

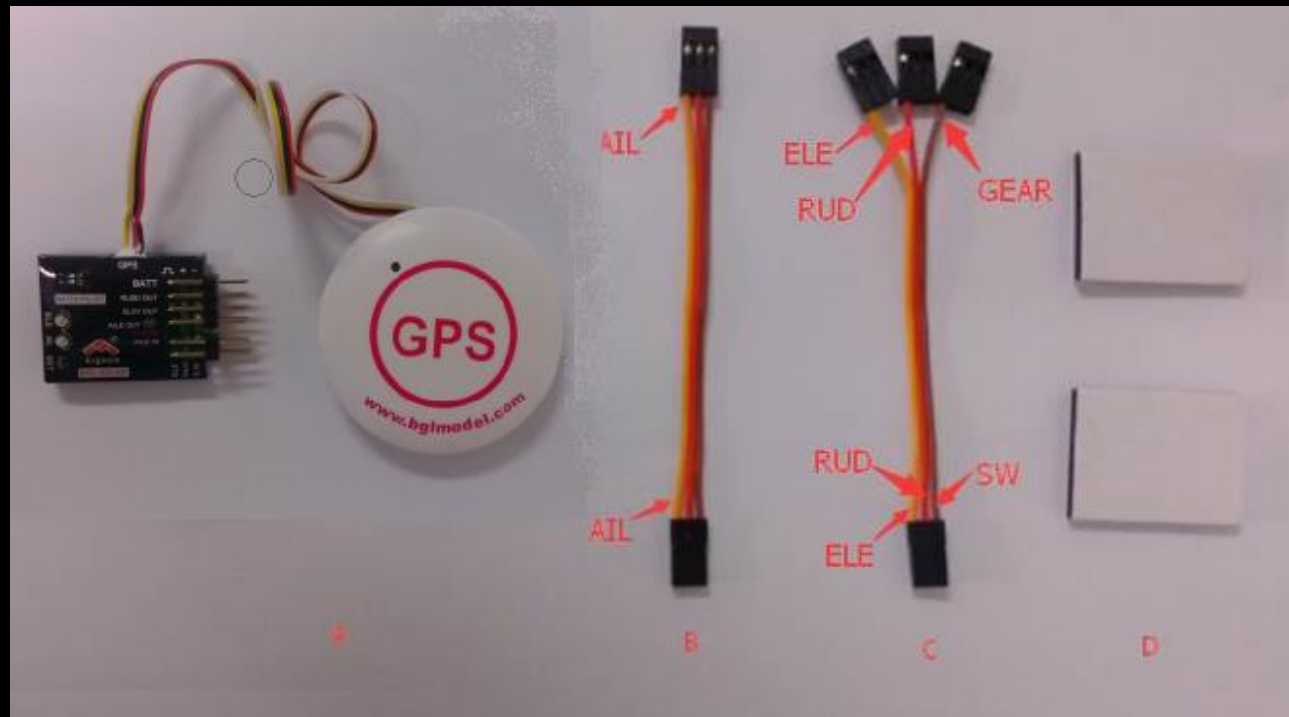


Stabilizator lotu  
autopilot 6 osiowy

BGL-6G-AP

# Zawartość zestawu:

- A. Sensor GPS x 1
- B. Przewód 1 x 1
- C. Przewód 2 x 1
- D. Taśma dwustronna x 2
- E. Instrukcja obsługi x 1

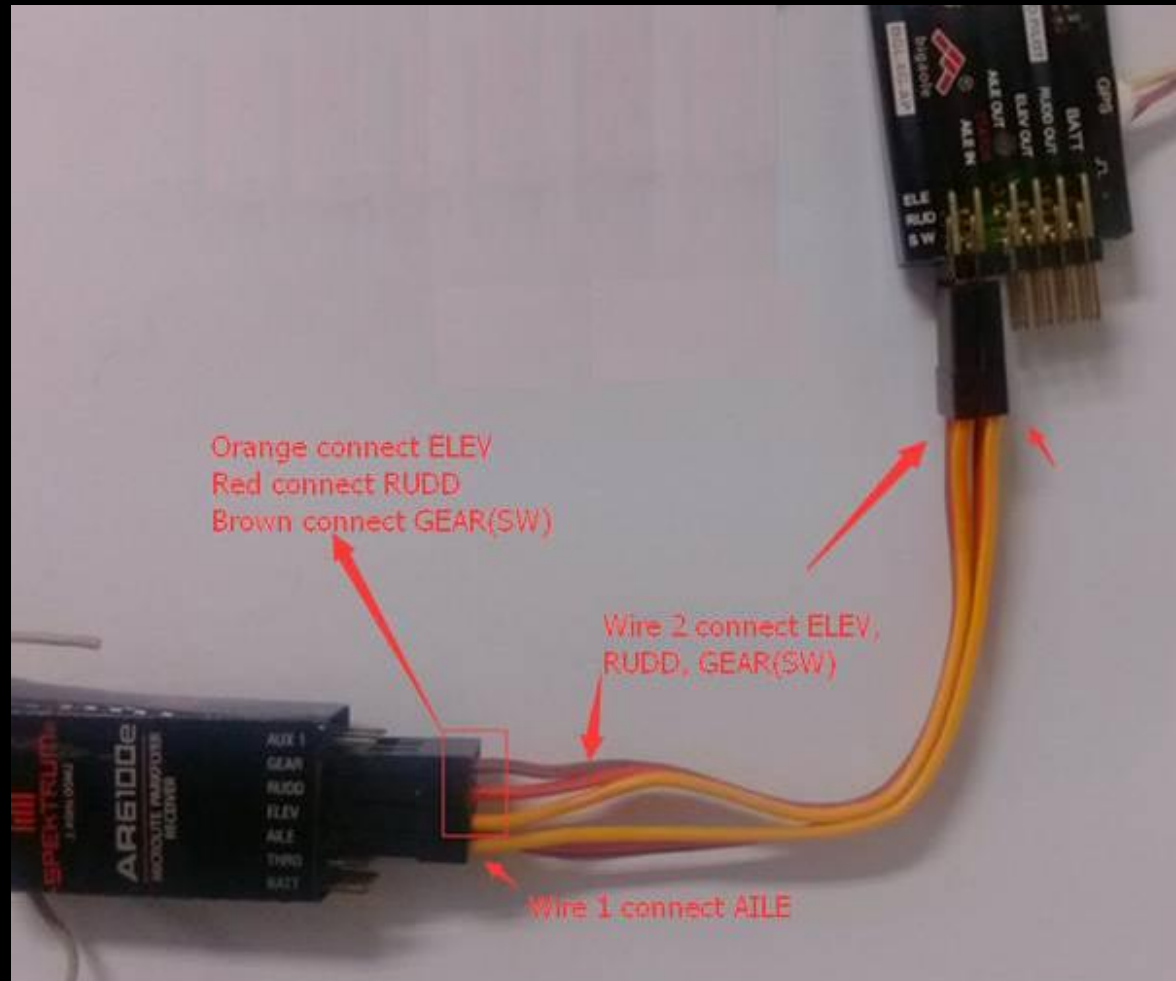


# Podłączenie urządzenia do odbiornika

Podłączenie stabilizatora do odbiornika.

- AILE INN - podłączenie lotek do stabilizatora
- ELE - podłączenie steru wysokości
- RUD – podłączenie steru kierunku
- SW – podłączenie przełącznika trybów

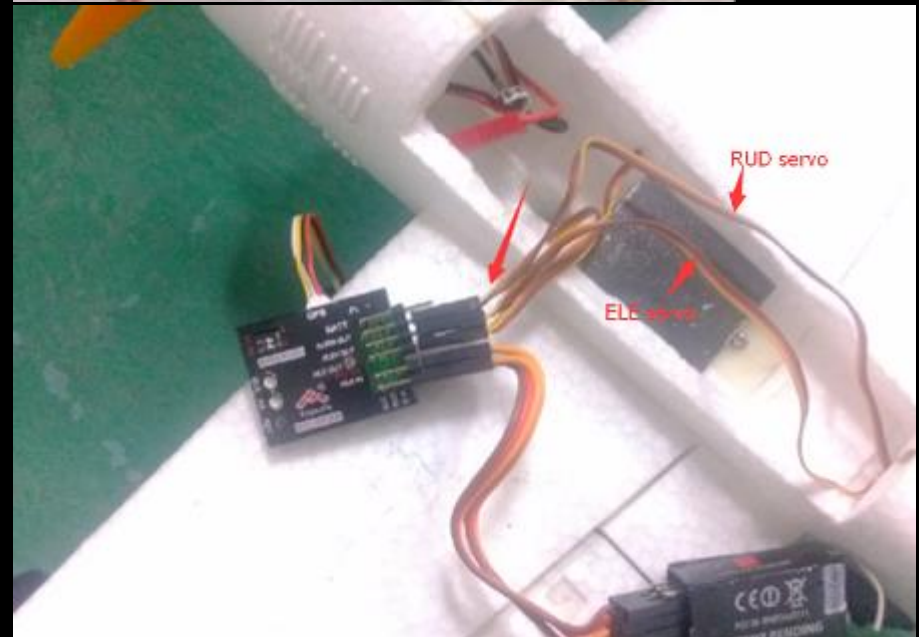
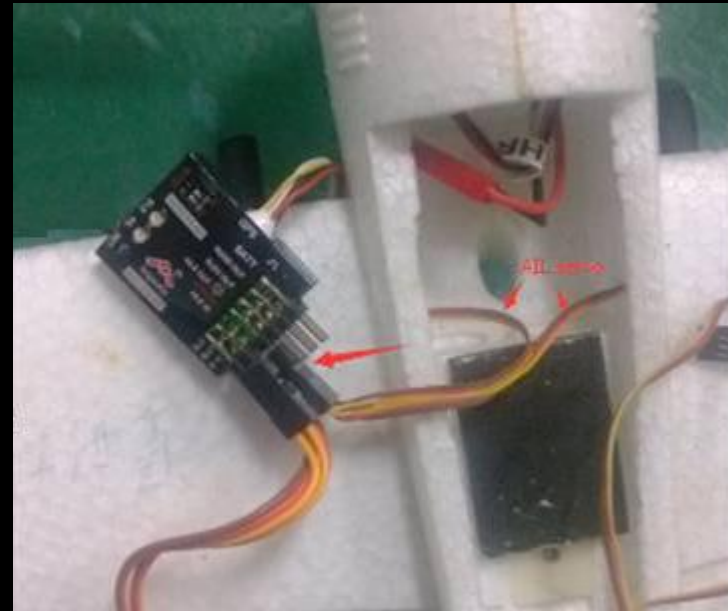
Przykładowo użyty odbiornik Spektrum.



# Podłączenie serwomechanizmów

Podłączenie serwomechanizmów do stabilizatora.

- AILE OUT – podłączenie serwomechanizmu lotek
- ELEV OUT – podłączenie serwomechanizmu steru wysokości
- RUDD OUT – podłączenie serwomechanizmu steru kierunku



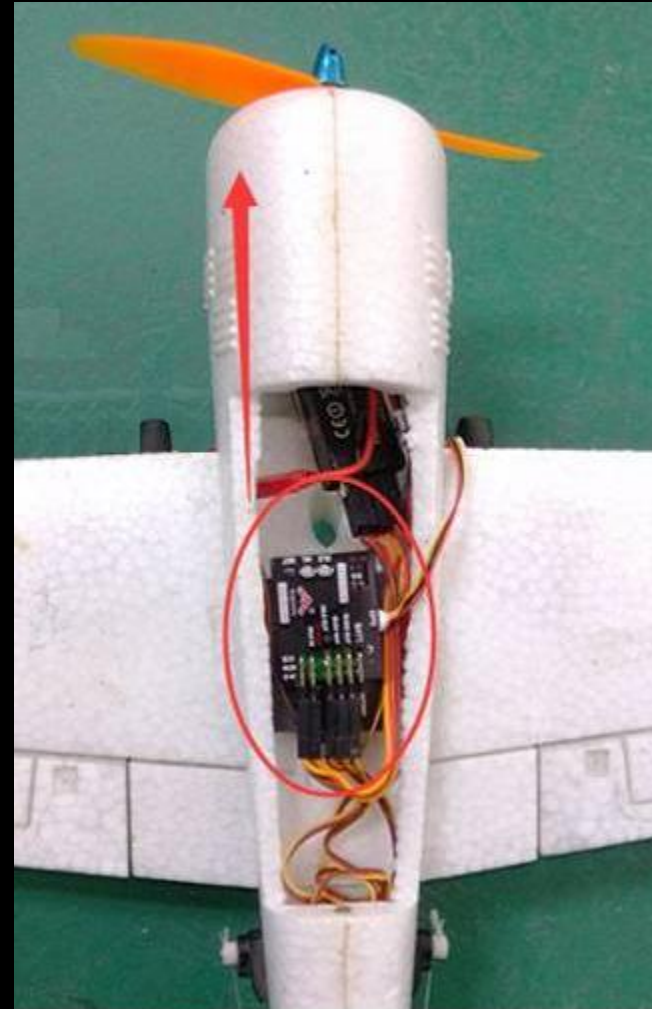
# Podłączenie regulatora obrotów ESC

Elektroniczny regulator obrotów silnika (ESC) podłączony bezpośrednio do odbiornika.



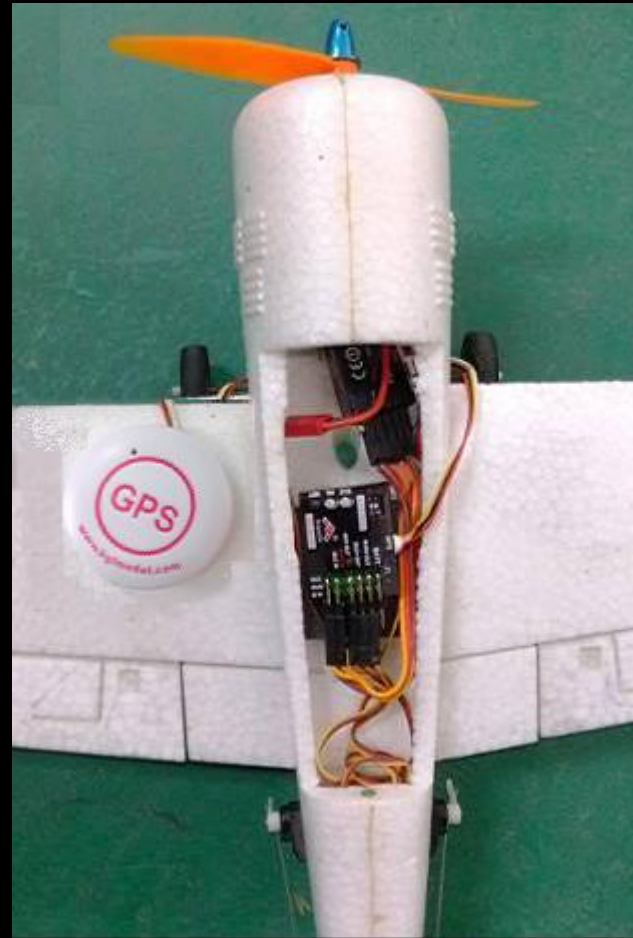
# Mocowanie stabilizatora

- Stabilizator należy zamocować poprzez przyklejenie do poziomej półki za pomocą dwustronnej – piankowej taśmy klejącej.
- Stabilizator należy zamocować w środku ciężkości modelu
- Przewody wychodzące ze stabilizatora powinny być skierowane do tyłu modelu (w kierunku ogona).



# Mocowanie czujnika GPS

Czujnik GPS powinien być zamontowany na kadłubie lub skrzydle za pomocą dwustronnej taśmy klejącej.



# Ustawienia nadajnika R/C – krok 1

- Uruchom w nadajniku nowy program modelu.
- Ustaw trymery lotek, wysokości oraz kierunku w pozycji zero.
- Wyłącz wszystkie miksery.



# Ustawienia nadajnika R/C krok 2

Kanał CH5, w górnej pozycji – tryb „Powrót do domu”

Na kanale 5 nadajnika (CH5), ustaw 3-pozycyjny przełącznik

Rysunek przedstawia nadajnik Spektrum, jednakże zasada jest identyczna dla wszystkich nadajników.



Kanał CH5 w środkowej pozycji - tryb wyłączonego stabilizatora



# Ustawienia nadajnika R/C krok 3

Kanał CH5 nadajnika w dolnej pozycji - tryb stabilizacji lotu



# Wybór układu płatownca

- Ustaw przełączniki S1 i S2 w pozycji OFF dla tradycyjnego układu samolotowego.
- Ustaw przełącznik S1 w pozycji OFF, a przełącznik S2 w pozycji ON dla układu latającego skrzydła (Delta).
- Ustaw przełącznik S1 w pozycji ON, a przełącznik S2 w pozycji OFF dla układu z usterzeniem typu „V”.



# Ustawianie położenia sterów

Wybierz tryb Gyro OFF  
(przełącznik CH5 w pozycji  
środkowej – stabilizacja  
wyłączona)

- Sprawdź, czy stery lotek, wysokości oraz kierunku ustawione są we właściwych położeniach
- Sprawdź, czy dźwignie serwomechanizmów są ustawione pod kątem 90 stopni do kierunku ruchu

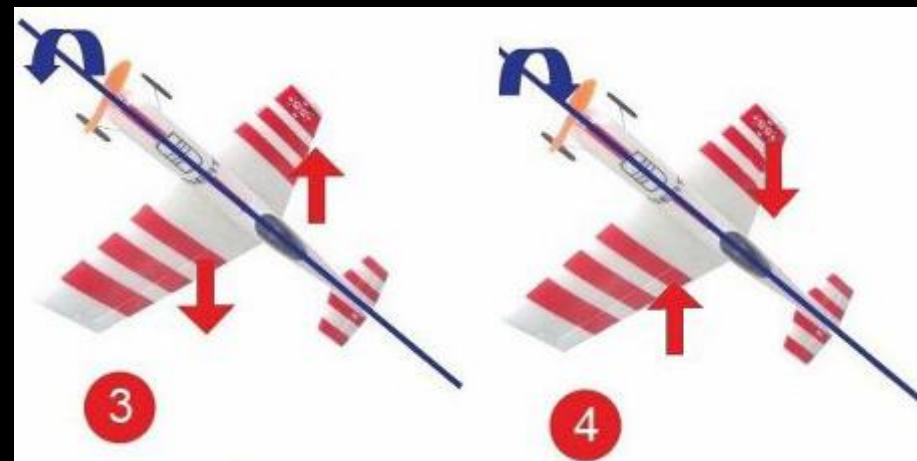
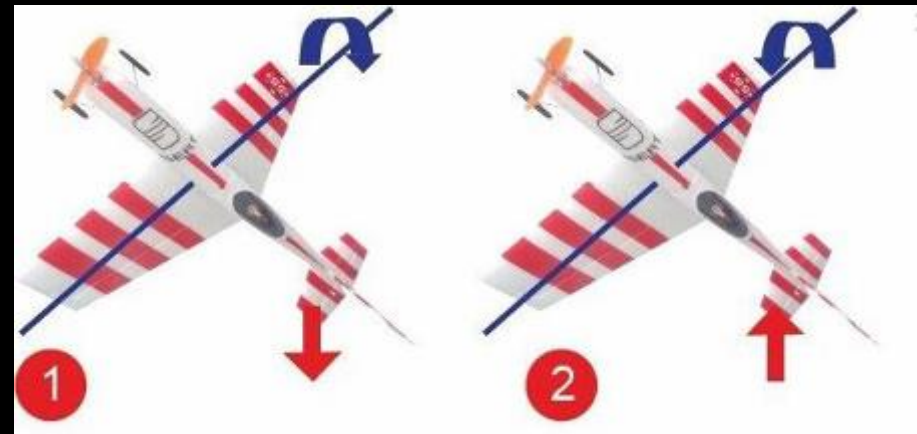


# Kontrola kierunku działania sterów

Kontrola kierunku działania stabilizatora na wychylenia modelu.

Wybierz tryb stabilizacji - przełącznik CH5 w dolnej pozycji.

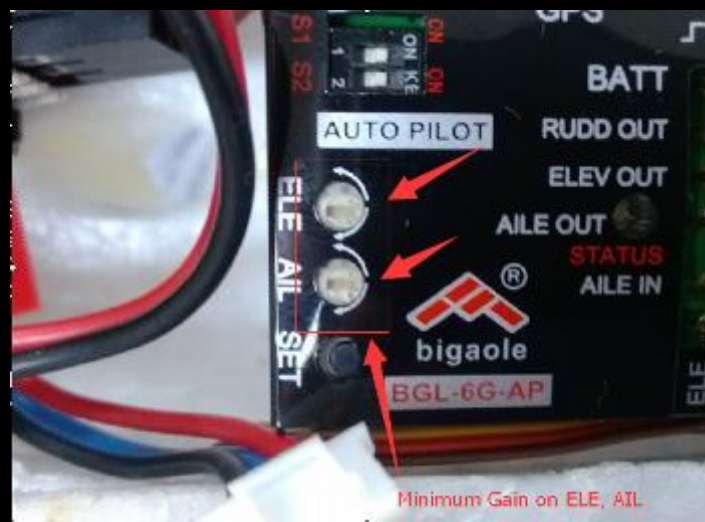
- Obróć model względem osi poprzecznej (pochylenie) i sprawdź, czy ster wysokości wychyla się poprawnie. Pochylenie nosa modelu w dół (rys.2), powoduje podniesienie się steru, podniesienie nosa modelu (rys.1), powoduje opuszczenie steru wysokości.
- Obróć model względem osi podłużnej (przechylenie) i sprawdź analogicznie, czy lotki wychylają się prawidłowo (rys3 -4).



# Zmiana czułości i kierunku działania

Trymery ELE i AIL służą do zmiany kierunku działania sterów oraz zmiany czułości stabilizacji.

- Strona lewa od środkowego położenia trymera to zakres NORMAL, strona prawa – REVERS. Chcąc zmienić kierunek działania, należy przestawić trymer w odwrotne położenie
- Czułość działania ustawiana jest w zakresie „położenie środkowe – zewnętrzne”. Położenie zewnętrzne to czułość maksymalna.



# Zmiana kierunku wychyleń sterów

- Ustaw wychylenia serwomechanizmów w nadajniku tak, żeby wychylały się w prawidłowym kierunku w stosunku do ruchów drążków.
- Za pomocą trymerów stabilizatora, ustaw prawidłowy kierunek działania stabilizatora dla wszystkich sterów.

# Kalibracja i punkt powrotu do domu

Proces kalibracji - poziomowanie modelu.

- Wyłącz zasilanie.
- Ustaw model w pozycji poziomej - tak jak w locie ślizgowym.
- Ustaw przełączniki S1 i S2 w pozycję "ON".
- Włącz zasilanie.



Sprawdź czerwoną diodę w stabilizatorze:

- szybko pulsuje
- stale świeci
- wolno pulsuje

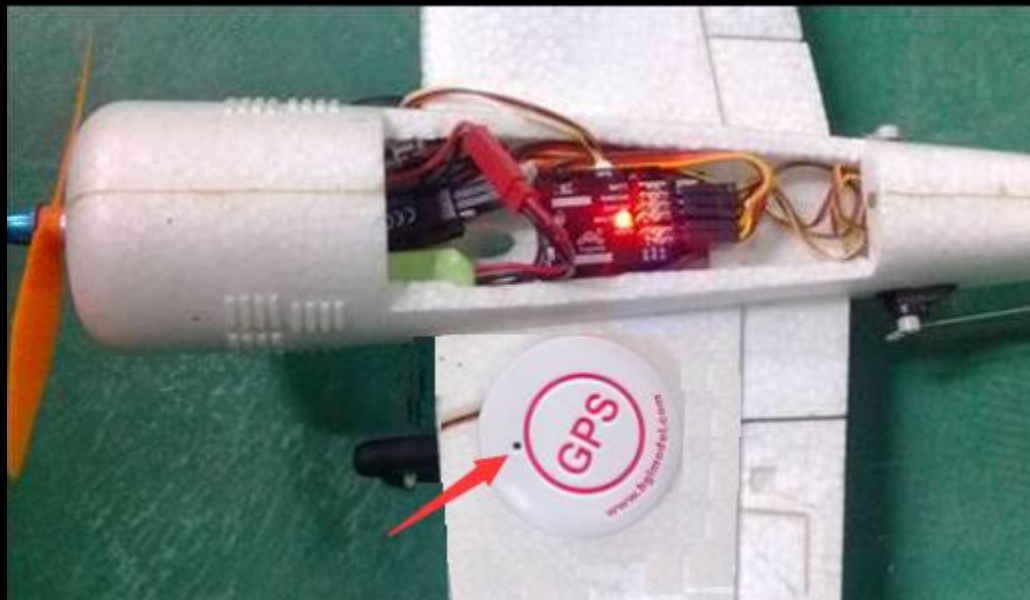




# Kalibracja i punkt powrotu do domu

## Kalibracja.

- Sprawdź diodę na antenie GPS - światło stałe - światło pulsacyjne.
- 
- Proces Kalibracji uważamy za zakończony. Stabilizator został wypoziomowany i zsynchronizowany z GPS.
- Kalibracja GPS może potrwać dłużej, ale jest to uważane za normalne.
- Wyłącz zasilanie.



# Kalibracja i punkt powrotu do domu

Ustawienie punktu powrotu „Do domu”

- Ustaw przełączniki S1 i S2 zgodnie z układem płytkowca.
- Patrz rozdział „Wybór układu płytkowca.”



# Ustawienie punktu „Powrót do domu”

- Włącz zasilanie - czerwone światło LED na stabilizatorze pulsuje powoli.
- Niebieskie światło LED na antenie GPS zmienia światło ciągłe na miganie (dla nowych lokalizacji może to potrwać parę minut)
- Naciśnij i przytrzymaj przycisk „SET” i czekaj, aż pulsujące czerwone światło LED zmieni się w światło stałe. Zwolnij przycisk „SET” i zaczekaj, aż LED zacznie ponownie powoli pulsować .

Sprawdź, czy miejsce w którym jesteś ma mocny sygnał GPS. Przy złych warunkach pogodowych, niskich - ciężkich chmurach, komunikacja GPS może być utrudniona.



# UWAGA – WAŻNE.

- System zapamiętuje ostatnie ustawienie. Jeśli zmieniasz miejsce startu, pamiętaj o przeprowadzeniu procedury ustawienia punktu „Powrotu do domu” w nowym miejscu.
- Produkt jest przewidziany do stosowania w systemach 2.4GHz. Używanie innych częstotliwości, może spowodować występowanie zakłóceń systememu GPS, a w efekcie problemy z kalibracją stabilizatora.
- W przypadku problemów i uwag, prosimy o kontakt z najbliższym sklepem modelarskim lub dystrybutorem urządzenia:

Riku Modelsport, ul.Madalińskiego 91, 02-549 Warszawa  
mail: wojtek@riku. com.pl

Dziękujemy za wybór naszego produktu