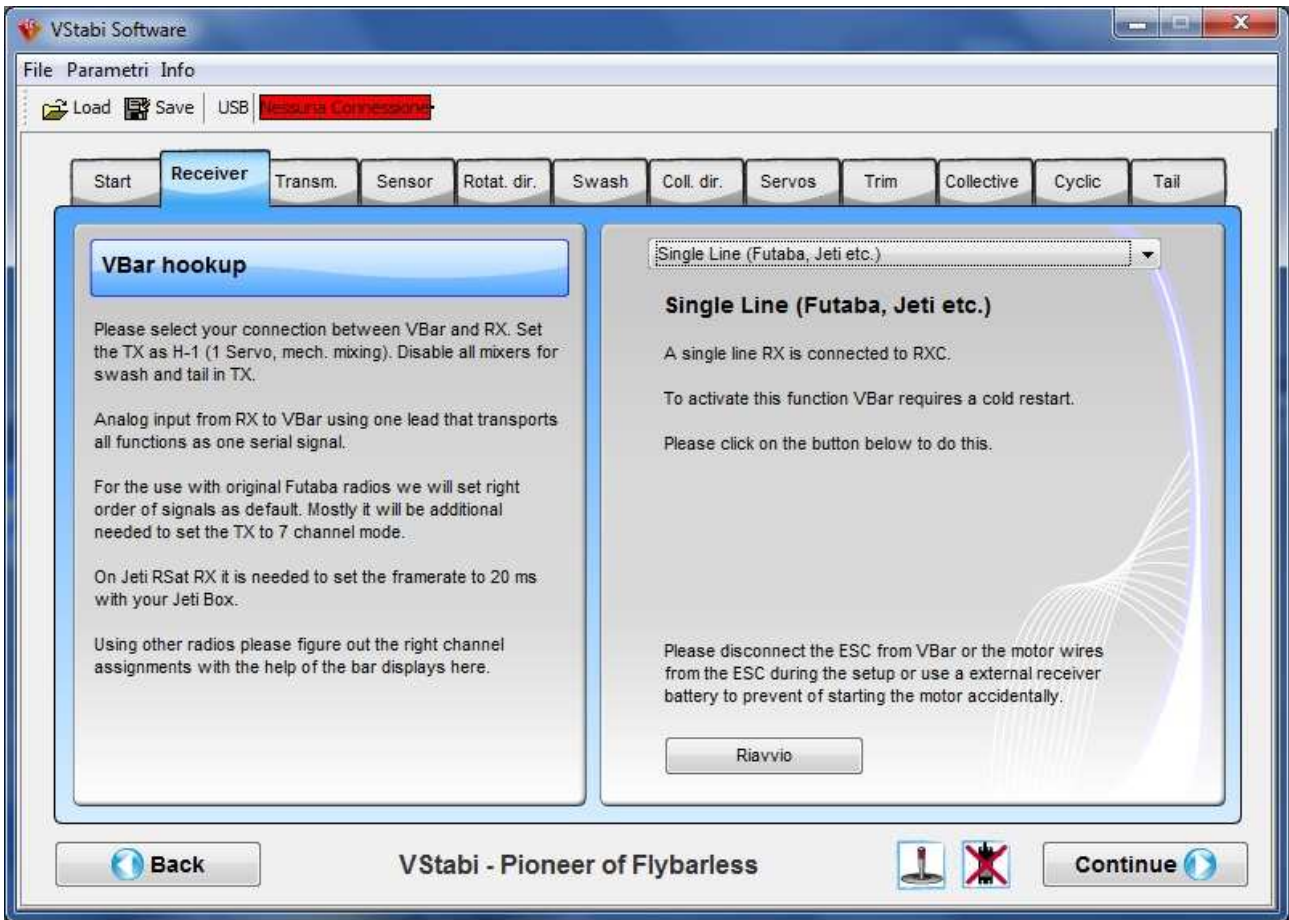


Si prega di selezionare la connessione tra VBAR e RX. Impostare il TX come H-1 (1 SERVO). Disabilitare tutti i mixer per ornati e coda in TX.

Standard collegamento:

Una guida per ogni funzione di formare una RX standard al VBAR.

Per l'utilizzo su altre radio, come mostrato a destra controllare il manuale della radio per l'assegnazione di uscita RX. Per controllare l'uscita, utilizzare le barre di vivere in seguito passo.



LATO SINISTRO FIGURA

Si prega di selezionare la connessione tra VBAR e RX. Impostare il TX come H-1 (1 SERVO). Disabilitare tutti i mixer per ornati e coda in TX.

Analogico input da RX a VBAR utilizzando un cavo che trasporta tutte le funzioni come un segnale seriale.

Per l'uso con le radio originali FUTABA saremo insieme per il diritto di segnali come default. Principalmente sarà aggiuntivi necessari per impostare il TX a 7 canali.

Il Jeti RSAT RX è necessario per impostare il framerate a 20 ms con tua casella di Jeti.

Utilizzo di altre radio per favore a capire l'assegnazione canale destro con l'aiuto dei display bar qui.

LATO DESTRO FIGURA

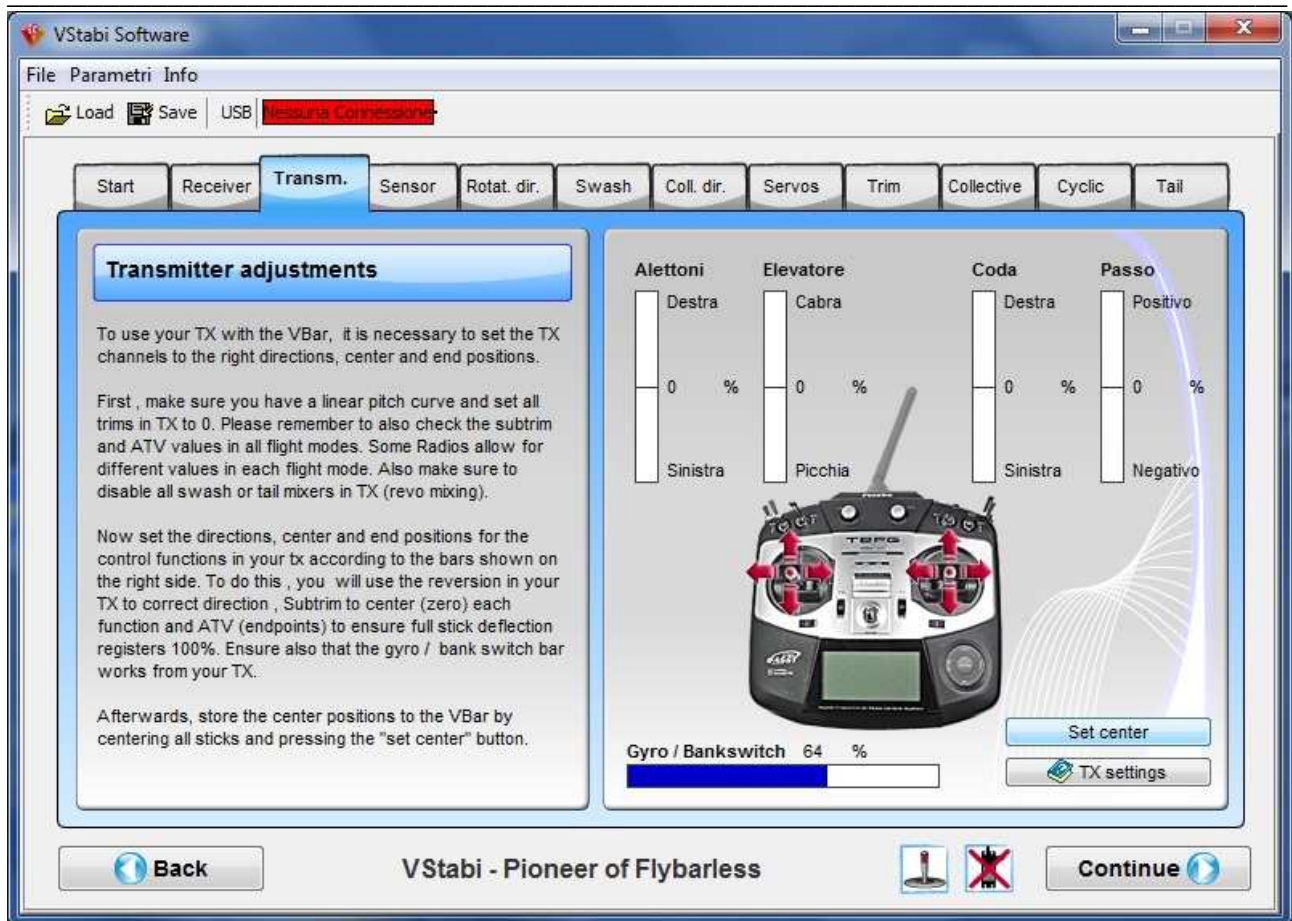
Linea singola (FUTABA, Jeti ecc ...)
Una singola linea RX è collegato RXC.

Per attivare VBAR funzione richiede un riavvio a freddo.

Fare clic sul pulsante in basso per fare questo.

Si prega di staccare il ESC di VBAR i fili del motore o del ESC durante l'installazione o utilizzare una batteria esterna ricevitore per evitare di avviare il motore accidentalmente. RIAVVIO - click -

TRASMETTITORE REGOLAZIONE

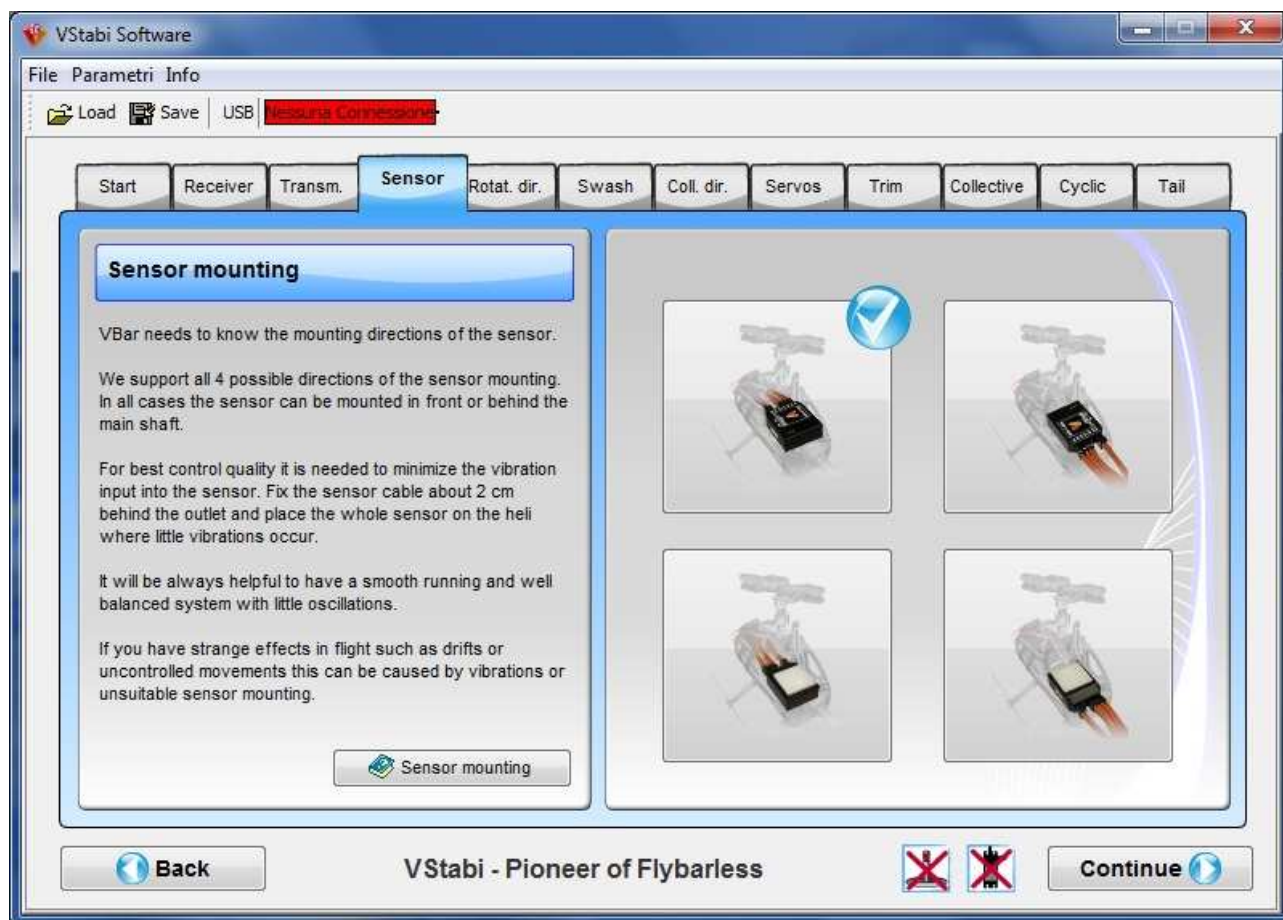


Per utilizzare il TX con il VBAR, è necessario impostare i canali TX alle direzioni destra, centro e le posizioni finali.

In primo luogo, assicuratevi di avere una curva lineare passo e impostare tutti i pezzi speciali in TX a 0. Please ricordarsi di controllare anche la subtrim e valori ATV in tutti i modi di volo. Alcune radio consentono di valori diversi in ciascuna modalità di volo. Assicuratevi anche di disattivare tutti ornati o miscelatori in coda TX (REVO di miscelazione).

A questo punto impostare le direzioni, il centro e le posizioni di fine per le funzioni di controllo nel tuo TX secondo le barre visualizzato sul lato destro. Per fare questo, si utilizzerà il ritorno in TX per correggere la direzione, subtrim al centro (zero) ogni funzione e ATV (endpoint) per garantire la piena deformazione stick registri del 100%. Assicurarsi inoltre che il giroscopio / BAR banca opere dal TX.

MONAGGIO SENSORE



VBar ha bisogno di conoscere le indicazioni di montaggio del sensore.

Sosteniamo tutte e 4 le direzioni possibili del montaggio del sensore.

In tutti i casi il sensore può essere montato davanti o dietro l'albero principale.

Per una qualità migliore di controllo è necessario per ridurre al minimo le vibrazioni in ingresso nel sensore. Fissare il cavo del sensore di circa 2 cm dietro la presa e posizionare il sensore tutto sul piccolo elicottero dove le vibrazioni si verificano.

Sarà sempre utile avere un buon funzionamento ed equilibrato sistema con oscillazioni poco.

Se avete strani effetti in volo come derive o gli spostamenti può essere causato da vibrazioni o inadatte montaggio del sensore.

MAIN ROTOR DIREZIONE

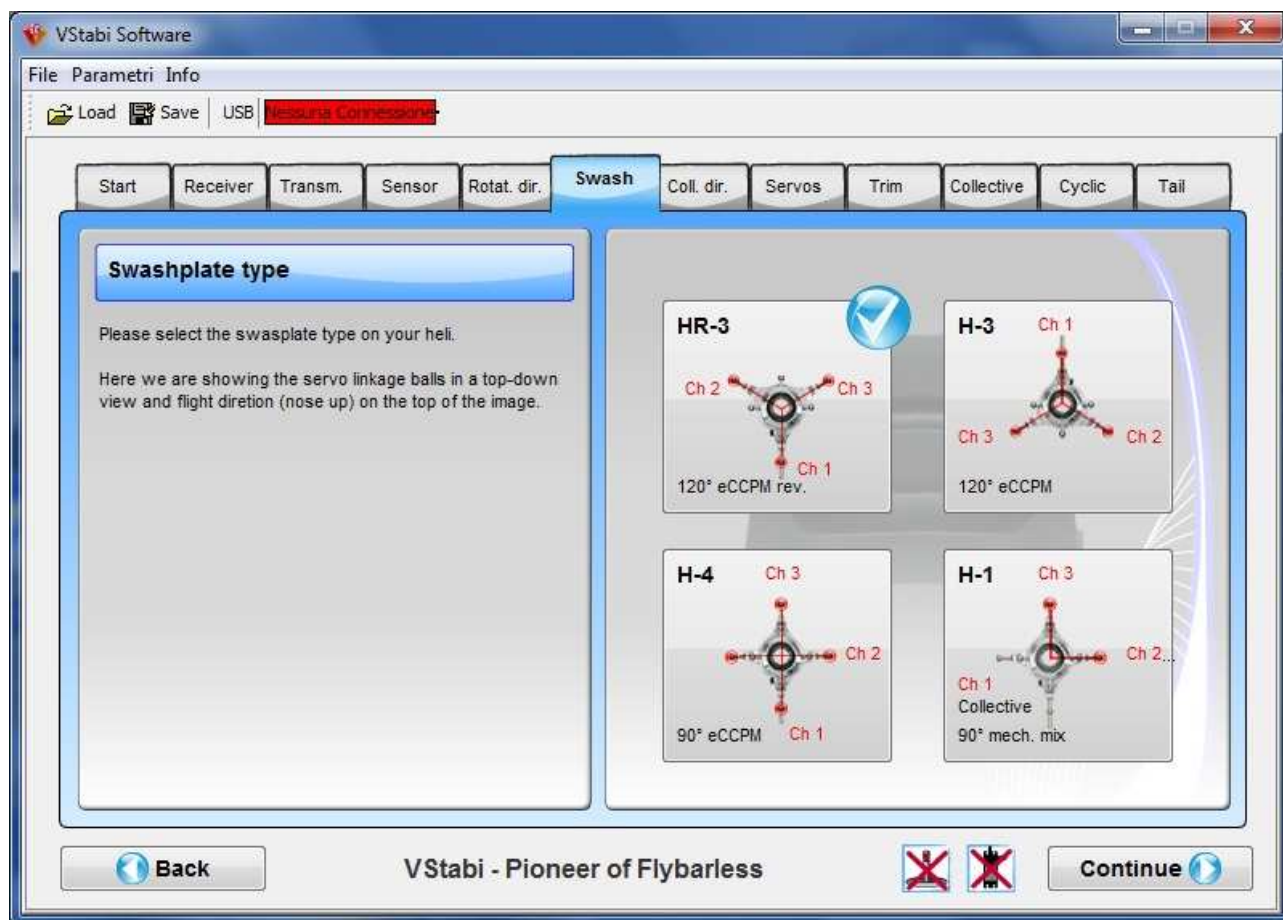


VBAR deve conoscere il senso di rotazione (CW / CCW) del rotore principale.

Si prega mantengono un'atmosfera sguardo dall'alto sul rotore principale e impostare la direzione di conseguenza.

La maggior parte helis hanno un sistema di rotazione in senso orario, ma ci sono anche alcuni con i sistemi CCW disponibili. Vogliamo avere la prestazione perfetta su entrambi e così abbiamo bisogno di sapere la direzione.

TIPO PIATTO OSCILLANTE



Si prega di selezionare il tipo di swasplate sul tuo helis.

Qui ci stanno mostrando le palle collegamento servi in un top - vista verso il basso e la direzione di volo (naso) sulla parte superiore dell'immagine.

DIREZIONE COLLETTIVO



VBAR deve conoscere la direzione del movimento oscillante per il collettivo positivo.

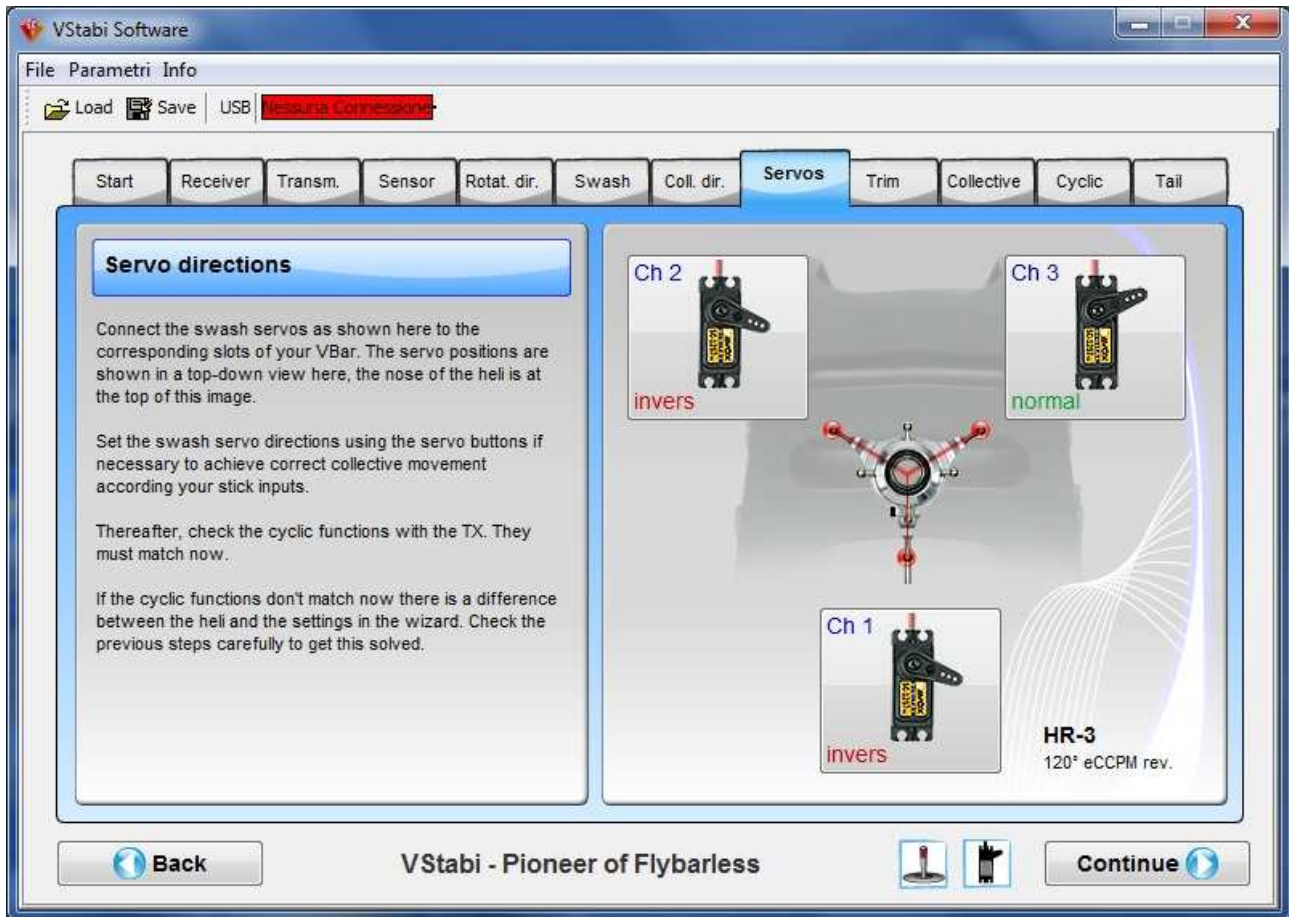
Si prega di controllare questo sul tuo heli set e qui di conseguenza.

Normalmente il swash si muove verso l'alto per il controllo positivo utilizzando collettivo di avanguardia sul grip pala.

Con il controllo del bordo di uscita con svolazzi di solito si muove verso il basso.

Il teste con incluso bracci di leva guardare attentamente la direzione, può essere oppsite come sopra a seconda dei legami leva.

DIREZIONI SERVO



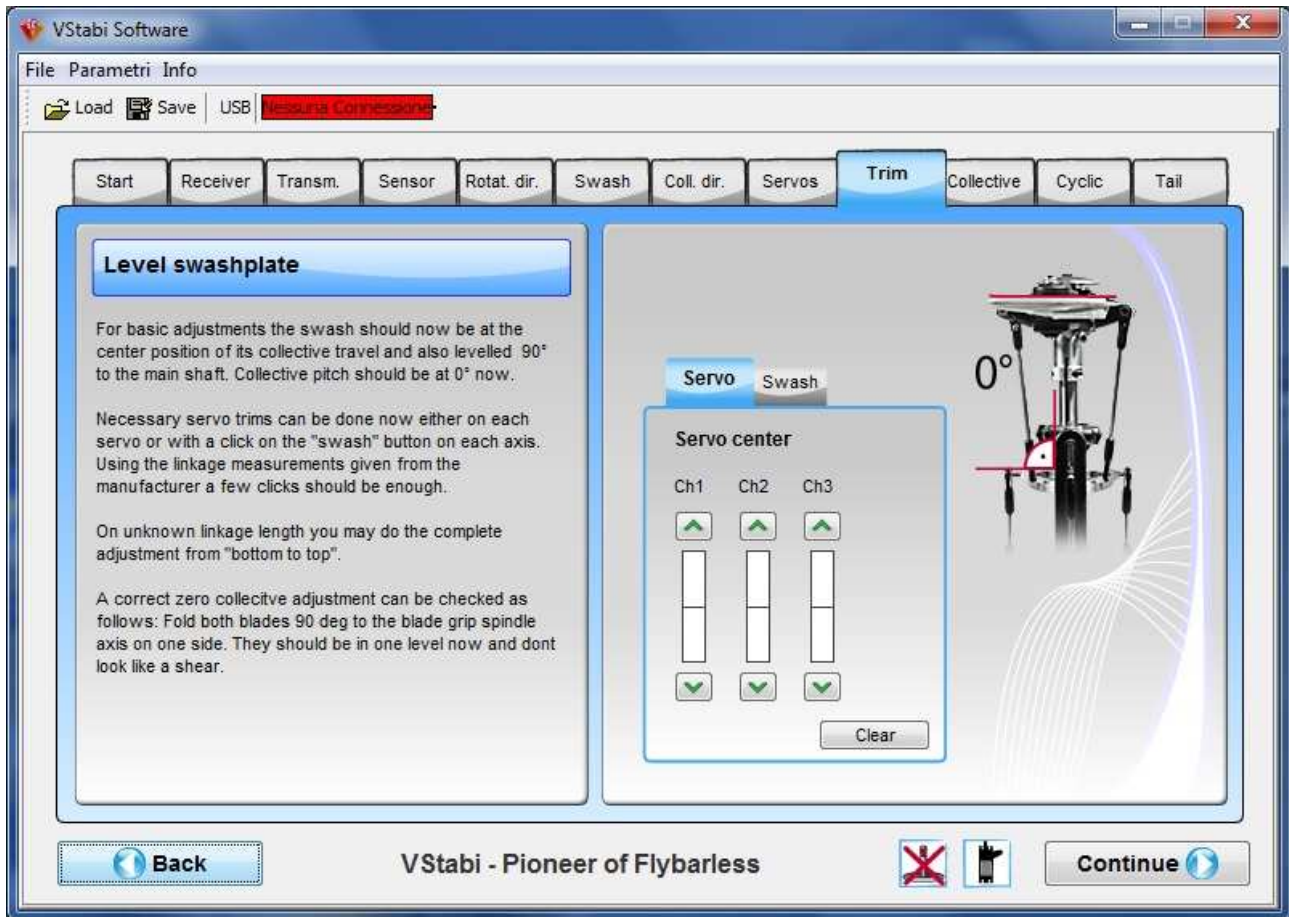
Collegare i servi swash come qui mostrato agli slot corrispondente della tua VBAR. Le posizioni servo sono mostrati in una parte superiore - vista qui, il naso della Heli è nella parte superiore di questa immagine.

Impostare il servo swash direzioni usando i tasti servo se necessario per raggiungere corretto movimento collettivo e secondo la tua inputs stick.

Successivamente, controllare le funzioni ciclico con TX. Essi devono corrispondere adesso.

Se le funzioni ciclico non corrispondono ora non vi è differenza tra l'aa elicottero e le impostazioni della procedura guidata. Controllare con attenzione i passaggi precedenti per ottenere questo risolto.

LIVELLO PIATTO



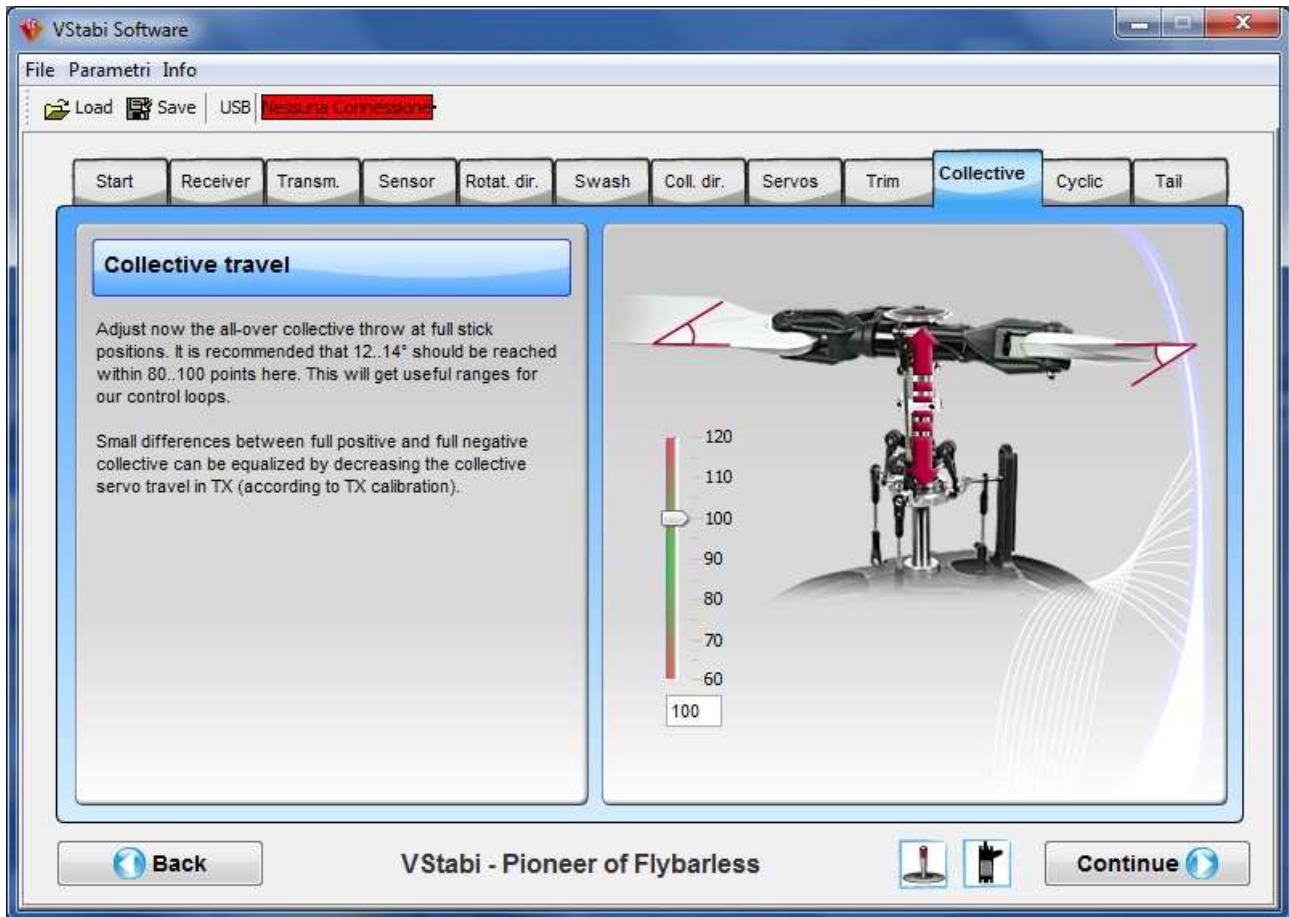
Per le regolazioni di base che ivi vi abitano ora essere nella posizione di centro del suo viaggio collettivo e livellato anche di 90° verso il pozzo principale. pitch collettivi dovrebbero essere a 0° ora.

trim servo necessario può essere fatto, ora, sia su ogni servo o con un clic su "swash pulsante su ogni asse. Utilizzando il collegamento di misura, dato dal produttore pochi click dovrebbe essere sufficiente.

Sulla lunghezza legame sconosciuto si può fare l'adeguamento completo da "basso verso l'alto".

Una corretta registrazione zero collettiva può essere verificata nel modo seguente: piegare entrambe le pale 90° per la presa asse spidle pala su un lato. Essi dovrebbero essere in un livello ora e guardare dont come un taglio.

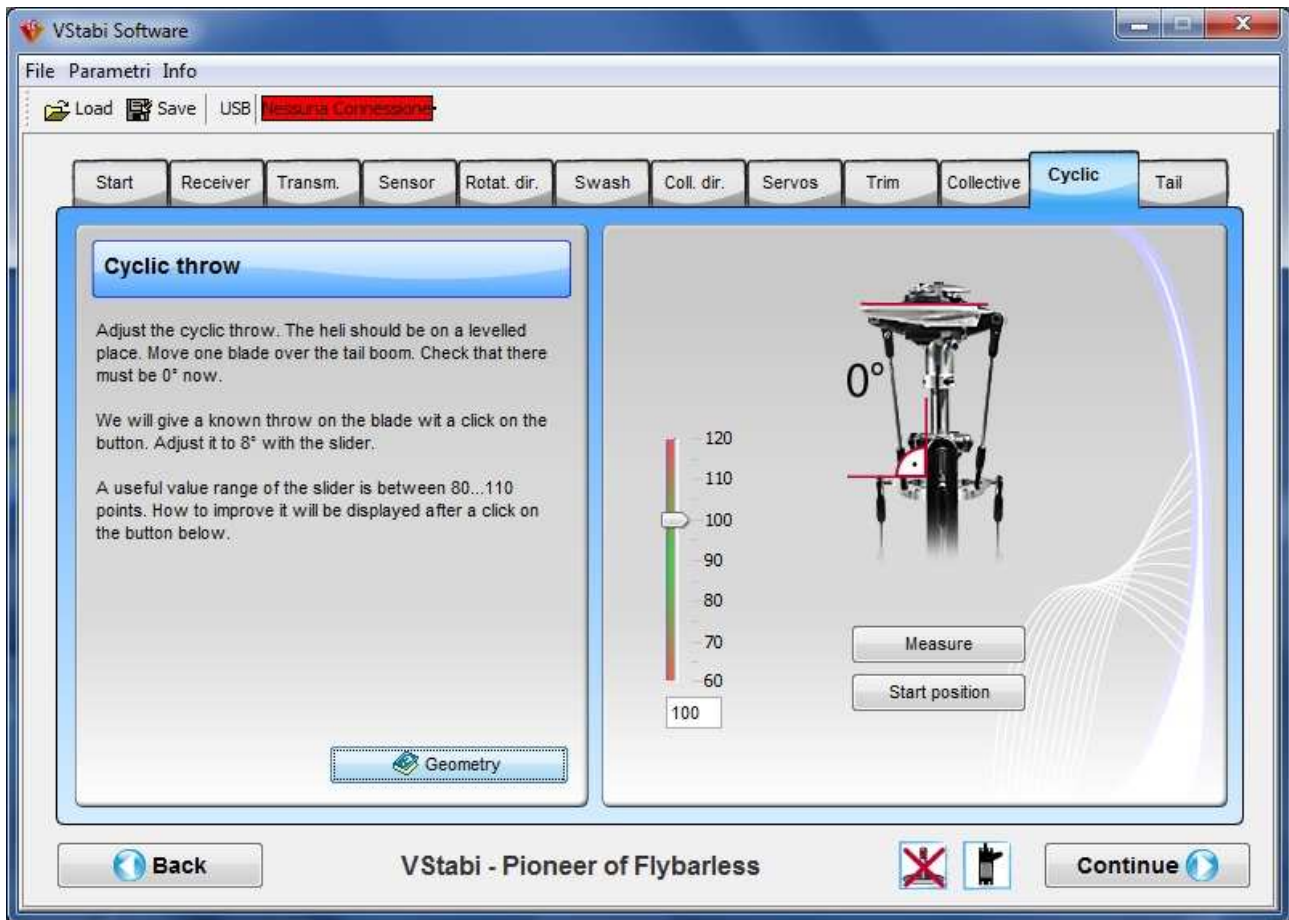
TRAVEL COLLETTIVO



Regolare ora il tutto - oltre a gettare collettiva posizioni stick pieno. Si raccomanda di 12 .. 14 ° deve essere raggiunto entro 80 .. 100 punti qui. In questo modo ottenere intervalli di utile per il nostro loop di controllo.

Piccole differenze tra pieno collettivo negativo positivo e completo può essere equiparati diminuendo il viaggio collettivo servo in TX (secondo la taratura TX).

CICLICI VOLANTI

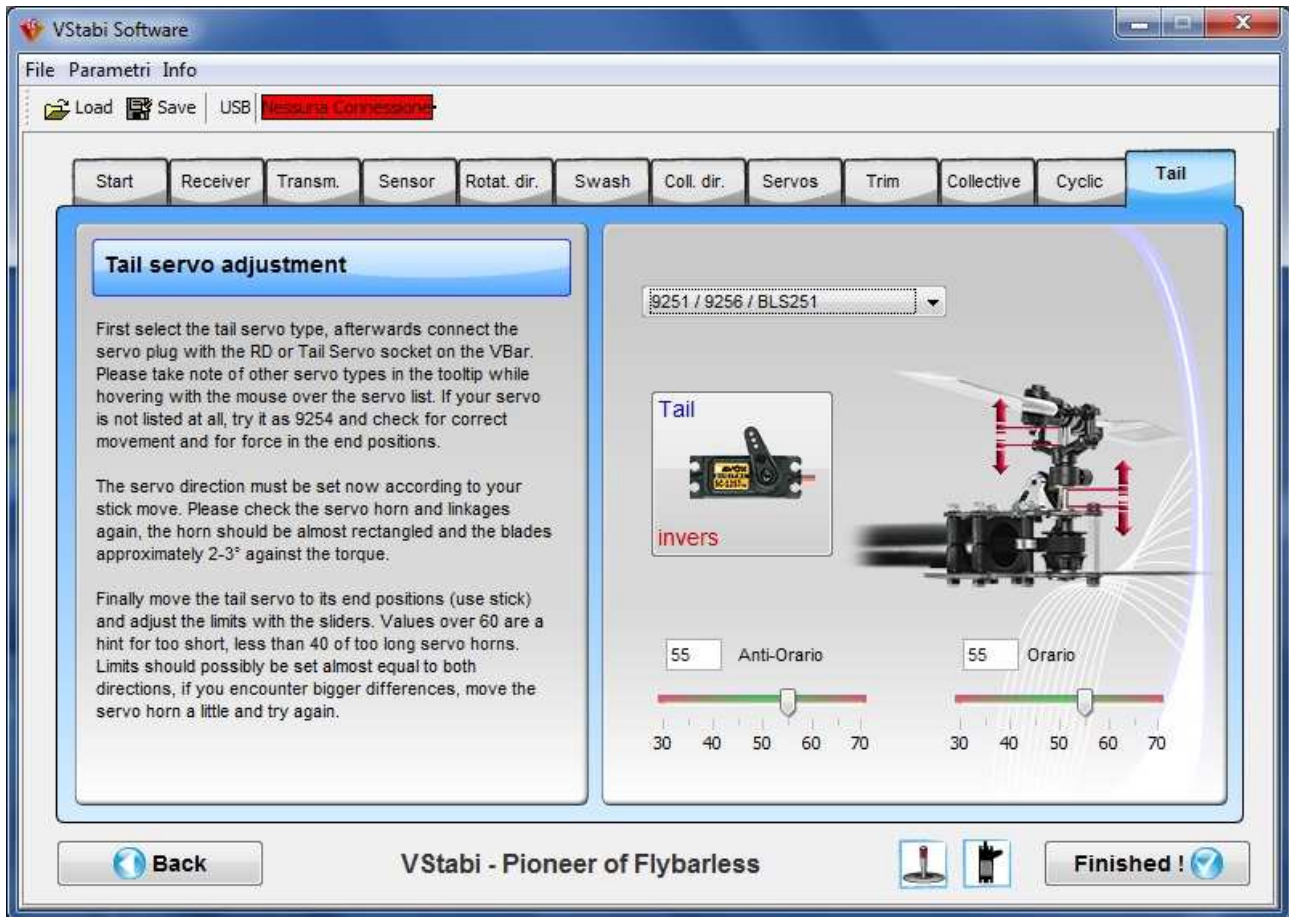


Regolare la proiezione ciclica. L'elicottero dovrebbe essere in un luogo livellato. Spostare una pala sulla trave di coda. Controllare che non ci deve essere 0° ora.

Daremo una nota gettare sulla pala spirito un clic sul pulsante. Adeguarlo alla 8° con il cursore.

Una gamma valore utile del dispositivo di scorrimento è tra i 80 100 punti. Come migliorare questo verrà visualizzato dopo un clic sul bottone qui sotto.

REGOLAZIONE SERVO CODA



In primo luogo selezionare il tipo di coda servo, poi collegare la spina servo con il RD o presa servo di coda sul VBAR. Si prega di prendere atto di altri tipi di servo nel suggerimento mentre ci si muove con il mouse sopra l'elenco servo. Se il tuo servo non è nell'elenco, provare a 9.254 e controllare ement mov corretta e per la forza nelle posizioni finali.

la direzione del servo deve essere impostato ora secondo la vostra mossa bastone. Si prega di controllare il corno servo e collegamenti di nuovo, il corno dovrebbe essere quasi rectanled e le pale di circa 2-3 contro la coppia.

infine spostare il servo di coda per le sue posizioni finali (bastone uso) e regolare i limiti con i cursori. valori di oltre 60 sono un suggerimento per troppo breve, meno di 40 di corna Sevo troppo lungo.

limiti dovrebbero eventualmente essere impostato quasi uguale a entrambe le direzioni, se si enocunter grandi differenze, spostare il corno servo un po 'e riprovare.

FINE – VOLAREEEEE!!!!!!