### Modell:





### Menüreihenfolge für Setup Stil "3D"

Als Basis wurde die englische Anleitung verwendet. Für die korrekte Übersetzung oder Kommentare wird keine Gewährleistung übernommen.



Eigene Einstellungen					
	F1	F2	F3	F4	F5
0	%	%	%	%	%
	d/s	d/s	d/s	d/s	d/s
0	%	%	%	%	%
	%	%	%	%	%

#### Basis-Verstärkung (Base Gain)

Wenn die Kanäle für die Rotorkopfstabilisierung [Verst.Que. (Gain AlL) / Verst.Hör. (Gain ELE)] im CGY-Menü [Basis-S-Bus (SBUS.BASIC)] auf "INA (INH)" eingestellt sind, ist die Einstellung über die Fernsteuerung nicht möglich. Daher wird die tatsächliche Stabilisierung für die zyklischen Stabilisierung mit Hilfe der Schaltfläche "Basis-Verstärkung (Base Gain)" innerhalb dieses Parameters eingestellt.

Auf 100 eingestellt, zeigt die Sender-Stabilisierung von 100% 100% auf diesem Parameter an. Wenn ein Pilot mehr Stabilisierung benötigt, kann der "Basis-Verstärkung (Base Gain)" erhöht werden, um die Stabilisierung auf dem CGY auf mehr als 100% zu bringen.

#### INFO:

Bei Verwendung von 6 Kanal-Sendern oder weniger entspricht "Basis-Verstärkung (Base Gain)" der Rotorkopf-Stabilisierung und kann manuell am CGY eingestellt werden, anstatt über den Sender.

Einstellbereich: 0 ~ 150% Default-Wert: 100%

### Rate zyklisch (Cyclic rate)

"Rate zyklisch (Cyclic rate)" legt die maximale Roll- und Nick-Drehgeschwindigkeit (d/s) [Grad pro Sekunde) fest, die das Modells erreichen kann. Nick- und Rolldrehgeschwindigkeit werden zusammen mit diesem einen Parameter eingestellt.

Einstellbereich: 10 ~ 500d/s Default-Wert: 300d/s

# Cnt.Auth.Querruder (CntAuth AIL) Cnt.Auth.Höhenr (CntAuth ELE)

Hier wird die Roll (Nick)-Geschwindigkeit eingestellt die der Kreisel versucht, die eingestellte "Rate zyklisch (Cyclic rate)" zu erreichen.

#### INFO:

Ist der Wert zu hoch kommt es zu einem ruckartigen Steuergefühl. Ist der Wert zu gering hat man das Gefühl das das Modell nicht reagiert.

Empfohlener Wert: 20-60 sollte für die meisten Helis passen.

Einstellbereich: 0 ~ 100% Default-Wert: 40%



		Eigene I	Einstellunge	en	
	F1	F2	F3	F4	F5
0	%	%	%	%	%
	%	%	%	%	%

#### Exponential (Exponential)

Stellen Sie den Exponentialwert wie gewünscht ein, um das Steuergefühl der zyklischen Steuerelemente um den mittleren Steuerknüppel zu ändern. Negative Werte machen das Steuergefühl weicher; positive Werte erhöhen die Empfindlichkeit.

Beachten Sie, dass jeder Exponentialwert, der im SENDER eingestellt ist, zu dem im CGY eingestellten Wert addiert wird.

Einstellbereich: -100 ~ 0 ~ +100% Default-Wert: -20%

#### Flug-Stil (FLT.Style)

Erhöht man diesen Wert, so reagiert das Modell stärker auf den Steuerknüppel und hinterlässt beim Piloten den Eindruck, dass das Modell nach einer Eingabe in einer Position eingerastet ist. Es wird auch eher ein berechnendes Gefühl bei Eingaben haben. -Wenn Sie den Wert verringern, fühlt sich das Modell lebendiger an und lässt sich leichter mit der Knüppeleingabe drehen. Das Modell wird sich bei schnelleren zyklischen Bewegungen und Richtungswechseln etwas spritziger anfühlen.

Einstellbereich: 0 ~ 100%

Default-Wert: +50%



		Eigene I	Einstellunge	en	
	F1	F2	F3	F4	F5
0	%	%	%	%	%

#### Höhenr.Komp. (ELE.Comp)

Ein Hubschrauber, dessen Rotorkopf sich im Uhrzeigersinn dreht, zeigt die Tendenz, dass die Nase bei positivem Pitch zur Rotorebene gezogen wird.

Umgekehrt wird der Hubschrauber bei negativem Pitch die Nase von der Rotorebene weggedrückt.

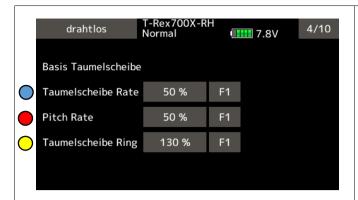
Bei einer langsameren Servo-Einstellung oder größeren (schwereren) Rotorblättern kann eine kleine Nick-Vorkompensation erforderlich sein, um die Nase des Hubschraubers bei kollektiven Pitch-Änderungen immer Eben zu halten. In den meisten Fällen mit Hochgeschwindigkeits-Servos des Hubschraubers und Standard-3D-Rotorblättern wird diese Funktion nicht benötigt. Wenn Sie eine leichte Tendenz bemerken, dass die Nase bei kollektiven Eingaben versucht, sich zu heben oder zu senken, wird eine Erhöhung von

"Höhenr.Kompens. (ELE.Comp)" dieses Verhalten reduzieren.

Einstellbereich: 0 ~ 100%

Default-Wert: 0%

Version V1.0, Stand: 20.12.2021



		Eigene I	Einstellunge	en	
	F1	F2	F3	F4	F5
	%	%	%	%	%
	%	%	%	%	%
0	%	%	%	%	%

#### Taumelscheibe Rate (SWS.Rate)

Die Einstellungen der Taumelscheibenwege wird verwendet, um einen bekannten zyklischen Grundausschlag für den CGY einzustellen, um die Kompensationen und die Stabilisierungswerte zu berechnen. Dieser Wert stellt nicht den zyklischen Ausschlag dar, sondern zeigt dem CGY einen

zyklischen Ausschlag dar, sondern zeigt dem CGY einen bekannten Punkt, um die Geometrie des Helikopters zu verstehen. Es ist wichtig zu beachten, dass eine Einstellung sowohl für die Roll- als auch für die Nickachse gilt: Sie werden nicht individuell angepasst.

Wichtig am Sender DualRate auf 100%.

Jilliy	ann senuei	Dualitate	aui 10
•	800	->	10°
•	700	->	9°
•	600-550	->	8°
•	500	->	7°
•	450 und l	kleiner->	6°

Einstellbereich: 0 ~ 100% Default-Wert: 50%

#### Pitch Rate (PIT.Rate)

Max. Pitchwerte nach Wunsch (+/- 10° bis 12°) Unterschiedliche Pitchwerte werden nachträglich im Sender eingestellt.

Einstellbereich: 0 ~ 100%

Default-Wert: 50%

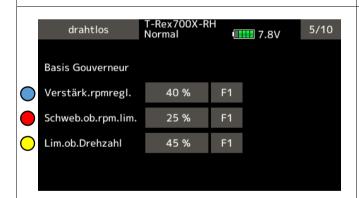
#### Taumelscheibe Ring (SWS.Ring)

Dieser Parameter wird verwendet, um den Gesamt-Maximum-Weg der zyklischen Taumelscheibe einzustellen sowie den Taumelscheibenweg zu begrenzen, um ein Klemmen der Taumelscheibenservos zu verhindern, wenn der Steuerknüppel in Richtung einer Ecke bewegt wird.

(z. B. voll rechts und voll zurück).

Einstellbereich: 50 ~ 150%

Default-Wert: 130%



		Eigene I	Einstellunge	en	
	F1	F2	F3	F4	F5
0	%	%	%	%	%
	%	%	%	%	%
0	%	%	%	%	%

#### Verstärk.rpmregl. (GOV.Gain)

Reglerregelung. Wenn der Wert des Reglerregelung zu niedrig eingestellt ist, schwankt die Drehzahl des Helikopters bei kollektiven und zyklischen Pitchänderungen. Umgekehrt wird bei einem zu hohen Wert die Drehzahl selbst schwanken und im Flug schwanken.

Einstellbereich: 1 ~ 100%

Default-Wert: Nitro=40%, 1:1Magn=60%, HpoleEP=30%, LPoleEP=10%

Schweb.ob.rpm.lim. (L Lmt.L rpm)

Einstellbereich: 0 ~ 80% Default-Wert: 25%

Lim.ob.Drehzahl (L Lmt.H rpm)

#### Einstellbereich: 10 ~ 80% Default-Wert: 45%

Mit den RPM Limits wird die minimale Gasmenge eingestellt, die der Regler während einer Überdrehzahl-Situation befehlen wird. Bei einem zu niedrigen Wert könnte der Motor abstellen oder die Leistung bei der nächsten kollektiven Bewegung nicht schnell genug wiederherstellen. Wenn der Wert zu hoch eingestellt ist, regelt der Regler die Überdrehzahl nicht, wenn der Rotorkopf unbelastet ist

Verwenden Sie:

Schweb.ob.rpm.lim. (L Lmt.L rpm): Für RPMS von 0700-1700 Lim.ob.Drehzahl (L Lmt.H rpm): Für RPMS von 1701-4000

Futaba ©rudi1025

Version V1.0, Stand: 20.12.2021



		Eigene I	Einstellunge	en	
	F1	F2	F3	F4	F5
0	%	%	%	%	%
	%	%	%	%	%
0				%	%

#### Heading Hold A (HeadHld A)

Diese Funktion wird verwendet, um den Heading-Hold-Anteil der Kreiselregelung einzustellen.

Wenn der Hubschrauber den Winkel oder die zyklische Steuerweg nicht hält, verbessert eine Erhöhung der Heading-Hold-Stabilisierung das Halten des Hubschraubers in einem bestimmten Winkel und die Konsistenz des zyklischen Weges. Wenn dies zu hoch eingestellt ist, könnten Sie eine Oszillation auf dieser Achse sehen. Ein Absenken des Heading Hold unter den Standardwert würde verwendet werden, wenn die Senderstabilisierung reduziert wird und eine konsistente Oszillation während des Fluges immer noch nicht behoben ist

Einstellbereich: 0 ~ 200%

Default-Wert: 80%

#### Step Einstellung A (StpTune A)

Zyklisches Stop-Tuning auf der Querruderachse. Wenn der Hubschrauber nach einer Querruder-Steuereingabe weiter ausrollt, bewirkt ein Absenken von "Step Einstellung A (StpTune A)" einen härteren Stop, um das Ausrollen zu verhindern. Wenn der Hubschrauber nach einer Querruder-Steuereingabe auf der Querruderachse ausschlägt, verringert ein Erhöhen von "Step Einstellung A (StpTune A)" dieses Ausschlagen.

Einstellbereich: 0 ~ 250%

Default-Wert: 80%

#### Kopf Reaktion (HeadResp)

Bei einem Standardhubschrauber sollte immer eine Head Response von "1" verwendet werden, aber bei einigen Scale-Hubschraubern oder speziell konstruierten Rotorköpfen kann es notwendig sein, die Head Response zu erhöhen, um eine Überkorrektur des Kreisels zu vermeiden.

Einstellbereich: 1 ~ 10

Default-Wert: 1



		Eigene I	Einstellunge	en	
	F1	F2	F3	F4	F5
0	%	%	%	%	%
	%	%	%	%	%

#### Heading Hold E (HeadHld E)

Diese Funktion wird verwendet, um den Heading-Hold-Anteil der Kreiselregelung einzustellen.

Wenn der Hubschrauber den Winkel oder die zyklische Steuerweg nicht hält, verbessert eine Erhöhung der Heading-Hold-Stabilisierung das Halten des Hubschraubers in einem bestimmten Winkel und die Konsistenz der zyklischen Weg. Wenn dies zu hoch eingestellt ist, könnten Sie eine Oszillation auf dieser Achse sehen. Ein Absenken des Heading Hold unter den Standardwert würde verwendet werden, wenn die Senderstabilisierung reduziert wird und eine konsistente Oszillation während des Fluges immer noch nicht behoben

Einstellbereich: 0 ~ 200%

Default-Wert: 80%

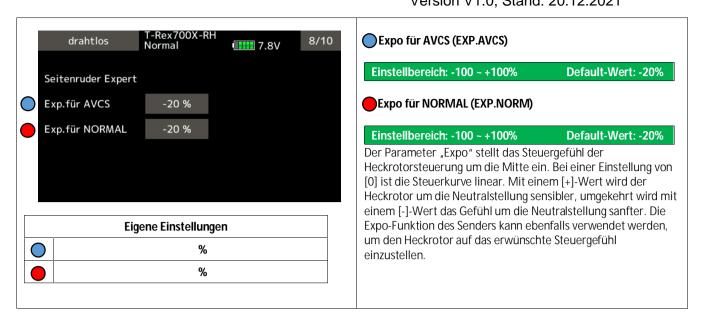
#### Step Einstellung E (StpTune E)

Zyklisches Stop-Tuning an der Nickachse. Wenn der Hubschrauber nach einem Nick-Flip weiter ausrollt, bewirkt ein Absenken von "Step Einstellung E (StpTune E)" einen härteren Stop.

Einstellbereich: 0 ~ 250%

Default-Wert: 80%

Futaba ©rudi1025 Version V1.0, Stand: 20.12.2021



Version V1.0, Stand: 20.12.2021



	Eigene Einstellungen				
	n				
	n				
0	n				
	n				

# CNT.DIIn (CNT.DIIn) CNT.DIIn (CNT.DIIn)

Diese Parameter legen die Verzögerung fest, wenn Sie den Knüppel aus der Neutralstellung nach links oder rechts bewegen. Größere Werte führen zu einem weicheren Ausschlag des Heckrotors aus der Mitte. Dieser Parameter muss für die LINKS- und RECHTS-Heckrotorsteuerung einzeln eingestellt werden. Führen Sie die gleichen Verfahren durch, um das Heckrotorgefühl in der entgegengesetzten Richtung einzustellen.

#### [Einstellungsmethode]

Bewegen Sie den Sender-Heckrotorknüppel nach rechts oder links in die Richtung, die Sie einstellen möchten. Berühren Sie die grüne Taste, um in den Einstellmodus zu gelangen und den Verzögerungswert einzustellen. Machen Sie das gleiche für die andere Seite.

Einstellbereich: 0 ~ 20n

Default-Wert: 15n

# CNT.DIOut (CNT.DIOut) CNT.DIOut (CNT.DIOut)

Diese Parameter legen die Verzögerung fest, wenn der Knüppel wieder in die Neutralstellung zurückgestellt wird. Dieser Parameter ist nützlich, um einzustellen, wie aggressiv der Heckrotor nach einer Pirouette stoppt. Je höher der Wert, desto weicher der Stopp.

Dieser Parameter muss für LINKS- und RECHTS-Heckrotorbefehle einzeln eingestellt werden. Die Einstellmethode ist die gleiche wie bei "CNT.DIIn (CNT.DIIn)", daher beachten Sie bitte den obigen Hinweis

Einstellbereich: 0 ~ 20n

Default-Wert: 12n



Eigene Einstellungen				
	d			

#### ANG (ANG)

Mit diesem Parameter, stellen Sie die maximale Pirouettendrehzahl des Hubschraubers ein, die der Kreisel bei 100 % DualRate zulässt.

Einstellbereich: 100 ~ 999d

Default-Wert: 450d

#### Heckrotor Reaktion (Tail Resp.)

Das Ziel ist es, die Reaktion zwischen der Reaktion des Hubschrauberhecks und der Kreiselsteuerung abzustimmen. Dazu wird diese Funktion genutzt. 1 ist die beste Reaktion. Im Allgemeinen, wenn die Heckreaktion langsam ist oder die Geschwindigkeit des Servos langsam ist, erhöht die Einstellung der späten Heckreaktion die Empfindlichkeit des Kreisels und verbessert die Steuerleistung. Außerdem wird bei einer verzögerten Ansprecheinstellung die Leistungsaufnahme des Servos reduziert. Wenn jedoch die Ansprecheinstellung zu spät erfolgt, kann der Betrieb nicht mit dem

Hochgeschwindigkeitsbetrieb des Hubschraubers mithalten.

Einstellbereich: 1 ~ 5

Default-Wert: 1