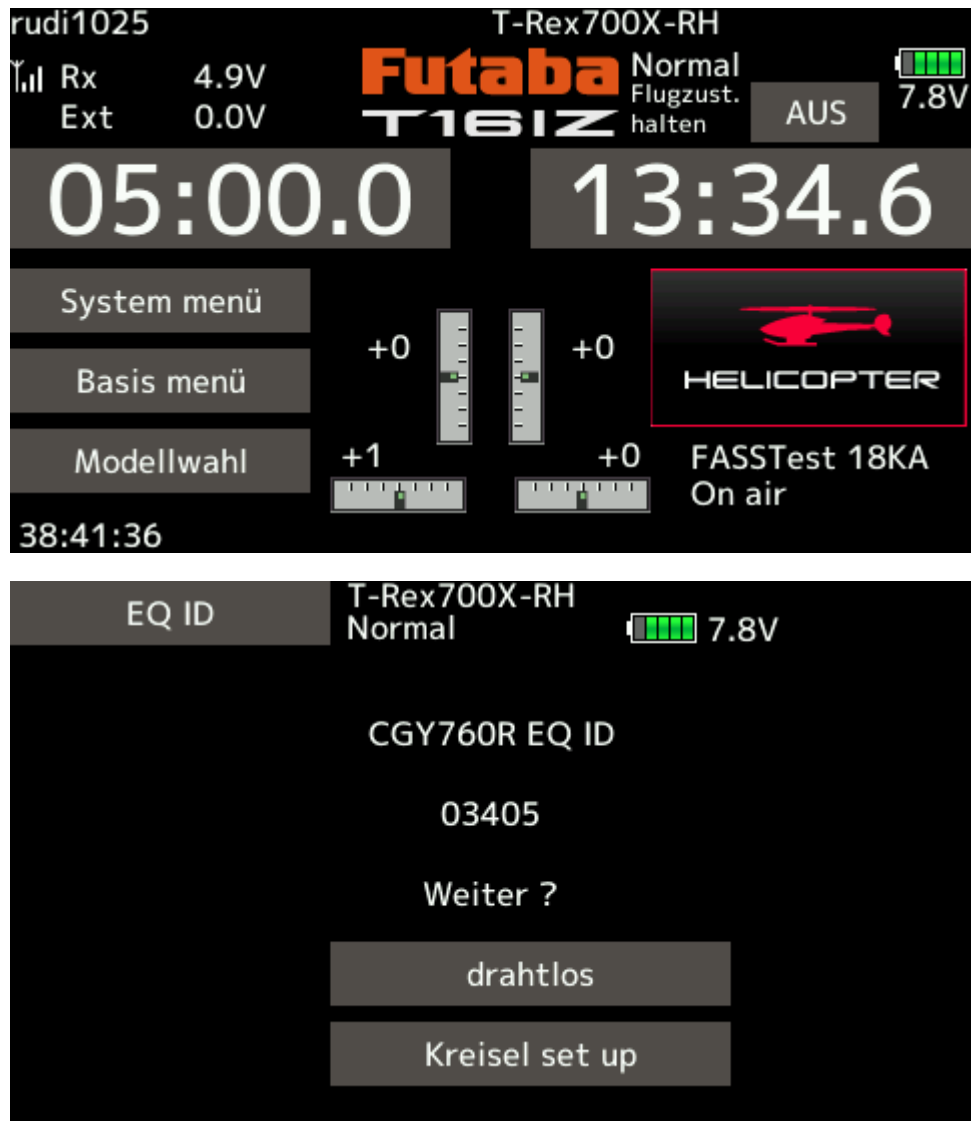


Futaba Forum

T16IZ Anleitung für den CGY760R / CGY755 Menüreihenfolge für Setup Stil „3D“ [S 7]





Für die Grundinformationen und die Idee der Anleitung lesen Sie bitte zuerst ab Seite S31

Die Anleitung kann auch für die GPB-1 Programmierbox verwendet werden. Die Reihenfolge ist ident nur kommt es teilweise vor, dass die Seitenanzahl in den Untermenüs nicht 100% übereinstimmen.

	<p>(Gyro Setting)</p> <p> Basis Menü (Basic Menu) Experten Menü (Expert Menu) Empfänger (Receiver) </p> <p>Einstellungen am Sender Menü „Kreisel“</p> <p>QUER(AIL) Einstellungen</p> <p>HÖHE(ELE) Einstellungen</p> <p>SEIT(RUD) Einstellungen</p> <p>Kanal wird im „Basis Menü“ -> „Basis S-BUS“ definiert.</p>	
BASIS-Menü	<p>(Basic Menu)</p> <p> Flug-Einstellung ab S04 Basis-Taumelscheibe ab S07 Basis-Seitenruder ab S11 Basis Gouverneur ab S13 Basis-S.BUS ab S19 </p>	
EXPERTEN-Menü	<p>(Expert Menu)</p> <p> Taumelscheibe Exp. ab S22 Flugeinstellung-Exp. ab S26 Seitenruder-Expert ab S27 Gouverneur-Expert ab S29 </p>	
Empfänger	<p>(Receiver)</p> <p> Interner Empfänger (Internal Rx) „AKT“ (AKT) = interner Empfänger „INA“ (INH) = externer Empfänger über S.B2 HF Type (RF type) „FASSTest“ oder „T-FHSS“ </p> <p>Das Menü Empfänger besteht nur aus dieser einen Seite. Ist nur beim CGY760R verfügbar, CGY755 ist immer extern.</p>	

BASIS-Menü

(Flight Tune)

Flug Einstellung	T-Rex700X-RH Normal	<div style="width: 100px; height: 10px; background: linear-gradient(to right, green, yellow, red);"></div> 7.8V	1/3
------------------	------------------------	---	-----

Basis Verstärkung	100 %	F3
Rate zyklisch	300 d/s	F3

Basis-Verstärkung (Base Gain)

Wenn die Kanäle für die Rotorkopfstabilisierung **[Verst.Que. (Gain AIL) / 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: 300/s

BASIS-Menü

(Flight Tune)

Flug Einstellung	T-Rex700X-RH Normal	7.8V	2/3
● Cnt.Auth.Querr.	40 %	F3	
● Cnt.Auth.Höhenr.	40 %	F3	
● Exponential	-20 %	F3	
● Flug Stil	+50 %	F3	

● **Cnt.Auth.Querruder (CntAuth AIL)**

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%

● **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%

BASIS-Menü

(Flight Tune)
Flug Einstellung
T-Rex700X-RH
Normal
 7.8V
3/3

● Höhenr.Komp.

0 %

F3

● Pitch Max, Verst.3D

0 %

INFO:
Um die nächste „Höhenr.Komp. (ELE.Comp)“ [Nickkompensation] effektiv einzustellen, stellen Sie sicher, dass im Menü „Basis-Taumelscheibe (SWASH BASIC)“ (6/6) „Pitch oben (Pit High)“, „Pitch Mitte (Pit Zero)“, „Pitch unten (Pit Low)“ eingestellt ist.

● **Höhenr.Kompens. (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%

● **Pitch Max, Verst.3D (HP.Auth)**

Wenn Sie die Reaktion des Hubschraubers während belasteter Flugmanöver und bei hohen Pitchwinkeln erhöhen wollen, erhöht „Pitch max.Verst. (HP.Auth)“ die Steuergenauigkeit und kann verwendet werden, damit sich der Hubschrauber unter Last linearer anfühlt - einige Hubschrauber mit Direct Link CCPM können dies auch verwenden, um die Stabilität bei hohen Pitchwinkeln zu erhöhen. Fühlt sich ein Hubschrauber bei normalem Flug gut an, aber in belasteten Situationen nicht so, kann „Pitch Max, Verst.3D (HP.Auth)“ verwendet werden, damit er sich linearer anfühlt. Ist „Pitch Max, Verst.3D (HP.Auth)“ sehr hoch eingestellt, fühlt sich der Hubschrauber bei hohem Pitch aggressiver an als bei Neutral.

Einstellbereich: 0 ~ 100%

Default-Wert: 0%

BASIS-Menü

Dieses Menü wird verwendet, um die Grundeinstellung der Taumelbewegung vom „BASIS-Menü (BASIC MENU)“ aus durchzuführen.

Der CGY760R/CGY755 ist mit den folgenden sechs Taumelscheibentypen kompatibel.

(Swash Basic)



Servo Typ (Servo Type)

Hiermit werden die Taumelservo-Typen ausgewählt. Es gibt vier Arten oder Modi der Servoantriebsfrequenzauswahl, AN 70Hz, DG: 95Hz, DG:140Hz, DG:285Hz und DG:760uS. Alle Futaba-Digitalservos können im schnellsten DG 285 Hz-Modus betrieben werden, aber einige Servos anderer Hersteller unterstützen den DG.285 Hz-Modus nicht. In diesem Fall wählen Sie die richtige Servoantriebsfrequenz gemäß den Spezifikationen des Herstellers.

Eine falsche Auswahl kann die Servos beschädigen.

Einstellbereich: AN:70Hz / DG:95Hz / DG:140Hz / DG:760uS

Default-Wert: DG:285Hz

WARNUNG:

Der Servo-Typ-Parameter im CGY muss mit dem von Ihnen verwendeten Servotyp übereinstimmen. Falsche Einstellung kann den CGY oder das Servo beschädigen. Falsche Einstellung kann auch zu einem Kontrollverlust während des Fluges führen.

WARNUNG:

Schließen Sie das Servo erst dann an den CGY an, wenn Sie den Servotyp im Menü „Basis-Taumelscheibe (Swash Basic)“ ausgewählt haben.

Bei falschem Servo-Typ ist eine Beschädigung der Servos oder des CGY möglich.

Set up Stil (Setup Style)

Setup Stil auswählen.

Der 3D-Modus enthält bewährte Parameter, die nicht nur für den 3D-, sondern auch für den F3C-Flug geeignet sind.

F3C-Modus und L SCALE (Großmodell) Modus sind nur für einmalige oder spezielle Hubschraubertypen.

Wenn der Stil geändert wird, wird die Auswahl von „ROLL/NICK/HECK (AIL/ELE/RUD)“ neu berechnet und die Voreinstellungen werden geändert.

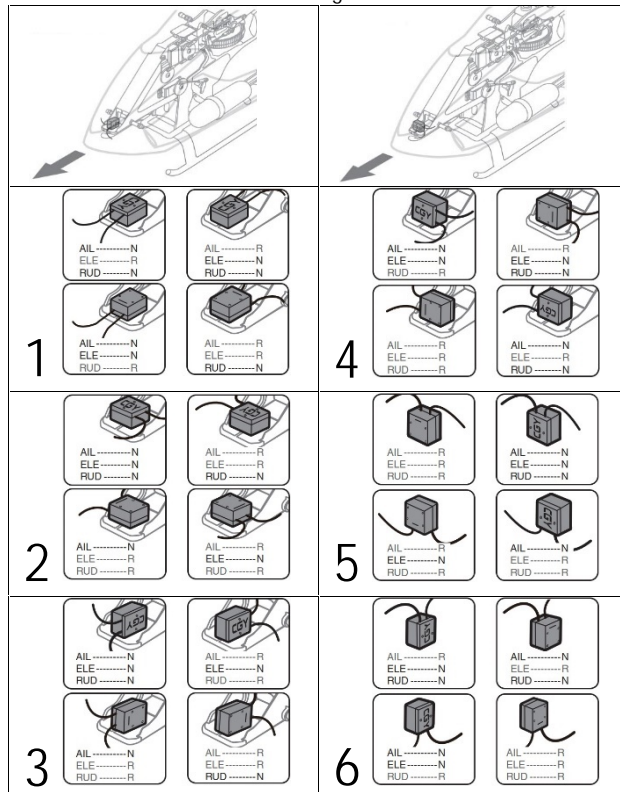
Einstellbereich: F3C / 3D / L.SCALE **Default-Wert:** 3D

L.SCALE: Dieser Parametermodus, ist für große Helis mit einer Gesamtlänge von 2,5 m oder mehr.

Gyro set up Richt. (Gyro Set Dir)

Stellen Sie die Roll-, Pitch- und Nick-Achse entsprechend der Einbaurichtung des CGY ein. Wenn die LED auf der Gx-Seite zu blinken aufhört, schalten Sie den CGY bitte aus und wieder ein, um zu gewährleisten, dass er ordnungsgemäß funktioniert.

CGY755 hat keine Antennen hier gilt die Steckerleiste.



Einstellbereich: 1 ~ 6

Default-Wert: 1

WARNUNG:


Nach Änderungen von „Gyro set up Richt. (Gyro Set Dir)“ muss die Stromversorgung aus- und wieder einschalten werden, sonst arbeitet der CGY nicht ordnungsgemäß, es besteht Absturzgefahr.

BASIS-Menü

(Swash Basic)

Basis Taumelscheibe	T-Rex700X-RH Normal 7.8V 2/6		
Taumelscheibentyp	H3-120	H3-140	H3-90
	H4-00	H4-45	H1
Servo-Laufrichtung	1		

Ihr Sender sollte auf die Standard-Einstellungen zurückgesetzt werden und der mit dem Sender ausgewählte Taumelscheibentyp sollte auf „H-1“ oder Einzelservomodus eingestellt werden. Alle CCPM-Mischungen werden im CGY eingestellt und gehandhabt und die Senderfunktionen dürfen NICHT verwendet werden. Bevor Sie mit der Modellkonfiguration beginnen, stellen Sie sicher, dass alle DualRate, Pitchkurven- und Endpunktwerte auf -100/+100% eingestellt sind.



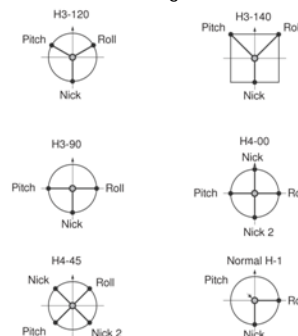
Swash Type
H-1

(Swash Basic)

Basis Taumelscheibe	T-Rex700X-RH Normal 7.8V 3/6		
Querr.Neutralpos.	+0		
Höhenr.Neutralpos.	+0		
Pitch Neutralpos.	+0		
Querr.Neutralpos.	+0		

● Taumelscheibentyp (SWASH Type)

Wählen Sie den Taumelscheibentyp aus. Wenn Sie die Einstellung ändern, werden einige Werte aktualisiert.



Einstellbereich: H3-120/H3-140/H3-90/H4-00/H4-45/H-1
Default-Wert: H3-120

WARNUNG:

Beim Wechsel des Taumelscheibentyps werden alle Parameter der Taumelscheibe zurückgesetzt. Dadurch werden mögliche Fehler oder Störungen innerhalb des Systems beseitigt. Bitte führen Sie nach dem Wechsel des Taumelscheibentyps den gesamten Einstellungsprozess noch einmal durch, bevor Sie versuchen, das Modell zu fliegen.

● Servo-Laufrichtung (Servo Dir #)

Die Verwendung verschiedener Servokombinationen erzeugt die richtige Taumelscheibenservobewegung in elektronischen CCPM-Modellen (eCCPM). Im Taumelscheibenmodus des H3-xx werden drei der Taumelservorrichtungen durch das Drücken der „Servo-Laufrichtung (Servo Dir #)“ geändert. Wählen Sie die Kombinationsnummer, die eine richtige Taumelscheibenweg für die Pitchbewegung vom Sender aus ergibt. Es gibt 8 Kombinationsmöglichkeiten für den Taumelscheibenmodus H3-xx. Beim Taumelscheibenmodus H4-xx gibt es 16 Kombinationsmöglichkeiten. Nach der Auswahl der Kombinationsnummer werden automatisch die Parameter für Roll, Nick, Pitch und Nick2 neu gesetzt.

INFO: So lange verstellen bis Pitch sinngemäß richtig funktioniert. Roll/Nick Richtung ist hier noch egal. Die Richtungseinstellung erfolgt unter **TS.Richtung (4/6)**

Einstellbereich: 1-16 **Default-Wert: 1**

● Querr.Neutralpos. (AIL.Ntr)

Neutraleinstellung Roll-Servo

● Höhenr.Neutralpos. (ELE.Ntr)

Neutraleinstellung Nick-Servo

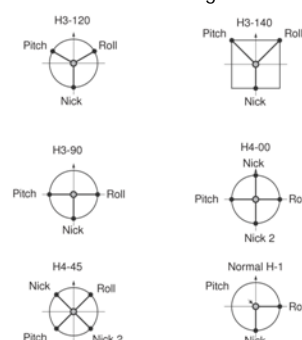
● Pitch Neutralpos. (PIT.Ntr)

Neutraleinstellung Pitch-Servo

● Querr.Neutralpos. (ELE2.Ntr)

Neutraleinstellung Nick2-Servo

0° Pitch und alle Hebel genau 90°



Nur aktiv, wenn nicht TS-Type H4-??

Einstellbereich: -240 ~ +240 **Default-Wert: 0**

Pitch-Servo links und Roll-Servo rechts montiert.

BASIS-Menü

(Swash Basic)

Basis Taumelscheibe	T-Rex700X-RH Normal		7.8V	4/6
TS.Richtng f.Querr.	+			
TS.Richtng f.Höhenr.	+			
TS.Richtng f.Pitch	+			
Taumelscheibe Rate	50 %	F3		
Pitch Rate	50 %	F3		

TS.Richtng f.Querr. (SWS.Dir AIL)
Roll-Knüppel bewegen, wenn die Steuerrichtung falsch dann mit „-“ bzw. „+“ ändern.

TS.Richtng f.Höhenr. (SWS.Dir ELE)
Nick-Knüppel bewegen, wenn die Steuerrichtung falsch dann mit „-“ bzw. „+“ ändern.

TS.Richtng f.Pitch. (SWS.Dir PIT)
Pitch-Knüppel bewegen, wenn die Steuerrichtung falsch dann mit „-“ bzw. „+“ ändern.
Sollte schon passen wurde bei Servo „Laufriichtung (Servo Dir #)“ schon richtig eingestellt.

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 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%.

- 800 -> 10°
- 700 -> 9°
- 600-550 -> 8°
- 500 -> 7°
- 450 und 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%

BASIS-Menü

(Swash Basic)

Basis Taumelscheibe	T-Rex700X-RH	7.8V	5/6
Taumelscheibe Ring	130 %	F3	
Gyro Richt.Querr.	Normal		
Gyro Richt.Höhenr.	Normal		
Knplrichtung Querr.	Recht		
Knplricht.Höhenr.	Back		

WARNUNG:
Überprüfen Sie vor dem Flug, ob der CGY in die richtige Richtung kompensiert. Bei falscher Ausgleichsrichtung rollt oder nickt das Modell unkontrolliert, noch bevor es den Boden verlässt.

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%

Gyro Richt.Querr. (AGy.Dir)

Gyro Richt.Höhenr. (EGy.Dir)

Dieser Parameter steuert, in welche Richtung die CGY (Roll- / Nickachse) ausgleicht, wenn der Hubschrauber rollt (nickt), nehmen Sie den Hubschrauber auf und rollen Sie den Hubschrauber nach rechts. Der CGY sollte dies kompensieren, indem er der Taumelscheibe einen linken Ausschlag ausführt. (Nehmen Sie den Hubschrauber auf und drehen Sie die Nase des Hubschraubers nach unten. Der CGY sollte dies kompensieren, indem er die Taumelscheibe nach hinten ansteuert.) Wenn der CGY in die falsche Richtung kompensiert, müssen Sie die Einstellung der Kompensationsrichtung umkehren.

Achten Sie darauf, diese Bewegungsrichtung für Roll und Nick so einzustellen, dass die F/F-Mischung (Menü Ele comp und Rud. F/F) effektiv funktioniert. Außerdem, führen Sie diesen Vorgang bitte nach der Einstellung der Bewegungsrichtung durch.

Knplrichtung Querr. (STK.Dir AIL)

Diese Funktion lernt die Rollfunktion nach rechts ein. **Rollknüppel nach rechts** und „Rechts“ drücken. Als Bestätigung wird der Schalter grün unterlegt.

Knplricht.Höhenr. (STK.Dir ELE)

Diese Funktion lernt die Nickfunktion nach hinten ein. **Nickknüppel nach hinten** und „Back“ drücken. Als Bestätigung wird der Schalter grün unterlegt.

(Swash Basic)

Basis Taumelscheibe	T-Rex700X-RH	7.8V	6/6
Pitch oben	1100		
Pitch Mitte	1520		
Pitch unten	1940		

WICHTIG:
Pitch-Geberweg muß hier +/-100% zum Einstellen betragen und vor der Justage der TS-Kompensationen erfolgen.

Pitch oben (Pit.High)

Pitch-Knüppel zu **Max. Pitch** bewegen und den Schalter drücken zum Speichern.

Einstellbereich: 1100 ~ 1940 Default-Wert: 1100

Pitch Mitte (Pit.Zero)

Pitch-Knüppel zur **Mitte Pitch** bewegen und den Schalter drücken zum Speichern.

Einstellbereich: 1100 ~ 1940 Default-Wert: 1520

Pitch unten (Pit.Low)

Pitch-Knüppel zu **Min. Pitch** bewegen und den Schalter drücken zum Speichern.

Einstellbereich: 1100 ~ 1940 Default-Wert: 1940

BASIS-Menü	(Rud Basic)	<div style="display: flex; justify-content: space-between; align-items: center;"> <div>Basis Seitenruder</div> <div>T-Rex700X-RH Normal</div> <div> 7.8V</div> <div>1/3</div> </div> <div style="margin-top: 10px;"> <div style="display: flex; justify-content: space-between;"> <div>Servo Typ</div> <div>DG:1520</div> <div>DG: 760</div> <div>Analog</div> </div> <div style="display: flex; justify-content: space-between; margin-top: 10px;"> <div>Kreisel Richtung</div> <div>Revers</div> </div> </div>	<p>WARNUNG: Der Servo-Typ-Parameter im CGY muss mit dem verwendeten Servo-Typ übereinstimmen. Eine falsche Einstellung kann auch zu einem Verlust der Kontrolle während des Fluges führen.</p> <p>Servo Typ (Servo Type) Wählen Sie die entsprechende Einstellung für das Heckrotorservo.</p> <div style="background-color: #008000; color: white; padding: 5px;"> Einstellbereich: DG:1520 / DG: 760 / Analog Default-Wert: DG:1520 DG:1520: BLS254, BLS257, S954, S9257 DG: 760: BLS276SV, BLS251Sb, BLS251, S9256, S9251 </div> <p>Kreisel-Richtung (Gyro Dir) Dieser Parameter steuert, in welche Richtung die CGY „Gier-(Hoch)achse“ ausgleicht, wenn sich der Helikopter dreht. Halten Sie das Heckrotorgestänge über die Anlenkkugel am Servo, nehmen Sie den Helikopter an der Hauptwelle auf und drehen Sie die Mechanik gegen den Uhrzeigersinn. Der CGY sollte kompensieren, indem er den Heckrotorblättern eine Drehung im Uhrzeigersinn hinzufügt. Wenn der CGY kompensiert, indem er den Heckrotorblättern eine Drehung gegen den Uhrzeigersinn hinzufügt, müssen Sie die Einstellung für die Kompensationsrichtung umkehren, indem Sie den „Kreisel-Richtung (Gyro Dir)“ Schalter drücken.</p> <div style="background-color: #008000; color: white; padding: 5px;"> Einstellbereich: Normal / Umkehr Default-Wert: Normal </div>
	(Rud Basic)	<div style="display: flex; justify-content: space-between; align-items: center;"> <div>Basis Seitenruder</div> <div>T-Rex700X-RH Normal</div> <div> 7.8V</div> <div>2/3</div> </div> <div style="margin-top: 10px;"> <div style="display: flex; justify-content: space-between;"> <div>Arbeitsmodus</div> <div>Flugm.CMT</div> </div> <div style="display: flex; justify-content: space-between; margin-top: 10px;"> <div>Gy.Verst.AVCS</div> <div>100 %</div> </div> <div style="display: flex; justify-content: space-between; margin-top: 10px;"> <div>Gy.Verst.NORMAL</div> <div>100 %</div> </div> </div>	<p>Arbeitsmodus (Work Mode) Die verfügbaren Auswahlmöglichkeiten sind CMT, Normal oder AVCS. Im CMT-Modus können Sie über den Sender entweder den AVCS- oder den Normal-Modus auswählen. Im Normal-Modus arbeitet der Kreisel immer im Normal-Modus, und wenn AVCS ausgewählt ist, arbeitet er immer im AVCS-Modus.</p> <div style="background-color: #008000; color: white; padding: 5px;"> Einstellbereich: Flugm.CMT / Normal / AVCS Default-Wert: Flugm.CMT </div> <p>Gyro Verst.AVCS (GY.Gain AVCS) Gy.Verst.NORMAL (GY.Gain NORM) Diese Parameter stellen die Grundstabilisierung des Kreisels ein. Damit kann die Stabilisierung in % angepasst werden, wenn Ihre tatsächliche Senderstabilisierung nicht korrekt mit der Stabilisierung am CGY übereinstimmt.</p> <div style="background-color: #008000; color: white; padding: 5px;"> Einstellbereich: 0 - 150% Default-Wert: 100% </div>

BASIS-Menü

(Rud Basic)
T-Rex700X-RH
Normal
 7.8V
3/3

Servo Limit	100 %
Servo Limit	100 %

● Servo-Limit (Srv.Limit)
● Servo-Limit (Srv.Limit)

Wenn sich der CGY im Parametermodus „Servo-Limit (Srv.Limit)“ befindet, arbeitet der CGY nicht mehr und das Heckservo wird immer zentriert, wenn der Heckrotorknüppel losgelassen wird. Verlassen Sie immer die Setup-Funktionen, bevor Sie versuchen, das Modell zu fliegen, vergewissern Sie sich vor jedem Flug, dass die Kreisel in der richtigen Richtung arbeitet und kompensiert. Mit dem Parameter Servo Limit im CGY werden die mechanischen Grenzen für das Heckrotor-Servo eingestellt. Um die beste Leistung zu erzielen, wird empfohlen, das Limit im CGY für beide Richtungen auf 100% zu setzen und dann die Servoarmlänge anzupassen, um die mechanischen Endpunkte einzustellen. Nachdem dies geschehen ist, verwenden Sie den Parameter Servo-Limit, um kleine Anpassungen vorzunehmen, die mechanisch nicht möglich waren. Werte zwischen 90% und 110% werden als optimal angesehen.

[Einstellmethode]
 Betätigen Sie den Hecksteuerknüppel nach rechts oder links in die Richtung, die Sie einstellen möchten. Berühren Sie die grün leuchtende Taste, um den Grenzwert einzustellen. Machen Sie dasselbe für die andere Seite.

Einstellbereich: 50 ~ 150%
Default-Wert: 100%

BASIS-Menü

In diesem Menü werden die Grundfunktionen des Reglers eingestellt. Das Menü Servo-Endpunkteinstellung muss zuerst eingestellt werden.

„Basis Drehzahlregler (Gov.Basic)“ Bildschirm aus dem „BASIS-Menü (BASIC MENU)“.

(Gov Basic)

Basis Gouverneur		T-Rex700X-RH	7.8V	1/6
		Normal		
Drehz Reg	ACT			
Untersetzung	8.00 t			
Pol. Nummer	2 p			
Servo Typ	Analog	DG:1520		

Servo Typ (Servo Type)

Wählen Sie den Gasservo-Typ aus.
Digitalservos bieten die beste Performance.

Einstellbereich: Analog / DG:1520 **Default-Wert:** Analog

WARNUNG:

Der Servo-Typ-Parameter im CGY muss mit dem verwendeten Servo-Typ übereinstimmen. Eine falsche Einstellung kann auch zum Verlust der Kontrolle während des Fluges führen.

INFO:

Wenn Sie die Regler-Funktion verwenden, stellen Sie sicher, dass Sie jede Einstellung von „Basis Drehzahlregler (Gov.Basic)“ Menü vornehmen.

Stellen Sie nach Fertigstellung der Anlenkung des Gashebels unbedingt zuerst die „Servo-Grenzpunkteinstellung“ ein, und stellen Sie dann die anderen Funktionen.

Drehz-Reg (Governor)

Stellen Sie die Betriebsart des Reglers von CGY ein. Die Grundeinstellung ist „ACT (aktiv)“. Wenn Sie den Regler nicht verwenden möchten, wählen Sie „INA (Inaktiv)“.

Einstellbereich: ACT / INA **Default-Wert:** ACT

Untersetzung (Gear Ratio)

Stellen Sie die Übersetzung des Hauptrotors ein, indem Sie den Schalter „Untersetzung (Gear Ratio)“ drücken, um die gewünschte Übersetzung zu wählen.

Einstellbereich: 1.00 - 50.00t **Default-Wert:** 8.00t

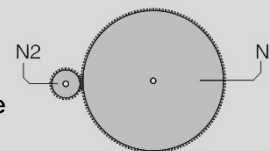
INFO:

Wenn die Getriebeübersetzung nicht richtig eingestellt ist, weichen die eingestellte Drehzahl und die tatsächliche Motordrehzahl ab.

Die Getriebeübersetzung sollte in der Betriebsanleitung des Hubschraubers angegeben sein. Wenn die Betriebsanleitung des Hubschraubers keine Angaben zur Getriebeübersetzung enthält, berechnen Sie die Getriebeübersetzung wie folgt:

$$\text{Getriebeübersetzung} = N1/N2$$

Werte kleiner als 1/1000 auf die nächste Zahl aufrunden.



Pol. Nummer (Pole Num.)

Dieser Parameter wird verwendet, wenn ein direkter Phasensensor an einem bürstenlosen Motor verbaut wird. Geben Sie die Motorpolzahl ein, wie vom Hersteller des bürstenlosen Motors angegeben wird. Wenn Sie einen anderen Drehzahlsensor als einen direkten Phasensensortyp verwenden, setzen Sie die Polzahl auf 2 p.

Einstellbereich: 2 - 24P **Default-Wert:** 2P

INFO:

Für den Nitro-Einsatz setzen Sie die Polzahl auf 2 p.

Der Eingangssignalsbereich des CGY beträgt 0,0 V - 3,0 V. Ein Überschreiten dieses Spannungsbereichs kann zu Schäden am CGY führen.

BASIS-Menü

(Gov Basic)

Basis Gouverneur	T-Rex700X-RH Normal	7.8V	2/6
<div style="display: flex; align-items: center;"> <div style="width: 10px; height: 10px; background-color: lightblue; border-radius: 50%; margin-right: 5px;"></div> Drehzal set 1 </div>	1000 U/pm		
<div style="display: flex; align-items: center;"> <div style="width: 10px; height: 10px; background-color: red; border-radius: 50%; margin-right: 5px;"></div> Drehzal set 2 </div>	1500 U/pm		
<div style="display: flex; align-items: center;"> <div style="width: 10px; height: 10px; background-color: yellow; border-radius: 50%; margin-right: 5px;"></div> Drehzal set 3 </div>	2000 U/pm	(1740)	


- **Drehzal set 1 (RPM Set 1)**
- **Drehzal set 2 (RPM Set 2)**
- **Drehzal set 3 (RPM Set 3)**

Einstellung der Hauptrotor-Drehzahl. Diese wird durch die Motordrehzahl mit der Getriebeübersetzung der Hauptwelle berechnet.

Wenn die Drehzahl mit der Regler-Funktion des Senders eingestellt werden soll, ist es notwendig, zuerst den Display-Drehzahlwert von 1-2-3 von „RPM Set“ mit dem Display-Drehzahlwert des Senders abzugleichen.

Einstellbereich: off / 700 ~ 4.000 U/pm
Default-Wert: 1.000 / 1500 /2000 U/pm

(Gov Basic)

Basis Gouverneur	T-Rex700X-RH Normal	 7.8V	3/6
Stick Schalter	EIN	112 %	
AN/AUS	AUS	Normal	
BAT F/S	ACT	20 %	

BAT F/S (BAT F/S)

Wenn die Spannung des Empfängerakkus gleich oder kleiner wird als „BFS. Volt“ im Menü „Drehzahlregler-Expert (GOV-Expert)“ eingestellt ist, wird die Batterie-Fail-Safe-Funktion aktiviert, die Reglerfunktion wird ausgeschaltet, und das Gasservo fährt in die eingestellte Position.

Wenn Battery Fail Safe aktiviert ist, werden Elemente zur Einstellung der Gasservoposition angezeigt. Die Einstellungsmethode ist die gleiche wie bei „Stick Schalter (Stick SW)“, daher lesen Sie bitte in diesem Abschnitt des Handbuchs nach, wie Sie diese Funktion einstellen.

Ist die Batteriespannung für ca. 3 Sekunden niedriger als die eingestellte Spannung von „BAT F/ S“, leuchtet die Gx (Gyro) LED des CGY durchgehend rot.

Wenn „BAT F/S“ in „Basis Drehzahlregler (Gov.Basic)“ auf „ACT (ACT)“ eingestellt ist, wird das Servo auf die mit „BAT F/S“ eingestellte Gasposition fixiert. Wenn der Gasknüppel auf die langsamste Position gestellt wird, wird die „BAT F/S“-Funktion vorübergehend aufgehoben. Nach 30 Sekunden wird die „BAT F/S“-Funktion jedoch wieder aktiviert und das Servo wird gesperrt. Wenn die „BAT F/S“-Funktion arbeitet und der Hubschrauber schnell landet und stoppt, laden Sie bitte den Akku.

WARNUNG:

Wenn Sie das CGY zum ersten Mal verwenden oder wenn Sie den Hub eines Servos und dessen Anlenkung ändern, führen Sie immer die Grenzwerteinstellung sicherheitshalber durch.

Einstellbereich: INA / AKT

Default-Wert: INA

Stick Schalter (Stick SW)

Der Regler kann über die Gasknüppelposition aktiviert werden. **[Einstellmethode]** Tippen Sie auf die Taste „Stick-Schalter(Stick SW)“, um in den Einstellmodus zu gelangen.

„sicher? (Sure?)“ wird angezeigt. Betätigen Sie den Gasknüppel in die Position, in der Sie den Regler einschalten möchten.

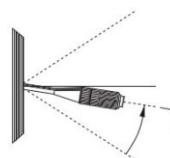
Berühren Sie die Taste [Ja(Yes)], damit wird die EIN-Position gespeichert. Diese Knüppelschalterfunktion ist immer aktiviert, wenn der nächste „AN/AUS (ON /OFF sw)“ auf „INA(INH)“ steht oder der „Schlt.Rpmregl. (GOV SW)“ nicht über die „Basis-S.BUS (SBus Basic)“-Einstellung eingestellt ist.

Wenn der Regler mit dem Gasknüppel des Senders ein- und ausgeschaltet wird

Die Werte sind so eingestellt, dass der Regler mit dem Sendergas ein- und ausgeschaltet werden kann Knüppelposition.

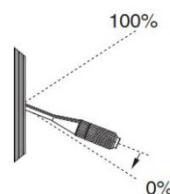
Im Folgenden wird dieser Vorgang beschrieben.

- Gasknüppel über Sollwert und mehr als 60% der eingestellten Drehzahl. >>> EIN
„Dies ist der Einstellwert von“ Gov. On . Revo:
Regler EIN-Drehzahl-Einstellung“
- Gasknüppel wird am Sollwert gehalten oder mehr bleibt >>> EIN
- Gasknüppelposition liegt unterhalb des gewählten Sollwerts. >>> AUS



(Reglerarbeitspunkt)

Der Knüppel ist auf oder über dem Sollwert und liegt bei 60% des Drehzahlwertes des Reglers



Sollwert oder weniger

(AUS auf der unteren Seite)

Einstellbereich: INA / Ein / Aus

Default-Wert: Ein

AN/AUS (ON/OFF SW)

Dieser Parameter ermöglicht es dem Benutzer, den Regler über einen Schalter am Sender ein- oder auszuschalten. Wählen Sie INH, wenn Sie ihn nicht verwenden möchten.

Beim Ein- und Ausschalten des Reglers mit dem Schalter

Wählen Sie den ON /OFF-Schalterkanal mit „Schlt.Rpmregl. (GOV SW)“ im „BASIS-Menü (SBus Basic)“

Durch Einstellen des Schalters in die Position ON wird der Regler eingeschaltet bzw. freigegeben. Im folgendem wird dieser Vorgang beschrieben.

- Schalter in Ein-Stellung und Motor läuft mit 60 % oder mehr der eingestellten Drehzahl >>> EIN
- Gasknüppel auf maximale langsame Position eingestellt >>> EIN
- Schalter in Aus-Stellung >>> AUS

Einstellbereich: INA / Ein / Aus

Default-Wert: INA

Wenn Sie den Schalter aktivieren, wird die Richtungseinstellung des Schalters angezeigt. Wählen Sie die EIN/AUS-Richtung des Schalters (Normal/Reverse).

BASIS-Menü

(Gov Basic)
T-Rex700X-RH
4/6

Basis Gouverneur
Normal
 7.8V

Limit Set Leerlauf
SET

Limit Set Hoch
SET

Limit Set Test

Leerlauf
Hoch

● **Limit Set Leerlauf (Lim.Set Id)**

● **Limit Set Hoch (Lim.Set Hi)**

Die Einstellung des Servobegrenzungspunktes legt den gesamten Verfahrbereich für das Gasservo fest. Sie ist grundlegend für den Betrieb des Reglers und muss vor anderen Funktionen eingestellt werden. Die Servo-Grenzwerte müssen auch zurückgesetzt werden, wenn das Gasgestänge oder die Trimmung geändert werden.

So stellen Sie den Servo-Endpunkt ein:

„Leerlauf einstellen“ Stellen Sie den Gasknüppel des Senders auf die Leerlaufposition. Wählen Sie „Limit Set Leerlauf (Lim.Set Id)“ „sicher?“ wird angezeigt. Wenn Sie die Taste [Ja] betätigen, wird die Leerlaufgrenze im CGY gespeichert.

„Vollgas einstellen“. Bringen Sie den Gasknüppel in die Vollgasposition und wählen Sie „Limit Set Hoch (Lim.Set Hi)“ „sicher? (Sure?)“ wird angezeigt. Wenn Sie die Taste [Ja(Yes)] betätigen, wird die Vollgasposition im CGY gespeichert. Wenn die Einstelldaten nicht normal sind (Servowert ist 50% oder weniger), wird „Err“ angezeigt. In diesem Fall überprüfen Sie die Sendereinstellung und wiederholen Sie diesen Vorgang noch einmal.

● **Limit Set Test (Limit Test)**

Leerlauf (Idle)	Max. (High)
Ende (End)	Ende (End)

„Leerlauf“ auswählen um die Leerlaufposition anzufahren
Mit „Ende“ wird der Test beendet.

„Max.“ auswählen um die Vollgasposition anzufahren
Mit „Ende“ wird der Test beendet.

BASIS-Menü

(Gov Basic)
 Basis Gouverneur T-Rex700X-RH Normal 7.8V 5/6

Sensor Type	Nitro	1:1 Magnet	LPoleEP
	HPoleEP		
Verstärk.rpmregl.	40 %	F3	
Schweb.ob.rpm.lim.	25 %	F3	
Lim.ob.Drehzahl	45 %	F3	

Sensor Type (SenseTyp)
 Wählen Sie den Typ des Reglersensors aus.
 „Nitro (Nitro)“ (BPS-1 Rückplatte; Magnet Typ)
 „1:1 Magnet (1:1 Magn)“ (Magnet-Typ, der sich mit der gleichen Drehzahl wie der Hauptrotor dreht)
 HPoleEP: Für Elektromotoren mit 8 Pole und mehr
 LPoleEP: Für Elektromotoren mit 6 Pole.

Einstellbereich: Nitro / 1:1 Magnet / LPoleEP / HPoleEP
Default-Wert: Nitro

 (Nitro / 1:1 Magn / LPoleEP / HPoleEP)

Verstärk.rpmregl. (GOV.Gain)
 Reglerregelung. Wenn der Wert der 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

BASIS-Menü

(Gov Basic)

Basis Gouverneur	T-Rex700X-RH Normal	7.8V	6/6
------------------	------------------------	------	-----

S.BUS2 rpm.Ausg.
ACT

S.BUS2 rpm.slot
2 n

Umkehr Sensor
0 %
0 %M

● **S.BUS2 rpm.Ausg (SBUS2 rpm out)**
Aktivierung des Drehzahlsensoreinganges (RPM) für Telemetrie.
Einstellbereich: ACT / INA Default-Wert: INA

● **S.BUS2 rpm.slot (SBUS2 rpm slot)**
Auswahl des Slots für die Drehzahlanzeige über Telemetrie.
Einstellbereich: 1 ~ 31n Default-Wert: 1n

● **Umkehr Sensor (Rev.Sensor)**
Funktionsprüfung des Drehzahlsensors.

Dieses Menü wird verwendet, um sicherzustellen, dass der Drehzahlsensor ordnungsgemäß funktioniert. Um den Sensor zu testen, dürfen Sie den Motor NICHT starten. Stattdessen empfehlen wir, den Motor von Hand durchzudrehen oder einen Anlasser zu verwenden. Um ein versehentliches Zünden des Motors zu vermeiden, darf beim Durchdrehen des Motors KEIN Glühkerzenzünder verwendet werden.

Die Zahlenangaben auf der linken Seite des Displays sind der aktuelle Wert. Auf der rechten Seite des Displays wird der maximale Messwert des Sensors angezeigt. Für den korrekten Betrieb des Reglers muss der Ausgangswert mehr als 60 % betragen. Bei Verwendung des Rückplattensensors variiert der Signalpegel des Rückplattensensors außerdem in Abhängigkeit von der Drehzahl (3.000 U/min oder mehr ist die erfassbare Drehzahl).

Mit der Telemetriefunktion kann die vom Drehzahlsensor gelesene Drehzahl auf dem Monitor des Senders angezeigt werden. Um die Anzeige zu ermöglichen, aktivieren Sie den Telemetrie-Drehzahlsensor (SBS-01RM) und den Sender und stellen Sie das Übersetzungsverhältnis auf 1,00.

INFO: Wenn der Sender ein FASSTest 12CH-System ist, kann diese Funktion nicht genutzt werden.

BASIS-Menü

Das Menü „Basis-S.BUS (SBus Basic)“ wird über das Menü „BASIC-Menü (Basci Menu)“ aufgerufen. Stellen Sie die Kanäle für jede Funktion entsprechend dem zu verwendenden Sender ein.

Alle nicht bewerteten Funktionen sollten auf „INA(INH)“ (Inaktiv) eingestellt werden. Wenn z. B. die Fernsteuerungsfunktionen „Verst.Que. (Gain AIL)“ und „Verst.Sei. (Gain RUD)“ nicht verwendet werden sollen, setzen Sie sie auf [INA(INH)]. Der CGY760R/CGY755 erlaubt Ihnen dann, Stabilisierungseinstellungen innerhalb des jeweiligen Menüs vorzunehmen.

(SBus Basic)

Basis S.BUS		T-Rex700X-RH Normal		7.8V		1/4	
QUER	KA1	Roter Verstärk.	KA9				
HÖHE	KA2						
GAS	KA3	Verst.Sei.	KA5				
SEIT	KA4	Rpmregl.Drehz.	KA7				
PIT	KA6	Schlt.Rpmregl.	KA8				

WARNUNG:

Vergewissern Sie sich immer, dass die S.BUS-Funktionszuweisungen mit den Funktionszuweisungen Ihres Senders (im Menü FUNKTION) übereinstimmen. Wenn Sie Änderungen an den Funktionszuweisungen des Senders vornehmen, müssen Sie diese auch an den S.BUS-Funktionszuweisungen vornehmen. Um den Kanal zu ändern, müssen CGY und T16IZ verbunden sein.

QUER (AIL)

Rotor Verstärku (RotHD.Gn)

HÖHE (ELE)

GAS (THR)

Verst.Sei. (Gain RUD)

SEI (RUD)

Rpmregl.Drehz. (GOV rpm)

PIT (PIT)

Schlt.Rpmregl. (GOV SW)

Die Kanalzuteilung muss mit dem im Sender übereinstimmen.

Einstellbereich: KA1 ~ KA16 DG1 / DG2Default-Wert: KA1; KA2; KA3; KA4; KA6;
KA9; KA5; KA7; KA8

(SBus Basic)

Basis S.BUS		T-Rex700X-RH Normal		7.8V		2/4	
Höhe.2 Ausg.	KA16						
Servo Typ	DG:285Hz	DG:760uS	AN: 70Hz				

Nur aktiv, wenn nicht TS-Type H4-??

Höhe.2 Ausg. (ELE2 Port)

Kanalzuteilung für den freien ELE.2 Ausgang.

Einstellbereich: INA / KA1 ~ KA16 / DG1 / DG2

Default-Wert: INA

Servo Typ (Servo Type)

(Wenn Sie den ELE2-Anschluss für andere Zwecke als für die Taumelscheibe verwenden möchten).

Hier werden die ELE2-Servotypen ausgewählt. Es gibt drei Arten der Servoantriebsfrequenzwahl, AN:70Hz, DG285Hz und 760uS. Alle Futaba-Digitalservos können mit dem schnellsten DG:285 Hz-Modus betrieben werden, aber einige Servos anderer Hersteller unterstützen den DG:285 Hz-Modus nicht. In diesem Fall wählen Sie die richtige Servo-Ansteuerungsfrequenz gemäß den Herstellerangaben.

Wenn Sie H4-00 oder H4-45 mit 4 Servo-Taumelscheiben wählt haben, können Sie diesen ELE2-Port-Servotyp nicht einstellen.

Einstellbereich: DG:285Hz / DG:760uS / AN: 70Hz

Default-Wert: DG:285Hz

BASIS-Menü

(SBus Basic)

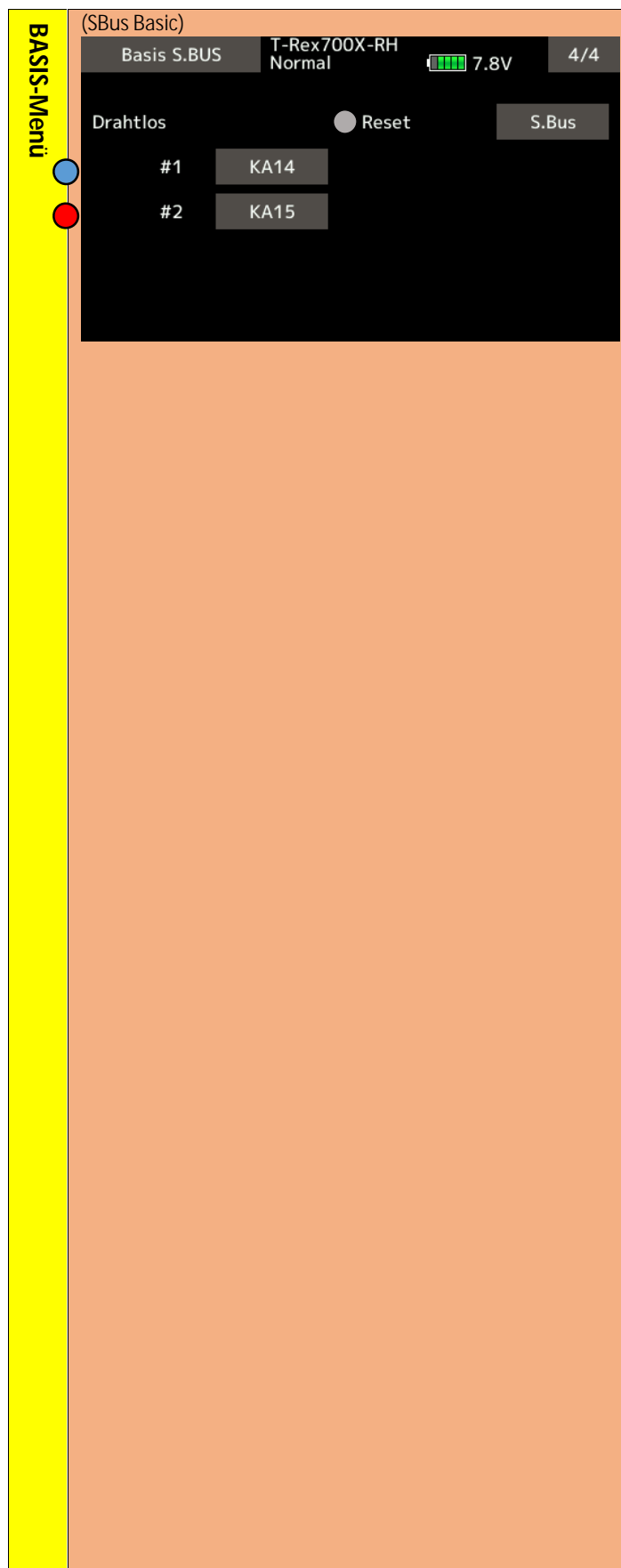
Basis S.BUS
T-Rex700X-RH
Normal
 7.8V
3/4

● Flugzustand	KA11	-100 0 100
● Flugzu.2	P2	
● Flugzu.3	P3	
● Flugzu.4	P4	
● Flugzu.5	P5	

● **Flugzustand (Condition)** bei -100% aktiv [-100 ~ -75%]
 Wie bei der Flugzustandsfunktion des Senders ist es möglich, vordefinierte Einstellungen zu verwenden, die jeweils durch einen oder mehrere Schalter am Sender aktiviert werden. Indem Sie den Bedingungsschalter auf dem Kanal mit der AFR-Funktion des Senders einstellen und den Punkt für jede Flugbedingung mit der AFR-Punktkurve einstellen, können Sie den Zustand von CGY760R/CGY755 in Verbindung mit dem Flugbedingungsschalter des Senders umschalten. Mit DG1 oder DG2 wird nur zwischen „Flugzustand (Condition1)“ und „Start (Condition 2)“ um geschaltet.

Einstellbereich: INA / KA1 ~ KA16 / DG1 / DG2
Default-Wert: INA

● **Flugzu.2 (Condition 2)** bei -50% aktiv [-75 ~ -25%]
 ● **Flugzu.3 (Condition 3)** bei 0% aktiv [-25 ~ +25%]
 ● **Flugzu.4 (Condition 4)** bei +50% aktiv [+25 ~ +75%]
 ● **Flugzu.5 (Condition 5)** bei +100% aktiv [+75 ~ +100%]
 Werte lt. Servomonitor



- #1 1. Kanal für die Übertragung über Drahtlos
 #2 2. Kanal für die Übertragung über Drahtlos
 Diese Funktion verwendet zwei aufeinanderfolgende Kanäle. Wenn zum Beispiel KA14 auf „# 1“ eingestellt ist, wird KA15 automatisch auf „# 2“ eingestellt. Daher werden bei Verwendung dieser Funktion zwei aufeinanderfolgende freie Kanäle für den Sender benötigt. Es ist nicht möglich, eine Kanalzuweisung zu verwenden, die für eine andere Funktion verwendet wird.

Einstellbereich: INA / KA1 ~ KA16 Default-Wert: INA

Wichtig:

Im Sender-Menü „Basic/Endpunkt (ATV)“
Weg auf **100%** und Limit auf **155%** stellen.

Endpunkt-atv	T-Rex700X-RH Normal	7.8V	3/3
Ka Funktion	Limit	Se-weg	Se-weg Limit
13 Zusatz 6	135	100	100 135
14 GPB-1	155	100	100 155
15 GPB-1	155	100	100 155
16 LogPoint	135	100	100 135

Im Sender-Menü „Basic/Funktion“

Beim „Geber“ und „Trimm“ „--“ als Geber definieren.

Funktion	T-Rex700X-RH Normal	7.8V	3/3
Ka Funktion	Geber	Trim	
13 Zusatz 6	--	Gr.	Gr.
14 GPB-1	--	Gr.	Gr.
15 GPB-1	--	Gr.	Gr.
16 LogPoint	SH	Gr.	Gr.
DG1	--		
DG2	--	Geberumpolung	

INFO: Hier wurde „Zusatz 1“ auf „CGY760R“ umbenannt.

Es kann für beide Kanäle die gleiche Funktion verwendet werden und diese Funktion darf sonst auf **keinem Kanal** verwendet werden.

VORSICHT:

- Überprüfen Sie vor dem Flug den Betrieb für alle Flugzustände 1 bis 5.
- Die Einstellung von „Drahtlos (wireless CH)“ ist nur möglich, wenn der Sender und der CGY ausgeschaltet sind und der CGY eingeschaltet ist.
- Achten Sie darauf, dass Sie das Verbindungskabel zwischen CGY und T16IZ immer ohne Spannung ist, wenn Sie diese verbinden oder trennen.

Reset (Reset) -> S.Bus (S.Bus)

Damit werden die Einstellungen „Basis-S.BUS (SBus Basic)“ auf die Standardwerte zurückgesetzt.

EXPERTEN-Menü

(Swash Detail)

Taumelscheibe Exp.
T-Rex700X-RH
Normal
 7.8V
1/7

Mixer Rate

	Richtung A	Richtung B
● Pitch→Roll	100 %	100 %
● Pitch→Nick	100 %	100 %
● Pitch→Nick2	100 %	100 %

● **Pitch→Roll (PIT→AIL)**
 Geben Sie PITCH von MITTE auf MAX und MITTE auf MIN, um zu prüfen, ob die Taumelscheibe über den gesamten Bereich horizontal fährt.
[Einstellmethode]
 Betätigen Sie den Senderknüppel in die Richtung, die Sie einstellen möchten. Berühren Sie die grün leuchtende Taste, um in den Einstellmodus zu gelangen und die Mischwege einzustellen. Verfahren Sie ebenso mit der anderen Seite.

Einstellbereich: 30 ~ 150%
Default-Wert: 100%

● **Pitch→Nick (PIT-ELE)**
 Geben Sie PITCH von MITTE auf MAX und MITTE auf MIN, um zu prüfen, ob die Taumelscheibe über den gesamten Bereich horizontal fährt.
[Einstellmethode]
 Betätigen Sie den Senderknüppel in die Richtung, die Sie einstellen möchten. Berühren Sie die grün leuchtende Taste, um in den Einstellmodus zu gelangen und die Mischwege einzustellen. Verfahren Sie ebenso mit der anderen Seite.

Einstellbereich: 30 ~ 150%
Default-Wert: 100%

● **Pitch→Nick2 (PIT-ELE2)**
 Dieser Parameter stellt die Mischwert von Pitch zum 2. Nickservo ein.
 Die Werte können beide individuell für max. und min. Pitch eingestellt werden.

INFO: Diese Einstellung ist nur verfügbar, wenn der Taumelscheibenmodus H4-xx gewählt wurde.

Einstellbereich: 30 ~ 150%
Default-Wert: 100%

(Swash Detail)

Taumelscheibe Exp.
T-Rex700X-RH
Normal
 7.8V
2/7

Mixer Rate

	Richtung A	Richtung B
● Roll→Pitch	100 %	100 %
● Roll→Nick	100 %	100 %
● Roll→Nick2	100 %	100 %

● **Roll→Pitch (AIL→PIT)**
 Prüfen Sie bei mittlerem kollektivem Pitch, ob die Taumelscheibe bei Rollbewegungen von rechts nach links und von links nach rechts sowohl auf der Nick- als auch auf der kollektiven Pitch Achse waagrecht bleibt. Wenn die Taumelscheibe bei Rolleingaben steigt oder fällt.
[Einstellmethode]
 Betätigen Sie den Senderknüppel in die Richtung, die Sie einstellen wollen. Berühren Sie die grün leuchtende Taste, um in den Einstellmodus zu gelangen und die Mischwege einzustellen. Machen Sie das Gleiche für die andere Seite.

● **Roll→Nick (AIL→ELE)**
● **Roll→Nick2 (AIL→ELE2)**
[Einstellmethode]
 Ident „Roll→Pitch (AIL→PIT)“

INFO: Diese Einstellung ist nur verfügbar, wenn der Taumelscheibenmodus H4-xx gewählt wurde.

Einstellbereich: 30 ~ 150%
Default-Wert: 100%

EXPERTEN-Menü

●
●
●

(Swash Detail)

Taumelscheibe Exp.
T-Rex700X-RH Normal
 7.8V
3/7

Mixer Rate

	Richtung A	Richtung B
Nick→Pitch	100 %	100 %
Nick→Roll	100 %	100 %
Nick→Nick2	100 %	100 %

● **Nick->Pitch (ELE->PIT)**
 Prüfen Sie während der Nickeingabe im mittleren Pitch, ob sich die Taumelscheibe während der Eingabe hebt oder senkt.
[Einstellmethode]
 Betätigen Sie den Senderknüppel in die Richtung, die Sie einstellen möchten. Berühren Sie die grün leuchtende Taste, um in den Einstellmodus zu gelangen und den Mischwert einzustellen. Führen Sie dasselbe für die andere Seite durch.

INFO: Diese Einstellung kann nicht verwendet werden, wenn der Taumelmodus H4-00 ausgewählt ist.

Einstellbereich: 30 ~ 150%
Default-Wert: 50%

● **Nick->Roll (ELE-AIL)**
 Während Sie das Nick im mittleren Pitch hin und her bewegen, prüfen Sie, ob die Rollachse waagrecht bleibt.
 Betätigen Sie den Senderknüppel in die Richtung, die Sie einstellen möchten. Berühren Sie die grün leuchtende Taste, um in den Einstellmodus zu gelangen und den Mischwert einzustellen. Verfahren Sie ebenso mit der anderen Seite.

INFO: Diese Einstellung kann nicht verwendet werden, wenn der Taumelmodus H4-00 ausgewählt ist.

Einstellbereich: 30 ~ 150%
Default-Wert: 50%

● **Nick->Nick2 (ELE-ELE2)**
 Dieser Parameter stellt den Mischweg von Nick zu NICK2 ein. Der Wert kann separat für die Vor- und Rückwärtssrichtung einzeln eingestellt werden.

INFO: Diese Einstellung ist nur verfügbar, wenn der Taumelscheibenmodus H4-xx gewählt wurde.

Einstellbereich: 30 ~ 150%
Default-Wert: 50%

(Swash Detail)

Taumelscheibe Exp.
T-Rex700X-RH Normal
 7.8V
4/7

Kompensation

	Richtung A	Richtung B
Querruder oben	0 %	0 %
Querruder unten	0 %	0 %
Querruder Richtung	+	

● **Querruder oben (AIL High)**
● **Querruder unten (AIL Low)**
 Prüfen Sie bei HIGH Pitch und LOW Pitch, ob die Taumelscheibe bei Rolleingaben auf der Nickruder- und Kollektivachse waagrecht bleibt.
 Wenn die Taumelscheibe steigt oder fällt:
[Einstellmethode]
 Betätigen Sie den Senderknüppel in die Richtung, die Sie einstellen möchten. Berühren Sie die grün leuchtende Taste, um in den Einstellmodus zu gelangen und den Mischwert einzustellen. Führen Sie dasselbe für die andere Seite durch.


INFO: Prüfen Sie alle vier Richtungen: oben/rechts; oben/links; unten/rechts; unten/links

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

● **Querruder Richtung (AIL Dir)**
 Wenn die obigen Daten (+/-)-Korrektur von 0-100 NICHT in die richtige Kompensationsrichtung gehen, ändern Sie den Wert von [+] oder [-].

Einstellbereich: + / -
Default-Wert: +

EXPERTEN-Menü	(Swash Detail)	<div style="display: flex; justify-content: space-between; align-items: center;"> <div>Taumelscheibe Exp. T-Rex700X-RH Normal</div> <div><div style="width: 100px; height: 10px; background: linear-gradient(to right, green, yellow, red);"></div> 7.8V</div> <div>5/7</div> </div> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <thead> <tr> <th style="background-color: #f2f2f2;">Kompensation</th> <th style="background-color: #f2f2f2;">Richtung A</th> <th style="background-color: #f2f2f2;">Richtung B</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td style="background-color: #f2f2f2;">Höhenruder oben</td> <td style="background-color: #f2f2f2;">0 %</td> <td style="background-color: #f2f2f2;">0 %</td> </tr> <tr> <td style="background-color: #f2f2f2;">Höhenruder unten</td> <td style="background-color: #008000; color: white;">0 %</td> <td style="background-color: #f2f2f2;">0 %</td> </tr> <tr> <td style="background-color: #f2f2f2;">Höhenr. Richt.</td> <td colspan="2" style="background-color: #f2f2f2;">+</td> </tr> </tbody> </table>	Kompensation	Richtung A	Richtung B	Höhenruder oben	0 %	0 %	Höhenruder unten	0 %	0 %	Höhenr. Richt.	+		<p>● Höhenruder oben (ELE High) ● Höhenruder unten (ELE Low)</p> <p>Prüfen Sie sowohl bei HIGH Pitch als auch bei LOW Pitch, ob die Taumelscheibe bei Nickeingaben auf der Rollachse- und Pitch Achse waagrecht bleibt. Falls die Taumelscheibe steigt oder fällt:</p> <p>[Einstellmethode] Betätigen Sie den Senderknüppel in die Richtung, die Sie einstellen möchten. Berühren Sie die grün leuchtende Taste, um in den Einstellmodus zu gelangen und den Mischwert einzustellen. Machen Sie das Gleiche für die andere Seite.</p> <div style="background-color: #f2f2f2; padding: 5px; border: 1px solid #ccc;"> INFO: Prüfen Sie alle vier Richtungen: oben/hinten; oben/vorwärts: unten/hinten; unten/vorwärts. </div> <div style="display: flex; justify-content: space-between; background-color: #008000; color: white; padding: 2px;"> Einstellbereich: 0 ~ 100% Default-Wert: 0% </div> <p>● Höhenr. Richt. (ELE Dir)</p> <p>Wenn die obige (+/-)-Korrektur von 0-100 NICHT in die richtige Kompensationsrichtung geht. ändern Sie den Wert von [+] oder [-]</p> <div style="display: flex; justify-content: space-between; background-color: #008000; color: white; padding: 2px;"> Einstellbereich: + / - Default-Wert: + </div>
	Kompensation	Richtung A	Richtung B												
Höhenruder oben	0 %	0 %													
Höhenruder unten	0 %	0 %													
Höhenr. Richt.	+														
(Swash Detail)	<div style="display: flex; justify-content: space-between; align-items: center;"> <div>Taumelscheibe Exp. T-Rex700X-RH Normal</div> <div><div style="width: 100px; height: 10px; background: linear-gradient(to right, green, yellow, red);"></div> 7.8V</div> <div>6/7</div> </div> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tbody> <tr> <td style="background-color: #f2f2f2;">Speed Komp.</td> <td style="background-color: #f2f2f2;">50 %</td> </tr> <tr> <td style="background-color: #f2f2f2;">TS-Rotation</td> <td style="background-color: #f2f2f2;">+0 Grad</td> </tr> </tbody> </table>	Speed Komp.	50 %	TS-Rotation	+0 Grad	<p>● Speed Komp. (Speed Comp)</p> <p>Bei 120° CCPM fahren nicht alle Servos den gleichen Weg bei Nickeingabe. Wenn Sie zuvor die Parameter ELE-PIT und ELE-AIL eingestellt haben und die Taumelscheibe bei einer schnellen Bewegung der Nickachse nicht eben bleibt, verwenden Sie die Taste „Speed Komp (Speed Comp)“, um alle Servogeschwindigkeiten anzugleichen.</p> <div style="background-color: #f2f2f2; padding: 5px; border: 1px solid #ccc;"> INFO: <ul style="list-style-type: none"> • + verlangsamt das Roll-/Pitchservo • - reduziert die Geschwindigkeitskompensation auf dem Roll-/Pitchservo). </div> <p>Nur bei 120° Taumelscheibentypen verfügbar.</p> <div style="display: flex; justify-content: space-between; background-color: #008000; color: white; padding: 2px;"> Einstellbereich: 0 ~ 100% Default-Wert: 50% </div> <p>● TS-Rotation (SWASH Rot)</p> <p>Mit der Taste „TS-Rotation (SWASH Rot)“ fügen Sie den Taumelscheibenreglern elektronisch ein Drehen des Rotorkopfes hinzu. Wenn möglich, wird empfohlen, die mechanische Dreheinstellung zu verwenden, aber wenn der Rotorkopf dies nicht zulässt und Sie das Gefühl haben, dass das Modell NICHT axial auf jeden Steuereingang fliegt, kann dieser Parameter verwendet werden, um die saubere Reaktion der einzelnen Achsen im Flug anzupassen. (Typischerweise sind bei einem rechtsdrehenden Rotorkopf ein erhöhtes Drehen und eine leichte Erhöhung der Taumelscheibenausrichtung im Uhrzeigersinn gegenüber der Rotorachse erforderlich, um eine axiale Wirkung zu erzielen. Bei einem linksdrehenden Rotorkopfmodell ist das Gegenteil der Fall).</p> <div style="display: flex; justify-content: space-between; background-color: #008000; color: white; padding: 2px;"> Einstellbereich: -90 ~ +90° Default-Wert: 0° </div>									
Speed Komp.	50 %														
TS-Rotation	+0 Grad														

EXPERTEN-Menü	(Swash Detail)	<input type="radio"/> Reset (Reset) -> TS-Set (SWASHset) Damit werden die Einstellungen „Taumelscheibe Detail (Swash Detail)“ auf die Standardwerte zurückgesetzt.
	<div><div>Taumelscheibe Exp. T-Rex700X-RH Normal  7.8V 7/7</div><div><input type="radio"/> Reset TS-Set</div></div>	

EXPERTEN-MENÜ

(Flt Expert)
 Flugeinstellung Exp. T-Rex700X-RH Normal 7.8V 1/2

Heading Hold A	80 %	F1
Heading Hold E	80 %	F1
Step Einstellung A	80 %	F1
Step Einstellung E	80 %	F1
Kopf Reaktion	1	F1

Heading Hold A (HeadHld A)

Einstellbereich: 0 ~ 200% Default-Wert: 80%

Heading Hold E (HeadHld E)

Einstellbereich: 0 ~ 200% Default-Wert: 80%

Heading Hold A/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 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.

Step Einstellung A (StpTune A)

Zyklisches Stop-Tuning auf der Querruderachse. Wenn der Hubschrauber nach einer Querruder-Steuerereingabe 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-Steuerereingabe auf der Querruderachse ausschlägt, verringert ein Erhöhen von „Step Einstellung A (StpTune A)“ dieses Ausschlagen.

Einstellbereich: 0 ~ 250% 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%

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

(Flt Expert)
 Flugeinstellung Exp. T-Rex700X-RH Normal 7.8V 2/2

Tot Bereich 4.0 g-Einstellung

Tot Bereich (DeadBand)







Wenn Sie einen unregelmäßigen Taumelscheibendrift oder eine schlechte Initialisierung feststellen, könnte dies an einer schlechten Auflösung des Senderpotentiometers liegen. Wenn Sie diesen Wert über 10,0 hinaus erhöhen müssen, sollten Sie die Kalibrierung Ihres Senders überprüfen.

Einstellbereich: Default-Wert: 4.0

Reset (Reset) -> g-Einstellung (FLT.Tune)

Damit werden die Einstellungen „Flugeinstellung-Expert (FLT.Tune)“ auf die Standardwerte zurückgesetzt.

EXPERTEN-MENÜ		(Rud Expert)			
<div style="background-color: #008000; color: white; padding: 5px; text-align: center; font-weight: bold;">EXPERTEN-MENÜ</div>	Seitenruder Expert	T-Rex700X-RH Normal	<div style="width: 100px; height: 10px; background: linear-gradient(to right, green, yellow, orange, red);"></div> 7.8V	1/5	<p>Seitenr.Neutralp (RUD.Ntr.)</p> <p>Mit diesem Parameter stellen Sie die Neutralstellung des Heckservos ein. Positionieren Sie den Seitenruderservoarm möglichst senkrecht zum Heckrotorsteuerknüppel, bevor Sie Einstellungen mit diesem Parameter vornehmen.</p> <p>Einstellbereich: -240 ~ +240% Default-Wert: 0%</p>
	Seitenr.Neutralp	+0			
	Exp.für AVCS	-20 %			<p>Exp.für AVCS (EXP.AVCS)</p> <p>Einstellbereich: -100 ~ +100% Default-Wert: -20%</p>
	Exp.für NORMAL	-20 %			<p>Exp.für NORMAL (EXP.NORM)</p> <p>Einstellbereich: -100 ~ +100% Default-Wert: -20%</p> <p>Der Parameter „Expo“ stellt das Steuergefühl der Heckrotorsteuerung um die Mitte ein. Bei einer Einstellung von [0] ist die Steuerkurve linear. Mit einem [+] -Wert wird der Heckrotor um die Neutralstellung sensibler, umgekehrt wird mit einem [-] -Wert das Gefühl um die Neutralstellung sanfter. Die Expo-Funktion des Senders kann ebenfalls verwendet werden, um den Heckrotor auf das erwünschte Steuergefühl einzustellen.</p>
	Seitenruder Expert	T-Rex700X-RH Normal	<div style="width: 100px; height: 10px; background: linear-gradient(to right, green, yellow, orange, red);"></div> 7.8V	2/5	<p>CNT.DIIn (CNT.DIIn)</p> <p>CNT.DIIn (CNT.DIIn)</p> <p>Diese Parameter legen die Verzögerung fest, wenn Sie den Knüppel aus der Neutralstellung nach links oder rechts bewegen. Größere Werte führen zu einem weicherem 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.</p> <p>[Einstellungsmethode]</p> <p>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.</p> <p>Einstellbereich: 0 ~ 20n Default-Wert: 15n</p>
	CNT.DIIn	15 n			
	CNT.DIIn	15 n			
	CNT.DIOOut	12 n			<p>CNT.DIOOut (CNT.DIOOut)</p> <p>CNT.DIOOut (CNT.DIOOut)</p> <p>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.</p> <p>Dieser Parameter muss für LINKS- und RECHTS-Heckrotorbefehle einzeln eingestellt werden. Die Einstellungsmethode ist die gleiche wie bei „CNT.DIIn (CNT.DIIn)“, daher beachten Sie bitte den obigen Hinweis</p> <p>Einstellbereich: 0 ~ 20n Default-Wert: 12n</p>
	CNT.DIOOut	12 n			

EXPERTEN-MENÜ	<p>(Rud Expert)</p> <p>Seitenruder Expert T-Rex700X-RH Normal 7.8V 3/5</p> <p>ANG 720 d</p>	<p> ANG (ANG)</p> <p>Mit diesem Parameter, stellen Sie die maximale Pirouettendrehzahl des Hubschraubers ein, die der Kreisel bei 100 % DualRate zulässt.</p> <p>Einstellbereich: 100 ~ 999d Default-Wert: 450d</p>
	<p>(Rud Expert)</p> <p>Seitenruder Expert T-Rex700X-RH Normal 7.8V 4/5</p> <p>F/F.Rate für hoch +0 %</p> <p>F/F.Rate für niedrig +0 %</p> <p>Beschleu.Verst. 0 %</p>	<p> F/F.Rate für hoch (F/F.Rate Up)</p> <p> F/F.Rate für niedrig (F/F.Rate Down)</p> <p>Die Vorlaufmischung wird verwendet, um einem plötzlichen Anstieg des Drehmoments des Motors bei schnellen kollektiven Pitchänderungen gegenzusteuern. Wenn Sie einen Heckruck bemerken, können Sie mit der F/F-Mischung (rechtes Ruder auf Rotorscheibe im Uhrzeigersinn, linkes Ruder auf CCW) den Heckruck reduzieren. Das Mischungsverhältnis kann für die Seite mit hohem Pitch (hoch) und für die Seite mit niedrigem Pitch (niedrig) individuell eingestellt werden.</p> <p>Einstellbereich: -100 ~ +100% Default-Wert: +0%</p> <p> Beschleu.Verst. (ACC.Gain)</p> <p>In Situationen mit niedriger Rotordrehzahl, in denen eine Menge F/F-Mischung erforderlich sein könnte, erhöht die Beschleunigung den Impuls und entfernt ihn unmittelbar danach, um die plötzliche Änderung des Drehmoments zu beheben, aber sie lässt nicht zu, dass der große Heckrotorimpuls das Axialverhalten des Hubschraubers verändert.</p> <p>Einstellbereich: 0 ~ 200% Default-Wert: 0%</p>
	<p>(Rud Expert)</p> <p>Seitenruder Expert T-Rex700X-RH Normal 7.8V 5/5</p> <p>Heckrotor Reakt 1 Reset Seitenr.Gyro</p>	<p> Heckrotor Reaktion (Tail Resp.)</p> <p>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.</p> <p>Einstellbereich: 1 ~ 5 Default-Wert: 1</p> <p> Reset (Reset) -> Seitenr.Gyro (RUD.Gyro)</p> <p>Damit werden die Einstellungen „Seitenruder-Expert (Rud Expert)“ auf die Standardwerte zurückgesetzt.</p>

EXPERTEN-MENÜ

(Gov Expert)

Gouverneur Expert	T-Rex700X-RH Normal	7.8V	1/3
Arbeitsmodus	Drehz-Reg		
Heckrotor Disp.	Heckr.Verst.		
F/F.Zyklisch	0 %		
Yaw Kompensation	AUS		
Modus Drossel/Gas	optimieren		

Modus Drossel/Gas (TH.Mode)
Mit diesem Parameter wird der Betrieb des Gaseingangs ausgewählt.

- Optimieren (Optimize):**
CGY stellt das Gaseingangssignal auf optimal ein. Die Einstellung der Drosselkurve am Sender muss nicht berücksichtigt werden.
- Fixiert (Fixed):**
Dies ist der empfohlene Modus für die Verwendung mit Elektromotoren. Diese Einstellung stellt sicher, dass ein fester Gaseingang bezogen auf die Helikopterrotation vorhanden ist.
- Sender Kurve (Tx.Kurve):**
Wenn dieser Modus gewählt ist, verwendet der CGY die exakte Gaseingabe vom Sender. Dazu ist die Einstellung der Gaskurve am Sender erforderlich.

INFO: Wenn der Modus „Heckr.Ausgl.Lim (Rev.Lmt)“ ausgewählt ist, sollte „Sender Kurve (Tx.Kurve)“ ebenfalls ausgewählt werden.

Einstellbereich: optimieren / Fixiert / Sender Kurve
Default-Wert: optimieren
(Optimize / Fixed / Tx.Curve)

Arbeitsmodus (Work Mode)

Legt den Reglertyp-Modus fest.

- Drehz-Reg. (Governor)** (Reglermodus) - Die Drehzahl wird vollständig durch den GOV gesteuert, sobald er eingeschaltet ist. Das GOV tut alles, was nötig ist, um eine konstante Drehzahl während des gesamten Fluges zu halten.
- Heckr.Ausgl.Lim (Rev.Lmt)** (Begrenzermodus) - Die Gassteuerung folgt der Gaskurven, um die Gasposition während des Fluges zu erhöhen, steuert aber die Drehzahl während der Gasreduzierung, indem sie die Drehzahl nicht über die eingestellte Drehzahl hinausgehen lässt. Wenn der „Heckr.Ausgl.Lim (Rev.Lmt)“-Modus ausgewählt ist, muss der Menüpunkt „Modus Drossel/Gas (TH.Mode)“ auf den „Sender kurve (Tx.Curve)“-Modus eingestellt werden.

Einstellbereich: Heckr.Ausgl.Lim / Drehz-Reg
Default-Wert: Drehz-Reg

Heckrotor Disp. (Revo.Disp)

Dies ermöglicht dem Benutzer die gewünschte Drehzahl anzuzeigen.

[Heckr.Verst (Rotor)] = Rotordrehzahl

[Motor (Engine)] = Motordrehzahl

Einstellbereich: Heckr.Verst. / Motor **Default-Wert:**

F/F.Zyklisch (F/F.Cyclic)

Wenn Sie den Wert erhöhen, werden bei zyklischen Steuerbefehle Gasbefehle hinzugefügt, um die Drehzahl konstanter zu halten.

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

Yaw Kompensation (Yaw.Comp)

Die Heckruderachsen-kompensation ermöglicht es dem Regler, Änderungen des Leistungsbedarfs des Modells, die sich aus der Heckruderachseneingabe ergeben, schneller zu korrigieren.

Stellen Sie den Modus so ein, dass er mit der Kreisel-Installationsrichtung übereinstimmt. Wählen Sie aus: CW/TOP, CW/BOTM, CCW/TOP, CCW/BOTM.

INFO: Wenn der Benutzer den reinen Reglermodus ausgewählt hat, ist dieser Parameter gesperrt.

Drehzahlschwankung bei Pirouetten

Der Regler erfasst die Drehzahl über den im Motorteil montierten Drehsensors. Während einer Pirouette dreht sich der Hubschrauber selbst, so dass seine Pirouettendrehzahl zur Motordrehzahl addiert (reduziert) wird. Daher schwankt die Drehzahl des Hauptrotors entsprechend. Da der CGY über einen Kreisel verfügt, kann er die Pirouettendrehzahl genau messen. Die Drehgeschwindigkeitskorrektur wird also durch eine Kombination aus Kreiselfunktion und Reglerfunktion bestimmt.

CW: Drehrichtung des Rotors im Uhrzeigersinn

CCW: Rotordrehrichtung gegen den Uhrzeigersinn

OBEN: Kreiseloberseite/Namensschild nach oben gerichtet

UNTEN: Kreiseloberseite/Namensschild zeigt nach unten.

Einstellbereich: Aus / CW oben / CD unten / CCW oben / CCW unten
Default-Wert: CW oben

EXPERTEN-MENÜ

(Gov Expert)

Gouverneur Expert T-Rex700X-RH Normal 7.8V 2/3

- Heckrausgl.Verz + 8 Frm
- Heckrausgl.Verz - 10 Frm
- Verzögerung Start 5 Frm
- Gy.ON Heckagl.Verz 60 %
- B.F/S Spanng. 3.8 V

Heckrausgl.Verz + (Revo.Up Dly)

Wie schnell sich die Drehzahl beim Erhöhen der Drehzahl zwischen zwei verschiedenen Drehzahlen und Flugmodi ändert. Eine höhere Zahl verlangsamt die Drehzahländerungsgeschwindigkeit; ein niedrigerer Wert beschleunigt die Drehzahländerungsgeschwindigkeit.

Einstellbereich: 2 ~ 40Frm Default-Wert: 8Frm

Heckrausgl.Verz - (Revo.Dn Dly)

Wie schnell sich die Drehzahl beim Reduzieren der Drehzahl zwischen zwei verschiedenen Drehzahlen und Flugmodi ändert. Eine höhere Zahl verlangsamt die Drehzahländerungsgeschwindigkeit; ein niedrigerer Wert beschleunigt die Drehzahländerungsgeschwindigkeit.

Einstellbereich: 2 ~ 40Frm Default-Wert: 10Frm

Verzögerung Start (Start Dly)

Wie schnell sich die Drehzahl auf die eingestellte Drehzahl stabilisiert, wenn der GOV eingeschaltet wird. Ein höherer Wert verlangsamt das Hochfahren, ein niedrigerer Wert beschleunigt das Hochfahren.

Einstellbereich: 2 ~ 20Frm Default-Wert: 5Frm

Gy.ON Heckagl.Verz. (Gov.On.Revo)

Dieser Parameter teilt dem Regler mit, bei wie viel Prozent der eingestellten Drehzahl er aktiv werden soll. Der Standardwert ist 60 %. In diesem Fall schaltet der Regler erst ein, wenn die Motordrehzahl 60 % der eingestellten Drehzahl erreicht. Wenn Sie das Gefühl haben, dass die Zeit für das Einschalten des Reglers zu langsam ist, verringern Sie den Wert auf 50 - 55 %. Die Einschaltzeit wird dann schneller sein.

Einstellbereich: 50 ~ 90% Default-Wert: 60%

B.F/S Spanng. (BFS.Volt)

Mit diesem Parameter werden die Batteriefailsafe- und Batterietiefalarm-Spannungspegel bzw. Schwellenwerte eingestellt. Stellen Sie die richtige Spannung ein, die durch den Batterietyp bestimmt ist. Die Batterieeigenschaften sind je nach Zellentyp/Chemie unterschiedlich. Empfohlene Einstellspannungen sind wie folgt.

4 Zellen NiCd / NIMH (Normal: 4,8V) = 3,8V
2 Zellen FIFe (Normal: 6,6V) = 6,0 ~ 6,2V
2 Zellen LiPo (Normal: 7,4V) = 7,2 ~ 7,4V

(Gov Expert)

Gouverneur Expert T-Rex700X-RH Normal 7.8V 3/3

Heckr.Ausgl.N 1000 U/min Reset Drehz-Reg

Heckr.Ausgl.N (Low.Revo)

Dieser Wert ist so eingestellt, dass er die niedrigste mögliche Regelungsdrehzahl zuweist. Wenn die Drehzahl unter dieser Drehzahl liegt oder diese nicht erreicht werden kann, wird der Regler nicht eingreifen. Wählen Sie zwischen 1.000 U/min oder 700 U/min. Es entspricht auch einem Hubschrauber mit einer Rotordrehzahl von 1.000 U/min oder weniger, wie z. B. einer großen Benzinmaschine.

Einstellbereich: 700 / 1000U/min Default-Wert: 1000U/min

Reset (Reset) -> Drehz-Reg (Governor)

Damit werden die Einstellungen „Drehzahlregler-Expert (Gov Expert)“ auf die Standardwerte zurückgesetzt.

Grundinformationen zur Anleitung

Die Idee und Motivation für die Erstellung dieser Anleitung:

1. Um den CGY760R/CGY755 genauer kennenzulernen.
Dadurch ist man gezwungen sich mit jedem Menüpunkt und Variation genau auseinander zu setzen.
2. Eigene Ideen und Kommentare hinzufügen zu können.
3. Da es derzeit keine deutsche Anleitung gibt und mein englisch naja ist.
4. Zum besseren Verständnis wurden die englischen Begriffe in Klammer dazugeschrieben.
5. Als Admin vom www.futaba-forum.net immer wieder Fragen gestellt werden, die ich so besser beantworten kann.


Aufbau der Anleitung.

Die Reihenfolge entspricht der Menüführung im Sender.

Rechts in den Farben **gelb**, **grün**, und **rot** ist für die Menükennung **Basis**, **Experten** und **Empfänger**.

Und für jede Funktion ist die Seiten mit dem Bild (2. Spalte) farbig hinterlegt.

Jeder neue Menüpunkt wird mit einer neuen Seite begonnen.

 Diese verschiedenfarbigen Punkte sind die Verbindung vom Bild zur Beschreibung.



Das WLAN-Symbol ist bei allen Menüpunkten die über WLAN geändert werden können.

Allgemeines:

Als Basis wurde die englische Anleitung verwendet.

Diese Anleitung ist kostenlos und kann an alle CGY-Kunden und Interessenten weiter gegeben werden.

Copyright und der Verweis auf das FUTABA-Forum muss beigebalten bleiben.

Fehler:

Fals jemand Fehler (Rechtschreibung, Satzstellung oder fachlicher Seite) findet dann diese bitte

an rudi1025@futaba-forum.net senden, dann kann ich dieser korrigieren und ergänzen für die nächste Version.

Haftung:

Für die Richtigkeit oder Vollständigkeit der Anleitung wird keine Gewährleistung übernommen.

Programmierreihenfolge:

Diese Programmierreihenfolge hat sich bei mir als ideal herausgestellt, ist aber nicht unbedingt zwingend einzuhalten. Bei wichtigen Punkten wird in der Anleitung nochmal auf eine zwingend erforderliche Reihenfolge hingewiesen.

1. Sender auf H-1 stellen [S 8]
Alle Wege auf -100/+100% stellen (Default)
2. **KEIN Servo am CGY einstecken.**
Durch falsche Servotypen könnte Servos oder der CGY beschädigt werden.
3. S-Bus , alle gewünschten Kanäle zuteilen [S 19]
4. Servotypen, Reglertyp wählen. [S 7; S 11; S 13; S 17]
Ab jetzt können die Servos angesteckt werden.
E-Motor-Regler mit Vorsicht, bzw. erst nachdem alle Reglereinstellungen im CGY erledigt wurden.
5. Setup Stil wählen [S 7]
6. Taumelscheibentyp wählen. [S 8]
7. CGY neu starten damit alle Grundeinstellungen neu übernommen werden.
8. Basis-Menü kompl. Durcharbeiten [S 4 – S 21]
9. Expertmenü kompl. Durcharbeiten [S 22 – S 30]
10. Alle Funktionen, Steuer- und Ausgleichsrichtungen prüfen.
11. Fertig.
-> Im Flug prüfen und optimieren im WLAN-Modus.

Hinweise / Empfehlung für Anfänger und deren Helfer:

Ich berteile seit 1988 RC-Modellsport und bin seit 2005 Admin im www.Futaba-Forum.net (Anfangs T14-Forum.net).
Da habe ich viel erlebt und will euch ein paar Tips geben, wie es meiner Meinung nach, am Besten funktioniert.

Für alle die „Rollen“ für Turnübungen, „Nicken“ für Kopfbewegungen und -10° Pitch sehr kalt empfinden, empfehle ich einen erfahrenen Helipiloten, RC-Flugschulen oder den Heli-Fachhandel um Hilfe beim Einstellen zu suchen. Auch wenn es ein paar kostenpflichtige Stunden oder Biere kostet, es ist in den meisten Fällen billiger und sicherer, als unerfahren den Heli in Betrieb zu nehmen. Wenn ein Grundparameter falsch eingestellt ist, hebt der Heli nicht einmal ab, sondern zerstört sich schon am Boden.

Das wichtigste ist das Modell so präzise und gewissenhaft wie möglich zu bauen.
Anlenkungen müssen spielfrei und leichtgängig laufen.
Auch muss der Heli mit so wenig wie möglich Vibrationen laufen.
Besondes die hochfrequenten Vibrationen sind die schlimmsten und am schlechtesten zu erkennen.
Wurde hier geschluppt kann auch der beste Gyro da nichts verbessern.

Da es sich beim CGY760R/CGY755 um einen HighEnd-Gyro handelt, und wenn man die mögliche HighEnd-Leistung haben will, dann sind auch die richtigen HighEnd-Servo wichtig.
Die beste Erfahrung hab ich mit den FUTABA Servos HC700 Heli bzw. S-HC500 (Stand 02.2021) erreicht.
Ja es gibt auch andere Hersteller mit sehr sehr guten Servos, aber im direkten Vergleich kann man hier Unterschiede feststellen.
Am Besten mal testen wie ich, Modell mit anderen HighEnd-Servos einstellen und fliegen und dann die FUTABA-Servos einbauen.
Upps ein neues Modell?

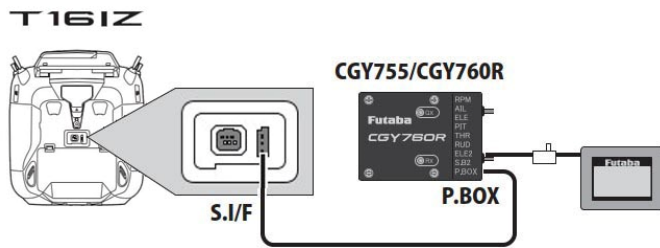
Noch ein Tip für die Helfer:
Bitte stellt den Heli so ein das es ruhig und eher zäh zum Steuern ist.
Ja ich weiß als erfahrener Pilot kann man so nicht richtig fliegen, aber der Anfänger wird es euch mit schnellem Lernerfolg danken und mit der Zeit selbst merken wenn er einen agilleren Heli benötigt.
Zeigt ihm die AFR und die Pitch-Kurve, wo es es später selbst an seinen Bedürfnissen anpassen kann.

RESET Möglichkeiten:

BASIS Menü / Basis-S.Bus / Reset (4/4)	Basic Menu / SBus Basic / Reset (4/4)
EXPERT Menü / Taumelscheibe Detail / Reset (7/7)	Expert Menu / Swash Detail / Reset (7/7)
EXPERT Menü / Flugeinstellung-Expert / Reset (2/2)	Expert Menu / FLT Expert / Reset (2/2)
EXPERT Menü / Seitenruder-Expert / Reset (5/5)	Expert Menu / Rud Expert / Reset (5/5)
EXPERT Menü / Drehzahlregler-Expert / Reset (3/3)	Expert Menu / Gov Expert / Reset (3/3)

Ein globaler Werks-Reset ist nicht möglich.

A. Anschlussplan kabelgebundene Verbindung: Erweiterte Einstellungen (alle Funktionen gleich wie beim GPB-1)



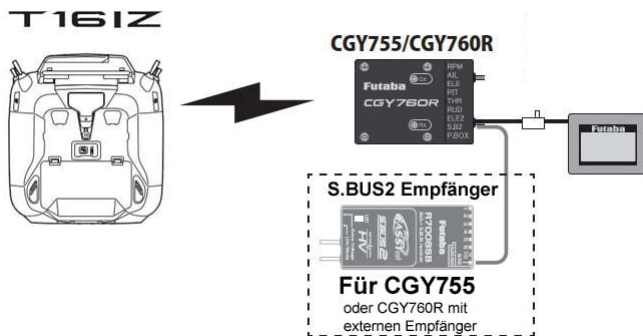
INFO: Wenn die T16IZ und der CGY nicht verbunden sind, kann der CGY nicht geändert werden.

- Schließen Sie den Empfängerakku (3,5 bis 8,4 V) an einen der Anschlüsse „AIL“ bis „S.B2“, außer an als „RPM“ und „P.BOX“.
- (Nicht an „RPM“ und „P.BOX“ anschließen.)

CGY-Anschlusskabel (im Lieferumfang des Kreisel enthalten)

B. Anschlussplan WLAN Einstellungen: Kreiseleinstellungen können kabellos vorgenommen werden. (begrenzte Einstellwerte)

INFO: Die drahtlose Programmierung (Funkverbindung) wird in der Anleitung mit „WLAN“ bezeichnet



INFO: Wenn Sie die WLAN-Einstellung verwenden, stellen Sie die Telemetriefunktion auf ACT. Die WLAN-Einstellung kann nur mit FASSTest oder T-FHSS erfolgen.



Stellen Sie nicht während des Fluges ein. Nehmen Sie die Einstellungen vor, wenn das Flugzeug am Boden steht und der Motor und das Triebwerk gestoppt sind.

WLAN Einstell-Funktionsliste (es gibt eine eigene Anleitung nur für die WLAN - Menüpunkte)

- FLT. TUNE**

Basis-Verstärkung: (Base Gain):	[S4]	Einstellung der Rotorkopfstabilisierung
Rate zyklisch (Cyclic rate):	[S4]	Einstellung der zyklischen max. Drehbewegung
Cnt.Verst.Querruder (CntAuth AIL):	[S5]	Aggressivität Kreisel für Roll
CntVerst.Höhenr (CntAuth ELE):	[S5]	Aggressivität Kreisel für Roll
Exponential (Exponential):	[S5]	Expo für die Roll/Nick
Flug-Stil (FLT.Style):	[S5]	Steuergefühl
Höhenr.Kompens. (ELE.Comp):	[S6]	Nick-Vorkompensation
- SWH. BASIC**

Taumelscheiben Rate (SWS.Rate):	[S9]	Taumelscheiben weg für interne Berechnungen
Pitch Rate (PIT.Rate):	[S9]	Max. Pitchwert
Taumelscheibenring (SWS.Ring):	[S10]	Taumelscheibenring
- GOV. BASIC**

Verstärk.rpmregl. (GOV.Gain):	[S17]	Drehzahlregler Empfindlichkeit
Schweb.ob.rpm.lim(L Lmt. L rpm):	[S17]	Schwebefluggdrehzahl
Lim.ob.Drehzahl (L Lmt. H rpm):	[S17]	Min. Drehzahl für den Regler
- FLT. EXPERT**

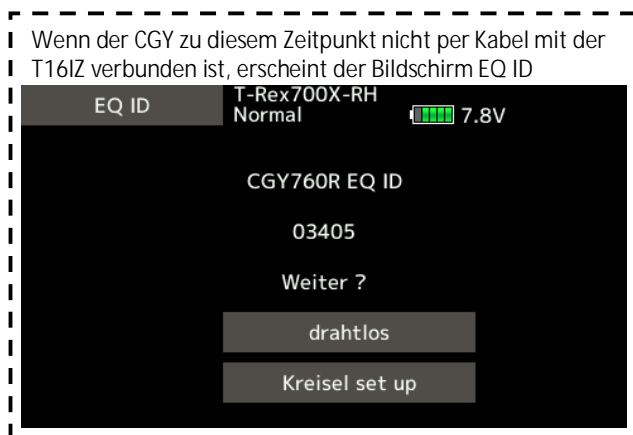
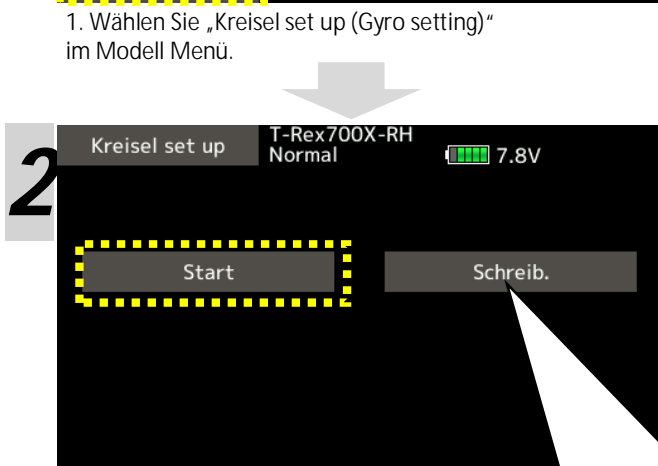
Heading Hold A (HeadHld A):	[S26]	Stabilisierung für Roll
Step Einstellung A (StpTune A):	[S26]	Stopverhalten Roll
Kopf Reaktion (HeadResp.):	[S26]	Reaktionszeit Taumelscheibe auf Kreisel
Heading Hold E (HeadHld E):	[S26]	Stabilisierung für Nick
Step Einstellung E (StpTune E):	[S26]	Stopverhalten Nick
- RUD. EXPERT**

Expo für AVCS (EXP AVCS):	[S27]	Heck Expro für AVCS
Expo für NORMAL (EXP NORM):	[S27]	Heck Expro für NORMAL
CNT.DIIn (CNT.DIIn):	[S27]	Steuerungsverzögerung in Drehbewegung
CNT.DIOOut (CNT. DIOOut):	[S27]	Steuerverzögerung aus Drehbewegung
ANG (Ang):	[S28]	max. Pirouettendrehgeschwindigkeit
Heckrotor Reaktion (Tail.Resp):	[S29]	Reaktionszeit Heck auf Kreisel

A. Kopieren von CGY Einstellungen (nur kabelgebunden möglich)

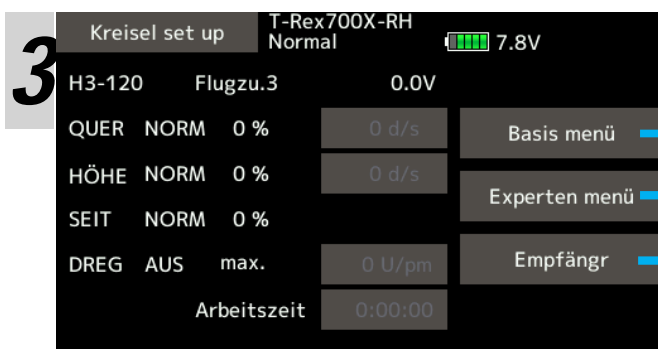


Achten Sie darauf, das Verbindungskabel zwischen CGY760R/CGY755 und T16IZ im ausgeschalteten Zustand an oder abzuschließen



Wenn „Schreib. (GY Setting Transfer)“ ausgewählt wird, werden die in der T16IZ gespeicherten CGY-Einstellungsdaten in den CGY geschrieben.

Wählen Sie „Start“. Dadurch werden die CGY-Daten auf die T16IZ heruntergeladen.

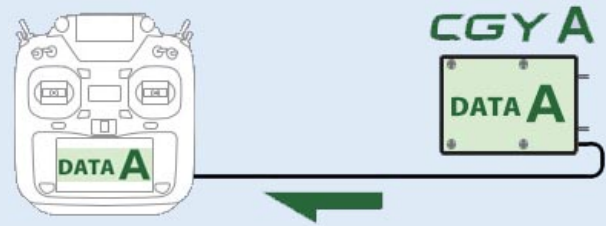
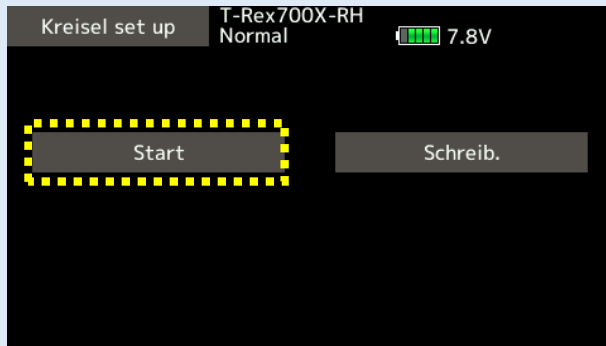


Basis Menü (Basic Menu)

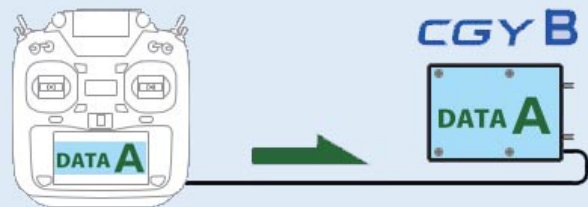
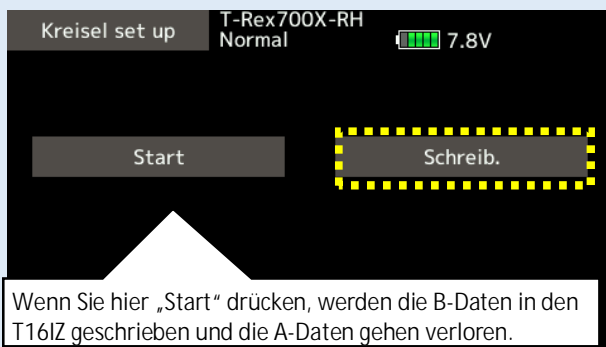
Experten Menü (Expert Menu)

Empfänger (Receiver)

Beim Übertragen von Daten von CGY-A auf CGY-B



Schließen Sie den CGY-A an die T16IZ an und drücken Sie [Start] (Übergabe der Daten vom CGY-A in die T16IZ)



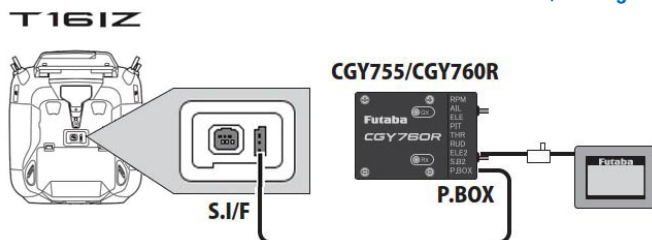
Wenn Sie hier „Start“ drücken, werden die B-Daten in den T16IZ geschrieben und die A-Daten gehen verloren.

Schließen Sie CGY-B an die T16IZ an und drücken Sie [Schreib. (GY Settings Transfer)].
(Daten vom CGY-A werden in CGY-B übertragen.)

B. WLAN-Einstellungen

Vor der Durchführung von WLAN-Einstellungen ist es erforderlich, die Einstelldaten vom CGY über eine Kabelverbindung in die T16IZ herunterzuladen.

Erstens, kabelgebundene Verbindung



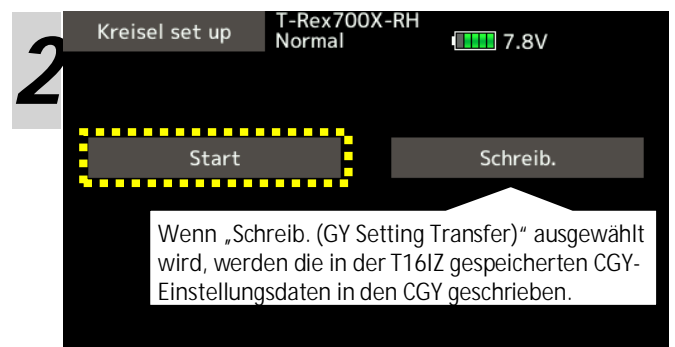
- Schließen Sie den Empfängerakku (3,5 bis 8,4 V) an einen der Anschlüsse „AIL“ bis „S.B2“, außer an als „RPM“ und „P.BOX“.

(Nicht an „RPM“ und „P.BOX“ anschließen.)

CGY-Anschlusskabel (im Lieferumfang des Kreisel enthalten)



1. Wählen Sie „Kreisels set up (Gyro setting)“ im Modell Menü.

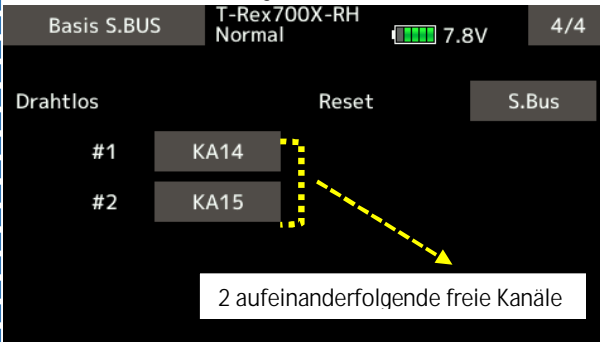


2. Wählen Sie „Start“
Dadurch werden die CGY-Daten auf die T16IZ heruntergeladen.

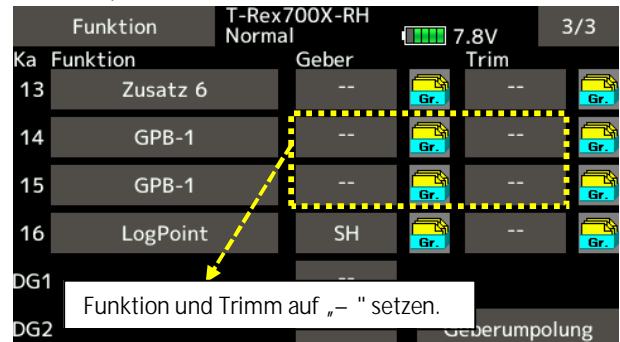
Weiter, WLAN-Einstellungen

Sobald die CGY-Daten in der T16IZ gespeichert sind, muss, wenn es sich um denselben CGY handelt, ab dem zweiten Mal keine Kabelverbindung mehr hergestellt werden. Wenn Sie einen anderen Kreisel verwenden möchten, müssen Sie das Kabel erneut anschließen und die Daten herunterladen.

Um die WLAN-Abstimmungen zu konfigurieren, stellen Sie in SBUS Basic 4/4 zwei aufeinanderfolgende freie Kanäle ein, die für WLAN-Abstimmungen verwendet werden sollen.



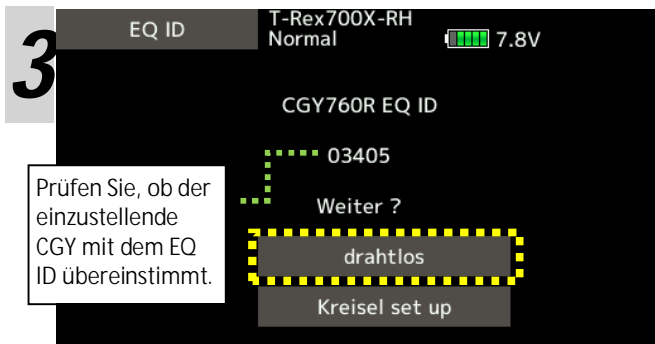
Modell Menü → Funktion
Im Beispiel K14+15



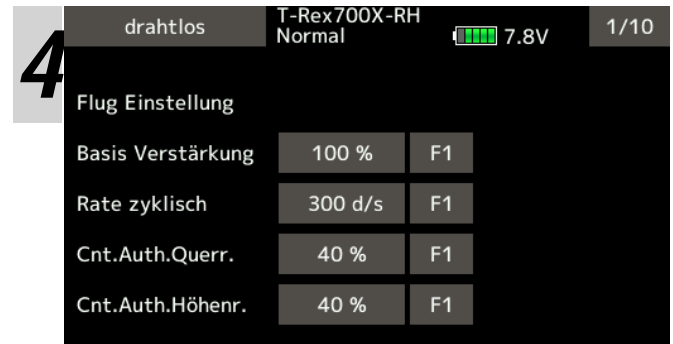
1. Wählen Sie „Kreisel set up (Gyro setting)“ im Modell Menü.



2. Wählen Sie „Start“



3. Wählen Sie „drahtlos (WLAN) Einstellungen“



4. Die WLAN-Einstellungen werden angezeigt.

Start-Bildschirm

Anzeige des Startbildschirms

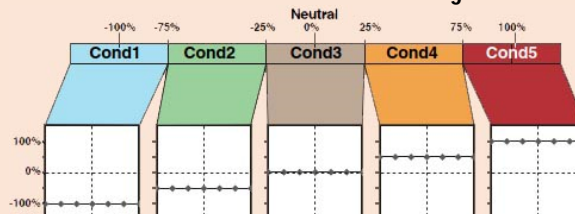
Auf dem Startbildschirm werden grundlegende Informationen wie z. B. Taumelscheibentyp, Kreisel-Betriebsdaten, Empfindlichkeit und Regler EIN / AUS, Motorbetriebszeit usw. angezeigt.

Für Funktionen, die in diesem Handbuch Flugzustände verwenden können, wird die Markierung „FZS (cond)“ angezeigt.

Flugzustandsnummer

Bei Schalterbetrieb vom Sender aus, können mehrere Parameter durch Einstellung von bis zu 5 Flugzustände geschaltet werden. Wenn Sie den Flugzustandsschalter auf den Kanal mit der AFR-Funktion des Senders einstellen und den Punkt für jede Flugbedingung mit der AFR-Punktkurve einstellen, kann er auch mit dem Flugbedingungsschalter verknüpft werden.

* Wenn entweder der DG1- oder der DG2-Schalter ausgewählt ist, sind die folgenden Optionen verfügbar, Funktionsmenü Ihres Senders (DG1). Die Zuweisung von DG1 zu einem Schalter oder Flugmodus ermöglicht die Verwendung von zwei separate Flugzuständen.

Kanalwerte zum Umschalten (DG1 DG2)**Kanalwerte zum Umschalten bis zu 5 Flugzustände****Taumelscheibentyp**

Zeigt den Taumelscheibentyp an, der im Menü „SWH. BASIC“-Menü eingestellt wurde.

CGY-Betriebsart / Kreiselstabilisierung

Zeigt die Betriebsart „AVCS“ oder „Normal“ und die Kreiseleinstellungen von QUE(Roll), HOH(Nick), und SEI(Heck) an.

Regler (DREG) EIN / AUS

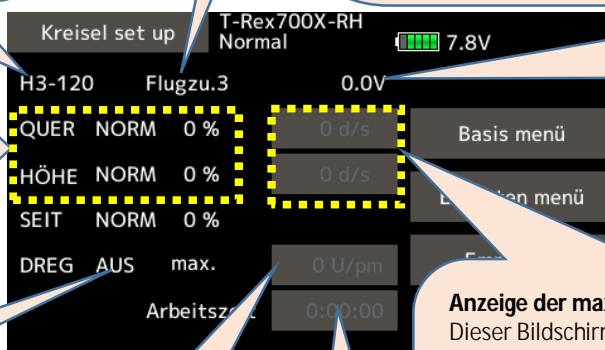
Zeigt den EIN / AUS-Schaltzustand der Reglerfunktion an. Wenn „ON“ angezeigt wird, ist die Reglerfunktion aktiviert.

RPM-Anzeige

Die vom Regler während des Betriebs gespeicherte maximale Motordrehzahl oder Rotorkopfdrehzahl wird angezeigt. Die Daten werden zurückgesetzt, wenn das Gerät ausgeschaltet wird. Wenn Sie die Daten während des Fluges mehrmals überprüfen möchten, lassen Sie das Gerät nach dem Flug eingeschaltet. Drücken und halten Sie die Taste RPM, um die Anzeige zurückzusetzen.

Motorlaufzeit

Zeigt die Betriebszeit des Motors an. Es werden bis zu 9.999 Stunden angezeigt. Drücken und halten Sie die Zeittaste, um die Anzeige zurückzusetzen. Die Betriebszeit wird im Speicher gespeichert, auch wenn die Stromversorgung ausgeschaltet wird, bis sie zurückgesetzt wird.

**Akkuspannung**

Zeigt die Spannung des an CGY angeschlossenen Empfängerakkus an.

Anzeige der maximalen Roll- und Nickdrehrate

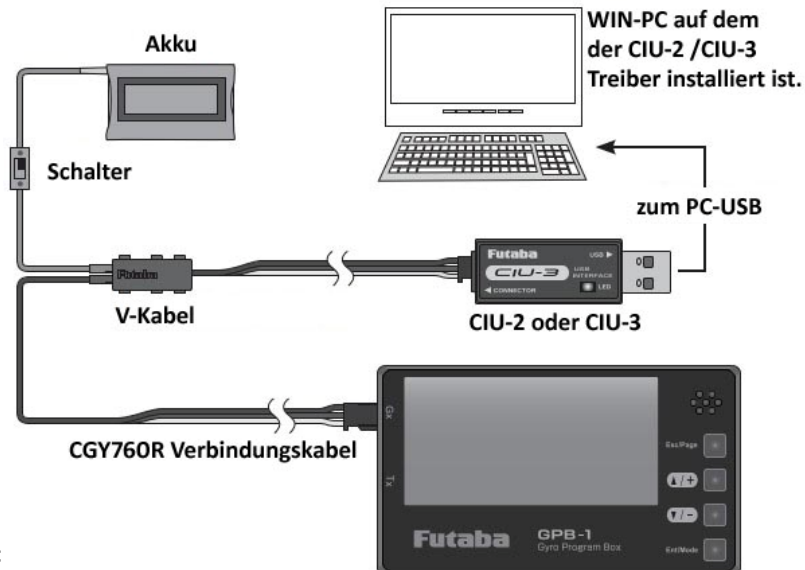
Dieser Bildschirm zeigt die während des Fluges aufgezeichnete maximale Roll- und Nickdrehrate an. Die Daten werden zurückgesetzt, wenn die Stromversorgung ausgeschaltet wird. Wenn Sie die maximale Drehrate überprüfen möchten, lassen Sie die Stromversorgung nach dem Flug eingeschaltet. Drücken und halten Sie die Drehrate-Taste, um die Anzeige zurückzusetzen.

Update „GPB-1/CGY760R/CGY755“ (Grundinformation)

Ein Updaten des CGY760R/CGY755 ist nur mit der Programmierbox GBP-1 möglich.

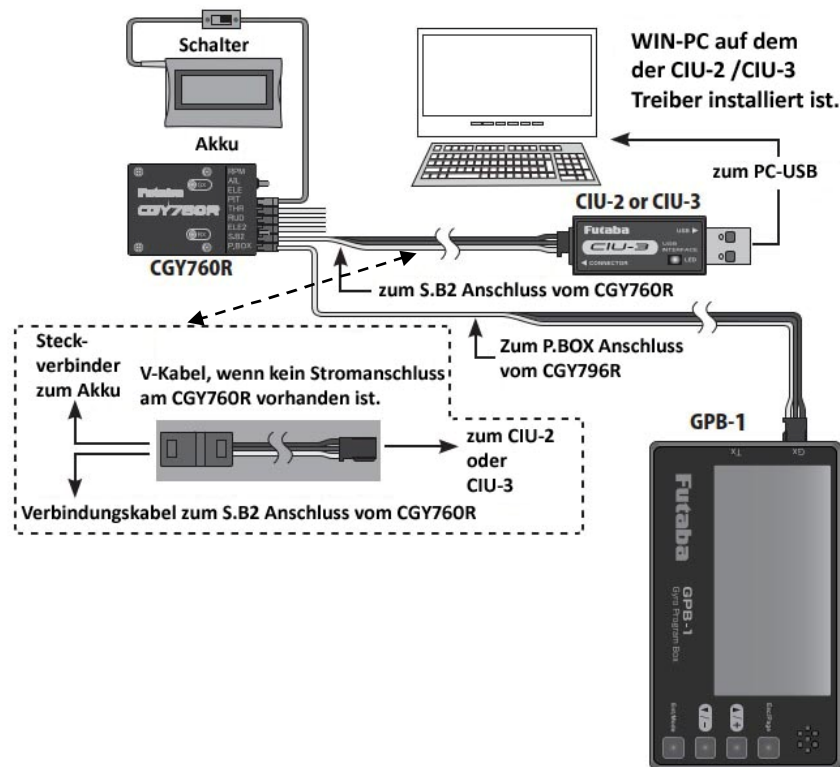
Softwarestand: 2021.12.19 V3.0 GPB-1
 V3.2 CGY760R/CGY755
 V3.2 T16IZ

Als erstes muss die Programmierbox GBP-1 upgedatet werden, bzw. Softwarestand prüfen, ob aktuelle Version.

Update „Programmierbox GBP-1“

Update GPB-1 wie folgt durchführen:

1. Update downloaden
2. Datei entzippen und in ein Verzeichnis speichern
(3 Dateien, GPB-1_???.bin, Updater(Highspeed).exe, Updater(Lowspeed).exe)
3. CIU-2(3) USB am WIN-PC anstecken
4. CIU-2(3) mit V-Kabel Gx-Anschluss und Stromversorgung verbinden (noch nicht einschalten)
5. **Updater(Lowspeed).exe** starten **mit CIU-2 oder CIU-3**
Updater(Highspeed).exe starten **nur mit CIU-3**
6. **Mit CIU-3:**
 Am GPB-1 die Tasten „**Enter**“ + „**Exc/Page**“ zugleich drücken gedrückt halten und zugleich einschalten.
 Es erscheint „**PROGRAM UPDATE (HI) -> READY**“
Mit CIU-2:
 Am GPB-1 die **beiden Pfeiltasten** zugleich drücken gedrückt halten und zugleich einschalten.
 Es erscheint „**PROGRAM UPDATE -> READY**“
7. WRITE-Schalter am PC drücken
8. Frage „GPB1 will be updated, Are you sure?“ mit OK bestätigen
9. Es erscheint „NOW WRITING...“ im Display des GPB-1 und im PC-Updateprogramm
10. nach ca. 1-5 min. ist das Update abgeschlossen. (Verlaufsbalken)
 Ist abhängig ob CIU-2 oder CIU-3 verwendet wird.
11. Es erscheint „COMPLETED“ im Display des GPB-1 und im PC-Updateprogramm „This update succeeded.“

Update „CGY760R/CGY755“



Update CGY760R wie folgt durchführen:

1. Update downloaden
2. Datei entzippen und in ein Verzeichnis speichern (3 Dateien, CGY760.bin, Updater(Highspeed).exe, Updater(Lowspeed).exe)
3. GPB-1 mit P.BOX-Abschluss (CGY760R) verbinden
4. CIU-2(3) USB am WIN-PC anstecken
5. CIU-2(3) mit S.B2-Anschluss (CGY760R) verbinden.
Wenn keine Stromversorgung vorhanden (über Modellversorgung) dann über V-Kabel am S.B2 anschließen.
6. Ab V2.0 am GPB-1 die Enter-Taste drücken.
7. Am GPB-1 die beiden Pfeiltasten zugleich drücken
Mit den Pfeiltasten den Menüpunkt „GYRO UPDATE“ auswählen
LOW SPEED(CIU2/3) oder **HIGH SPEED(CIU3)** auswählen -> je nach verwendeten CIU dann die ENTER-Taste drücken und halten.
8. Es erscheint „GYRO UPDATE -> READY“ im Display des CGY760R
9. **Updater(Lowspeed).exe** starten mit **CIU-2** oder **CIU-3**
Updater(Highspeed).exe starten **nur mit CIU-3**
10. WRITE-Schalter am PC drücken
11. Es erscheint „NOW WRITING...“ im Display des GPB-1 und im PC-Updateprogramm
12. nach ca. 1-5 min. ist das Update abgeschlossen. (Verlaufsbalken)
Ist abhängig ob CIU-2 oder CIU-3 verwendet wird.
13. Es erscheint „COMPLETED“ im Display des GPB-1 und im PC-Updateprogramm „This update succeeded.“

Inhaltsverzeichnis:		
BASIS-Menü (Basic Menu)	Flug-Einstellung (Flight Tune)	S 4 – 6
BASIS-Menü (Basic Menu)	Basis Taumelscheibe (Swash Basic)	S 7 – 10
BASIS-Menü (Basic Menu)	Basis Seitenruder (Rud Basic)	S 11 – 12
BASIS-Menü (Basic Menu)	Basis Gouverneur (Gov Basic)	S 13 – 18
BASIS-Menü (Basic Menu)	Basis-S.BUS (Sbus Basic)	S 19 – 21
EXPERTEN Menü (Expert Menu)	Taumelscheiben Exp. (Swash Detail)	S 22 – 25
EXPERTEN Menü (Expert Menu)	Flugeinstellung-Expert (FLT Expert)	S 26
EXPERTEN Menü (Expert Menu)	Seitenruder-Expert (Rud Expert)	S 27 – 28
EXPERTEN Menü (Expert Menu)	Gouverneur Expert (Gov Expert)	S 29 – 30
Grundinformationen zur Anleitung (Beginnen Sie hier mit dem Lesen der Anleitung)		S 31
Programmierreihenfolge		S 32
Hinweise / Empfehlung für Anfänger und deren Helfer		S 32
RESET Möglichkeiten		S 32
Anschlussplan Kabelgebundene Verbindung		S 33
Anschlussplan WLAN-Verbindung		S 33
WLAN Einstell-Funktionsliste		S 33
Konfiguration für eine Drahtlose Verbindung		S 33
Kopieren der CGY-Daten in anderen CGY		S 34
WLAN-Einstellungen (CGY und Sender)		S 35 – 36
Der Startbildschirm		S 37
Grundinformationen Update von GPB-1 / CGY760R / CGY755		S 38
Update Programmierbox GPB-1		S 38
Update CGY760R / CGY755		S 39
Inhaltsverzeichnis		S 40