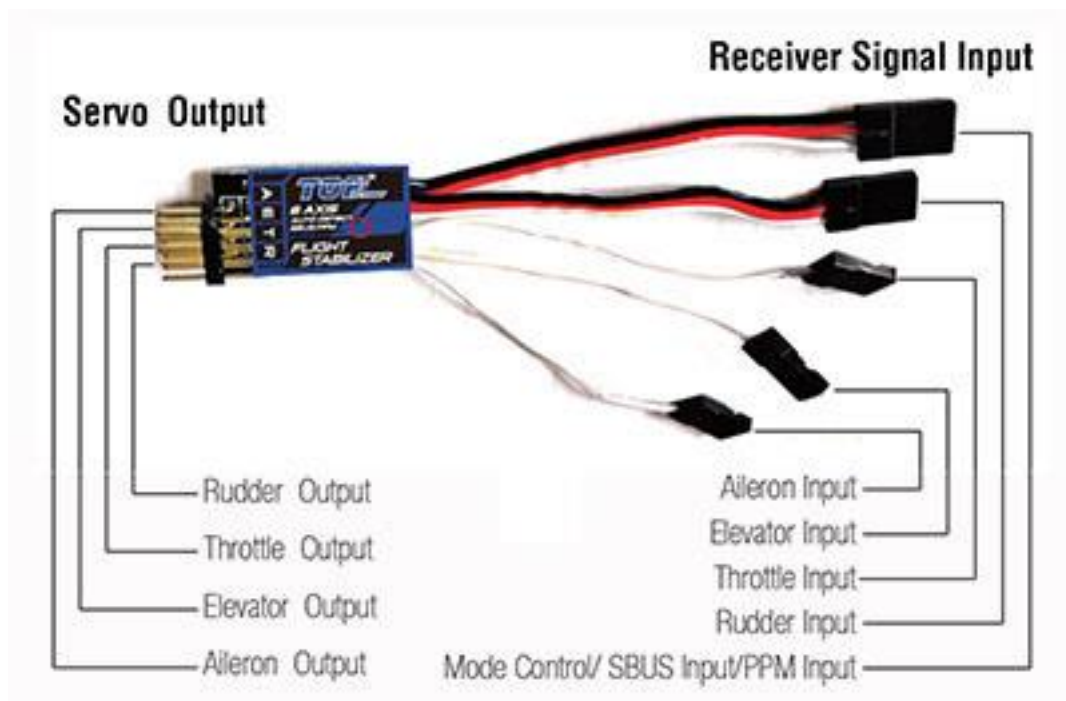


TOP R/C HOBBY STABILIZATOR LOTU INSTRUKCJA OBSŁUGI



Kontroler lotu – wprowadzenie.

1. Kontroler lotu jest wyposażony w 32-bitowy - szybki procesor i precyzyjny, cyfrowy 6-osiowy żyroskop. Kontroler lotu jest dostosowany do ustalonych parametrów technicznych lotu dla konkretnego modelu, co zmniejsza kłopoty lub trudności użytkowników w dostosowaniu kontrolera lotu.
2. Obsługa wyjścia sygnału PWM&PPM&SBUS odbiornika
3. Obsługa dwóch trybów: samostabilizacji i stabilizacji, dostępna poprzez przełącznik 2 lub 3 pozycyjny w 5-kanałowym nadajniku.

Wejście sygnału kontrolera lotu.

Ustaw model w pozycji poziomej i włącz zasilanie kontrolera, aby zainicjować jego działanie.

Na początku, wskaźnik LED będzie szybko migać przez 3-6 sekund, po czym szybkie miganie zostanie zakończone. Po korekcie ustawień kontrolera - lotki, ster wysokości i ster kierunku będą poruszać się w jedną i drugą stronę, odpowiednio 3 razy w krótkim czasie. Oznacza to, że korekta kontrolera lotu została zakończona.

1. Po zakończeniu korekty, sygnał z żyroskopu nie jest wysyłany. W tym momencie można obserwować, czy powierzchnie sterowe lotek, steru kierunku i steru wysokości znajdują się w położeniu neutralnym. Jeśli nie – należy wyregulować stery do położenia neutralnego i ponownie zainicjować działanie kontrolera.
2. Po zakończeniu korekty, sygnał z żyroskopu nie jest wysyłany. W tym momencie, wystarczy przesunąć drążek przepustnicy do 25%, a żyroskop zacznie wysyłać sygnał. Ma to pomóc użytkownikom w wykonaniu trymowania i obserwowaniu, czy powierzchnie sterowe znajdują się w pozycji neutralnej.
3. Wyłączona dioda LED oznacza, że nie jest odbierany żaden sygnał odbiornika.
4. Powolne pulsowanie diody LED oznacza, że sygnał odbiornika jest normalny i znajduje się w trybie stabilizacji.
5. Świecąca dioda LED wskazuje, że sygnał odbiornika jest normalny i znajduje się w trybie samostabilizacji.

Tryby pracy kontrolera lotu.

1. Tryb samostabilizacji.

W trybie samostabilizacji, po ustawieniu drążków w neutrum, stabilizator automatycznie ustawia model do lotu poziomego. Użycie drążków, powoduje zmniejszenie czułości stabilizacji, co pozwala na ręczne sterowanie modelem.

2. Tryb stabilizacji.

W trybie stabilizacji, żyroskop utrzymuje model w aktualnej pozycji, po ustawieniu drążków w neutrum. Użycie drążków, powoduje wyłączenie stabilizacji, co pozwala na ręczne sterowanie modelem.