

FUTABA T8FG

8 CHANNEL RADIO CONTROL SYSTEM
FASST-2.4GHz Multi-ch/7-ch mode selectable

HANDLEIDING - NEDERLANDS



CE0682

INHOUDSOPGAVE

INTRODUCTIE	4	ONTVANGER EN SERVO INSTALLATIE	28
Support en service	4	Ontvanger en servo aansluiten	28
Applicatie,Export,Modificatie.....	5	Servo aansluiten per model type	29
Definitie van symbolen	6	Veiligheids-voorzorgsmaatregelen bij installatie	33
Veiligheids-voorzorgsmaatregelen	6	Ontvanger-antenne installeren	34
VOOR JE BEGINT	10	BASIS-MODEL-INSTELLINGEN-PROCEDURE ...	35
Functies van de T8FG	10	Vliegtuig en zwever basis instellingen procedure	35
Inhoud en technische specificaties	11	Helicopter basis instellingen procedure	37
Accessoires	12	 	
Zender controls	13	FUNCTIES VAN HET SYSTEEM-MENU	41
Waarschuwingen mbt de antenne	14	Trainer	42
LED monitor	14	Display	45
Schakelaar (SA-SH)	14	Gebruikers-naam	46
Draaiknop (LD,RD)	15	H/W (hardware) instellingen	47
Schuifschakelaar (LS,RS)	15	Informatie (taal,versie etc.)	48
Digitale trim (T1-T4)	15	 	
Touch (aanraak) sensor (knop)	16	FUNCTIES VAN HET BASIS-MENU	49
Stick aanpassingen	17	Algemene functies in het Basis-menu	49
SD geheugenkaart	18	Servo monitoring	50
Aansluitingen / pluggen	19	Model selectie	51
Installeren en verwijderen van de accu	20	Model type	53
Ontvanger beschrijving	21	Frequentie (FASST of Multi)	55
 		Functies	56
BASIS WERKZAAMHEDEN	22	Sub-trim	58
Accu opladen	22	Servo-reverse (omkering)	59
De zender AAN / UIT zetten	23	Fail-save	60
Alarm voor lage accu-spanning	23	Servo-eindpunt	61
Gebruikersnaam invoeren	23	Gas-afslag (alleen motormodellen en Heli)	62
Hoofdscherm / Display	24	naar Staionair-loop	63
Operation-mode selecteren voor de R6008HS	25	Swash Ring (alleen Heli)	64
Binden (linken) van de ontvanger	26	Swash (alleen Heli, m.u.v. H-1)	65
Reikweidte test van het RC systeem	27	T1-T4 instellingen	67
		Data reset	68

FUNCTIES VAN HET MODEL-MENU 69 **TOEVOEGING 120**

ALGEMENE FUNCTIES	69	Timer TI1 / TI2	120
Servo monitor (Basis-menu)		Schakelaar toewijzing methode	121
Dual-rate en EXPO	72		
Programma mixer	74		
Mengsel (alleen motormodellen en Heli)	76		
Motormodellen en zwever functies	78		
Model-menu functies	78		
Gas curve	80		
Gas vertraging	81		
Rolroer (aileron) differentieel	82		
Flaps instellingen	83		
Rolroer (aileron) camber flaps	84		
Rolroer (aileron) remklep instelling	85		
Rolroer (aileron) mix met richtingroer	86		
Richtingroer mix met rolroer	87		
Camber mix (m.u.v. 1-rolroer)	88		
Hoogte-roer (elevator) mix met camber	90		
Camber Flaps/hoogte-roer	91		
Butterfly	92		
Trim mix	94		
Remkleppen	96		
Gyro	98		
V-staart	100		
Ailevator (hoogte als rolroer)	101		
Winglet (vliegende vleugel)	102		
Motor	103		
Richtingroer mix met hoogte-roer	105		
Snap-rol	106		

INTRODUCTION

Thank you for purchasing a Futaba® FASST-2.4GHz* 8FG series digital proportional R/C system. This system is extremely versatile and may be used by beginners and pros alike. In order for you to make the best use of your system and to fly safely, please read this manual carefully. If you have any difficulties while using your system, please consult the manual, our online Frequently Asked Questions (on the web pages referenced below), your hobby dealer, or the Futaba Service Center.

*FASST: Futaba Advanced Spread Spectrum Technology

Due to unforeseen changes in production procedures, the information contained in this manual is subject to change without notice.

Support and Service: It is recommended to have your Futaba equipment serviced annually during your hobby's "off season" to ensure safe operation.

IN NORTH AMERICA

Please feel free to contact the Futaba Service Center for assistance in operation, use and programming. Please be sure to regularly visit the 8FG Frequently Asked Questions web site at www.futaba-rc.com/faq/. This page includes extensive programming, use, set up and safety information on the 8FG radio system and is updated regularly. Any technical updates and US manual corrections will be available on this web page. If you do not find the answers to your questions there, please see the end of our F.A.Q. area for information on contacting us via email for the most rapid and convenient response.

Don't have Internet access? Internet access is available at no charge at most public libraries, schools, and other public resources. We find internet support to be a fabulous reference for many modelers as items can be printed and saved for future reference, and can be accessed at any hour of the day, night, weekend or holiday. If you do not wish to access the internet for information, however, don't worry. Our support teams are available Monday through Friday 8-5 Central time to assist you.

FOR SERVICE ONLY:

Futaba Service Center
3002 N. Apollo Drive, Suite 1
Champaign, IL 61822
Phone: 217-398-0007
www.futaba-rc.com/service.html
Email: service@futaba-rc.com

FOR SUPPORT :

(PROGRAMMING AND USER QUESTIONS)

Please start here for answers to most questions:

www.futaba-rc.com/faq/
Fax: 217-398-7721
Phone: 217-398-8970 option 2

OUTSIDE NORTH AMERICA

Please contact your Futaba importer in your region of the world to assist you with any questions, problems or service needs.

Please recognize that all information in this manual, and all support availability, is based upon the systems sold in North America only. Products purchased elsewhere may vary. Always contact your region's support center for assistance.

Application, Export, and Modification

1. This product may be used for model airplane or surface (boat, car, robot) use. It is not intended for use in any application other than the control of models for hobby and recreational purposes. The product is subject to regulations of the Ministry of Radio/Telecommunications and is restricted under Japanese law to such purposes.

2. Exportation precautions:

(a) When this product is exported from the country of manufacture, its use is to be approved by the laws governing the country of destination which govern devices that emit radio frequencies. If this product is then re-exported to other countries, it may be subject to restrictions on such export. Prior approval of the appropriate government authorities may be required. If you have purchased this product from an exporter outside your country, and not the authorized Futaba distributor in your country, please contact the seller immediately to determine if such export regulations have been met.

(b) Use of this product with other than models may be restricted by Export and Trade Control Regulations, and an application for export approval must be submitted. This equipment must not be utilized to operate equipment other than radio controlled models.

3. Modification, adjustment, and replacement of parts: Futaba is not responsible for unauthorized modification, adjustment, and replacement of parts on this product. Any such changes may void the warranty.

Compliance Information Statement (for U.S.A.)

This device, trade name Futaba Corporation of America, model number R6008HS, complies with part 15 of the FCC Rules. Operation is subject to the following two conditions:

- (1) This device may not cause harmful interference, and
- (2) This device must accept any interference received, including interference that may cause undesired operation.

The responsible party of this device compliance is:

Futaba Service Center

3002 N Apollo Drive Suite 1, Champaign, IL 61822 U.S.A.

TEL (217)398-8970 or E-mail: support@futaba-rc.com (Support)

TEL (217)398-0007 or E-mail: service@futaba-rc.com (Service)



The RBRC. SEAL on the nickel-cadmium battery contained in Futaba products indicates that Futaba Corporation of America is voluntarily participating in an industry-wide program to collect and recycle these batteries at the end of their useful lives, when taken out of service within the United States. The RBRC. program provides a convenient alternative to placing used nickel-cadmium batteries into the trash or municipal waste system, which is illegal in some areas.

(for USA)

You may contact your local recycling center for information on where to return the spent battery. Please call 1-800-8BATTERY for information on Ni-Cd battery recycling in your area. Futaba Corporation of America's involvement in this program is part of its commitment to protecting our environment and conserving natural resources.

*RBRC is a trademark of the Rechargeable Battery Recycling Corporation.

Federal Communications Commission Interference Statement (for U.S.A.)

This equipment has been tested and found to comply with the limits for a Class B digital device, pursuant to Part 15 of the FCC Rules. These limits are designed to provide reasonable protection against harmful interference in a residential installation.

This equipment generates, uses and can radiate radio frequency energy and, if not installed and used in accordance with the instructions, may cause harmful interference to radio communications. However, there is no guarantee that interference will not occur in a particular installation. If this equipment does cause harmful interference to radio or television reception, which can be determined by turning the equipment off and on, the user is encouraged to try to correct the interference by one or more of the following measures:

- Reorient or relocate the receiving antenna.
- Increase the separation between the equipment and receiver.
- Connect the equipment into an outlet on a circuit different from that to which the receiver is connected.
- Consult the dealer or an experienced radio/TV technician for help.

CAUTION:

To assure continued FCC compliance:

Any changes or modifications not expressly approved by the grantee of this device could void the user's authority to operate the equipment.

Exposure to Radio Frequency Radiation

To comply with FCC RF exposure compliance requirements, a separation distance of at least 20cm must be maintained between the antenna of this device and all persons.

This device must not be co-located or operating in conjunction with any other antenna or transmitter.

Meaning of Special Markings

Pay special attention to safety where indicated by the following marks:

- ⚠ **DANGER** - Procedures which may lead to dangerous conditions and cause death/serious injury if not carried out properly.
- ⚠ **WARNING** - Procedures which may lead to a dangerous condition or cause death or serious injury to the user if not carried out properly, or procedures where the probability of superficial injury or physical damage is high.
- ⚠ **CAUTION** - Procedures where the possibility of serious injury to the user is small, but there is a danger of injury, or physical damage, if not carried out properly.

⊘ = Prohibited ⚠ = Mandatory

Warning: Always keep electrical components away from small children.

FLYING SAFETY

⚠ WARNING

To ensure the safety of yourself and others, please observe the following precautions:

- ⚠ **Have regular maintenance performed.** Although your 8FG protects the model memories with non-volatile EEPROM memory (which does not require periodic replacement) and not a battery, the transmitter still should have regular checkups for wear and tear. We recommend sending your system to the Futaba Service Center annually during your non-flying-season for a complete checkup and service.

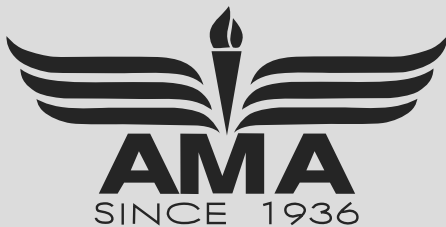
Ni-MH/Ni-Cd Battery

- ❶ **Charge the batteries!** (See Charging the Ni-Cd batteries, for details.) Always recharge the transmitter and receiver batteries before each flying session. A low battery will soon die potentially, causing loss of control and a crash. When you begin your flying session, reset your 8FG's built-in timer, and during the session pay attention to the duration of usage.
- ❷ **Stop flying long before your batteries become low on charge. Do not rely on your radio's low battery warning systems, intended only as a precaution, to tell you when to recharge. Always check your transmitter and receiver batteries prior to each flight.**

Where to Fly

We recommend that you fly at a recognized model airplane flying field. You can find model clubs and fields by asking your nearest hobby dealer, or in the US by contacting the Academy of Model Aeronautics.

You can also contact the national Academy of Model Aeronautics (AMA), which has more than 2,500 chartered clubs across the country. Through any one of them, instructor training programs and insured newcomer training are available. Contact the AMA at the address or toll-free phone number below.



Academy of Model Aeronautics

5161 East Memorial Drive

Muncie, IN 47302

Tele. (800) 435-9262

Fax (765) 289-4248

or via the Internet at <http://www.modelaircraft.org>

- ❸ **Always pay particular attention to the flying field's rules**, as well as the presence and location of spectators, the wind direction, and any obstacles on the field. Be very careful flying in areas near power lines, tall buildings, or communication facilities as there may be radio interference in their vicinity.

AANSPRAKELIJKHEID

Deze handleiding is op niet-commerciele basis vertaald.

Ik ben niet verantwoordelijk voor de gevolgen,
veroorzaakt door onjuistheden in deze handleiding.

Op- of aanmerkingen welke kunnen leiden tot een verbeterde uitgave
van dit document, kunnen gemaïld worden naar : modelvliegen@gmail.com

1e versie : mei 2010, vertaling naar Nederlands, m.u.v. onderwerpen betreffende hellicopter.

Ni-MH/Ni-Cd Battery Safety and Handling instructions

IMPORTANT!

Use only the **Futaba special charger** included with this set or other chargers approved by Futaba to charge the Ni-MH batteries in the 8FG transmitter and Ni-Cd batteries included with this set.

It is important to understand the operating characteristics of Ni-MH/Ni-Cd batteries. Always read the specifications printed on the label of your Ni-MH/Ni-Cd battery and charger prior to use. Failure to follow the proceeding precautions can quickly result in severe, permanent damage to the batteries and its surroundings and possibly result in a **FIRE!**

IMPORTANT PRECAUTIONS

- ⊘ Do not attempt to disassemble Ni-MH/Ni-Cd packs or cells.
- ⊘ Do not allow Ni-MH/Ni-Cd cells to come in contact with moisture or water at any time.
- ⓘ Always provide adequate ventilation around Ni-MH/Ni-Cd batteries during charge, discharge, while in use, and during storage.
- ⊘ Do not leave a Ni-MH/Ni-Cd battery unattended at any time while being charged or discharged.
- ⊘ Do not attempt to charge Ni-MH/Ni-Cd batteries with a charger that is NOT designed for Ni-MH/Ni-Cd batteries, as permanent damage to the battery and charger could result.
- ⓘ Always charge Ni-MH/Ni-Cd batteries in a fireproof location. Do not charge or discharge Ni-MH/Ni-Cd batteries on carpet, a cluttered workbench, near paper, plastic, vinyl, leather or wood, or inside an R/C model or full-sized automobile! Monitor the charge area with a smoke or fire alarm.
- ⊘ Do not charge Ni-MH/Ni-Cd batteries at currents greater than the “1C” rating of the battery (“C” equals the rated capacity of the battery).
- ⊘ Do not allow Ni-MH/Ni-Cd cells to overheat at any time! Cells which reach greater than 140 degrees Fahrenheit (60°C) should be placed in a fireproof location.
- ⓘ Ni-MH/Ni-Cd cells will not charge fully when too cold or show full charge.
- ⓘ It is normal for the batteries to become warm during charging, but if the charger or battery becomes excessively hot disconnect the battery from the charger immediately!! Always inspect a battery which has previously overheated for potential damage, and do not re-use if you suspect it has been damaged in any way.
- ⊘ Do not use a Ni-MH/Ni-Cd battery if you suspect physical damage has occurred to the pack. Carefully inspect the battery for even the smallest of dents, cracks, splits, punctures or damage to the wiring and connectors. DO NOT allow the battery’s internal electrolyte to get into eyes or on skin—wash affected areas immediately if they come in contact with the electrolyte. If in doubt, place the battery in a fire-proof location for at least 30 minutes.
- ⊘ Do not store batteries near an open flame or heater.
- ⊘ Do not discharge Ni-MH/Ni-Cd batteries at currents which exceed the discharge current rating of the battery.
- ⓘ Always store Ni-MH/Ni-Cd cells/packs in a secure location away from children.

Secure Digital (SD) Memory Card Handling Instructions (SD card is not included with this set)

- ⊘ Never remove the SD card or turn off power while entering data.
- ⊘ Never store the SD card where it may be subject to strong static electricity or magnetic fields.
- ⊘ Do not expose the SD card to direct sunlight, excessive humidity or corrosive environments.
- ⊘ Do not expose the SD card to dirt, moisture, water or fluids of any kind.
- ⓘ Always hold the SD card by the edges during installation and removal.
- ⓘ Be certain to insert the SD card in the correct direction.

At the flying field

To prevent possible damage to your radio gear, turn the power switches on and off in the proper sequence:

1. Pull throttle stick to idle position, or otherwise disarm your motor/engine.
2. Turn on the transmitter power and allow your transmitter to reach its home screen.
3. Confirm the proper model memory has been selected.
4. Turn on your receiver power.
5. Test all controls. If a servo operates abnormally, don't attempt to fly until you determine the cause of the problem.
Test to ensure that the FailSafe settings are correct after adjusting them. Turn the transmitter off and confirm the proper surface/throttle movements. Turn the transmitter back on.
6. Start your engine.
7. Complete a full range check.
8. After flying, bring your throttle stick to idle position, engage any kill switches or otherwise disarm your motor/engine.
9. Turn off receiver power.
10. Turn off transmitter power.

If you do not turn on your system in this order, you may damage your servos or control surfaces, flood your engine, or in the case of electric-powered or gasoline-powered models, the engine may unexpectedly turn on and cause a severe injury.

- ❗ **While you are getting ready to fly, if you place your transmitter on the ground, be sure that the wind won't tip it over. If it is knocked over,** the throttle stick may be accidentally moved, causing the engine to speed up. Also, damage to your transmitter may occur.
- ❗ In order to maintain complete control of your aircraft it is important that **it remains visible at all times.** Flying behind large objects such as buildings, grain bins, etc. is not suggested. Doing so may result in the reduction of the quality of the radio frequency link to the model.
- ⊘ **Do not grasp the transmitter's antenna during flight.** Doing so may degrade the quality of the radio frequency transmission.
- ❗ As with all radio frequency transmissions, the strongest area of signal transmission is from the sides of the transmitter's antenna. As such, the antenna should not be pointed directly at the model. If your flying style creates this situation, easily move the antenna to correct this situation.
- ⊘ **Don't fly in the rain!** Water or moisture may enter the transmitter through the antenna or stick openings and cause erratic operation or loss of control. If you must fly in wet weather during a contest, be sure to cover your transmitter with a plastic bag or waterproof barrier. Never fly if lightning is expected.

VOOR JE BEGINT

FUNCTIES

FASST 2.4GHz systeem

De zender T8FG ondersteund zowel FASST-2.4GHz-7-kanaals als MULTI-kanaals mode.

Selecteer de mode in het Frequentie-menu ; zie pagina 55 voor verder details. De keuze is beperkt door het type ontvanger welke gebruikt wordt. De ontvanger R6008HS ondersteund beide modi en kan 8 kanalen ondersteunen. (zie ook tabel hieronder)

Ontvanger : Normale mode of High-speed mode

De normale-mode accepteert ieder type servo met een framerate tot 14ms. De high-speed-mode accepteert alleen digitaal servo's, welke op de kanalen 1-6 aangesloten dienen te zijn. Inclusief de BLS-serie en andere hardware zoals gyro's en brushless ESC's (regelaars). De framerate (uitgaande snelheid) is 7 ms.

De uitgaande snelheid van andere kanalen is 14 ms (alle type servo's)

Functies van het FASST-2.4GHz systeem :

- 2.4GHz spectrum radio communication system
- Exclusieve ID code om storing te voorkomen
- FAIL Safe (F/S) functie
- Dubbele antenne (R6008HS)
- Normale- of High Speed mode selecteerbaar (R6008HS)

tabel : T8FG-2.4GHz systeem en ontvanger comptabiliteit (uitwisselbaarheid)

ZENDER		Ontvanger		
		R606FS	R6004FF,R616FFM R6106HF/HFC R607FS, R617FS	R608FS,R6008HS, R6014FS/HS
T8FG, 2,4G systeem	Multi-ch mode	----	----	OK
	7-ch mode	OK	OK	----

MODEL TYPE

Voor vliegtuigen zijn er 4 types met hoofdvleugel en 3 types met V-staart beschikbaar. Voor helicopters zijn er 6 'swash-types' beschikbaar. Voor zwevers zijn er 6 types met hoofdvleugel en 3 types met V-staart beschikbaar. Diverse functies en noodzakelijke mixen zijn reeds geprogrammeerd in de fabriek.

DATA/GEGEVENS INVOEREN

Het grote LCD scherm en de nieuwe Touch sensor vereenvoudigen het invoeren van data.

STICK

Nieuw stick-ontwerp met verbeterde gevoeligheid, verstelbare lengte en spanning.

Ni-MH accu

De zender T8FG is uitgerust met een 7.2 V / 1700 mAh Nikkel-Metaal Hybride accu.

SD KAART

Modelgegevens kunnen worden opgeslagen op een SD-kaart met een capaciteit van 32MB tot maximaal 2GB. Nieuwe software kan geïnstalleerd worden via de SD-kaart. Zie ook pagina 18.

Contents and Technical Specifications

(Specifications and ratings are subject to change without notice.)

Your 8FGA/8FGH/8FG includes the following components:

- T8FGA, T8FGH or T8FG Transmitter
- R6008HS Receiver
- HT6F1700B Ni-MH battery & Charger
- Switch harness
- Neck strap

*The set contents depend on the type of set.

Transmitter T8FGA/T8FGH/T8FG

(2-stick, 8-channel, FASST-2.4G system)

Transmitting frequency: 2.4GHz band

Modulation: 2.4G 7-ch or 2.4G Multi-ch, switchable

Power supply: 7.2V HT6F1700B Ni-MH battery

Receiver R6008HS

(FASST-2.4G system, dual antenna diversity)

Power requirement: 4.8V or 6.0V battery or regulated output from ESC, etc. (*1)

Size: 0.98 x 1.86 x 0.56 in. (24.9 x 47.3 x 14.3 mm)

Weight: 0.48 oz. (13.5g)

(*1) When using ESC's make sure that the regulated output capacity meets your usage application.

Usage condition on "High Speed mode" (R6008HS)

⚠ CAUTION

- ❗ **When using the R6008HS in the high speed (HS) mode, digital servos are required for the first six channels (1-6).**

If an analog servo is connected to one of the first six channels when in the high speed mode, the servo will not function properly. Additionally, while many peripheral devices will operate in either the high speed or normal mode, some will not. If there are any difficulties noted, please return the receiver's operational mode to the "Normal" mode to determine if this resolves the difficulty.

If using the R6008HS in the high speed mode, analog servos may be used for channels seven and eight.

(For Operation Mode Selection, see p.25)

(Suggested Servo for use with your 8FG system)

Servo S9252 (Digital servo)

Control system: Pulse width control, 1.52 ms neutral

Power requirement: 4.8 V (from receiver)

Output torque: 91.7 oz.-in. (6.6 kg-cm) at 4.8V

Operating speed: 0.14 sec/60 at 4.8V

Size: 1.57 x 0.79 x 1.44 in. (40 x 20 x 36.6 mm)

Weight: 1.76 oz. (50 g)

Servo S9255 (Digital servo)

Control system: Pulse width control, 1.52 ms neutral

Power requirement: 4.8 V (from receiver)

Output torque: 125.0 oz.-in. (9.0 kg-cm) at 4.8V

Operating speed: 0.16 sec/60 at 4.8V

Size: 1.57 x 0.79 x 1.44 in. (40 x 20 x 36.6 mm)

Weight: 1.94 oz. (55 g)

Servo S3151 (Standard, Digital servo)

Control system: Pulse width control, 1.52 ms neutral

Power requirement: 4.8 V (from receiver)

Output torque: 43.1 oz.-in. (3.1 kg-cm) at 4.8V

Operating speed: 0.21 sec/60 at 4.8V

Size: 1.59 x 0.79 x 1.42 in. (40.5 x 20 x 36.1 mm)

Weight: 1.48 oz. (42 g)

Servo S3001 (Standard, ball-bearing)

Control system: Pulse width control, 1.52 ms neutral

Power requirement: 4.8 - 6.0V (from receiver)

Output torque: 41.7 oz.-in. (3.0 kg-cm)

Operating speed: 0.22 sec/60

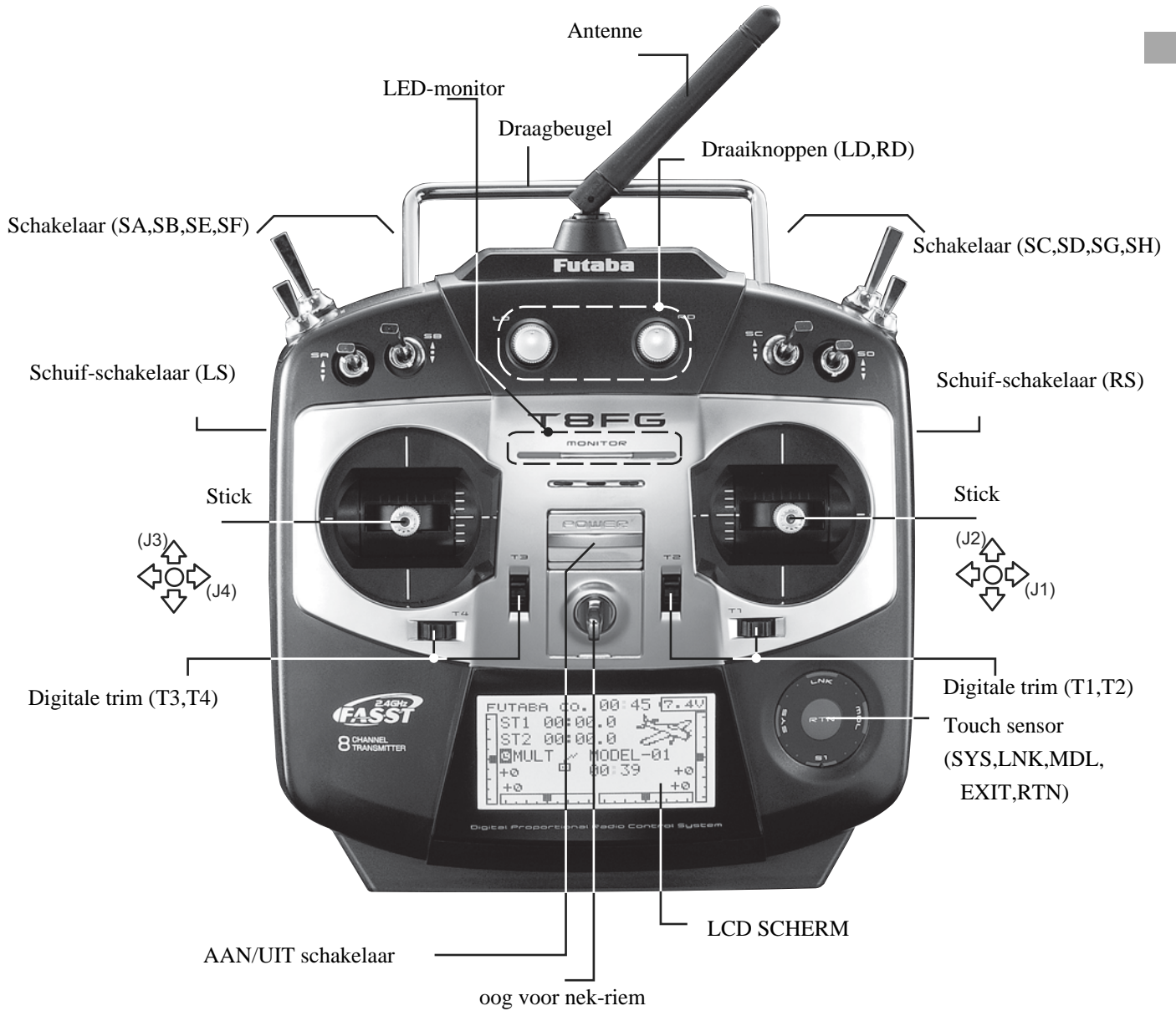
Size: 1.59 x 0.78 x 1.41 in. (40.4 x 19.8 x 36 mm)

Weight: 1.59 oz. (45.1g)

The following additional accessories are available from your dealer. Refer to a Futaba catalog for more information:

- HT6F1700B Transmitter battery pack - the (1700mAh) transmitter Ni-MH battery pack may be easily exchanged with a fresh one to provide enough capacity for extended flying sessions.
- Trainer cord - the optional training cord may be used to help a beginning pilot learn to fly easily by placing the instructor on a separate transmitter. Note that the T8FG transmitter may be connected to another T8FG system, as well as to any other models of Futaba transmitters. The T8FG transmitter uses one of the three cord plug types according to the transmitter connected. (Refer to the description at the TRAINER function instructions). The part number of this cord is: FUTM4405.
- Neckstrap - a neckstrap may be connected to your T8FG system to make it easier to handle and improve your flying precision since your hands won't need to support the transmitter's weight.
- Y-harnesses, servo extensions, etc - Genuine Futaba extensions and Y-harnesses, including a heavy-duty version with heavier wire, are available to aid in your larger model and other installations.
- Gyros - a variety of genuine Futaba gyros is available for your aircraft or helicopter needs.
- Governor (GV1) - for helicopter use. Automatically adjusts throttle servo position to maintain a constant head speed regardless of blade pitch, load, weather, etc.
- Receivers - various models of Futaba receivers may be purchased for use in other models. (Receivers for FASST-2.4GHz Multi-ch mode and 7-ch mode types are available.)
- Optional Charger - Futaba CR-2000 Ni-MH/Ni-Cd Transmitter/Receiver Battery Charger.

ZENDER CONTROLS



ZENDER ANTENNE

Zoals bij alle radio frequentie transmissies, heeft de zijkant van de antenne de sterkste signaal-afgifte. Daarom dient de antenne niet naar het model te wijzen met de punt van de antenne. Afhankelijk van de situatie kan de antenne versteld worden.



WAARSCHUWING

De antenne niet met een hand omvatten tijdens de vlucht !

DIT ZAL DE KWALITEIT VAN HET SIGNAAL
NEGATIEF BEINVLOEDEN

MONITOR LED DISPLAY

De status van de zender wordt getoond door 2 LED lampjes (monitor) nét onder de tekst "T8FG".

LED - links

Geeft de "niet-standaard" situatie aan.

knippert

Power knop is aangezet terwijl er een schakelaar op 'aan' staat.

LED - rechts

Geeft de status weer van het radiosignaal .

uit géén signaal uitzending

aan wél signaal uitzending

SCHAKELAAR (SA-SH)

SA : 3 posities ; wisselend ; korte hendel

SB : 3 posities ; wisselend ; lange hendel

SC : 3 posities ; wisselend ; lange hendel

SD : 3 posities ; wisselend ; korte hendel

SE : 3 posities ; wisselend ; korte hendel

SF : 2 posities ; wisselend ; lange hendel

SG : 3 posities ; wisselend ; korte hendel

SH : 2 posities ; kortstondig ; lange hendel

Het kiezen van een schakelaar, en het bepalen van de aan/uit richting, dient men in het 'mix' menu te doen.

DRAAIKNOPPEN



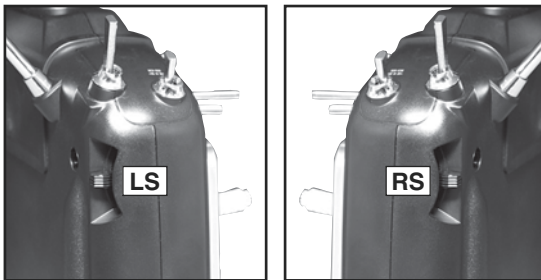
Draaiknoppen LD en RD :

De draaiknoppen LD en RD staan alleen analoge signalen toe.

* de zender geeft een 'biebje' als de midden-positie bereikt wordt.

* deze knoppen kunnen binnen 'mix' functies gekozen en gedefinieerd worden.

SCHUIF-SCHAKELAARS



LS (links)

RS (rechts)

Deze schakelaars staan analoge signalen toe.

* de zender geeft een 'biebje' als de midden-positie bereikt wordt.

* deze schuif-schakelaars kunnen binnen 'mix' functies gekozen en gedefinieerd worden.

DIGITALE TRIM



Digitale trimmers T1, T2, T3 en T4 :

Deze zender is voorzien van vier (4) digitale trimmers.

Bij iedere aanraaking verzet de positie één stap.

Bij langer vasthouden verloopt de trimmer sneller.

Bij het bereiken van de midden-positie verandert de toon.

De trimpositie wordt zichtbaar gemaakt op de lcd-display.

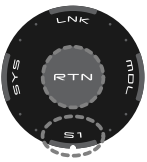
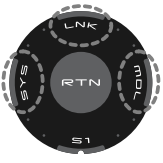
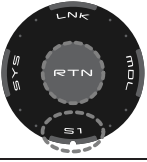

* Het instellen van de grootte van de trim-stapjes kan veranderd worden in het LNK-menu.

Kies: 2x LNK, S1, TRM INST

note: De trimpositie wordt opgeslagen in het 'niet-tijdelijke-geheugen' en blijft daar bewaard.

Werking 'TOUCH SENSOR'

Het invoeren van data geschiedt via de Touch Sensor.

Touch Sensor bediening	Situatie	Werking	
<ul style="list-style-type: none"> • Kort 'tikje' 	S1	Indien er meer dan 1 pagina is	De cursor springt naar de volgende pagina
		Als er maar 1 pagina is	De cursor gaat naar de top v/d pagina
		De invoer data knippert	De input wordt geannuleerd
	RTN	Tijdens de cursor beweging	Verander naar de invoer mode
		Tijdens de invoer mode	Verander naar cursor beweging
		Tijdens invoer mode, data knippert	De data invoer wordt bevestigd
<ul style="list-style-type: none"> • 2x kort 'tikje' 	SYS	Hoofdscherm, Systeemmenu, Basismenu, Modelmenu, Keuze aan/uit, Gebruikersnaam, Modelnaam, Display, Info, Model keuze, Model type, Frequentie, Data reset, Timer, Servo monitor	Springt direct naar het SYSTEEM menu
		Op alle andere schermen, niet hierboven genoemd	Springt direct naar het SERVO menu
	LNK	Op alle schermen	Springt direct naar het LNK (=Basis) menu
	MDL	Op alle schermen	Springt direct naar MODEL menu
	<ul style="list-style-type: none"> • Klik en gedurende 1 sec. vasthouden 	S1	Op het HOOFD scherm
Behalve het HOOFD scherm			Springt direct naar het HOOFD scherm
RTN		Tijdens 'invoer mode' en de waarde knippert	'reset' de waarde naar standaard waarde
<ul style="list-style-type: none"> • Draai-beweging maken 	BUITEN-RING	Met een lichte druk over de buitenring bewegen	De cursor volgt de beweging
	"RTN"	Tijdens de data-invoer-mode	De invoer waarde loopt op of neemt af

Richting van de cursor, waarde input en mode selectie :

De beweging van de cursor op het menu-scherm en de beweging van de cursor op een setup-scherm kunnen bepaald worden door een vinger te bewegen over de Touch sensor volgens bovenstaand overzicht.

RTN toets :

Klik op de RTN toets als je een setup-scherm wilt openen of wilt wisselen tussen cursor-beweging en data-invoeren. Deze knop heeft tevens de functie van [enter] toets, om een getoonde boodschap/melding te bevestigen etc.

S1 knop :

Deze toets dient om te bladeren als er meer pagina's beschikbaar zijn.

Verlaten van het setup-scherm :

Om een opdracht op een setup-scherm te beëindigen en terug te keren naar het menu-scherm, verplaats de cursor dan naar de titel van het scherm en klik op S1. Het is ook mogelijk om direct terug te keren naar het hoofdscherm door de S1-knop gedurende 1 seconde in gedrukt te houden.

Notitie :

* Bladeren (scrollen) : maak een cirkel beweging aan de buitenzijde van de Touch sensor, om de RTN toets heen.



* De Touch sensor werkt niet juist als je teveel op de buitenrand beweegt en hierbij het kunststof huis aanraakt. Zorg dus voor een juiste aanraking van de Touch sensor.



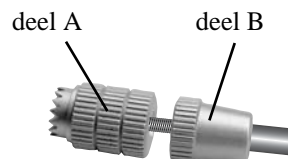
WAARSCHUWING

Mogelijk functioneert de Touch sensor niet of niet juist, indien deze te dicht bij de ontsteking of bougiekop gehouden wordt. In dit geval de zender op grotere afstand houden !

AANPASSEN VAN DE STICKS

Aanpassen van de lengte van de stick:

Naar wens is de stick langer te maken. Het is aan te bevelen de lengte aan te passen naar gelang je handen groot zijn.



1. Deel B vasthouden en deel A links-om draaien om te 'lossen'.
2. Draai deel B naar de gewenste hoogte.
3. Deel A rechts-om draaien om te fixeren.

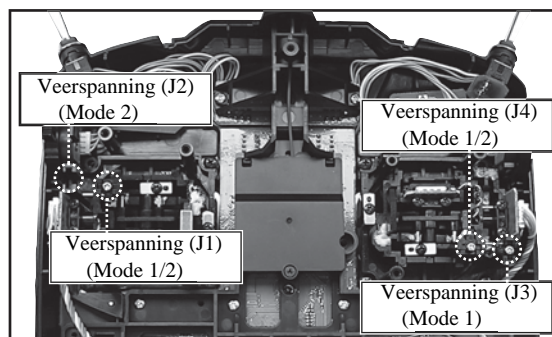
AANPASSEN VAN DE VEER-SPANNING

1. Open het accu-vak en verwijder de accu uit de zender.
2. Gebruik een schroevendraaier om de achterwand van de zender los te schroeven. Doe voorzichtig met de achterwand en deze op een veilige plek.

Nu zie je de zender als op de foto, hier beneden.

3. Gebruik een kleine Philips-schroevendraaier om de veerspanning naar wens af te stellen.

* door rechtsonder te draaien neemt de veerspanning toe.



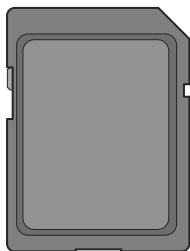
* Te ver links-om draaien zal tot gevolg hebben dat de stick niet meer werkt.

4. Indien gereed, dan de achterwand weer monteren.

SD - GEHEUGENKAART (niet inclusief)

De T8FG zender-modeldata kan opgeslagen worden op een SD kaartje. Ook indien er nieuwe software (update) geladen moet worden dient de SD-kaart hiervoor gebruikt te worden.

De T8FG zender ondersteunt het gebruik van kaarten tussen 32MB en 2GB.



WAARSCHUWING

* Tijdens het in- en uitnemen van de kaart dient de zender UIT te staan.

* De SD-kaart is kwetsbaar ; gebruik geen geweld om deze naar binnen te brengen.

BEPERKINGEN bij het gebruik van SD-kaarten

* Deze dient eerst geïnitieerd te worden bij het eerste gebruik in de zender.

* Initialisering vernietigt alle op de SD-kaart aanwezige data.

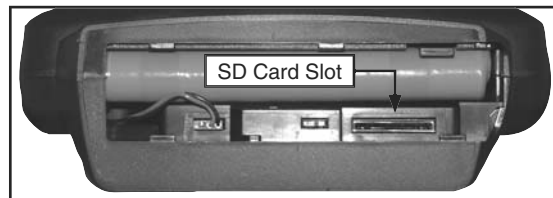
* Een SD-kaart welke geïnitieerd (=formateren) is in de zender, kan niet zonder meer gebruikt worden in een PC. De data moet met behulp van FUTABA software (File System Software) geconverteerd worden. Data op de SD-kaart krijgt geen naam, maar een nummer.

De speciale software kan gedownload worden bij FUTABA :

<http://www.futaba-rc.com/sellsheets/downloads.html>

In- en uitnemen van de SD - geheugenkaart

1. Zet de zender uit en open het accu-vak aan de onderzijde van de zender.



2A. De SD-kaart inzetten

Draai de voorkant van het SD-kaartje naar de achterkant van de zender en schuif het kaartje naar binnen.

* doordrukken totdat deze in de vergrendeling valt.

2B. De SD-kaart uitnemen

Druk het kaartje in ; hierdoor zal hij loskomen uit de vergrendeling en kan hij uitgenomen worden.

3. Sluit het accu-vak

SD-kaart initialiseren (=formateren)

Dit hoeft slechts eenmalig te geschieden en doe je in de zender.

Let op! Door het initialiseren wordt alle aanwezige data verwijderd.

Procedure :

Zorg dat de SD-kaart in de zender gestoken is.

Zet de zender aan met de power-knop.

Als de kaart nog niet ge-initialiseerd was, volgt onderstaand schermje :



Beweeg de cursor naar [FORMAT] en klik op de RTN-toets om het formateren te starten of kies voor [CANCEL] om dit niet te doen.

Start het bestand "T8fgUpdate.exe" en plaats de bestanden op je SD-kaart.

Plaats de SD-kaart in de zender en zet de kleine schakelaar, naast de SD-kaart, om.

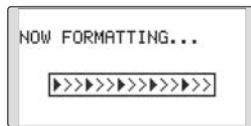
Zet de zender aan en druk 3 sec. op de RTN-toets. Wacht op de melding dat de update voltooid is.

Zet de zender uit, zet het schakelaartje weer om en start de zender opnieuw op.



Kies voor [YES] en klik op de RTN toets

* tijdens het formateren is onderstaand schermje zichtbaar :



* De tijdsduur is afhankelijk van de grote van de kaart. Als dit proces klaar is, wordt onderstaand schermje getoond :



Beeindig dit proces door de RTN toets aan te tikken.

SD-KAART lezer/schrijver

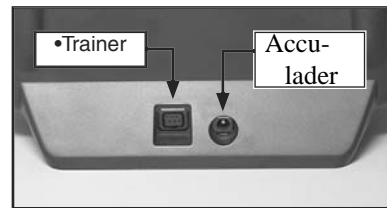
In o.a. computerwinkels zijn speciale kaartlezers te koop om data op het kaartje te zetten (denk aan software up-dates van Futaba) of om data eraf te halen en op je PC te bewaren.

BEWAARDE DATA

Als je problemen ondervindt met het schrijven of lezen van data op het kaartje, dan kan deze beter vervangen worden om verdere problemen in de zender te voorkomen.

FUTABA is niet aansprakelijk voor fouten of verlies van data welke op het SD-kaartje opgeslagen is. Het is aan te bevelen om een back-up te maken van belangrijke data !

AANSLUITINGEN / PLUGGEN



AANSLUITING VOOR TRAINER

Hier sluit je de speciale (optionele) trainer-kabel aan tussen 2 zenders voor het gebruik als leraar < - > leerling.

Kies dan voor de "Trainer-functie" in het systeem-menu.

AANSLUITING VOOR ACCULADER

Hier sluit je de meegeleverde acculader aan. (type HT6F1700B) om de zender-accu (type NiMH) op te laden.

Als er een andere acculader gebruikt wordt, moet deze voor NiMH-accu's geschikt zijn.

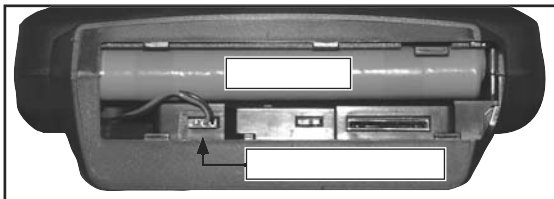
WAARSCHUWING !

Het is mogelijk een snellader te gebruiken (type CR-2000) maar dan moet de accu losgekoppeld en uit de zender genomen worden.

INBOUWEN / VERWIJDEREN VAN DE ACCU (HT6F1700B)

ACCU INBOUWEN:

1. schuif de deksel uit de zenderbodem
2. leg de accu in de houder
3. sluit de accu aan
4. sluit het accuvak af met de deksel



ACCU VERWIJDEREN:

1. schakel de zender uit
2. open het accuvak
3. koppel de accu los
4. accu aan de rechterzijde opwippen en uitnemen
5. accuvak sluiten

WAARSCHUWING!

- * wees voorzichtig met accu's ; niet laten vallen of mee gooien
- * accu pas loskoppelen als de zender helemaal uit is
- * indien de melding "Backup error" verschijnt, moet de zender naar het Futaba Service Center.

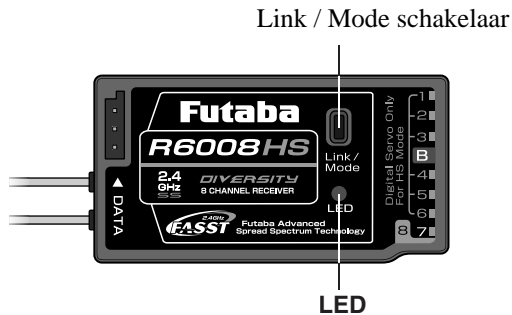
Futaba Service Dienst - Nederland

Jan van Mouwerik
Slot de Houvelaan 30
3155 VT MAASLAND

010-5913594
('Corrien' op www.modelbouwforum.nl)

ONTVANGER NAAMGEVING

Voor het gebruik van de ontvanger, eerst de aanwijzingen hieronder lezen!



AANSLUITING

Kanalen 1 t/m 6 : als High Speed Mode, dan alleen digitale servo's gebruiken

Kanalen 7 en 8 : analoge of digitale servo's afhankelijk van de gebruikte mode

B : accu-aansluiting

DE ONTVANGER R6008HS KENT 2 'MODES' :

- de normale mode accepteert ieder type servo met een frame rate van 14 m/s

- de highspeed mode accepteert alleen digitale servo's, op de kanalen 1 t/m 6

Dit inclusief BLS-serie, de meeste gyro's en brushless (koolborstelloos) ESC's (snelheidsregelaar)

De uitgangssnelheid is 7 m/s.

De uitgangen 7 en 8 staan het gebruik toe van ieder type servo, als de snelheid maar 14 /ms is, in de Highspeed mode.

WAARSCHUWING!

Indien gebruik gemaakt wordt van de HighSpeed mode, dan moeten er digitale servo's gebruikt worden op de kanalen 1-6. Een analoge servo zal niet goed functioneren in HighSpeed mode.

Op de kanalen 7 en 8 mogen wel analoge servo's aangesloten worden, in HighSpeed mode.

Zie ook pagina 25 voor de keuze van 'mode'

ACCU LADEN

LEES VOOR HET LADEN VAN ACCU'S EERST DE AANWIJZINGEN

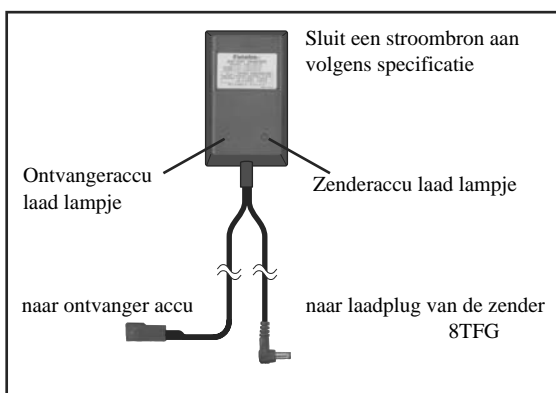
Hoe de Ni-MH accu (HT6F1700B) voor de zender en Ni-Cd accu (NR4F1500) voor de ontvanger (niet inclusief) te laden

De Ni-MH accu (HT6F1700B) uitsluitend gebruiken voor de zendertypen T8FG en T12FG

Gebruik de meegeleverde accu-lader

Als de accu buiten de zender geladen wordt, kan de snellader CR-2000 gebruikt worden. De accu dient dan losgekoppeld van de zender te zijn.

Meegeleverde acculader :



1. verbind lader aan de stroombron
2. verbind de connectoren aan de accu('s)
3. maximaal 15 uur laden

AANWIJZINGEN :

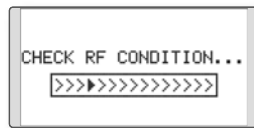
- * het laden van de accu('s) stopt niet automatisch
- * indien een accu langdurig niet gebruikt is, is het aan te raden de accu een aantal keren te laden/ontladen
- * als een accu veelvuldig herladen wordt terwijl deze slechts voor een klein deel ontladen is geweest, zal een 'geheugen' effect optreden en neemt de capaciteit af
- * het is beter een accu kort voor gebruik te laden

HOE DE ZENDER AAN- / UITZETTEN

Als de zender aangezet wordt, zal deze starten met het verzenden van RF signalen

ALS DE ZENDER AANGEZET WORDT

1. Zet de zender aan met de power-knop
Het onderstaande scherm zal enkele momenten getoond worden. De linker LED knippert dan.



2. Dan wordt het hoofdscherm getoond en worden RF signalen uitgezonden.
De beide LED's branden nu.

HOE DE ZENDER UIT TE ZETTEN

Gebruik de power-knop om de zender uit te zetten.

LAGE SPANNING ALARM en AUTO SHUT-DOWN

Als de accuspanning daalt to 6.8 Volt, zal er een alarm klinken ; U dient nu direct te landen !!

Als de accuspanning daalt tot 5.5 Volt, zal de zender geheel automatisch uitschakelen.

Als er gedurende 30 minuten geen activiteit is, zoals beweging van een stick of schakelaar, zal er een melding op het scherm komen ;
"ZENDER UITSCHAKELEN A.U.B."

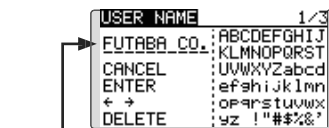
REGISTREREN VAN DE GEBRUIKER

Indien gewenst, kan de naam van de gebruiker ingetoets worden

GEBRUIKERSNAAM INVOEREN

1. Zender aanzetten
2. tik 2x op 'SYS' voor het Systeem-menu
3. Selecteer [Gebr.naam] en klik op 'RTN'

Je bent nu in het 'naam-invoeren-scherm'



invoer veld

GEBRUIKERSNAAM WIJZIGEN

1. Wijzig de gebruikersnaam zoals hieronder beschreven;
 - Breng de cursor naar het invoer veld
 - Selecteer [<-] of [->] en klik op de RTN knop

VERWIJDEREN VAN EEN LETTER

- Selecteer 'delete' en klok op RTN ; de letter achter de cursor zal verwijder worden

EEN LETTER TOEVOEGEN

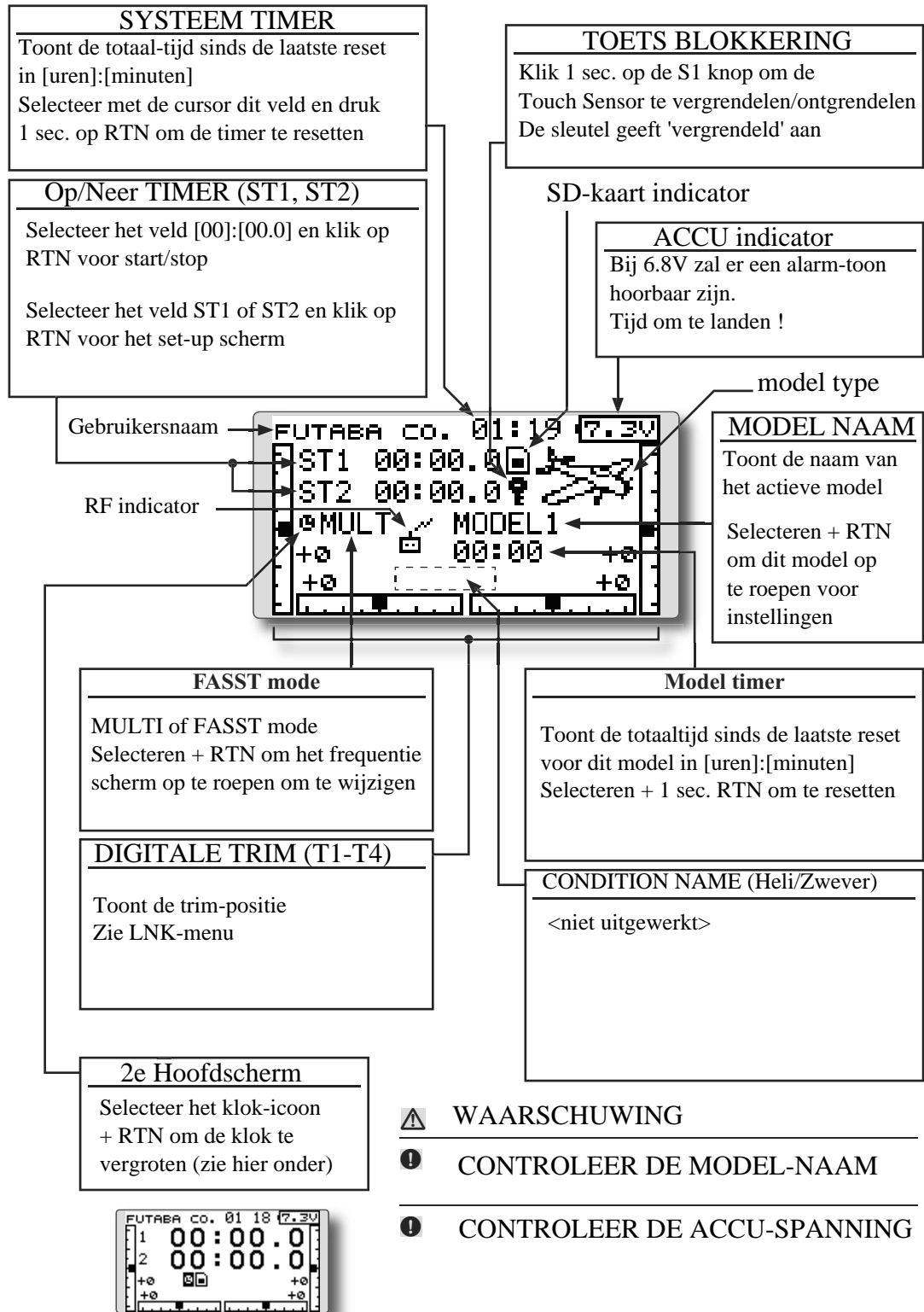
- Selecteer de letter in het rechter deel en klik op RTN. De letter wordt toegevoegd achter de cursor.

* Een naam kan maximaal uit 10 posities bestaan.
Dit is inclusief spaties

2. Selecteer [ENTER] na het invoeren en klik op RTN om de invoer te bevestigen of selecteer [cancel] om te annuleren

HOOFDSCHERM

Gebruik de Touch Sensor om een scherm-onderdeel te selecteren, en klik op RTN
Nu zal het betreffende scherm volgen om instellingen te doen

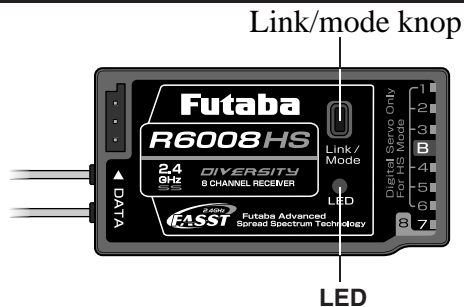


MODE SELECTEREN (R6008HS)

De ontvanger vanaf fabriek ingesteld op "Normal mode"

Om de 'mode' te wijzigen, volg onderstaande stappen :

Wijzigen 'mode'



1. Schakel de ontvanger uit
2. Druk het knopje Link/mode in en schakel de ontvanger aan. Het knopje meer dan 1 sec. ingedrukt houden. Het LED-lampje zal nu gaan knippenen.
3. Laat het knopje los
4. Schakel de ontvanger uit

Hiermee is de 'mode' gewijzigd

Bevestigen van de 'mode'

Controleer de 'mode' door naar het LEDje te kijken tijdens het aanzetten van de ontvanger. Het is beter dat er dan geen andere FASST zender, in de buurt, aan staat.

Bij het aanzetten van de ontvanger:

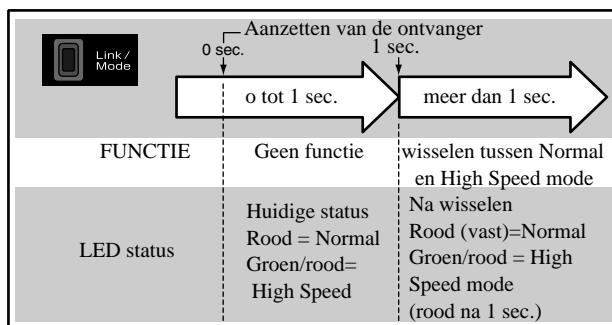
- ledje is ROOD = 'Normal mode'
- knippert groen/rood (=oranje)= HIGHspeed mode ; na 2 sec. blijft deze rood

Indien er meerdere FASST zenders actief zijn in de nabijheid, dan kan bovenstaande slechts een kort moment getoond worden, waarna onderstaande zal worden getoond :

LED Indication (R6008HS)

Groen	Rood	Status
uit	vast	geen signaal
vast	uit	ontvangt signalen
knipper	uit	ontvangt signalen, maar ID is ongelijk

(Operation Mode Select)



EASY LINK (T8FG / R6008HS)

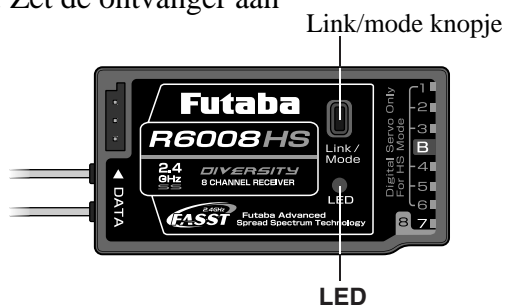
Elke zender heeft een unieke ID code.

Om de ontvanger te kunnen gebruiken moet deze gelinkt worden aan de zender.

De unieke ID code wordt opgeslagen in de ontvanger. Deze handeling hoeft slechts 1x uitgevoerd te worden, per ontvanger, tot dat de ontvanger gebruikt gaat worden in combinatie met een andere zender. Iedere (nieuwe) ontvanger moet gelinkt worden aan de betreffende zender, anders zal deze niet functioneren.

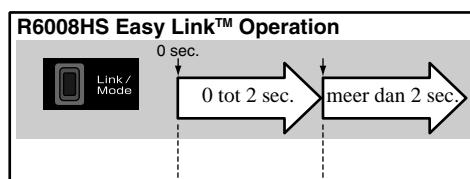
LINK PROCEDURE:

1. Zender en ontvanger op minder dan 1 mtr. bij elkaar brengen
2. Zend de zender aan
3. Controleer of de zender signalen uitzend ; rode led (rechts) moet branden
4. Zet de ontvanger aan



5. Druk het Link/mode knopje meer dan 2 sec. in en laat deze dan los. Het 'linken' start nu
6. Als het 'linken' gereed is, zal het ledje groen gaan branden en de aangesloten servo's zullen reageren

Dit proces niet uitvoeren in de nabijheid van andere, actieve, FASST zenders. Het 'link'-proces' kan hierdoor verstoord worden. Ook kan een ontvanger gelinkt worden aan een verkeerde zender.



⚠ WAARSCHUWING

- ❗ Controleer de werking tussen zender < > ontvanger door beide even uit/aan te zetten
- ⊘ Voer het 'link' proces alleen uit als de motor + electronische ontsteking uitgeschakeld zijn !

LED Indication (R6008HS)

Groen	Rood	Status
uit	vast	geen signaal ontvangst
vast	uit	ontvangt signalen
knipper	uit	ontvangt signalen, maar ID is onjuist

HET TESTEN VAN DE REIKWEIDTE

Het is uitermate belangrijk een reikwijdte test uit te voeren

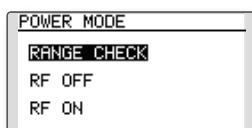
Doe dit minimaal bij het eerste gebruik, na inbouw van de ontvanger, en daarna na iedere relevante wijzing in het R/C systeem.

De T8FG zender heeft een ingebouwde mogelijkheid om het zendsignaal te reduceren om zo de reikwijdte test te vereenvoudigen.

Reikwijdte Test

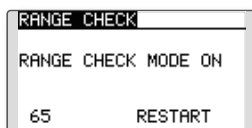
Het gaat hier om een reikwijdte test op de grond.

Om deze te activeren dient de RTN toets ingedrukt gehouden te worden tijdens het aanzetten van de zender. Dan volgt onderstaand menu :



Om de Reikwijdte test te activeren, kies nu voor 'reikwijdte Test' en klik op de RTN toets.

Dan volgt onderstaand scherm:



Het uitzend-signaal is nu gereduceerd.

De rode LED, voorop de zender, zal nu knipperen en er is iedere 3 sec. een piepje hoorbaar.

Dit proces loopt maximaal 90 seconden, daarna zal de zender omschakelen naar de normale werking. Om omschakeling te voorkomen kun je nogmaals de RTN toets aanklikken.

NOOIT GAAN VLIEGEN TIJDENS DE REIKWEIDTE TEST !!

Procedure

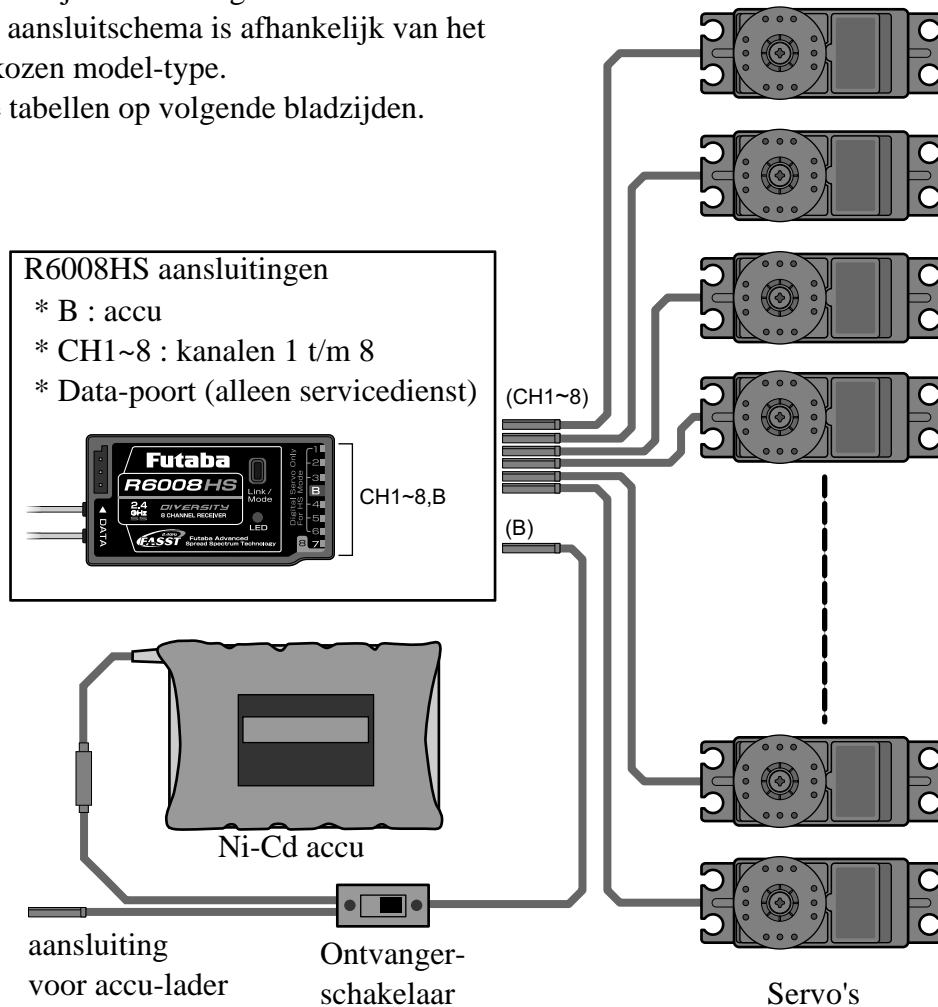
1. Na activering van de test loop je van het toestel weg terwijl de stick-functies gebruikt worden. Zorg dat een assistent bij het model blijft staan om te bevestigen dat alle functie nog werken. Het moet mogelijk zijn om 30 tot 50 passen weg te lopen van het model, terwijl alles normaal blijft functioneren.
2. Indien alles goed blijft functioneren, loop dan terug naar het model en start de motor met de zender binnen handbereik. Let op! gasstand op de zender op stand 'stationair'. Doe nu nogmaals de test met lopende motor. Varieer het toerental met de gas-stick. Als een servo gaat bibberen is er mogelijk een probleem ; ga nu niet vliegen. Los problemen eerst op ; kijk naar losse verbindingen en moeilijk lopende stuurstangen. Zorg voor een goed opgeladen ontvanger-accu.

ONTVANGER EN SERVO INSTALLATIE

Sluit de ontvanger en servo's aan volgens onderstaand schema.

Aansluitschema

- Sluit altijd het benodigde aantal servo's aan
- Het aansluitschema is afhankelijk van het gekozen model-type.
Zie tabellen op volgende bladzijden.



SERVO AANSLUITING PER MODEL-TYPE

De zender bevat reeds de optimale combinaties van aansluitingen, afhankelijk welk model-type is gekozen. Hieronder staan de reeds geprogrammeerde instellingen. Verbind de servo's volgens het gekozen model-type.

In het Function-scherm van het LNK-menu kunnen de settings gecontroleerd worden.

Vliegtuig / zwever

Normale vleugel en V-staart

RX CH	1AIL ^(*1)		2AIL ^(*1)		2AIL+1FLAP ^(*1)		2AIL+2FLAP ^(*2)		2AIL+4FLAP ^(*3)		4AIL+2FLAP ^(*3)	
	Airplane	Glider	Airplane	Glider	Airplane	Glider	Airplane	Glider	Airplane	Glider	Airplane	Glider
1	Aileron	Aileron	Aileron	Aileron	Aileron	Aileron	Aileron	Aileron	----	Aileron	----	Aileron
2	Elevator	Elevator	Elevator	Elevator	Elevator	Elevator	Elevator	Elevator	----	Elevator	----	Elevator
3	Throttle	Motor	Throttle	Motor	Throttle	Motor	Throttle	Motor	----	Rudder	----	Rudder
4	Rudder	Rudder	Rudder	Rudder	Rudder	Rudder	Rudder	Rudder	----	Aileron2	----	Aileron2
5	Gear	AUX7	Gear	AUX7	Gear	AUX6	Gear	AUX5	----	Flap	----	Aileron3
6	AUX6	AUX6	Aileron2	Aileron2	Flap	Flap	Aileron2	Aileron2	----	Flap2	----	Aileron4
7	AUX5	AUX5	AUX6	AUX6	Aileron2	Aileron2	Flap	Flap	----	Flap3	----	Flap
8	AUX4	AUX4	AUX5	AUX5	AUX5	AUX5	Flap2	Flap2	----	Flap4	----	Flap2
VC1	AUX1	AUX1	Camber	Camber	Camber	Camber	Camber	Camber	----	Camber	----	Camber
VC2	AUX1	AUX1	AUX1	Butterfly	AUX1	Butterfly	AUX1	Butterfly	----	Butterfly	----	Butterfly
VC3	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	----	AUX1	----	AUX1
VC4	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	----	AUX1	----	AUX1

VC1~4 zijn virtuele kanalen, zonder ontvanger-aansluiting. Zie voor meer informatie de beschrijving van het Function-menu binnen het LNK-menu

Welk vleugeltype gekozen kan worden, is afhankelijk van de gemaakte selectie FASST, Multi of 7-kanalen

- (*1) Deze vleugeltypen zijn beschikbaar in Multi- en 7-kanaals-mode, echter het 8e kanaal werkt niet in de 7-kanaals-mode
- (*2) Dit vleugeltype is beschikbaar in Multi- en 7-kanaals-mode, echter omdat het 8e kanaal niet werkt in de 7-kanaals-mode, kunnen de 'flaps2' op een vrij kanaal toegewezen worden.
- (*3) Deze vleugeltypen zijn alleen beschikbaar in Multi-kanaal-mode

Aileron = rolroer

Elevator = hoogteroer

Throttle = gas

Rudder = richtingroer

Gear = landingsgestel

AILVATOR (dubbel hoogte-roer)

RX CH	1AIL ^(*1)		2AIL ^(*1)		2AIL+1FLAP ^(*2)		2AIL+2FLAP ^(*3)	
	Airplane	Glider	Airplane	Glider	Airplane	Glider	Airplane	Glider
1	Aileron	Aileron	Aileron	Aileron	Aileron	Aileron	Aileron	Aileron
2	Elevator	Elevator	Elevator	Elevator	Elevator	Elevator	Elevator	Elevator
3	Throttle	Motor	Throttle	Motor	Throttle	Motor	Throttle	Motor
4	Rudder	Rudder	Rudder	Rudder	Rudder	Rudder	Rudder	Rudder
5	Gear	AUX7	Gear	AUX7	Gear	AUX6	Elevator2	Elevator2
6	AUX6	AUX6	Aileron2	Aileron2	Flap	Flap	Aileron2	Aileron2
7	Elevator2	Elevator2	Elevator2	Elevator2	Aileron2	Aileron2	Flap	Flap
8	AUX4	AUX4	AUX5	AUX5	Elevator2	Elevator2	Flap2	Flap2
VC1	AUX1	AUX1	Camber	Camber	Camber	Camber	Camber	Camber
VC2	AUX1	AUX1	AUX1	Butterfly	AUX1	Butterfly	AUX1	Butterfly
VC3	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1
VC4	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1

VC1~4 zijn virtuele kanalen, zonder ontvanger-aansluiting. Zie voor meer informatie de beschrijving van het Function-menu binnen het LNK-menu

Welk vleugeltype gekozen kan worden, is afhankelijk van de gemaakte selectie FASST, Multi of 7-kanalen

- (*1) Deze vleugeltypen zijn beschikbaar in Multi- en 7-kanaals-mode, echter het 8e kanaal werkt niet in de 7-kanaals-mode
- (*2) Dit vleugeltype is beschikbaar in Multi- en 7-kanaals-mode, echter omdat het 8e kanaal niet werkt in de 7-kanaals-mode, kunnen de 'flaps2' op een vrij kanaal toegewezen worden.
- (*3) Dit vleugeltype (model-type) is alleen beschikbaar in Multi-mode. Dit vleugeltype (zwever) is beschikbaar in zowel Multi- als 7-kanaals-mode. Omdat het 8e kanaal niet werkt in de 7-kanaals-mode, kunnen de 'flaps2' op een vrij kanaal toegewezen worden.

VLIEGENDE VLEUGEL / DELTA (Winglet)

RX CH	2AIL ^(*1)		2AIL+1FLAP ^(*1)		2AIL+2FLAP ^(*2)		2AIL+4FLAP ^(*3)		4AIL+2FLAP ^(*3)	
	Airplane	Glider	Airplane	Glider	Airplane	Glider	Airplane	Glider	Airplane	Glider
1	Aileron	Aileron	Aileron	Aileron	Aileron	Aileron	---	Aileron	---	Aileron
2	Rudder2	Rudder2	Rudder2	Rudder2	Rudder2	Rudder2	---	Aileron2	---	Aileron2
3	Throttle	Motor	Throttle	Motor	Throttle	Motor	---	Rudder	---	Aileron3
4	Rudder	Rudder	Rudder	Rudder	Rudder	Rudder	---	Rudder2	---	Aileron4
5	Gear	AUX7	Gear	AUX6	Gear	AUX6	---	Flap	---	Rudder
6	Aileron2	Aileron2	Flap	Flap	Flap	Flap	---	Flap2	---	Rudder2
7	AUX6	AUX6	Aileron2	Aileron2	Aileron2	Aileron2	---	Flap3	---	Flap
8	AUX5	AUX5	AUX5	AUX5	Flap2	Flap2	---	Flap4	---	Flap2
VC1	Elevator	Elevator	Elevator	Elevator	Elevator	Elevator	---	Elevator	---	Elevator
VC2	Camber	Camber	Camber	Camber	Camber	Camber	---	Camber	---	Camber
VC3	AUX1	AUX1	AUX1	Butterfly	AUX1	Butterfly	---	Butterfly	---	Butterfly
VC4	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	---	AUX1	---	AUX1

VC1~4 zijn virtuele kanalen, zonder ontvanger-aansluiting. Zie voor meer informatie de beschrijving van het Function-menu binnen het LNK-menu

De te kiezen vleugel-typen zijn afhankelijk van de instelling FASST- of 7-kanalen-mode

(*1) Deze vleugeltypen zijn beschikbaar in Multi- en 7-kanaals-mode, echter het 8e kanaal werkt niet in de 7-kanaals-mode

(*2) Dit vleugeltype is beschikbaar in Multi- en 7-kanaals-mode, echter omdat het 8e kanaal niet werkt in de 7-kanaals-mode, kunnen de 'flaps2' op een vrij kanaal toegewezen worden.

(*3) Deze vleugel-typen zijn alleen beschikbaar in Multi-kanaals-mode

Helicopter

RX CH	H-4, H4X Swash	All Other
1	Aileron	Aileron
2	Elevator	Elevator
3	Throttle	Throttle
4	Rudder	Rudder
5	Gyro	Gyro
6	Pitch	Pitch
7	Governor	Governor
8	Elevator2	Needle
VC1	AUX1	AUX1
VC2	AUX1	AUX1
VC3	AUX1	AUX1
VC4	AUX1	AUX1

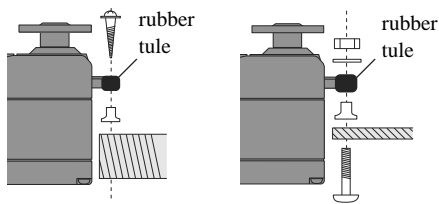
- VC1~4 are virtual channels without receiver output. For more information, see the description of the Function menu of the Linkage Menu.
- Since the ch8 doesn't work on the 7-ch mode, please assign the elevator2 (H-4, H4X) or the needle (all other) to 7 channel if the governor is not used.

VOORZORGSMAATREGELEN bij het monteren van Ontvanger en Servo's

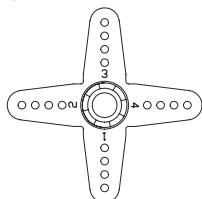
Zorg dat de aansluitingen van accu, schakelaar en servo's correct zijn en dat de servo-bedrading juist is ingestoken volgens de geleidings-nok. Trek nooit aan een kabel om de stekker los te trekken. Trek hiervoor aan de plastic connector.

Het is mogelijk om servo-verleng-kabels te gebruiken. Als de lengte/afstand groter is dan 18" (45cm), dan dienen hoogwaardige (heavy-duty) servo-kabels gebruikt te worden.

Gebruik bij montage van de servo's altijd de rubber tules. Schroef de schroefjes niet te strak ; het servohuis mag niet in contact komen met de servo-houder, want dan kunnen trillingen overgebracht worden op de servo, met storing als gevolg.

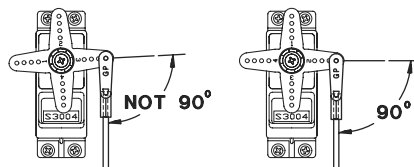


Let op! de kleine nummers (1,2,3 en 4) op de servo-arm, Dit nummer geeft aan hoeveel graden de betreffende arm uit het lood staat. Dit om een nauwkeurige positionering mogelijk te maken.



Om de servo te centreren dient deze even op stroom gezet te worden. Zet de trim op 'nul' en plaats dan pas de servo-arm in de juiste positie.

De trimmers op de zender dienen op 'neutraal' te staan



Na installatie van de servo's dienen deze gecontroleerd te worden op : juiste richting, en vrije loop over het hele bereik / servo-weg. Als een servo gaat 'brommen' is er waarschijnlijk te veel weerstand. Hierdoor zal er meer stroom verbruikt worden en/of zal de servo defect raken.

Het montage-plaatje van de ontvanger-schakelaar kan dienen als boor-sjabloon. Controleer of de schakelaar zijn hele bereik kan doorlopen. Controleer of de aanduiding aa/ uit aan de juiste zijde is gemonteerd.

Geef de antenne-draadjes voldoende ruimte, zodat deze niet te strak komen te staan door trillingen. Hierdoor kunnen deze beschadigd raken.

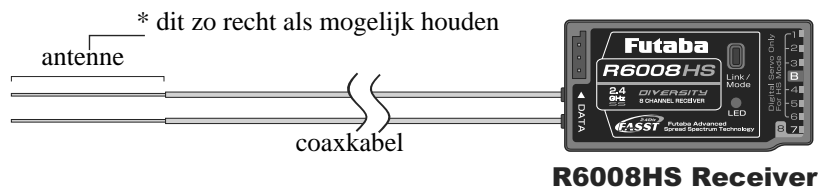


netjes vastzetten, op 5-10cm van de servo-uitgang

ruimte in het antenne-draadje

INSTALLATIE VAN DE ANTENNE

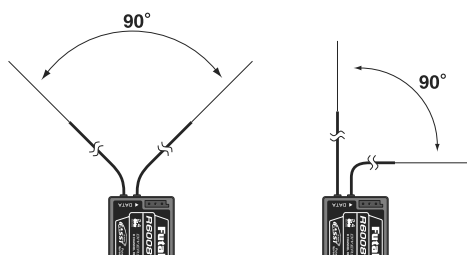
Het type R6008HS heeft 2 antenne draden; dit wijkt af van andere standaard Futaba ontvangers. Hierdoor kan de ontvanger signalen ontvangen van 2 verschillende posities.



Futaba's dubbel-antenne-systeem zorgt voor het best mogelijke signaal.

Volg onderstaande instructies op :

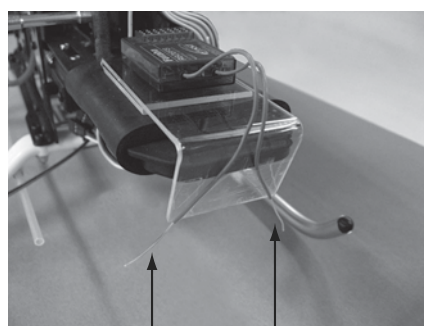
1. de antennedraden moeten strak staan
2. er dient een hoek van 90 graden te zijn tussen beide antennedraden



Onderstaande tekeningen zijn niet dwingend, maar het is belangrijk dat beide antennedraden uit elkaar staan.

Pas op met grote metalen delen ; deze kunnen het RF signaal negatief beïnvloeden. Houdt de antennedraden minimaal 1,5 cm weg van geleidende onderdelen als benzinetank, metaal en carbon.

Houdt de antennedraden zoveel mogelijk weg van de motor en snelheidsregelaar.

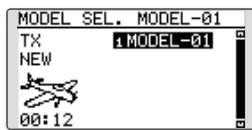


- * de antennedraden moeten onder een hoek van 90 graden gemonteerd worden.
- * de foto's tonen de basis-montage principes
- * Voorkom vibraties en schokken, voorkom extreme temperaturen, voorkom contact met water, voorkom contact met brandstof
- * bij twijfel over de juiste werking ; zend de ontvanger naar de Futaba-Service-Dienst zie pag. 20 voor het adres

VLIEGTUIG / ZWEVER

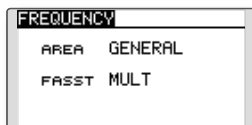
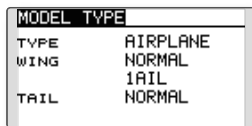
1. Model-keuze en selectie

Standaard heet het eerste model 'model-01'
De 'model select' functie binnen het LNK-menu wordt gebruikt voor het toevoegen van modellen en het wijzigen was reeds bestaande modellen.



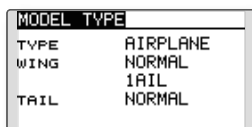
De zender T8FG heeft een capaciteit van 20 model-geheugens op het interne geheugen. Uitbreiding is mogelijk middels een SD-kaart. Het geselecteerde model wordt getoond in het centrum van het Hoofdscherm.

Tijdens het toevoegen van een model wordt gevraagd naar het type frequentie-mode. Tijdens het wisselen zal de zender tijdelijk niet zenden.



2. Model-type selectie

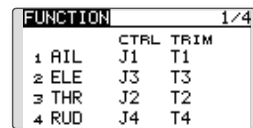
Selecteer het gewenste model-type in het LNK-menu, selecteer het vleugel- en staart-type.



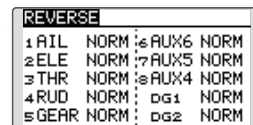
3. Montage in vliegtuigromp

Verbind de rol- en hoogteroeren, het gas en richtingroer volgens model-instructies.

Let op! voor eenzelfde model kunnen er verschillende vleugel- en staarttypen mogelijk zijn, met verschillende kanaal-bezetting. Zie ook het Function-menu binnen het LNK-menu

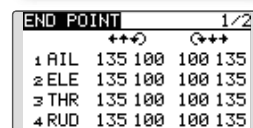
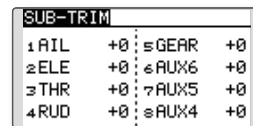


Het is mogelijk om de servo draairichting te wijzigen (SERVOOMPOL) in het LNK-menu.



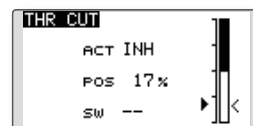
Stel de middenpositie van de servo in, in het SUB-TRIM menu.

Stel ook het EINDPUNT in voor ieder kanaal.



4. GAS-afslag-instelling

Met de functie [MOTOR UIT] kan met één handeling de motor uitgezet worden. Deze functie moet onder een schakelaar (SH is zeer geschikt) gebracht worden. Je sluit dan de gasklep volledig.



5. Stationair-loop verstelling

Het is mogelijk de stationair-loop te verlagen met een schakelaar, zonder de stationair-trim te beïnvloeden.

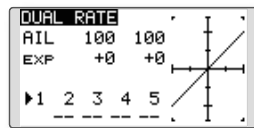
De motor kan dan tijdens de vlucht iets hoger stationair lopen en tijdens de landing, na omzetting van de schakelaar, loopt hij iets lager stationair, waardoor de landingsnelheid ook lager is.



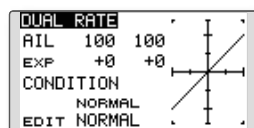
6. DUAL RATE functie

Met de D/R functie kan de stuurknuppel-uitslag aangepast worden d.m.v. een schakelaar. Zo kan b.v. bij start en landing de uitslag beperkt worden ; hierdoor minder agressief stuurgedrag.

(vliegtuig)



(zwever)



7. Remkleppen

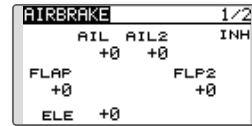
Deze functie kan b.v. gebruikt bij start, landing en/of duikvlucht.

Deze functie is niet voor alle vleugeltypen beschikbaar; b.v. niet bij 1 rolroer-servo.

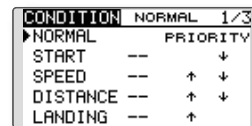
De functie wordt met een schakelaar bedient.

Eventueel met een draaischakelaar. (LD,RD)

Het is mogelijk de servoweg en servosnelheid vast te leggen voor deze functie.



8. Extra instellingen voor Zwever



Helicopter basic setting procedure

This section outlines examples of use of the helicopter functions of the T8FG. Adjust the actual values, etc. to match the fuselage used.

1. Model addition and selection

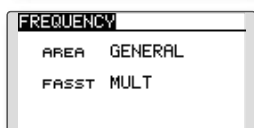
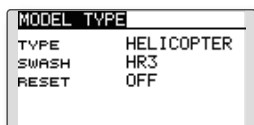
Initially, the T8FG assigns the first model to model-01 in the transmitter. To add new models or to select a model already programmed, use the Model Select function of the Linkage Menu.



This is convenient when selecting a model after entering the model's names in advance. The T8FG is capable of storing up to 20 models in the transmitter's internal memory. Additional models can also be stored in an optional SD card.

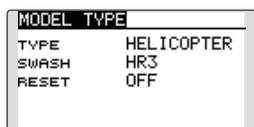
The currently selected model is displayed in the middle of the screen. Before flying and before changing any settings, always confirm the model name.

When a new model is added, the Model Type select screen and Frequency setup screen automatically appear. Change, or check that they match the swash type and receiver type of the model used.



2. Model type and swash type selection

If a different model type is already selected, select helicopter with the Model Type function of the Linkage Menu, and then select the swash type matched to the helicopter.

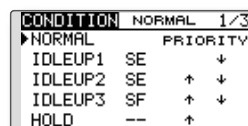


*The Model Type function automatically selects the appropriate output channels, control functions, and mixing functions for the chosen model type. Six swash types are available for helicopters.

*For a description of the swash type selection, refer to the MODEL TYPE function, p.53.

3. Flight condition addition

The transmitter offers up to five flight conditions per model.



The Condition Select function automatically allocates five conditions for helicopters.

(Initial setting)

- NORMAL
- IDLE UP1 (SW-E)
- IDLE UP2 (SW-E)
- IDLE UP3 (SW-F)
- HOLD (Hold switch is not assigned initially)

Note: Since you may accidentally activate a condition that not previously setup during flight which could cause a crash, we suggest deleting conditions that are not used.

*For a description of the condition deletion, refer to the Condition Select function, p.70.

The NORMAL condition is always on, and remains on until other conditions are activated by switches.

The priority is throttle hold/idle up 3/idle up 2/idle up 1/normal. Throttle hold has the highest priority.

The Condition Delay can be programmed for each channel and condition. The Condition Delay is used to change the servo throw smoothly when switching conditions.

(General flight condition setting example)

- Normal: (Use initial setting conditions/operate when switch OFF)
Use from engine starting to hovering.
- Idle up 1: (Operate at SW-E center)
Use in 540° stall turn, loop, rolling stall turn, and other maneuvers.
- Idle up 2: (Operate at SW-E forward side)
Use in rolls.
- Throttle hold: (Operate at SW-G forward side)
Use in auto rotation.

4. Servo Connection

Connect the throttle rudder, aileron, elevator, pitch, and other servos in accordance with the kit instruction manual. For a description of the connection method, see "Receiver and Servos Connection".

Note: The channel assigned to each function can be checked at the Function menu of the Linkage Menu.

FUNCTION	NORMAL	1/4
	CTRL TRIM	
1 AIL	J1	T1 SEPAR
2 ELE	J3	T3 SEPAR
3 THR	J2	T2 SEPAR
4 RUD	J4	T4 SEPAR

- If the direction of operation of the servo is incorrect, use the Reverse function of the Linkage Menu. Also use the swash AFR function in other than the H-1 mode.

REVERSE			
1 AIL	NORM	6 PIT	NORM
2 ELE	NORM	7 GOV	NORM
3 THR	NORM	8 NDL	NORM
4 RUD	NORM	D G1	NORM
5 GYRO	NORM	D G2	NORM

SWASH				1/5
NEUTRAL		AFR		
Pos	50%	AIL	+50%	
		ELE	+50%	
		PIT	+50%	

- Adjust the direction of operation of the gyro. (Gyro side function)
- Connect the throttle linkage so that the carburetor can fully close at full trim throttle cut.
- Adjust the neutral position at the linkage side and fine tune with the Sub-Trim function and End Point function. To protect the linkage, a limit position can also be set with the End Point function.

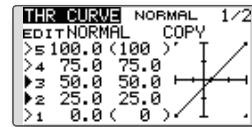
SUB-TRIM			
1 AIL	+0	5 GYRO	+0
2 ELE	+0	6 PIT	+0
3 THR	+0	7 GOV	+0
4 RUD	+0	8 NDL	+0

END POINT				1/2
	←→	↕↕		
1 AIL	135	100	100	135
2 ELE	135	100	100	135
3 THR	135	100	100	135
4 RUD	135	100	100	135

- Swash plate correction (Except H-1 mode)
*If any interactions are noticed, for a description of the linkage correction function, please refer to the SWASH function, p.65.

5. Throttle/Pitch curve setting

This function adjusts the throttle or pitch operation curve in relation to the movement of the throttle stick for each condition.



<Throttle curve setting example>

Activate the throttle curve of each condition with the condition select switch.

- Normal curve adjustment
Normal curve creates a basic throttle curve centered near hovering. This curve is adjusted together with the pitch curve (Normal) so that the engine speed is constant and up/down control is easiest.
- Idle up curve adjustment
The low side Throttle curve creates a curve matched for aerobatics (loop, roll, 3D, etc.).
- Throttle hold curve adjustment
The curve is not used when performing auto rotation dives.
Confirm that the rate of the slowest position (0%) of the stick is 0% (initial setting).

<Example of pitch curve setting>

Activate the pitch curve of each condition with the condition select switch.

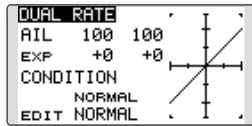
- Pitch curve (Normal)
Make the pitch at hovering approximately +5°~6°. Set the pitch at hovering with the stick position at the 50% point as the standard.
*Stability at hovering may be connected to the throttle curve. Adjustment is easy by using the hovering throttle function and hovering pitch function together.
- Pitch curve (Idle up 1)
The idle up 1 pitch curve function creates a curve matched to airborne flight. Set to -7°~+12° as standard.
- Pitch curve (Idle up 2)
The high side pitch setting is less than idle up 1. The standard is +8°.
- Pitch curve (Hold)
At auto rotation, use the maximum pitch at both the high and low sides.
[Pitch angle setting example]
Throttle hold: -7°~+12°

6. D/R function

D/R function is used to adjust the throw and operation curve of aileron, elevator and rudder for each condition.

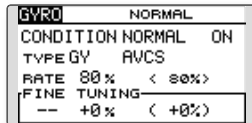
*For throttle and pitch curve settings, refer to the aforementioned "Throttle/Pitch curve setting"

This is normally used after End Point has defined the maximum throw directions.



7. Gyro sensitivity and mode switching

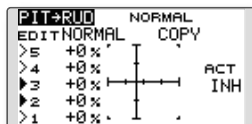
The gyro sensitivity and mode switching function is utilized to adjust the gyro mixing of the model, and can be set for each condition.



- Normal condition (hovering): Gyro sensitivity maximum
- Idle up 1/Idle up 2/Throttle hold: Gyro sensitivity minimum
- However, during auto rotations with a tail-driven helicopter, this function may not have any effect on the high gyro sensitivity.

8. Pitch to RUD mixing setting

Note: When using a GY601, GY502, GY520, GY401, or other heading hold gyro, this Pitch to RUD mixing should not be used. The reaction torque is corrected by the gyro. When operating the gyro in the AVCS mode, the mixed signal will cause neutral deviation symptoms and the gyro will not operate normally.



Use this function when you want to suppress the torque generated by the changes in the pitch and speed of the main rotor during pitch operation. Adjust it so that the nose does not swing in the rudder direction. However, when using a heading hold gyro like those shown above, do not use Pitch to rudder mixing.

Activate the Pitch to rudder (Pit -->RUD) mixing function from the Model Menu, and set the curve

for each condition. (At initial setting, this function is in the "INH" state. To use it, set it to the "ON" state.)

<Setting example>

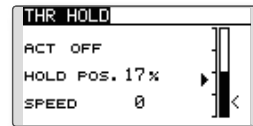
Activate the mixing curve of each condition with the condition select switch.

A curve setting example is shown below.

- Pitch to RUD mixing curve (Normal)
Use the hovering system and set this curve to match take off and landing and vertical climb at a constant speed.
- Pitch to RUD mixing (Idle up 1)
Use this curve in 540° stall turn, loop, and rolling stall turn, and adjust it so the fuselage is facing straight ahead when heading into the wind.
- Pitch to RUD mixing (Hold)
This function is set so that the fuselage is facing straight ahead at straight line auto rotation. The pitch of the tail rotor becomes nearly 0°.

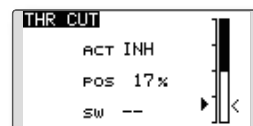
9. Throttle hold setting

*If throttle hold is necessary, please refer to the THR HOLD function, p.114.



10. Throttle cut setting

Throttle cut provides an easy way to stop the engine, by flipping a switch with the throttle stick at idle. The action is not functional at high throttle to avoid accidental dead sticks. The switch's location and direction must be chosen, as it defaults to NULL.



*With throttle stick at idle, adjust the cut position until the engine consistently shuts off, but throttle linkage is not binding.

11. Swash Mix corrects aileron, elevator and pitch interaction

The swash mix function is used to correct the swash plate in the aileron (Left/Right Cyclic) and elevator (Forward/Aft Cyclic) direction corresponding to each operation of each condition.

SWASH MIX	NORMAL	1/2
EDIT		
NORMAL	RATE1	RATE2
AIL→ELE	+0 %	+0 %
ELE→AIL	+0 %	+0 %
PIT→AIL	+0 %	+0 %
PIT→ELE	+0 %	+0 %

12. Throttle mixing setting

*If throttle mixing is necessary for a compensation for slowing of engine speed caused by swash plate operation during aileron or elevator operation, please refer to the THROTTLE MIX function, p.116.

THR MIX	NORMAL	1/2
EDIT		
NORMAL	RATE1	RATE2
AIL→THR	+0 %	+0 %
ELE→THR	+0 %	+0 %
RUD→THR	+0 %	+0 %

13. Other special mixings

- Pitch to Needle mixing

This mixing is used with engines with a design which allows needle control during flight (fuel-air mixture adjustment). A needle curve can be set.

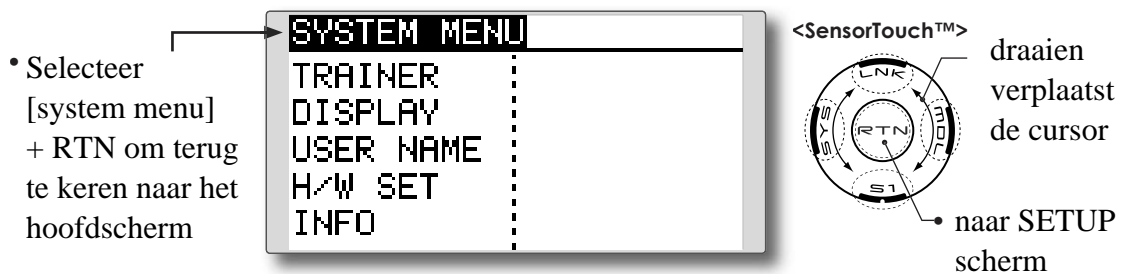
- Governor mixing

This mixing is dedicated governor mixing when a GV-1 (governor) is used.

SYSTEEM MENU

Het betreft instellingen aan de zender, niet gekoppeld aan enig model

- Het oproepen van het systeem-menu (2x SYS knop) geeft onderstaand scherm



- Selecteer de gewenste functie, door te draaien en bevestig uw keuze met de RTN toets.

SYSTEEM MENU - functie tabel

[TRAINER]:	naar het trainer-menu
[DISPLAY]:	naar instellingen van het lcd-scherm
[GEBR.NAAM]:	naar gebruikersnaam instellingen
[GEVER]:	naar geveer-menu (ompoling en stick-mode)
[INFORMATIE]:	naar informatie van de zender (versie, taal etc.)

TRAINER - instellingen (Leraar - Leerling)

De trainer-functie maakt het mogelijk om 2 zenders te koppelen met een speciale, optionele, kabel.

De zender van de instructeur wordt volgens onderstaande aanwijzingen geprogrammeerd.

Wanneer de instructeur de functie activeert met de schakelaar, krijgt de leerling de controle over het model. Als de mix-functie is geactiveerd kan ook de leraar meesturen en corrigeren.

Op de leerling-zender kan of 'FUNC' of 'MIX' mode gekozen worden; hierdoor is er meer keuze in zenders en ontvangers.

Het is tevens mogelijk het virtuele kanaal (VC) hiervoor te activeren.

Indien de zender T8FG als leerling-zender gebruikt wordt, hoeft deze niet in 'trainer' mode gezet te worden.

Notitie:

Dit trainersysteem kan gebruikt worden in volgende situaties ;

1. De T8FG zender en een normale zender.
Als de kanaal-volgorde afwijkt, moet deze eerst gelijk getrokken worden.
Selecteer de kanalen van de leerling-zender in de 'FUNC' of 'MIX' mode.
2. Als de T8FG zender gebruikt wordt als leraar zender, zet dan de modulatie op de leerling-zender op PPM. De T8FG zendt altijd PPM via de trainer-plug.
3. Controleer de werking van beide zenders, voor het vliegen!

T8FG / T12FG SPECIALE TRAINER-KABEL

Gebruik de speciale kabel (FUTM4405) voor 'trainer' doeleinden, indien deze als leraar gebruikt gaat worden. Bij gebruik als leerling-zender kan ook een conventionele kabel gebruikt worden.

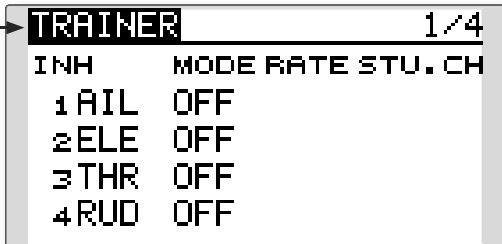
Instructeur	Leerling	Trainer kabel
T8FG,T12FG	T4EX,T6EX,T7C,T9C	T12FG speciale trainer kabel
	T12Z,T14MZ,FX-40	Conventionele trainer kabel (Vierkant-Vierkant)
	T14V	Conventionele trainer kabel (Vierkant-Rond)
	T6X,T7U,T8U,T9Z zijn niet beschikbaar	
Andere dan T8FG,T12FG	T8FG,T12FG	Conventionele trainer kabel (Vierkant-Vierkant) of Conventionele trainer kabel (Vierkant-Rond)

* de aansluit-volgorde is als volgt bepaald : verbind eerst de instructeur-kabel-adapter aan de instructeur-zender T8FG/T12FG en verbind dan de leerling-adapter aan de leerling-zender. Bij onjuiste verbinding zal de leerling-zender niet opstarten.

* Als de instructeur niet is ingesteld in de trainer-mode, zal de leerling-zender niet opstarten, ook al zijn de aansluitingen juist gemaakt.

- Selecteer [TRAINER] in het SYSTEEM-MENU en klik op RTN.
Het onderstaande scherm zal verschijnen

• Selecteer de functienaam en klik op RTN, om terug te keren naar het systeem-menu



<SensorTouch™> Draaien :
 - beweegt cursor
 - selecteren
 - veranderen invoer-waarde
 naar volgende pagina

MODE en SCHAKELAAR keuze

1. Ga naar pagina 4, door 3x op S1 te klikken; dan volgt onderstaand scherm

TRAINER	4/4
ACT INH	
SW SW	
12/SCH 8CH	

2. Ga naar ACT of 12/SKA en klik op RTN om de waarde te wijzigen

3. Selecteer de mode en klik RTN, om de mode te wisselen.

ACT: AAN of UIT
 12/8 CH: wanneer de leerling een T14MZ, T12Z, T12FG of FX40 zender gebruikt, dan kiezen voor [12CH], anders [8CH]

Indien de Trainer-schakelaar gewijzigd moet worden :

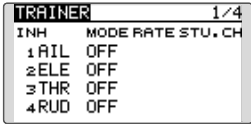
4. Ga naar 'SW' en klik RTN, en kies
Standaard waarde is [SH]

Zie ook "Schakelaar selectie methode" aan het einde van deze handleiding, op pagina 121

Noot: De trainer-functie kan niet ingeschakeld worden zolang de instructeurs-zender signalen ontvangt van de leerling-zender.

MODE selectie

(Setup scherm pagina 1-3)



1. Breng de cursor naar [mode] item van het kanaal welke gewijzigd moet worden, dan RTN.
2. Selecteer de mode door te draaien met de Touch
De veld knippert, druk op RTN om te wijzigen of S1 om terug te gaan.

MODE : Selecteer de gewenste mode voor elk kanaal afzonderlijk :

NORM= Het model wordt gestuurd door de leerlingzender

MIX= Het model kan worden gestuurd vanuit zowel leraar- als leerlingzender

FUNC= Het model wordt gestuurd door de leerling-zender, maar met de instellingen uit de leraar-zender

UIT= Alleen de leraar kan het model besturen

Aanpassen leerling 'verhouding'

De mate van stuuruitslag door de leerling kan beperkt worden als [MIX] of [FUNC] gekozen is.

-
1. Beweeg de cursor naar [RATE] van het betreffende kanaal en klik op RTN, om de waarde te wijzigen.
 2. Verander de waarde door te draaien aan de Touch-sensor.

'RATE' : verander naar de gewenste waarde

Bereik is van 0 ~100%

Initiele waarde is 100%

Resetten van de waarde kan door de RTN-toets

1 sec. ingedrukt te houden.

3. Toets RTN om te bevestigen en terug te keren naar de cursor-mode.

WIJZIGEN LEERLING KANAAL

* De instellingen hierboven staan toe dat kanaal, welke aan de leerling is toegekend te wijzigen, omdat [MIX] of {FUNC} is geselecteerd.


1. Beweeg de cursor naar [LRLSCH] van het kanaal welke je wilt wijzigen en klik de RTN toets om de waarde te wijzigen.
2. Selecteer het kanaal door te draaien met de Touch sensor. Het veld knipperd. Tik op de RTN toets om het kanaal te wijzigen of S1 om te annuleren.

"LRLSCH" : maak de kanaal volgorde gelijk van leraar- en leerling-zender.

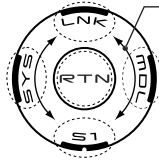
LCD Contrast, achtergrond-licht helderheid en achtergrond-licht-timer instellen.

- Selecteer [DISPLAY] in het SYSTEM-menu en bewerk het setup-scherm, zoals hieronder getoond, door op RTN te klikken

• Selecteer de functie-naam + RTN om terug te keren naar het SYSTEM-menu



<SensorTouch™> Draaien :
- cursor verplaatsen
- waarde veranderen



LCD CONTRAST instellen

1. Selecteer "CONTRAST" + RTN om naar de data-input mode te gaan. Verander de waarde door te draaien op de Touch sensor.

"Contrast": stel de contrast-waarde in, terwijl u naar het scherm kijkt.
Naar '0' is lichter, naar '15' is donkerder.
Initieele waarde : 5

2. Toets RTN om de waarde vast te leggen en terug te keren naar de cursor-mode

ACHTERGROND-VERLICHTING instellen

1. Selecteer "HELDERHEID" + RTN

De helderheid is in te stellen tussen 1 en 20 (lichter)
Initieel : 10

2. Toets RTN om de waarde vast te leggen en terug te keren naar de cursor-mode

ACHTERGROND-VERLICHTING timer instellen

1. Selecteer "LCD LICHT" + RTN

"OFF TIMER" : instelling om de achtergrondverlichting uit te laten gaan na een bepaalde periode. In te stellen tussen 10 en 240 seconden of altijd 'uit'
Initieel : 10 seconden

2. Toets RTN om de waarde vast te leggen en terug te keren naar de cursor-mode.

Invoeren van de gebruikersnaam

Deze functie geeft de mogelijkheid om de T8FG gebruikersnaam in te voeren / wijzigen.

- Selecteer [GEBR.NAAM] in het SYSTEM-menu en toets RTN voor onderstaand scherm.

• Selecteer de functienaam +RTN om terug te keren naar het systeem-menu

USER NAME	1/3
FUTABA_CO.	ABCDEFGHIJ
CANCEL	KLMNOPQRST
ENTER	UWXYZabcd
← →	efghijklmn
DELETE	oprstuvwxy
	z !"#%&'

<SensorTouch™> Draaien :
• beweegt de cursor

Gebruikersnaam registratie

1. Wijzig de gebruikersnaam als volgt :

Selecteer [<- of ->] om door de karakters te bewegen en klik op RTN om een letter te selecteren.

[TERUG]

Als dit veld geselecteerd is en je klikt op RTN zal de letter direct achter de cursor verdwijnen.

[ENTER]

Selecteer een letter + RTN en de letter zal direct na de cursor worden toegevoegd.

Lengte is maximaal 10 karakters.

2. Selecteer [ENTER] + RTN als het invoeren klaar is of selecteer [cancel] om te annuleren.

(karakterlijst 1/3)

USER NAME	1/3
FUTABA_CO.	ABCDEFGHIJ
CANCEL	KLMNOPQRST
ENTER	UWXYZabcd
← →	efghijklmn
DELETE	oprstuvwxy
	z !"#%&'

(karakterlijst 2/3)

USER NAME	2/3
FUTABA_CO.	:0123456789
CANCEL	:.,:;+* ^_.
ENTER	:&^@0éáâáááá
← →	:éééi11AÁéé
DELETE	:ééé00000008

(karakterlijst 3/3)

USER NAME	3/3
FUTABA_CO.	:アイウエオカキク
CANCEL	:カシラセリウツフ
ENTER	:ナニホヒフヘホ
← →	:マシラセリウツ
DELETE	:アイウエオカキク

GEVER instellingen

HARDWARE omkering en STICK mode

GEVER ompoling

Deze functie keert de werking van een stick, schakelaar, trimmer of knop om

Let op! de omkering is niet zichtbaar op de display. Gebruik zoveel mogelijk de normale mode.

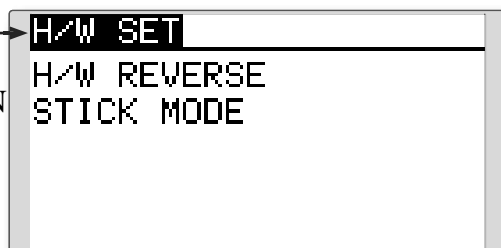
STICK mode

De stickmode wijziging voor de gas-stick dient ook mechanisch doorgevoerd te worden.

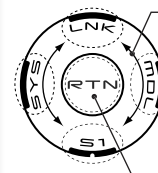
De wijziging geldt niet voor bestaande model-geheugens, wél voor nieuwe.

- Selecteer [GEVER] in het SYSTEEM-menu en klik RTN

- Selecteer de functienaam +RTN om terug te keren naar het systeem-menu



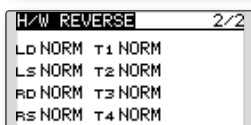
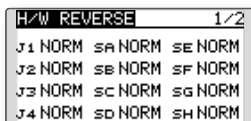
<SensorTouch™> Draaien :



- beweegt de cursor

Omkering-richting methode

1. Selecteer [GEVEROMPOLG] + RTN voor onderstaand scherm



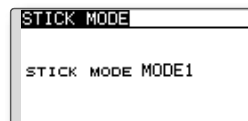
2. Beweeg de cursor naar de te wijzigen (omkeren) hardware + RTN
3. Selecteer de mode door te draaien met de Touch sensor ; het veld knippert. Klik op RTN om 'om te keren' of S1 om te annuleren.

NORM= normale richting

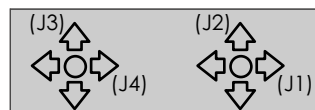
REV= richting is omgekeerd

STICK-mode wijzigen

1. Selecteer [STICK mode] + RTN voor onderstaand scherm



2. Verplaats de cursor naar 'Stick mode' en klik RTN om naar de invoer-mode te gaan.
3. Selecteer de gewenste mode. Het veld knippert. Na RTN is de wijziging vastgelegd.

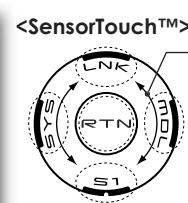
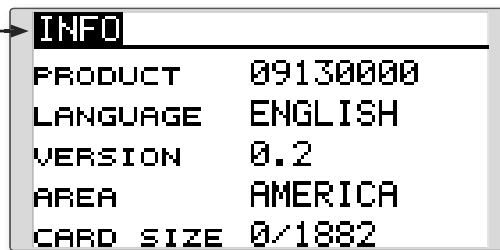


Mode	J1	J2	J3	J4
1	Aileron	Throttle	Elevator	Rudder
2	Aileron	Elevator	Throttle	Rudder
3	Rudder	Throttle	Elevator	Aileron
4	Rudder	Elevator	Throttle	Aileron

De TAAL is hier de enige instelling die gewijzigd kan worden

- Selecteer [INFORMATIE] in het SYSTEEM-menu + RTN en onderstaand scherm verschijnt

- Selecteer de functienaam + RTN om terug te keren naar het systeem-menu



- Draaien : beweegt de cursor
- waarde wijzigen

INFORMATIE

PRODUKT : serienummer
 TAAL: gekozen taal
 VERSIE : software versie
 GEBIED: EUROPA
 MODL MEMO : aanwezig/totaal aantal modelgeheugens op de SD-kaart

TAAL SELECTEREN

1. Breng de cursor naar "TAAL" + RTN om de waarde te kunnen wijzigen
2. Verander de taal naar wens door te draaien aan de Touch sensor ; bevestig met RTN of klik S1 om te annuleren

In het LNK menu kunnen instellingen voor o.a. model-type, servoweg, servo-trim en eind-punt ingesteld worden.

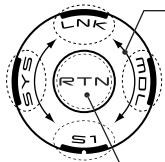
- Klik 2x op 'LNK' voor onderstaand scherm

• Selecteer [Basis menu] + RTN om terug te keren naar het hoofdmenu

LINKAGE MENU 1/2

SERVO	SUB-TRIM
MODEL SEL.	REVERSE
MODEL TYPE	FAIL SAFE
FREQUENCY	END POINT
FUNCTION	THR CUT

<SensorTouch™>



Draaien : beweegt de cursor

openen geselecteerde setup scherm

LINKAGE MENU 2/2

IDLE DOWN	
T1-T4 SET.	
DATA RESET	

* Dit scherm is een voorbeeld

- Select de gewenste functie en open deze door op RTN te klikken

BASIS menu - functie tabel

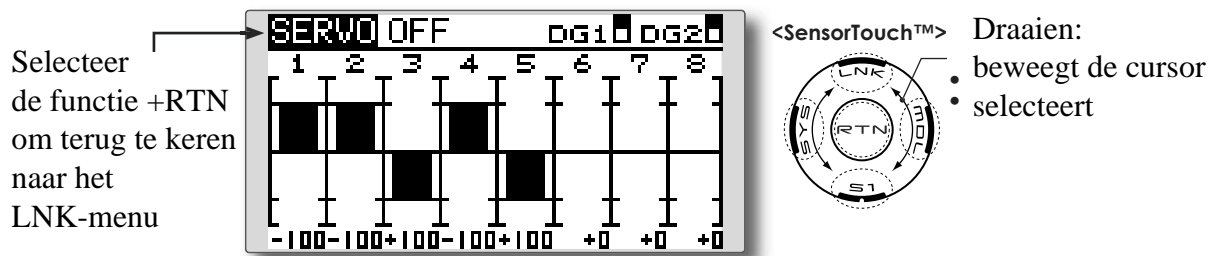
[SERVO]: displays de servo-test en servo-werking/richting
 [MODEL KEUZE]: model toevoegen, wijzigen, verwijderen, copieren, modelnaam
 [MODEL TYPE]: model-type, vleugel-type etc.
 [FREQUENTIE]: FASST mode selectie, selectie omgeving
 [FUNCTIE]: kanaal toekenning/functie wijzigingen
 [SUB-TRIM]: instellen servo-midden-positie
 [SERVO-OMPOL]: servo-richting omkeren (reverse)
 [FAIL SAFE]: fail-safe en accu-fail-safe instellen
 [EINDPUNT]: servo-weg instellen
 [MOTOR UIT]: motor uitzetten door gasklep te sluiten
 [STAT 2]: stationair toerental verlagen
 [TRM INST]: trimmer T1-T4 instellen
 [DATA RESET]: modelgeheugen resetten

Uitwerking per functie op volgende pagina's

[SERVO] Grafische weergave van de servo-werking & servo-test

Hier worden de servo-bewegingen getoond, inclusief eindpunt.
Ook de middenpositie wordt goed zichtbaar weergegeven.

- Selecteer [SERVO] in het LNK-menu en onderstaand scherm wordt getoond



SERVO TEST

1. Beweeg de cursor naar [UIT] + RTN.
Het veld kleurt nu wit.
Draai met de Touch sensor naar de gewenste functie (bewegen, neutraal of uit)
Toets RTN om te starten of S1 om te annuleren.

(BEWEGEN)

De servo's slaan langzaam uit naar 100% en terug

(NEUTRAAL)

De servo's worden exact neutraal gesteld

(UIT)

Stopt de servo-test-functie

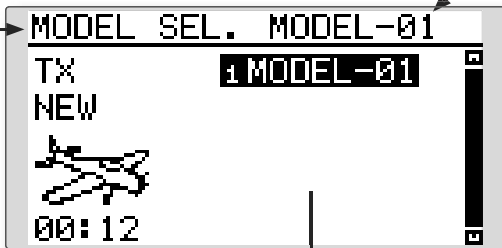
[MODELKEUZE] Een model toevoegen of selecteren om deze te wijzigen, kopiëren of verwijderen

Wijzigen worden opgeslagen in het modelgeheugen

De modelnaam kan maximaal 10 posities lang zijn

Voordat grote wijzigen aangebracht worden aan de model-instellingen, is het raadzaam een kopie te maken

- Selecteer [MODELKEUZE] is het LNK-menu voor onderstaand scherm
- Selecteer de functienaam om terug te keren naar het LNK-menu



Huidig model

<SensorTouch™> Draaien:
-beweegt de cursor
-selecteert

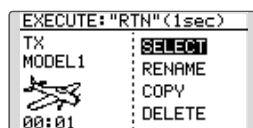
* Dit is een voorbeeld scherm

lijst met modellen

MODEL selecteren

* Hier kan alleen geselecteerd worden uit het zender-geheugen. Modellen op de SD-kaart kunnen hier niet geselecteerd worden.

1. Selecteer het model +RTN
2. Ga naar [KEUZE]
3. klik op RTN; er volgt een melding om te bevestigen ; klik 1 sec. op RTN



* Zenden stopt en start in het nieuwe model

MODEL toevoegen

* kan alleen op intern-geheugen, niet op SD-kaart

1. Ga naar [NW]
2. klik op RTN

en nogmaals RTN (1 sec) ter bevestiging



- * nu volgen automatisch type-setup en frequentie
- * zenden stopt en start in het nieuwe model
- * het nieuwe model komt in de lijst

MODEL verwijderen

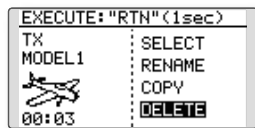
- * verwijderen uit zender-geheugen of SD-kaart
- * het actieve model kan niet verwijderd worden

1. beweeg de cursor naar de (INTE) of (CARD) en klik RTN.

(INTE)= intern geheugen

(CARD)= SD kaart

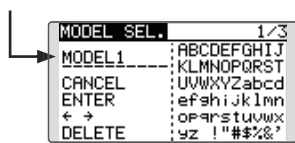
2. Selecteer het model om te verwijderen en klik RTN
3. Beweeg de cursor naar [verwijder]
4. klik de RTN toets. Bevestig met RTN.
Het model is verwijderd.



MODEL NAAM veranderen

* betreft opgeslagen modellen op zowel intern als SD-kaart geheugen

1. Om van locatie te wisselen :
Beweeg de cursor naar de locatie waar het model is opgeslagen (INTE) of (CARD) +RTN
2. Ga naar het te veranderen model en klik RTN
3. Ga naar 'N NAAM'
4. klik op 'RTN'
en wijzig de modelnaam,
zoals hieronder beschreven ;



Selecteer [<- of ->] om door de karakters te bewegen en klik op RTN om een letter te selecteren.

[TERUG/WISSEN]

Als dit veld geselecteerd is en je klikt op RTN zal de letter direct achter de cursor verdwijnen.

[ENTER]

Selecteer een letter + RTN en de letter zal direct na de cursor worden toegevoegd.

Lengte is maximaal 10 karakters.

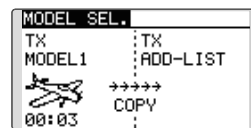
5. Selecteer [ENTER] + RTN als het invoeren klaar is of selecteer [cancel] om te annuleren.

MODEL kopiëren

* betreft opgeslagen modellen op zowel intern als SD-kaart geheugen

1. Om van locatie te wisselen :
Beweeg de cursor naar de locatie waar het model is opgeslagen (INTE) of (CARD) + RTN
Selecteer de bestemmingsplaats + RTN
2. Selecteer het te kopiëren model en klik RTN
3. Ga naar 'KOPI' en klik op RTN

* het onderstaande scherm verschijnt



4. Als het te kopiëren model in het zender-geheugen staat:
Beweeg de cursor naar 'EXTRALIJST' en klik RTN (veld wordt wit)
Draai met Touch sensor naar de bestemming. [EXTRALIJST]: toevoegen aan modellenlijst [(modelnaam)]: overschrijf het bestaande model
*een model op de SD-kaart kan ook vervangen worden
Indien de locatie moet wijzigen:
Beweeg de cursor naar de nieuwe bestemming (INTE) of (CARD) en klik RTN
5. Breng de cursor naar [KOPI]
6. Klik op RTN en bevestig nogmaals met RTN (1 sec); De modelgegevens zijn nu gekopieerd

MODEL TYPE Deze functie maakt een selectie uit de typen vliegtuig, helikopter en zwever

Voor vliegtuigen zijn er 4 hoofdvlugel-typen en 3 staarttypen beschikbaar.

Voor heli's zijn er 6 swash-typen beschikbaar. Voor zwevers zijn er 6 hoofdvlugel- en 3 staarttypen beschikbaar. Functies en mix-functies zijn al grotendeels voorgeprogrammeerd in de fabriek.

Notitie: de functies behorend bij een modeltype worden automatisch aan het juiste kanaal toegewezen.

Als een bestaand model actief is, en je gaat in dit menu aan de slag, zullen de instellingen van het actieve model geschoond worden. Behalve de heli-swash-typen uit het blokje hier rechts-onder. Als je bestaande data niet wilt verliezen moet je eerst een kopi maken (naar ander geheugen of andere modelnaam)

Als je een heli-swash-type uit het blokje (hier rechts) gaat wijzigen, dan kun je de instellingen, behalve 'swash', verwijderen. Deze worden echter ook geïntialiseerd bij het veranderen van 'swash-type-groep'

Swash type group A: H-1, H-3, HR3, and HE3
Swash type group B: H-4, H-4X

- Selecteer [MODEL TYPE] in het LNK-menu voor onderstaand scherm



MODEL TYPE selectie

1. Beweeg de cursor naar het item dat je wilt wijzigen +RTN
Selecteer het gewenste type door te draaien aan de Touch sensor en klik RTN en bevestig wederom met RTN (1 sec) of S1 om te annuleren

"TYPE": Model type

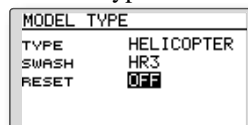
"VLEUGEL": (vliegtuig/zwever) vleugeltype

"STAART": (vliegtuig/zwever) staart type

"SWASH": (heli) swash type

* Het te selecteren vleugeltype hangt af van de gekozen mode ; FASST, Multi-kanaal of 7-kanaal

2. Als data gereset wordt bij wijziging van heli-swash-type :



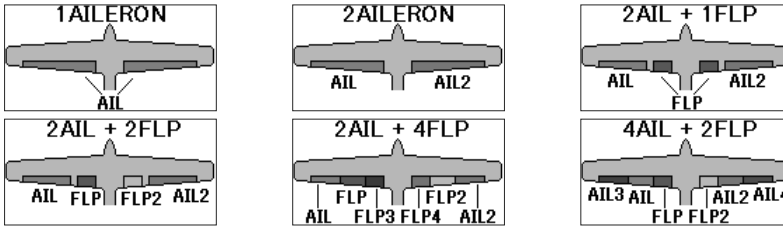
(Helikopter)

Beweeg de cursor naar [OFF] +RTN om naar data invoer te gaan.

Selecteer [ON] door te scrollen met de Touch sensor. Bevestig met RTN. Activeer het swash-type.

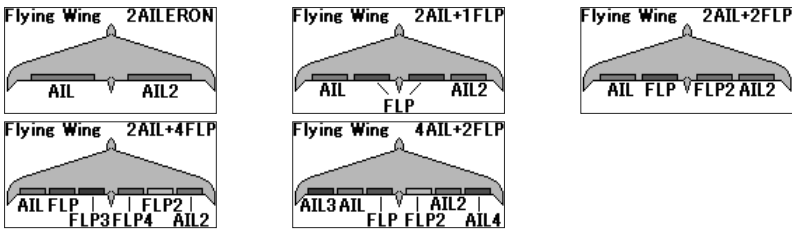
MODEL TYPE selectie (vliegtuig en zwever)

Vleugel type (normaal)



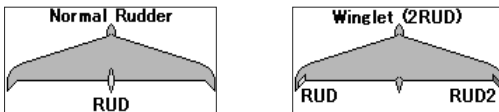
* [2AIL+4FLP] en [4AIL+2FLP] zijn alleen beschikbaar voor zwevers

Vleugel type 'WING' (zonder staart)

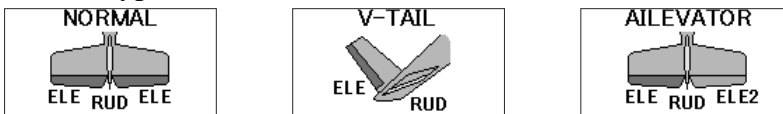


* [2AIL+4FLP] en [4AIL+2FLP] zijn alleen beschikbaar voor zwevers

Richting roer

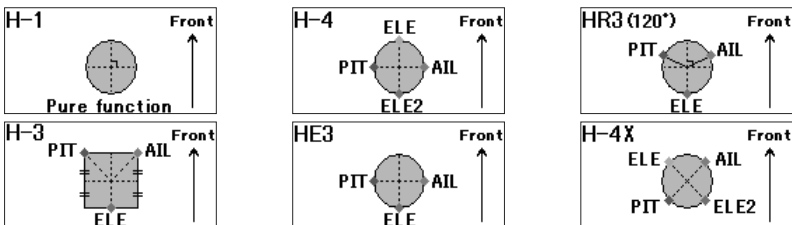


Staart type



MODEL SELECTIE (Helikopter)

Swash type



FREQUENTIE Selectie van FASST mode en Gebieds-mode

FASST mode selectie

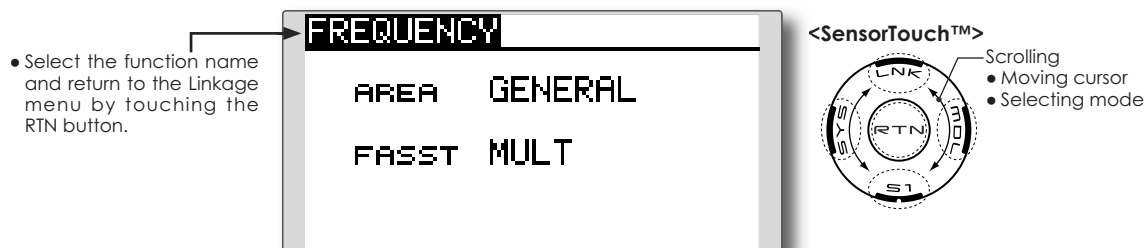
De keuze van gebruikte ontvanger bepaald mede welke mode (FASST,Multi of 7CH) gebruikt kan worden. Selecteer MULTI voor alle Futaba FASST-2,4G en Multi-kanalen ontvangers, zoals aanbevolen (6008HS,R6014HS/R608FS/R6014FS)

Selecteer 7-kanaals voor alle Futaba FASST-2,4G-7-kanaals ontvangers, zoals aanbevolen (R6004FF/R616FFM/R607FS/R617FS). Kijk voor een actueel overzicht op : <http://2.4gigahertz.com/receivers/index.html>

Gebieds (Area) mode selectie

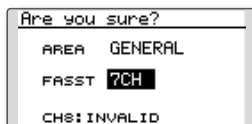
De zender T8FG is gemaakt om te kunnen functioneren in vele landen. Als je deze gaat gebruiken in een ander land als Frankrijk, dan moet deze instelling naar 'GENERAL' gezet worden.

- Selecteer [FREQUENTIE] in het LNK-menu voor onderstaand scherm



FASST mode selectie

1. Breng de cursor naar 'FASST' + RTN
Het veld is nu wit en te veranderen
Draai met de Touch sensor naar de gewenste keuze + RTN
of S1 om te annuleren



AREA (Gebied) mode selectie

1. Breng de cursor naar 'GEBIED' +RTN
Het veld is nu wit en te veranderen
Draai met de Touch sensor naar de gewenste keuze +RTN
of S1 om te annuleren

* tijdens het wisselen worden er geen signalen uitgezonden

Standaard zijn de meest optimale instellingen al opgenomen in de zender. Mocht je deze toch willen wijzigen, dan kun je hier combinaties van kanalen en functies (roeren, sticks en schakelaars) veranderen. Je kunt ook een functie (b.v. hoogteroer) koppelen aan meerdere kanalen ; b.v. 2 en 3

Kanaal omwisseling

Wanneer een kanaalwisseling wordt doorgevoerd, geldt deze tevens voor subtrim, reverse etc.

V1~V4 Virtuele kanalen

Deze 4 kanalen kunnen ingezet worden voor virtuele-functies ; deze hebben geen servo-output. Combinaties zijn vrij te bepalen tussen b.v. rolroeren, hoogte-roer etc

Servo output kanalen

Voor FASST-Multi-kanaal mode zijn er 8 lineaire en 2 digitale kanalen beschikbaar.

Voor FASST-7-kanaal-mode zijn 7 lineaire kanalen beschikbaar.

* DG1/2 (digitale kanalen); deze kunnen een functie als schakelaar krijgen

- Selecteer [FUNCTIE] in het LNK-menu voor onderstaand scherm
- Select the function name and return to the Linkage menu by touching the RTN button.

The screenshot shows a menu with the following content:

FUNCTION	CTRL	TRIM	
1 AIL	J1	T1	SEPAR
2 ELE	J3	T3	SEPAR
3 THR	J2	T2	SEPAR
4 RUD	J4	T4	SEPAR

Additional labels in the diagram include:

- Trim mode "Normal" "ATL"
- <SensorTouch™> Draaien:
 - Moving cursor
 - Selecting mode
 - Adjusting value
- naar volgende pagina

*dit scherm betreft een voorbeeld en kan verschillen per model-type

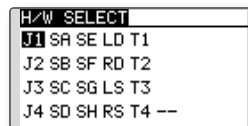
Functie wijzigen

1. Breng de cursor naar het functie-item van het kanaal welke je wilt wijzigen en klik RTN
2. Breng de cursor naar de functie-naam die je wilt instellen +RTN
3. Klik RTN om de wijziging door te voeren of S1 om te annuleren

* één functie kan toegewezen worden aan meerdere kanalen

Controller wijzigen

1. Breng de cursor naar het veld 'CTRL' en klik RTN ; volgende scherm volgt ;

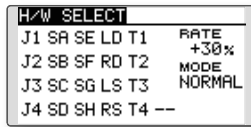


2. Breng de cursor naar de controller (schakelaar) welke je wilt wijzigen en klik RTN

* één schakelaar/controller kan toegewezen worden aan meerdere kanalen

TRIM instellingen

Breng de cursor naar het 'Trim' item van je keuze en klik op RTN ; volgend scherm volgt :



De volgende items kunnen ingesteld worden binnen dit trim-menu ;

TRIM selectie :

Breng de cursor naar de trim of geveer die je wilt instellen en klik op de RTN toets

TRIM %-instellen :

Breng de cursor naar het veld 'rate' en klik op RTN ; het veld is nu wit en kan gewijzigd worden. Verander de trim-rate door te draaien aan de Touch sensor. Initieel = +30%
Waardebereik : -150% ~ +150%
RTN 1sec indrukken om te bevestigen

TRIM MODE selecteren :

Breng de cursor naar [MODE] + RTN
Selecteer de trim-mode door te draaien aan de Touch sensor en klik op RTN.

[NORMAL]: Normaal-mode
(Parallel shift trim)

[ATL]: Maximale wijziging mogelijk welke in de buurt komt van 'stationair' of low-stick-positie, welke normaliter gebruikt wordt voor gas-trim.
Het is tevens mogelijk servo-weg-omkering (reverse) toe te passen.

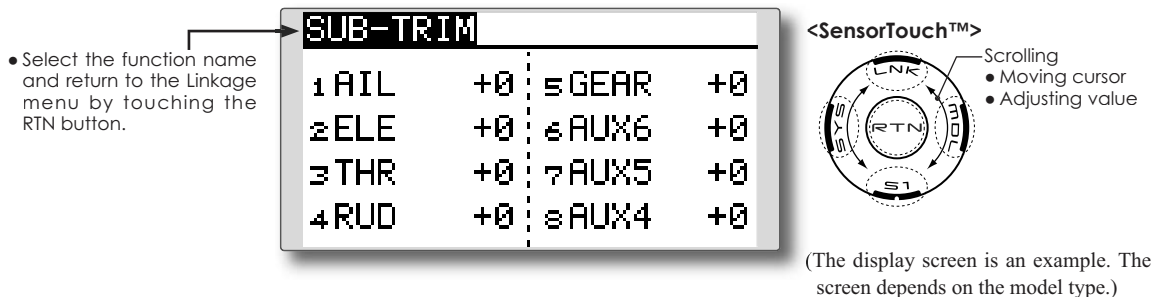
*[NORMAL]/[REVERSE] is mogelijk bij gebruik van "ATL"

KANAAL verplaatsen

Breng de cursor naar het kanaal welke je wilt verplaatsen en klik op RTN.
Selecteer het bestemmings-kanaal door te draaien aan de Touch sensor en bevestig met RTN of annuleer met S1.

De SUB-TRIM functie zorgt voor een fijn-afstelling van de neutraal-positie
Als je een model gaat instellen, zorg dan dat de digitale-trimmers neutraal staan.

- Selecteer [SUB TRIM] in het LNK-menu voor onderstaand scherm



SUB-TRIM aanpassen

1. Breng de cursor naar het kanaal welke je wilt wijzigen en klik op RTN, om naar de data-invoer mode te gaan. Het veld is nu wit gekleurd.
2. Stel de waarde in door met de Touch sensor te draaien
Initiele waarde : 0
Bereik : -240 ~ + 240 stappen
RTN 1 sec. vasthouden om te bevestigen
* Zorg eerst voor een juiste inbouw en hardware afstellingen voordat de sub-trim-functie gebruikt gaat worden voor de laatste fijn-afstelling.
3. Klik op RTN om deze functie te beëindigen
4. Herhaal deze procedure voor ieder gewenst kanaal

SERVO OMPOL (REVERSE)

Servo reverse verandert de draairichting van een servo

Controleer altijd voor het vliegen gaan of de servo's de juiste richting op draaien !

- Selecteer [SERVOOMPOL] in het LNK-menu +RTN voor onderstaand scherm

• Select the function name and return to the Linkage menu by touching the RTN button.

REVERSE			
1 AIL	NORM	6 AUX6	NORM
2 ELE	NORM	7 AUX5	NORM
3 THR	NORM	8 AUX4	NORM
4 RUD	NORM	DG1	NORM
5 GEAR	NORM	DG2	NORM

<SensorTouch™>

Scrolling
• Moving cursor
• Selecting mode

*dit scherm is een voorbeeld en kan afwijken per model-type

SERVO reverse procedure

- * controleer eerst of iedere servo op het juiste kanaal is aangesloten
- * bekijk daarna voor welk kanaal de draairichting omgekeerd moet worden

1. Beweeg de servo naar het kanaal + RTN
2. Selecteer de draairichting door de draaien aan de Touch sensor
[NORM]: Normaal
[REV]: reverse/omkering
3. Klik op RTN om te wijzigen
of S1 om te annuleren

FAIL SAFE

Zet de servo's in vastgestelde positie, op het moment als er geen zender-sigitaal meer wordt ontvangen

Er moet een keuze gemaakt worden uit 2 opties :

'Hold' ; hier blijft de servo in de laatste positie staan, of

'Failsafe' ; dan gaat de servo naar de vooringestelde positie

b.v. gas-dicht en een flauwe bocht maken

Ieder kanaal kan ingesteld worden, behalve bij FASST 7-kanaals ; hier alleen kanaal 3

De T8FG zender heeft tevens een optie om bij een te lage accu-spanning van de ontvanger, de servo's naar een voor-ingestelde positie te laten lopen. Voor FASST 7-kanaals alleen kanaal 3

Dit is een waarschuwing ; ga direkt landen !

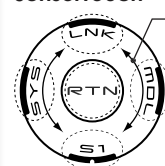
- Selecteer [FAIL SAFE] in het LNK-menu +RTN voor volgend scherm

- Select the function name and return to the Linkage menu by touching the RTN button.

	FAIL SAFE	1/3	
	F/S	B.F/S	POS
1	AIL	HOLD	OFF
2	ELE	HOLD	OFF
3	THR	HOLD	OFF
4	RUD	HOLD	OFF

(The display screen is an example. The screen depends on the model type.)

<SensorTouch™>



- Scrolling
- Moving cursor
- Selecting mode
- Adjusting value

naar volgende pagina

FAILSAFE instellen

1. Ga met de cursor naar F/S van het kanaal welke je wilt instellen + RTN
Het veld is nu wit (invoer mode)
2. Draai aan de Touch sensor tot F/S verschijnt
3. Klik op RTN om te bevestigen
4. Ga met de cursor naar "POS" en houdt de stick, knop of schuif in de gewenste positie
Klik op RTN om te bevestigen

- * de "set" positie wordt aangegeven in %
- * omzetten naar 'hold' kan door weer naar "F/S" +RTN te gaan en te draaien met de Touch sensor.
Bevestigen met RTN

ACCU FAILSAFE instellen

Accu-failsafe kan voor ieder kanaal ingesteld worden, op gelijke manier als de normale failsafe procedure. Select "A.F/S" en [ON]of[OFF]

ACCU FAILSAFE reset via stick of schakelaar

Deze functie geeft de mogelijkheid om een ingetreden failsafe tijdelijk te resetten, door een schakelaar. Selecteer de gewenste schakelaar :

1. Ga naar [reset A.F/S] in het setup scherm
2. Klik op RTN
3. Nu volgt een scherm om een schakelaar te selecteren.

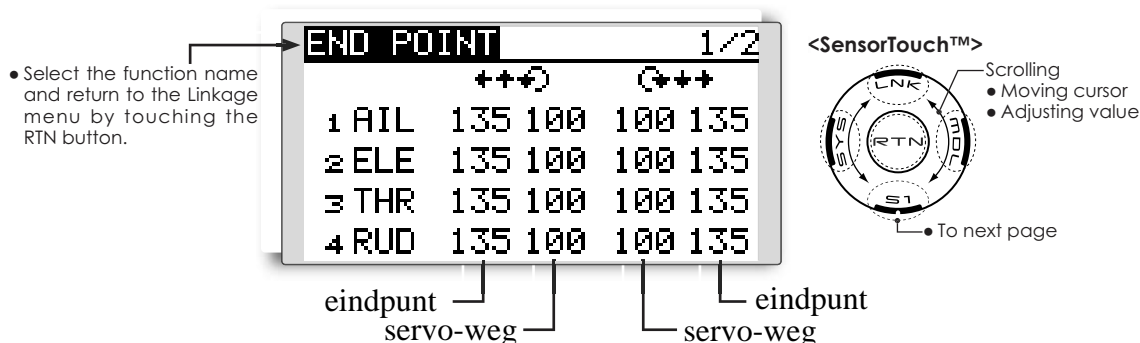
- * verder info : zie 'schakelaar selectie menu' op pagina 121

Deze functie geeft de mogelijkheid om per kant (links / rechts) de servo-weg en eindpunt vast te leggen.

De servo-weg kan variëren van 30% tot 140%

De eindpunt instelling ligt op 0% en 155%

- Selecteer [EINDPUNT] in het LNK-menu voor volgend scherm



SERVO-WEG instellen

1. Ga naar het servo-weg item welke je wilt instellen en klik RTN
Het betreffende veld is nu wit (invoer-mode)
2. Stel de waarde in door te draaien aan de Touch sensor.
Initiele waarde : 100%
Mogelijke waarde : tussen 30% ~ 140 %
RTN 1 sec vasthouden om te bevestigen
3. Herhaal stappen voor iedere gewenste servo

SERVO-EINDPUNT instellen

1. Ga naar het servo-eindpunt item welke je wilt instellen en klik RTN
Het betreffende veld is nu wit (invoer mode)
2. Stel de waarde in door te draaien aan de Touch sensor
Initiele waarde : 135%
Mogelijke waarde : tussen 0% ~ 155%
RTN 1 sec vasthouden om te bevestigen
3. Herhaal stappen voor iedere gewenste servo

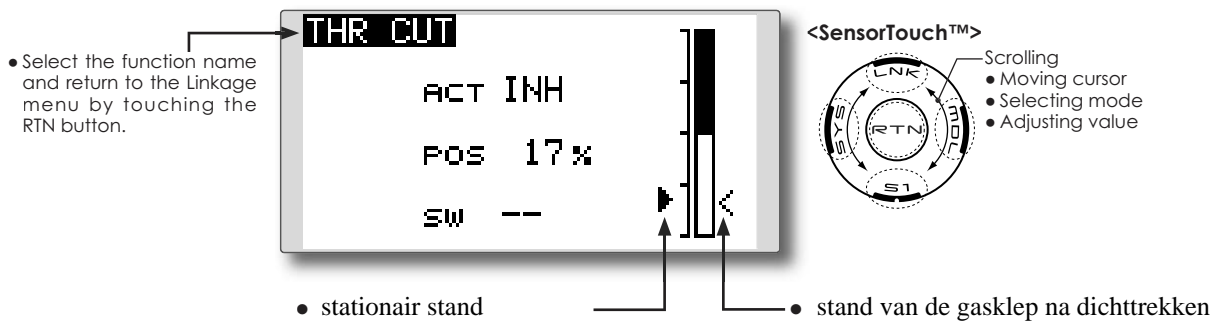
voor beide geldt : BEWEEG DE STICK OM TE WISSELEN TUSSEN DE LINKER EN RECHTER KOLOM

MOTOR UIT is een functie om de gasschuif van de carburateur dicht te trekken, zodat de motor afslaat

Deze functie bedient de gasservo middels een schakelaar op de zender

Deze functie werkt alleen vanuit de stationair-stand

- Selecteer [MOTOR UIT] in het LNK-menu voor onderstaand scherm



MOTOR UIT instellen

1. Activeer de functie door de cursor naar [ACT] te bewegen +RTN
Nu knippert het veld ; toets RTN om te activeren
2. Selecteer een schakelaar:
Ga naar [SW] en klik op RTN
* voor schakelaar details zie pag. 121
Selecteer een schakelaar (bv SH)
3. Ga naar 'POS' en klik RTN
Stel de gewenste waarde in, waarbij de gasklep nét dicht is, door te draaien met de Touch sensor
Initiele waarde : 17%
Waarde bereik : 0% ~ 50%

* Met de geselecteerde schakelaar op 'ON' en de gasstick in stationairstand, zal de motor direkt afslaan

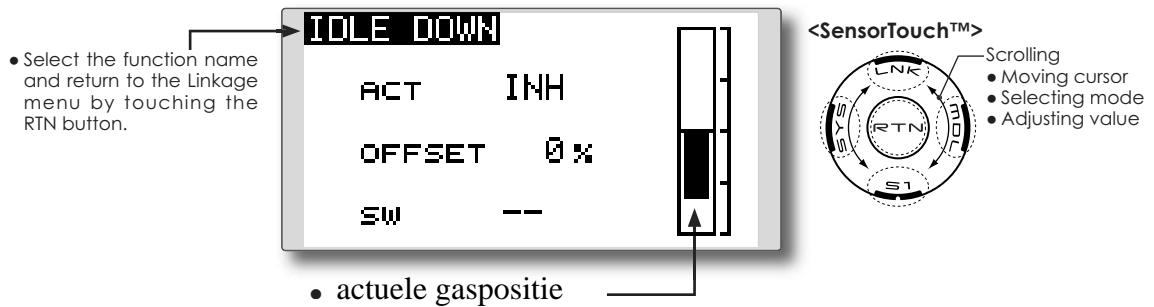
* **Let op !**

Stel de waarde zo in dat de gasklep maar net sluit ; niet te ver, want dan zal je gaskabel of servo-hevel breken

NAAR STATIONAIR Gasstand naar stationair via een schakelaar (motormodellen)

Deze functie biedt de mogelijkheid om het gas naar stationair te stellen via een schakelaar. Dit werkt niet als de gasstand zich in hogere regionen begeeft, om 'deadstick' te voorkomen. Kies een schakelaar welke standaard op uit/nul staat.

- Selecteer [STAT 2] in het LNK-menu voor het onderstaande scherm



INSTELLEN

1. Activeer de functie door ACT van INA naar te ACT te draaien + RTN
2. Kies een schakelaar bij 'SW'
3. Stel de 'OFFSET' in
Initeel = 0%
Mogelijk bereik = 0% ~ 100%

* Bij een instelling van 100% zal de motor terugvallen naar het normale stationair toerental ; deze functie is vooral zinvol bij ruw-3D-werk, waar gas vol-open, gas vol-dicht voorkomt ; bij een instelling van b.v. 70% zal de motor verhoogd stationair blijven lopen, zodat deze niet kan afslaan

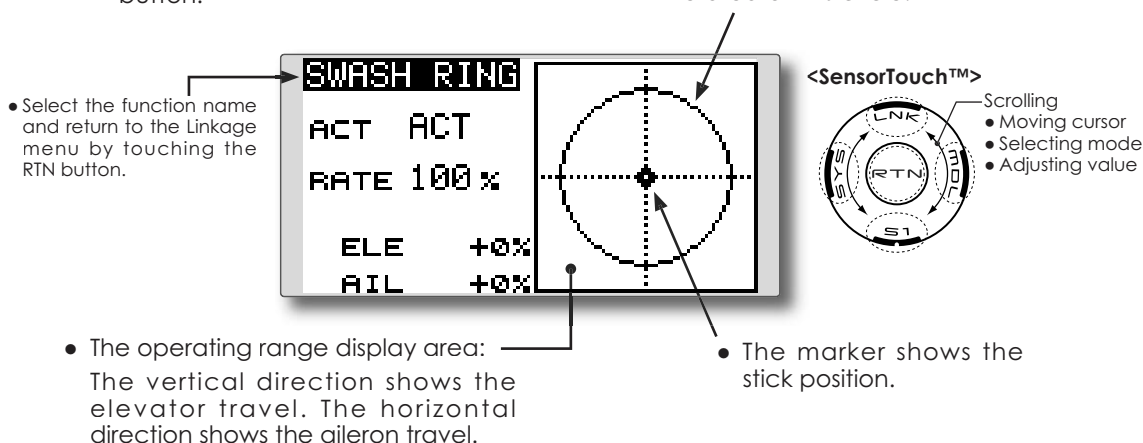
SWASH RING

Limits the swash plate travel to within a fixed range. (Helicopter only)

This function limits the swash travel to a fixed range in order to prevent damaging the swash linkage by simultaneous operation of the ailerons and elevators. It is very useful in 3D aerobatics which use a large travel.

- Select [SWASH RING] in the Linkage menu and access the setup screen shown below by touching the RTN button.

- When the swash ring function is activated, a circle is displayed in the operating range display area and the rate input box is displayed. Stick operation is limited to the area of this circle.



Swash ring setting procedure

1. Activate the function:

Move the cursor to the [ACT] item and touch the RTN button to switch to the data input mode.

Select the ACT mode by scrolling the touch sensor.

*The display blinks.

Touch the RTN button to activate the function and return to the cursor mode.

2. Rate setting:

Move the cursor to the [RATE] item touch the RTN button to switch to the data input mode.

Set the rate by scrolling the touch sensor.

Initial value: 100%.

Adjustment range: 50 to 200%.

*Adjust the rate to maximum swash tilt.

*When the RTN button is touched for one second, the rate is reset to the initial value.

Touch the RTN button to end adjustment and return to the cursor mode.

SWASH

Swash AFR and linkage correction function. (helicopter only, except swash type H-1)

Neutral Point

At your linkages, if the servo horn deviates from a perpendicular position at neutral, the linkage compensation functions in this menu may not compensate effectively. To correct this use the Neutral Point function. This will move the neutral point of the servos to the actual perpendicular position. However, this adjustment changes only the axis point of the compensation functions in this menu, and does not affect the neutral position of other functions.

Swash AFR

Swash AFR function reduces, increases, or reverses the rate (travel) of the aileron, elevator and collective pitch functions, by adjusting or reversing the motion of all servos involved in that function, only when using that function.

Mixing Rate

This mixing is used to compensate the swash-plate as necessary during specific control inputs. The following compensation mixing is possible; PIT to AIL, PIT to ELE, AIL to PIT, ELE to AIL, and ELE to PIT (HR3 mode.) It adjusts the swash-plate to for proper operation of each control using the corresponding compensation mixing.

Linkage Compensation

This compensation mixing is used to correct the swash-plate for pitch control at low pitch and high pitch.

Speed Compensation

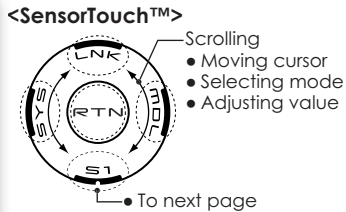
This function is used to cancel the reaction that is generated by the difference in the movements of each servo when the swash-plate moves.

- Select [SWASH] in the Linkage menu and access the setup screen shown below by touching the RTN button.

- Select the function name and return to the Linkage menu by touching the RTN button.

SWASH		1/5
NEUTRAL	AFR	
POS 50%	AIL	+50%
	ELE	+50%
	PIT	+50%

<SensorTouch™>



Neutral point setting procedure

The neutral point becomes the correction standard point.

*Adjusting the servo horn so that the neutral point is near the 50% position makes the mixing amount small.

1. Neutral point setting

Move the cursor to the [POS] item and hold the pitch operation so that the servo horn is at a right angle to the linkage rod and Touch the RTN button for one second. This value indicates the servo's neutral position.

After reading the neutral point, use the other correction functions to make further adjustments.

Swash AFR setting procedure

The swash AFR function makes adjustments so that the servos travel the specified amount by [AIL], [ELE], and [PIT] operation.

1. Move the cursor to the function you want to adjust and touch the RTN button to switch to the data input mode.

2. Adjust the AFR rate by scrolling the touch sensor.

Initial value: +50%

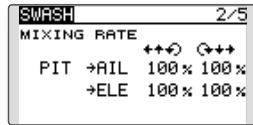
Adjustment range: -100%~+100%

*When the RTN button is touched for one second, the AFR rate is reset to the initial value.

Touch the RTN button to end adjustment and return to the cursor mode.

Mixing rate setting procedure

The HR3 swash-plate type will be used as an example to describe mixing rate setting. The mixing used in other swash modes may be different, however, the setting procedure is the same.



*Set the throttle stick to the preset neutral point. Adjust the length of the linkage rod so that the swash plate is horizontal at this position.

*The sub-trim function can be used to make small adjustments.

*Adjust so that the pitch curve is a straight line and the helicopter achieves maximum pitch.

*Move the cursor to the item you want to adjust and touch the RTN button to switch to the data input mode. Touch the RTN button to end adjustment and return to the cursor mode.

1. Adjusting the aileron operation [AIL to PIT]

Adjust the AIL to PIT rate so there is no binding in the elevator or pitch movement when the aileron stick is moved to the left and right.

*Adjust by scrolling the touch sensor.

*The left and right sides can be adjusted individually.

2. Adjusting the elevator operation [ELE to AIL]/ [ELE to PIT]

Adjust the ELE to AIL and ELE to PIT rates so there is no binding in the aileron or pitch movement when the elevator stick is moved up and down.

*Adjust by scrolling the touch sensor.

*The up and down sides can be adjusted individually.

3. Adjusting the pitch operation [PIT to AIL][PIT to ELE]

Adjust the PIT to AIL and PIT to ELE rates so that the swash plate moves to the level/horizontal position when the throttle stick was moved to maximum low and full high.

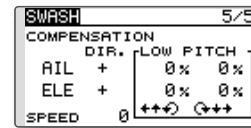
*Adjust by scrolling the touch sensor.

*The slow and high sides can be adjusted individually.

Linkage compensation setting procedure

*Prior to utilizing the linkage compensation settings, it is important to adjust the mixing rate settings.

*Linkage compensation overrides interference from the aileron operation with the elevator or elevator operation with the aileron at collective pitch control for low pitch and high pitch.



*When making the following setting, Move the cursor to the item you want to set and touch the RTN button to switch to the data input mode. Touch the RTN button to end adjustment and return to the cursor mode.

1. Compensating aileron input [AIL]

Set the throttle to the lowest position. Move the aileron stick to the left and right and adjust the aileron compensation amount so that interference in the elevator or pitch direction is minimal.

*Adjust by scrolling the touch sensor.

*The left and right sides can be adjusted individually.

*If the interference increases when the compensation amount was increased, make adjustments with the compensation direction [DIR.] as "-".

2. Compensating elevator input [ELE]

Adjust the elevator compensation amount so that the aileron or pitch direction interference when the elevator stick was moved up and down is minimal.

3. Repeat steps 1 and 2 above, perform aileron and elevator compensation similarly at full throttle.

Speed compensation setting procedure

1. Move the cursor to the "SPEED" item and touch the RTN button to switch to the data input mode.

2. Set the throttle stick to the neutral point position. Quickly move the elevator stick and adjust the speed compensation amount [SPEED] for minimum interference in the pitch direction.

*Adjust by scrolling the touch sensor.

Touch the RTN button to end adjustment and return to the cursor mode.

Deze functie stelt de stappen af van de digitale trimmers T1 - T4

Als de trimmers in de vlug zijn gezet, kunnen deze gekoppeld worden aan de instellingen als gekozen is voor 'combinatie mode'

De T8FG trim-instellingen worden op het hoofdscherm getoond ; alleen deze trimmers kunnen naar de nul-positie bewogen worden zonder de actuele trim-instellingen in het geheugen te veranderen

- Selecteer [TRM INST] voor onderstaand scherm

- Select the function name and return to the Linkage menu by touching the RTN button.

T1-T4 SET. NORMAL

STEP	MODE	UNIT
T1	4 SEPAR	--
T2	4 SEPAR	T1-T4
T3	4 SEPAR	MEMORY
T4	4 SEPAR	INH

- Trim mode
"comb" : combinatie mode
"separ" "seperate mode"

<SensorTouch™>

- Scrolling
- Moving cursor
- Selecting mode
- Adjusting value

• To next page

(The display screen is an example. The screen depends on the model type.)

INSTELLEN

1. Beweeg de cursor naar 'STEP' + RTN
2. Stel in door draaien aan Touch sensor
Initieel : 4
Bereik : 1 ~ 200
3. Klik RTN op te bevestigen

2. Selecteer de 'mode' door te draaien aan de Touch sensor
[--]: Er wordt een 'stap' nummer op de display getoond
[%]: "%" wordt getoond als een 'unit'
3. Klik RTN om te bevestigen

SEPARAAT of COMBINATIE

1. Beweeg de cursor naar [MODE] + RTN
2. Selecteer de 'mode' door te draaien aan de Touch sensor
[COMB]: combinatie mode
De trim-instelling geldt voor alle vlieg-conditie/situaties
[SEPAR]: separaat mode
De trim-instelling geldt per 'vlieg-conditie/situatie'
3. Klik op RTN om te bevestigen

TRIM geheugen procedure

1. Ga naar [T1-T4 geheugen] + RTN
2. Selecteer de ACT-mode
[INH]: in-actief
[ACT]: actief
3. Klik RTN
4. Ga op het hoofdscherm naar de trimmer die je wilt veranderen en klik RTN (1 sec.)
De betreffende trim is nu naar de nul-positie verplaatst

WEERGAVE op het scherm

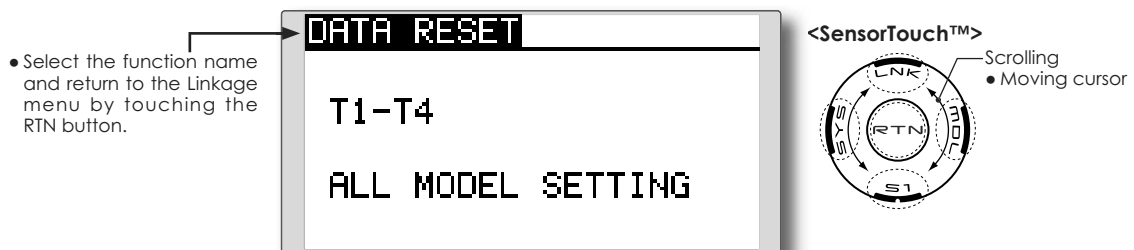
1. Ga naar [UNIT] en klik op RTN

Deze functie reset de alleen de trim-instellingen of alle opgeslagen instellingen van het actieve model-geheugen

T1~T4: reset de digitale trim-instellingen

ALLE MODEL GEGEVENS: reset alle instellingen (uit Model- en LNK-menu) in het betreffende, actieve model
m.u.v. Frequentie, Model-select en Model-type

- Selecteer [DATA RESET] in het LNK-menu voor onderstaand scherm



DATA RESET methode kiezen

1. Ga naar het te resetten item + RTN
2. Door de RTN 1 sec. vast te houden start het proces

[T1-T4]: reset alleen de T1-T4 trimmers

[Alle modelgegevens]: reset alle instellingen uit model-menu en LNK-menu

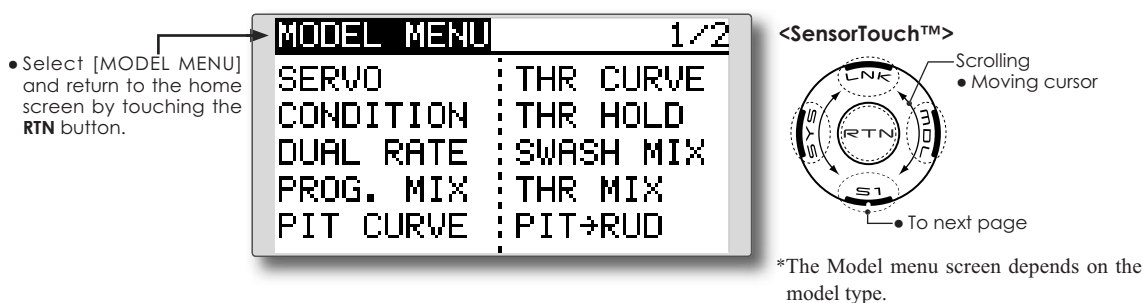
m.u.v. Frquentie, model-select en model-type

MODEL MENU (Basis functies)

- Dit menu beschrijft de functies Dual-rate, mixen en andere basis-functies voor alle model-typen
- Voor dit menu gebruikt gaat worden dient eerst het model-type gekozen te worden in het LNK-menu
- Omgekeerde volgorde zal instellingen resetten
- Als een zwever of helikopter is gekozen zijn er specifieke instellingen mogelijk
- Instellingen kunnen per vlieg-conditie (b.v. veel wind of hoge snelheid) vastgelegd onder een schakelaar. Er zijn 5 vlieg-condities mogelijk onder de keuze 'conditie'

* de menu's kunnen afwijken n.a.v. gekozen model-type

- Selecteer [MDL] voor onderstaand scherm



- Selecteer de te wijzigen functie + RTN

Model Menu

- * SERVO ; servo-test en servo-positie scherm (zie ook LNK-menu)
- * CONDITIE ; beschikbaar bij helikopter en zwever
instellen van condities, verwijderen, kopiëren, hernoemen
- * DUAL RATE ; kan geactiveerd door een stick of schakelaar
zie schakelaar menu op pag. 121
- * PROGRAMMA MIX ; er zijn 5 mix programma's beschikbaar

CONDITIE Een vliegconditie vastleggen onder een schakelaar

Deze functie geeft de mogelijkheid om verschillende instellingen vast te leggen onder een schakelaar ; het betreft hier instellingen voor verschillende omstandigheden, zoals hoge snelheid of veel wind. Er zijn 5 vliegcondities vast te leggen.

Let op! Kijk naar de schakelaar-settings om te voorkomen dat er tijdens de vlucht een niet-gebruikte vliegconditie gekozen wordt ; stel deze in op [--]

Om onnodig schokkerige vlieg-bewegingen te voorkomen kan een vertraging ingesteld worden tijdens het omschakelen naar een andere vliegconditie

Tevens kan een omschakel-prioriteit ingesteld worden ; de geeft voorrang aan gekozen functies

- Selecteer [CONDITIE] voor onderstaand scherm

(momenteel geselecteerde conditie-naam)

• Select the function name and return to the Model menu by touching the RTN button.

CONDITIE	NORMAL	1/3
▶ NORMAL	PRIORITY	
IDLEUP1	SE	↓
IDLEUP2	SE	↑ ↓
IDLEUP3	SF	↑ ↓
HOLD	--	↑

conditie-naam schakelaar

<SensorTouch™>

- Scrolling
- Moving cursor
- Selecting mode
- Adjusting value
- To next page

CONDITIE schakelaar selectie

1. Ga naar het schakelaar-item van de conditie welke je wilt selecteren/verwijderen +RTN
Selecteer de schakelaar en 'Aan'-positie
(zie ook schakelaar-menu op pag. 121)

2. Selecteer de doel-conditie door te draaien aan de Touch sensor + RTN
3. Ga naar het [kopi]-item + RTN
Geef bevestiging
4. Klik op 1 sec. op RTN en het kopiëren is een feit

CONDITIE copieren

CONDITIE	NORMAL	3/3
DELAY	SOURCE	
v1AUX1 0	NORMAL	
v2AUX1 0	↓ COPY	
v3AUX1 0	DESTIN.	
v4AUX1 0	IDLEUP1	

(Setup screen page 3)

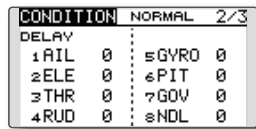
1. Ga naar het [bron] item + RTN
om naar data-input-mode te gaan
Selecteer de bron-conditie + RTN
2. Beweeg de cursor naar [doel] en klik op RTN

Prioriteit veranderen

1. Ga naar de prioriteit op-neer pijl welke je wilt wijzigen en klik RTN
De prioriteit van de betreffende conditie is nu gewijzigd
De laatste conditie krijgt de hoogste prio

* de basis-conditie kan niet verschoven worden en heeft de laagste prioriteit

CONDITIE vertraging instellen



CONDITION		NORMAL		2/3	
DELAY					
1	AIL	0	5	GYRO	0
2	ELE	0	6	PIT	0
3	THR	0	7	GOV	0
4	RUD	0	8	NDL	0

(Setup screen page 2)

1. Selecteer de conditie die je wilt instellen
2. Breng de cursor naar het "delay"-item van het kanaal welke je wilt instellen en klik op RTN voor data-invoer-mode
Stel de vertragingstijd in
Initieel : 0
Bereik : 0 ~ 27
3. Klik op RTN om het instellen te beëindigen

Deze functie geeft de mogelijkheid om de 'mate van reageren' op knuppelbewegingen in te stellen. Normaal is '30% uitslag = 30% reactie' Met CURVE (EXPO) is er een curve toegepast waarbij b.v. 30% uitslag maar 20% reactie geeft welke toeneemt naar mate er meer knuppel- beweging is, b.v. '80% uitslag = 100% reactie'. Er zijn 5 instellingen op te slaan. Deze instelling doe je na het instellen van "servo-eindpunt"

- Selecteer [DUAL RATE] in het MDL-menu voor onderstaand scherm

Vliegtuig

Links/Rechts (op/nee) reactie

curve

- Select the function name and return to the Model menu by touching the RTN button.
- Functie selectie
- Schakelaar selectie tot 5 instellingen opslaan

(momenteel geselecteerd)

<SensorTouch™>

- Scrolling
- Moving cursor
- Selecting mode
- Adjusting value

• To next page

Helikopter / zwever

- Switch mode selection
- Condition selection
- Switch selection

DUAL RATE instellen

1. FUNCTIE selecteren

Ga naar de functie-selectie + RTN om naar de data-invoer-mode te gaan
Selecteer de functie welke je wilt instellen door te draaien aan de Touch sensor
Klik op RTN

2. SCHAKELAAR selectie

Ga naar de schakelaar-selectie + RTN
Selecteer de activatie-methode en positie (als deze beschikbaar is)
Zie voor schakelaar-details pagina 121

3. Links/Rechts (op/neer) 'mate van reageren' instellen

* eerst dient er een schakelaar gekozen te zijn (vorige stap)

Ga naar het rate-item welke je wilt instellen + RTN

Stel de waarde (mate van reageren) in

Initieel : 100%

Instelbereik : 0% ~ 140%

Klik op RTN om te bevestigen

4. CURVE (EXP) instellen

Ga naar het EXP-item welke je wilt instellen + RTN

Instellen door te draaien aan de Touch sensor

Initieel : 0%

Bereik : -100% ~ +100%

Klik op RTN om te bevestigen

* EXPO (curve) heeft als doel de 'mate van reageren' rond het middengebied van de sturbeweging zwakker te maken, zodat het model niet zo direct reageert op kleine sturbewegingen ; dit geeft een rustiger sturbeeld

* DUAL RATE geeft de mogelijk om 5 verschillende stuuruitslagen vast te leggen onder een schakelaar ; bv voor geen wind, normale wind, harde wind of een stand bij landen en een stand bij top-speed.

PROGRAMMEERBARE MIX Vrij-instelbare mixers (5x) voor alle model-typen

De programmeerbare mixers kunnen gebruikt worden om ongewenste eigenschappen van een model aan te passen. Mixen is het combineren (het laten samenwerken) van 2 functies ; de 'master' bepaald en de 'slave' volgt. Het is ook mogelijk de trim van de 'slave' te laten werken volgens de 'master'.

MIX aan/uit loopt via een schakelaar

- Selecteer [PROGR-MIX] in het MDL-menu

- Select the function name and return to the Model menu by touching the RTN button.
- Mix #

PROG. MIX

1	INH: AIL	→ ELE
2	INH: AIL	→ ELE
3	INH: AIL	→ ELE
4	INH: AIL	→ ELE
5	INH: AIL	→ ELE

<SensorTouch™>

mix-setup-scherm roept op

- Ga naar de mix-functie (mix #) welke je wilt activeren en klik op RTN voor volgend scherm

• Mixing verhouding (Li/Re,Op/Neer)

[Linear kromme]

PROG. MIX 1/2

# 1	>	+0
INH	>	+0
AIL	↓	OFFS
ELE	×	+0
LINEAR	∨	+0

• Curve selection • verschuivings verhouding (X,Y)

[5-punts kromme]

PROG. MIX 1/2

# 1	>5	+0
INH	>4	+0
AIL	▶3	+0
ELE	>2	+0
POINT	>1	+0

• Curve selectie • Punts-kromming (1-5)

- Programma-mix-nr.
- Schakelaar selectie

PROG. MIX 2/2

Aan/Uit

# 1	ACT	INH	--
MASTER	AIL	OFF	OFF
SLAVE	ELE	OFF	

Slave-functie

Link-setting

Master-functie

Trim-mode-setting

- **ACTIVEREN** van de functie
Ga naar naar het in te stellen item + RTN
Draai met de Touch sensor naar [ACT]
Bevestig met RTN
* de functie is geactiveerd
* er dient nog een aan/uit schakelaar toegewezen te worden

AAN/UIT schakelaar kiezen

Ga naar het schakelaar setup-scherm en klik op RTN om vervolgens een schakelaar te selecteren, Zie ook pag. 121

MASTER kanaal instellen

1. Ga naar [MASTER] + RTN
Selecteer de functie door te draaien aan de Touch sensor + RTN
2. Als je deze mix wilt koppelen aan een andere mix, kies dan [LINK] en klik RTN.
Selecteer de link-mode [+] of [-]
Klik op RTN om te bevestigen
* controleer de juiste werking !
* Master-kanaal controle kan geactiveerd door stick-input, VR-input, geen enkele met gebruik van ATV, D/R
In dit geval het setup-scherm wordt getoond na "H/W" + RTN
Selecteer Master-kanaal-controle
Om "H/W" te beëindigen, kies [--] + RTN

Slave kanaal instellen

1. Ga naar [SLAVE] + RTN
Instellen op het gewenste slave-kanaal en RTN klikken
2. Als je deze mix-functie wilt linken met een andere mix-functie, kies dan [LINK] en klik RTN
Selecteer de link-mode [+] of [-]
Klik op RTN om te bevestigen

* controleer de aangebrachte instelling!

Trim mode Aan/Uit instellen

1. Om de Trim-mode te wijzigen, kies voor [TRIM] + RTN en selecteer Aan/Uit door te draaien aan de Touch sensor
* Om de functie in te sluiten in de master-trim, selecteer [Aan]
Indien niet gewenst, kies [Uit]
* De functie is effectief werkzaam als deze is gekozen op het Master-kanaal

Linear curve instellen

[RATE instellen]

1. Ga naar mix-rate (verhouding) + RTN
Instellen door te draaien aan Touch sensor
Initieel : 0%
Bereik : -100% ~ +100%
Bevestigen met RTN
2. Herhaal dit voor gewenste mix-rate

[Verreken de horizontale curve in de verticale of horizontale richting]

1. Ga naar [OFFS] en klik RTN
Stel verrekening in door te draaien met de Touch sensor
Initieel : 0%
Bereik : -100% ~ +100%
klik RTN om te bevestigen
2. Herhaal dit voor de andere richtingen

5-punts curve instellen

[RATE instellen]

1. Ga naar de punts-curve welke je wilt instellen en klik RTN
Stel de waarde in door te draaien aan de Touch sensor
Initieel : 0%
Bereik : -100% ~ + 100%
Klik RTN om te bevestigen
2. Herhaal dit voor iedere punt, indien gewenst

Deze functie biedt de mogelijkheid om tijdens de vlucht de instellingen voor lucht/brandstof verder af te stellen, indien de motor/carburateur daarvoor geschikt is.

Opmerking: kies een vrij kanaal om deze functie toe te wijzen en zorg dat [control] en [trim] op nul [--] staan

* Selecteer [MENGSEL] in het MDL-menu

VLIEGTUIG

• Select the function name and return to the Model menu by touching the RTN button.

FUEL MIX 1/3

>5 +100% INH UNMIX
 >4 +50%
 >3 +0% TRIM +0%
 >2 -50%
 >1 -100%

<SensorTouch™>

- Scrolling
- Moving cursor
- Selecting mode
- Adjusting value

• To next page

selectie 'naald hoog trim'

FUEL MIX 2/3

ACT INH
 MIX UNMIX
 THR CUT 17%
 IDLE DOWN 0%

FUEL MIX 3/3

RATE LOW HIGH
 0% 0%
 DUMPING 0%
 ACT POS 25% 75%
 < 50%

• Acceleration setting

HELIKOPTER

FUEL MIX NORMAL 1/2

EDIT NORMAL COPY
 >5 +100% INH MIX
 >4 +50%
 >3 +0%
 >2 -50%
 >1 -100%

• Mixing curve copy function

Move the COPY item and touch the RTN button to switch to the data input mode. Select the copy destination condition by scrolling the touch sensor and touch the RTN button. Select the [YES] and touch the RTN button.

FUEL MIX NORMAL 2/2

ACT INH
 MIX MIX
 THR CUT 17%
 HOLD POS. 17%

• Engine cut setting

INSTELLEN

* voor deze functie ingesteld gaat worden dient de functie [FUEL MIX] eerst toegekend te worden aan een ongebruikt kanaal, in het LNK-menu

ACTIVEREN VAN DE FUNCTIE

1. Ga naar [ACT] en klik RTN
Kies de ACT mode + RTN
Instelling is nu 'AAN'
2. Ga naar [MIX] en klik RTN
Selecteer de mix mode + RTN
Bevestig met RTN
*Als 'mix' is gekozen als mix-item de gas-curve is gelijk aan de master instelling
*Als 'unmix' is geselecteerd, de gasstick-positie is gelijk aan de master instelling

5-PUNTS CURVE INSTELLEN

1. Ga naar het rate-item welke ingesteld moet worden en klik RTN
Kies de waarde door te draaien aan de Touch sensor
Initieel : 0%
Bereik: -100% ~ +100%
Bevestig met RTN
2. Herhaal dit voor ieder punt

SPROEIER NAALD - HOOG - TRIM

1. Ga naar de 'naald-hoog-trim' en klik op RTN
Selecteer de gewenste gever
* zie pag. 121 voor schakelaar-details
2. Ga naar de trim-rate-instelling en klik RTN
Stel de waarde in
Initieel : 0%
Bereik : -30% ~ +30%

Klik op RTN om te bevestigen
* deze functie werkt als trim op het centrum gebied ; net als ATL-trim

ACCELERATIE INSTELLING

* deze functie geeft de mogelijkheid de sproeiernaald instelling tijdens het accelereren in te stellen
* gebruikt als blijkt dat het mengsel te arm of rijk is
[Acceleratie 'rate' instellen]
Kan ingesteld voor zowel arm als rijk
[Damping 'rate' instellen]
Ga naar het in te stellen item en klik RTN
Stel in door de draaien aan de Touch sensor
Bevestig met klik op RTN
[Operation punt instellen] (ACT POS)
Bij het bereiken van dit punt, is de functie actief
Ga naar [ACT POS] en houdt de gasstick in de positie die aangepast moet worden + RTN

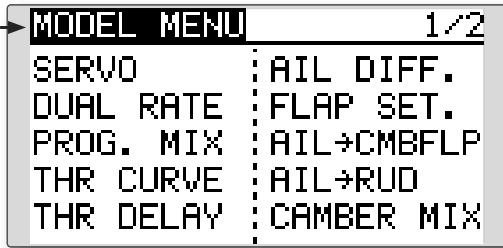
MOTOR 'UIT' instellen

* door gasklep helemaal dicht te zetten
Ga naar 'gas dicht' of 'stationair' en klik RTN
Kies de servo-positie door te draaien aan de Touch sensor
Initieel : THR CUT: 17%, IDLE DOWN 0%
Bereik : THT CUT 0 ~ 50%
Bereik : IDLE DOWN 0 ~ 100%
Klik RTN om te bevestigen

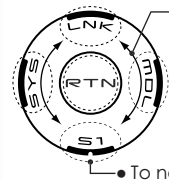
Indien er gekozen wordt voor vliegtuig of zwever, zijn er tal van mix-functie beschikbaar, zoals beschreven in dit menu. Het is van groot belang eerst het juiste vliegtuig- en vleugel-type te kiezen in het LNK-menu. Het maken van een andere keuze zal instellingen resetten. Voor zwevers zijn er vele mix-functies mogelijk, geschikt voor verschillende (weers-)condities. Instellingen (tot 5 vlieg-condities) kunnen via een schakelaar actief gemaakt worden. Let op! de T8FG maakt het mogelijk vliegtuig of zwevermodellen te kiezen met een gelijk vleugeltype. Soms zijn er kleine afwijkingen in mogelijkheden.

- Selecteer het MODEL MENU voor onderstaand scherm (kan afwijken per gekozen modeltype)

• Select the function name and return to the Model menu by touching the RTN button.



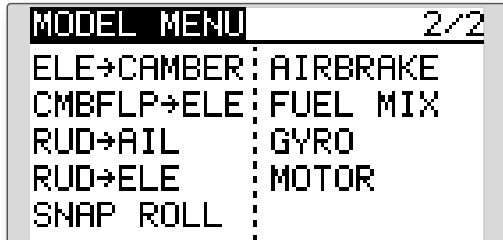
<SensorTouch™>



• Scrolling
• Moving cursor

• To next page

• Select the function you want to set and access the setup screen by touching the RTN button.



MODEL MENU FUNCTIELIJST

GAS CURVE

Gas curve stelt motortoerental ten opzichte van gasstick beweging in

GASSTICK VERTRAGING

Vertraagd de reactie op de gasstick om het langzaam reageren van een turbine na te bootsen

ROLROER DIFFERENTIEEL

Deze instelling kan zowel voor Li als Re gelijktijdig gezet worden (Voor zwever zie butterfly-mix)

FLAPS INSTELLEN

De op/nee beweging kan gelijktijdig ingesteld worden

ROLROER mix met CAMBER FLAPS

Dit verbeterd de rol-karakteristiek

ROLROER mix met REMKLEPPEN

Geeft de rolroeren tevens de functie van remkleppen

ROLROER mix met RICHTING

Voor een vlakke bocht
(Vliegtuig en zwever)

RICHTING mix met ROLROER

Voor bij 'rollen' van toepassing
en figuren als 'Knife edge'
(Vliegtuig en zwever)

CAMBER mix

Ter correctie van hoogteroer
(Vliegtuig en zwever met
2 of meer rolroeren)

HOOGTEROER mix met CAMBER

Om de 'liff' van een model te verminderen
(Bij 2 of meer rolroeren)

CAMBER FLAPS mix met HOOGTEROER

Dit corrigeert het hoogte-verschil bij het
gebruik van flaps
(Bij 2 rolroeren + 1 of meer flap(s))

BUTTERFLY (kraai)

Om snel te remmen en dalen
(2 rolroeren + 1 of meer flap(s))

TRIM MIX

De rolroer, hoogteroer en flaps trim
hoeveelheid kan middels een schakelaar
ingesteld worden

LUCHTREM

Bij landen en/of duiken
(Vliegtuig, 2 rolroeren of meer)

GYRO

Indien een gyro gebruikt wordt
(Vliegtuig en zwever)

V-STAART

Samenwerking tussen hoogteroer
en richtingroer
(Vliegtuig of zwever met V-staart)

AILEVATOR (dubbele hoogteroeren)

Met rolroer-functie
(Vliegtuig en zwever met deze specs.)

WINGLET

Instellen linker en rechter richtingroer
bij vliegtuigen en zwevers met 'winglet'
specificaties

MOTOR

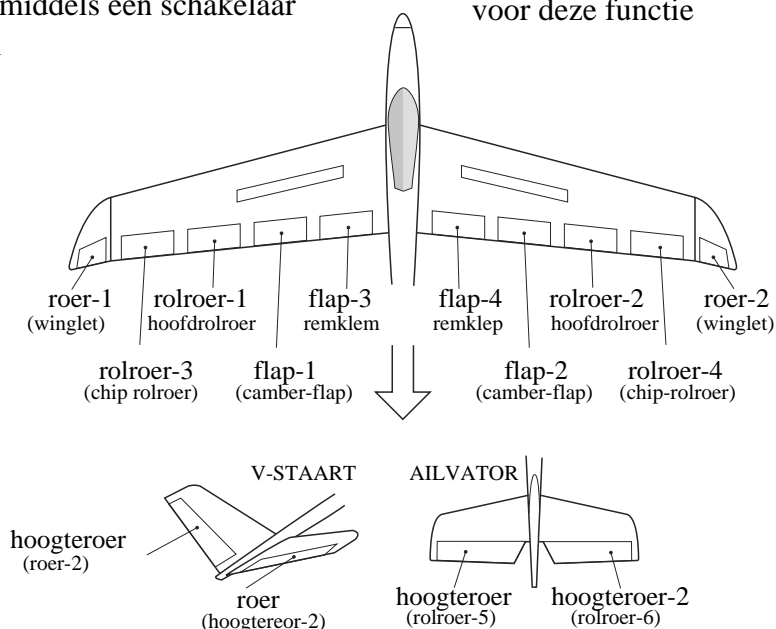
Snelheid instellen bij F5B en EP zwevers

RICHTINGROER mix met HOOGTEROER

Ter correctie bij 'rollen'

SNAP ROL

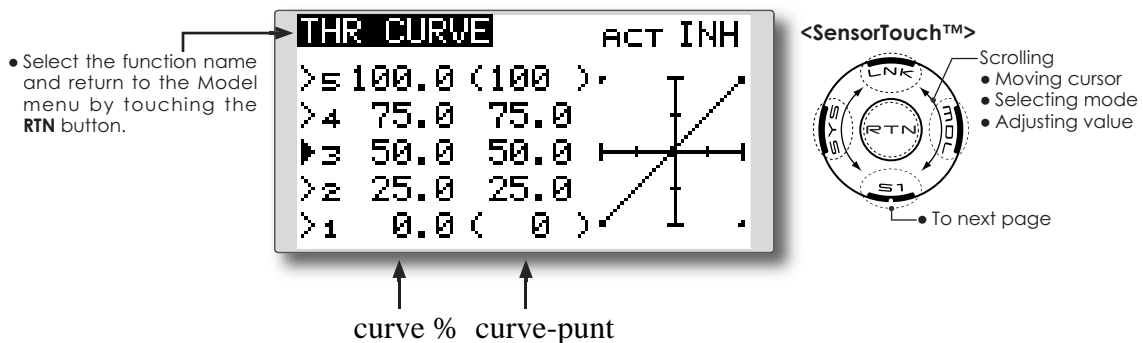
Toekennen van een schakelaar en servo-input
voor deze functie



Deze functie stelt de gas-curve in, zodat bij iedere stick-stand het optimale motortoerental bereikt wordt

Let op! Als deze functie in gebruik is, kan THR-EXP niet gelijktijdig gebruikt worden met DUAL RATE

- Selecteer [GAS CURVE] voor onderstaand scherm



INSTELLEN

ACTIVEREN VAN DE FUNCTIE

1. Ga naar [ACT] en klik RTN
Draai aan de Touch sensor om de 'Aan' mode te selecteren en klik RTN om te bevestigen

5-PUNTS CURVE INSTELLEN

[curve rate setting]

1. Ga naar het in te stellen item +RTN
Draai aan de Touch sensor om de juiste waarde in te stellen
Initieel : 0%
Bereik : 0% ~ 100%
Klik RTN om te bevestigen
2. Herhaal dit voor ieder punt

[Moving curve point]

1. Ga naar het in te stellen item

en klik op RTN

Draai aan de Touch sensor om de juiste waarde in te stellen.

Initieel : P1:0%, P2:25%, P3:50%, P4:75%
P5:100%

Aan te passen : tot 2,5% aangrenzend aan het betreffende punt

Klik RTN om te bevestigen

2. Herhaal dit voor ieder punt

[Verwijderen/terugzetten curve punt]

Ga naar het betreffende punt en klik 1 sec. op RTN om te verwijderen

Vertraagd de reactie van de gas-stick om de langzame reactie van een turbine na te bootsen

- Selecteer [GAS VERTR] voor volgend scherm

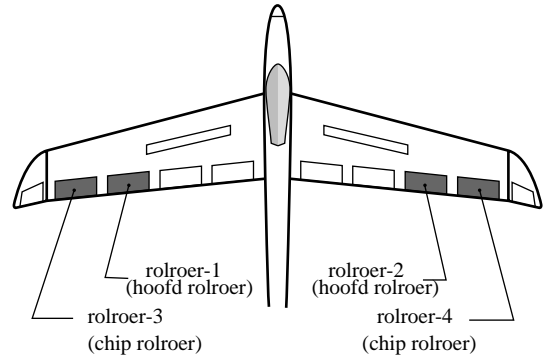


INSTELLEN

- Vertraging instellen
 1. Ga naar het item dat vertraagd moet worden en klik op RTN
Draai aan de Touch sensor voor de juiste waarde
Initieel : 0
Bereik : 0 ~ 27 (maximale vertraging)
Klik RTN om te bevestigen

ROLROER DIFFERENTIEEL (Vliegtuig/zwever met 2 rolroeren of meer)

De instelling kan zowel links als rechts gelijktijdig gezet worden



- Selecteer [AIL DIFF] in het MDL-menu voor onderstaand scherm

* voorbeeld scherm

[Vliegtuig (2A + 2F)]

AIL DIFF.		
	LEFT	RIGHT
AIL	100%	100%
AIL2	100%	100%

• Select the function name and return to the Model menu by touching the RTN button.

• Rolroer links/rechts instelling

<SensorTouch™>

- Scrolling
- Moving cursor
- Selecting mode
- Adjusting value

• To next page

(momenteel geselecteerde conditie naam)

[Zwever (4A+2F)]

AIL DIFF. NORMAL		
	LEFT	RIGHT
AIL	100%	100%
AIL2	100%	100%
AIL3	100%	100%
AIL4	100%	100%
BUTTERFLY ADJUST		+0%

INSTELLEN

- **ROLROEREN LINKS/RECHTS**
Ga naar (rolroer) 1~4 links (of rechts) en klik RTN.
Stel de waarde in door te draaien aan de Touch sensor terwijl de stick naar links of rechts is gezet
Initieel : 100%
Bereik : 0 ~ 120%
Klik op RTN om te bevestigen

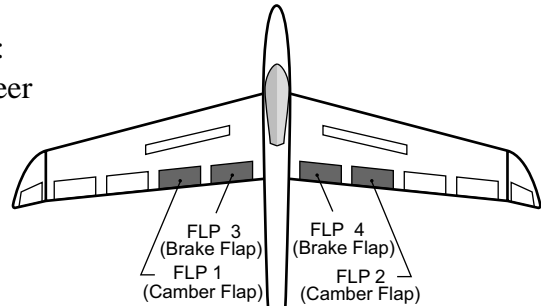
Stel de waarde in door te draaien aan de Touch sensor
Initieel : 0%
Bereik : -120% ~ +120%
Klik RTN om te bevestigen

- **ROLROER DIFFERENTIEEL**
bij BUTTERFLY
Ga naar [Butterfly adjust]
en klik RTN

FLAPS INSTELLEN

(Vliegtuig en zwever met 2 flaps of meer)

De op/neer weg van ieder flap (camber flaps: FLP1/2, rem flaps: FLP3/4) kunnen in één keer ingesteld worden voor iedere servo
De camber-flaps van een 4-flaps model kunnen gemixed met rem-kleppen (BRKFLP to CMBFLP)



- Er kan een Aan/Uit schakelaar gekozen
 - Selecteer [FLP SET] in het MDL-menu

* voorbeeld scherm

- Select the function name and return to the Model menu by touching the RTN button.
- Aan/Uit omschakeling
- Referentiepunt

• Scrolling
• Moving cursor
• Selecting mode
• Adjusting value

• To next page

(Zwever: momenteel geselecteerde conditie naam)

FLAP SET. 2/3

BRAKE FLAP INH

	FLP3	FLP4
UP	+100%	+100%
DOWN	+100%	+100%
OFFSET	+0%	+0%

FLAP SET. NORMAL 3/3

BRKFLP + CMBFLP

UP	+100	ACT	INH
DOWN	+100	SW	--
OFFSET	+0		

INSTELLEN

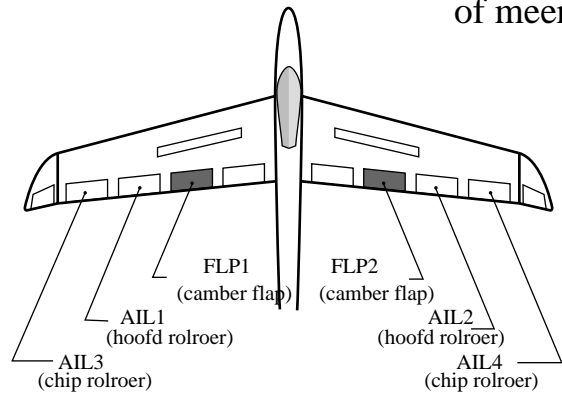
- FLAPS Op/Neer instellen
Ga naar de flap (FLP) 1~4 Op of Neer en klik RTN. Stel de waarde in.
Initieel : +100%
Bereik : -120% ~ +120%
Klik op RTN om te bevestigen
- REFERENTIE PUNT instellen
Ga naar het [OFFSET] punt en klik RTN. Stel de waarde in voor iedere flap
Initieel : 0%
Bereik : -100% ~ +100%

Klik RTN om te bevestigen

- ACTIVEREN REMKLEP mix naar CAMBER FLAP
Ga naar het [ACT] item + RTN
Stel de waarde in door te draaien aan de Touch sensor
Klik RTN om te activeren ; nu zal 'AAN' getoond worden
Om een schakelaar te kiezen, ga naar 'SW' en klik RTN ; selecteer een schakelaar en zet deze op de AAN stand. (Altijd AAN op de "--" instelling
Zie ook pag. 121

ROLROER mix met CAMBER FLAPS (Vliegtuig/zwever, met 2x rol, 2x flap of meer)

Deze mix laat de camber flaps (FLP1/2) werken in de rolroer-mode. Als de rolroer stick bewogen wordt, dan bewegen zowel de rolroeren als camber flaps gelijktijdig



- Selecteer [AIL to CMBFLP] voor onderstaand menu

*The display screen is an example. The actual screen depends on the model type.

- Select the function name and return to the Model menu by touching the RTN button.
- instelling van iedere flap-servo

momenteel geselecteerde conditie naam

AIL→CMBFLP

	LEFT	RIGHT
FLAP	+0%	+0%
FLP2	+0%	+0%
ACT INH	LINK	INH
SW	--	

<SensorTouch™>

- Scrolling
- Moving cursor
- Selecting mode
- Adjusting value

• To next page

INSTELLEN

- * **ACTIVEREN VAN DE FUNCTIE**
Ga naar het [ACT] item en klik RTN
Draai aan de Touch sensor + RTN
Om een schakelaar te selecteren, ga naar [SW] en klik RTN
Zie ook pag.121

Initieel : 0%
Bereik : -120% ~ +120%
Klik op RTN om te bevestigen

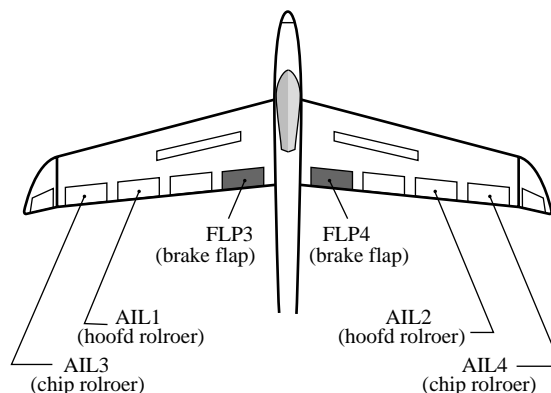
- * **MIX RATE Instellen**
Ga naar de FLAP (FLP 1~2) Links of Rechts, behorend bij het vleugel-type en klik op RTN
Stel de mix-rate in door te draaien aan de Touch sensor

- * **LINK MODE instellen**
Om een 'link' te mixen, ga naar [LINK] en klik op RTN
Selecteer [AAN] met de de Touch sensor
Klik RTN om te bevestigen

ROLROER mix met REMKLEP (Zwever, 4 flaps)

Deze mix laat de remkleppen (FLP3/4) werken in de rolroer-mode. Als de rolroer-stick bewogen wordt, dan bewegen de rolroeren en remkleppen gelijktijdig als rolroeren

- * De rate van de rolroeren li en re kunnen los van elkaar ingesteld worden
- * Mix aan/uit kan tijdens de vlucht via een schakelaar
- * Link kan ingesteld worden ; mix met andere mix



*The display screen is an example. The actual screen depends on the model type.

- Selecteer [AIL to BRKFLP] voor dit scherm

momenteel geselecteerde conditie naam

- Select the function name and return to the Model menu by touching the RTN button.
- Instelling voor iedere flap-servo

AIL→BRKFLP NORMAL

	LEFT	RIGHT
FLP3	+0%	+0%
FLP4	+0%	+0%
ACT INH		LINK INH
SW	--	

<SensorTouch™>

- Moving cursor
- Selecting mode
- Adjusting value

• To next page

INSTELLEN

- * **ACTIVEREN VAN DE FUNCTIE**
Ga naar het [ACT] item en klik RTN
Selecteer ACT door te draaien aan de Touch sensor + RTN
Nu is 'AAN' zichtbaar
Om een schakelaar te kiezen, ga naar [SW] en klik RTN
Selecteer een schakelaar en zet deze in de 'AAN' positie op "--"

Bereik : -120% ~ +120%
Klik RTN om te bevestigen

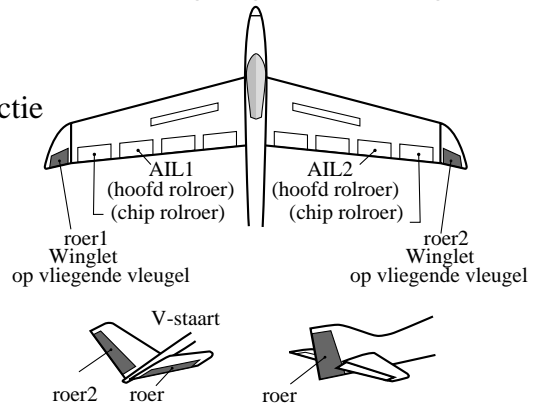
- * **MIX RATE instellen**
Ga naar (FLP) 3~4 Links of Rechts en klik RTN. Stel de mix-rate in door te draaien aan de Touch sensor
Initieel : 0%

- * **LINK MODE instellen**
Om de mix te activeren, ga naar het [LINK] item en klik RTN
Selecteer 'AAN' door te draaien aan de Touch sensor
Klik RTN om te bevestigen

ROLROEREN MET RICHTING-ROER MIXEN (Vliegtuig/zwever, algemeen)

Gebruik deze mix als het richting-roer de rolroeren moet volgen, om een betere stuurreactie te krijgen (vooral grote modellen)

- * Mix Aan/Uit kan via een schakelaar (Altijd 'Aan' bij [--] keuze)
- * De mix-verhouding kan ingesteld worden



- Selecteer [AIL -> RICHT] in het Model-menu voor onderstaand scherm

zwever; momenteel geselecteerde situatie

• Select the function name and return to the Model menu by touching the RTN button.

<SensorTouch™>

- Scrolling
- Moving cursor
- Selecting mode
- Adjusting value

To next page

*The display screen is an example. The actual screen depends on the model type.

INSTELLEN

- Activeren van de functie
Beweeg de cursor naar [ACT] +RTN
Selecteer ACT door te draaien aan de Touch sensor. Het veld knippert.

Klik op RTN om te activeren
Instelling is nu 'Aan'

Om een schakelaar te kiezen, ga naar [SW] en klik RTN, selecteer een schakelaar (b.v. SF) en stel in als 'Aan' op de '--' instelling

- MIX RATE instellen

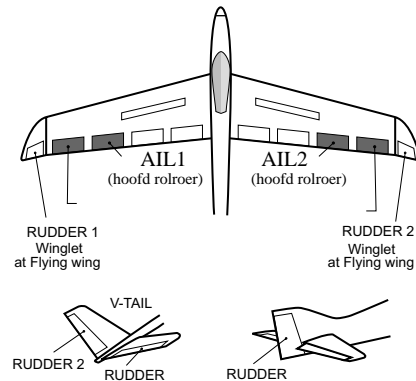
Ga naar het linker of rechter item en klik op RTN
Stel de mix-verhouding in door te draaien aan de Touch sensor
Initieel : 0%
Bereik : -100% ~ + 100%
Klik RTN om te bevestigen

RICHTING-ROER met ROLROER mixen

(Vliegtuig/zwever, algemeen)

Deze functie wordt gebruikt om de rolroeren te mixen na richting-roer input. Handig bij figuren als 'knife edge' en 'turn'

- Mix aan/uit tijdens de vlucht kan
- via een schakelaar (Aan op '--')
- Linking is mogelijk met andere mix
- Mix-verhouding is in te stellen



- Selecteer [RICHT -> AIL] voor dit scherm

zwever ; momenteel geselecteerde conditie naam

• Select the function name and return to the Model menu by touching the RTN button.

The screenshot shows a menu titled 'RUD->AIL'. The top line is 'LEFT RIGHT' with '+0%' under each. Below that are 'ACT INH' and 'LINK INH'. At the bottom is 'SW --'. An arrow points to the 'RTN' button on the right side of the screen.

<SensorTouch™>

- Scrolling
- Moving cursor
- Selecting mode
- Adjusting value

• To next page

*The display screen is an example. The actual screen depends on the model type.

INSTELLEN

- **ACTIVEREN** van de functie
Ga naar het [ACT] item en klik RTN
Selecteer ACT door te draaien aan de Touch sensor + RTN
Om een schakelaar te selecteren, ga naar [SW] en klik RTN
Selecteer een schakelaar en zet deze in de 'AAN' positie.
Kies altijd 'AAN' op "--"

Klik op RTN om te bevestigen

- **MIX RATE** (verhouding) instellen
Ga naar het linker of rechter item en klik RTN. Stel de verhouding in door te draaien aan de Touch.
Initieel : 0%
Bereik : -100% ~ +100%

- **LINK MODE** instellen
Om een mix 'link' in te stellen ga naar [LINK] en klik RTN
Selecteer 'AAN' door te draaien met de Touch sensor
Klik RTN om te bevestigen

CAMBER MIX

(Vliegtuig,zwever, 2 rolroeren of meer)

Deze functie stelt de mate van camber in (rolroeren, camber kleppen, rem kleppen) in zowel negatieve als positieve richting. De waarden kunnen rechtstreeks ingesteld en de houding veroorzaakt veranderingen die door camber gecorrigeerd kunnen worden

- Selecteer [SPOILER] voor dit scherm

*The display screen is an example. The actual screen depends on the model type.

• Select the function name and return to the Model menu by touching the RTN button.

conditie vertraging

conditie vertraging schakelaar

<SensorTouch™>

- Scrolling
- Moving cursor
- Selecting mode
- Adjusting value

• To next page

zwever: momenteel geselecteerde conditie naam

* Rolroer waarde instelling

CMB (AIL) NORMAL			
	RATE1	RATE2	INH
AIL	+0%	+0%	
AIL2	+0%	+0%	
AIL3	+0%	+0%	
AIL4	+0%	+0%	

* Flap waarde instelling

CMB (FLP) NORMAL			
	RATE1	RATE2	INH
FLAP	+0%	+0%	
FLP2	+0%	+0%	

* Hoogteroer instelling

CMB (ELE) NORMAL			
	RATE1	RATE2	INH
ELE	+0%	+0%	

INSTELLEN

* **ACTIVEREN** van de functie

Ga naar te [ACT] item en klik RTN
Selecteer ACT door te draaien aan de
Touch sensor, klik RTN
'AAN' wordt getoond
Om een schakelaar te selecteren, ga
naar [SW] + RTN
Selecteer de schakelaar en zet deze in
de 'AAN' positie ('aan' altijd op '--')
Zie ook pag.121

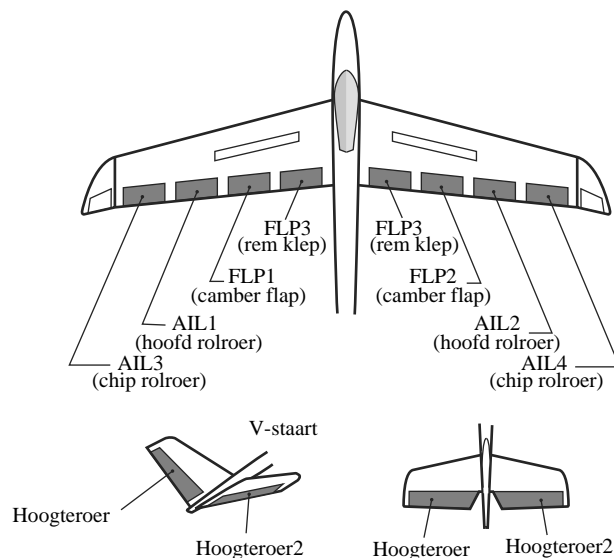
* **Conditie vertraging instellen**

Ga naar [COND.DELAY] + RTN
Instellen door te draaien aan de
Touch sensor
Initieel : 0
Bereik : 0 ~ 27
Klik op RTN om te bevestigen

Om een schakelaar te selecteren, ga naar
[CUT-SW] en klik op RTN
Selecteer een schakelaar en zet deze in
de 'AAN' positie
Altijd 'AAN' op "--" instellen

* **Verhouding instellen**

De verhoudingen zijn afgepast door de
instellingen op rolroer, flaps en hoogte-
roer waarde scherm
Ga naar rate1 of rate2 en klik RTN
Stel de waarde in
Initieel : 0%
Bereik : -100% ~ + 100%
Klik op RTN om te bevestigen



HOOGTEROER MIX MET CAMBER (Vliegtuig/zwever, 2 rolroeren of meer)

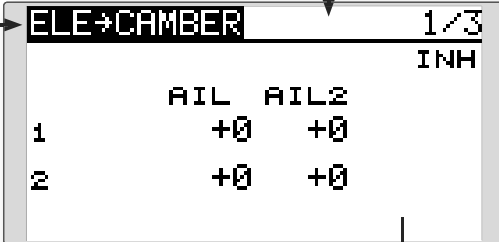
Met deze functie mix je camber flaps met hoogteroer ; de flaps gaan uit/naar beneden als het hoogteroer omhoog gaat, met meer 'lift' als gevolg.

- kan via een schakelaar lopen (AAN op [--])
- mix-verhouding is in te stellen
- bij zwevers is 'geen-mix-rond-midden-gebied' mogelijk
- * Deze mix werkt ook op vliegende-vleugels

* Selecteer [HOOG -> SPOIL]
voor dit scherm

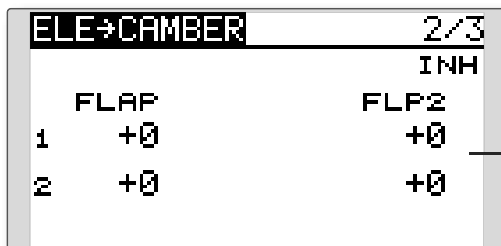
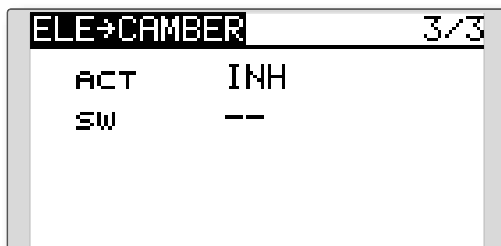
(zwever: momenteel geselecteerde conditie naam)

• Select the function name and return to the Model menu by touching the RTN button.



<SensorTouch™>

- Scrolling
- Moving cursor
- Selecting mode
- Adjusting value
- To next page

*The display screen is an example.
The actual screen depends on the model type.

MIX verhouding instellen

Ga naar de op- of neer mix verhouding voor iedere servo en klik op RTN

Stel de waarde in met de Touch sensor

Initieel : 0%

Bereik : -100% ~ + 100%

Klik op RTN om te bevestigen

INSTELLEN

* ACTIVEREN

Ga naar het te activeren item [ACT]

klik op RTN

Selecteer ACT mode door te draaien aan de Touch sensor

Klik op RTN ; 'AAN' is zichtbaar

Kies een schakelaar bij [SW]

Stel deze op de 'aan' positie

'AAN' altijd op "--" instellen

* BEREIK INSTELLEN (alleen zwevers)

Ga naar [RANGE] en hou de hoogteroer stick in de gewenste positie en klik RTN

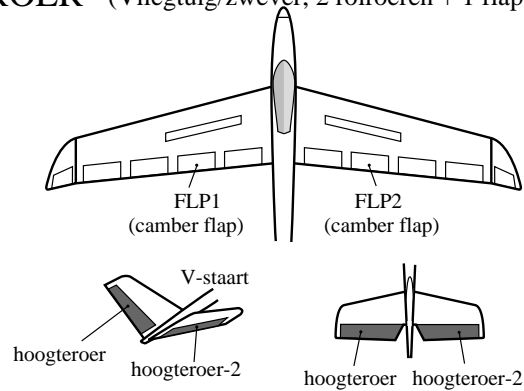
Initieel : 0%

Bereik : 0 ~ 100%

CAMBER FLAPS MIX MET HOOGTEROER (Vliegtuig/zwever, 2 rolroeren + 1 flap of meer)

Als de camber/speed flaps worden gebruikt, zal het vliegtuig misschien veranderen in hoogte. Deze mix compenseert dat door samen te werken met de hoogteroer werking.

- * De hoogteroer op/neer uitslag kan apart ingesteld worden. Als de mix werking is omgekeerd (reverse) kan hier de polariteit veranderd worden.
- * MIX aan/uit kan tijdens de vlucht middels een schakelaar (Altijd 'AAN' op "--" zetten)



- Selecteer [SPOIL -> HOOG] voor dit scherm

(zwever: momenteel geselecteerde conditie naam)

- Select the function name and return to the Model menu by touching the RTN button.

Hoogteroer waarde

CMBFLP→ELE		
	RATE1	RATE2
ELE	+0%	+0%
ACT	INH	
SW	--	

<SensorTouch™>

- Scrolling
- Moving cursor
- Selecting mode
- Adjusting value

• To next page

* The display screen is an example. The actual screen depends on the model type.

INSTELLEN

- * **ACTIVEREN** van de functie
Ga naar het te activeren item [ACT] +RTN
Selecteer ACT mode door te draaien aan de Touch sensor
Klik op RTN om de functie te activeren nu wordt 'AAN' getoond op het scherm
Selecteer een schakelaar ; ga naar [SW] en klik op RTN.
Zet de schakelaar op de 'AAN' stand op "--"

- * **MIX** verhouding instellen
Ga naar RATE1 of RATE2 en klik RTN
Stel de waarde in door te draaien aan de Touch sensor
Initieel : 0%
Bereik : -120% ~ +120%
Klik op RTN om te bevestigen

BUTTERFLY

(Zwever, Normaal: 2 rolroeren of meer

Vliegtuig: 2 rolroeren + 1 flap of meer)

Deze functie wordt ingezet om het vliegtuig snel af te remmen en in hoogte te laten minderen, door de rolroeren + camber/rem flaps uit te zetten
 Dit werkt buitengewoon efficiënt ;
 geeft een lage landingsnelheid en

geeft meer 'lift' bij het centrum van de vleugel, waardoor er langzamer gevlogen kan worden

- * kan via een schakelaar lopen
- * het referentiepunt kan ingesteld worden
- * de servo snelheid (rolroeren en flaps) kan ingesteld worden
- * de differentiatie kan ingesteld worden ; zie hiervoor de "rolroer defferentiatie" functie

- Selecteer [BUTTERFLY] voor dit scherm

*The display screen is an example. The actual screen depends on the model type.

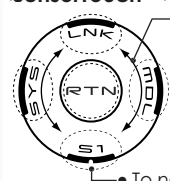
• Select the function name and return to the Model menu by touching the RTN button.

Rolroer/flap waarde

BUTTERFLY NORMAL 1/3

AIL	+0%	AIL2	+0%
AIL3	+0%	AIL4	+0%
FLAP	+0%	FLP2	+0%

<SensorTouch™>



- Scrolling
- Moving cursor
- Selecting mode
- Adjusting value

• To next page

BUTTERFLY NORMAL 2/3

FATE

ELE +0%

Hoogteroer instelling

BUTTERFLY NORMAL 3/3

ACT	INH	SPEED	
SW	--	AIL	0
		FLAP	0
OFFSET	15	ELE	0

< 49% >

Servo snelheid instellen

Referentiepunt voor Butterfly

INSTELLEN

* ACTIVEREN van de functie

Ga naar het te activeren item [ACT] + RTN
Selecteer de ACT mode door te draaien aan de Touch sensor

Klik op RTN om te activeren ; 'AAN' wordt nu getoond

Selecteer een schakelaar [SW] + RTN
Stel deze in op 'aan' in de "--" positie

* WAARDE instellen

Ga naar rolroer, flap of hoogteroer en klik op RTN

Stel de waarde in door te draaien aan de Touch sensor

Initieel : 0%

Bereik : -200% ~ +200%

Hoogteroer : -120% ~ +120%

Klik RTN om te bevestigen

* Referentiepunt instellen

Ga naar het [OFFSET] item en hou de stick in de gewenste positie en klik RTN (1 sec) om het operationele punt in te stellen

Initieel : 0% (boven kant)

Bereik : 0 ~100%

* Servo snelheid instellen

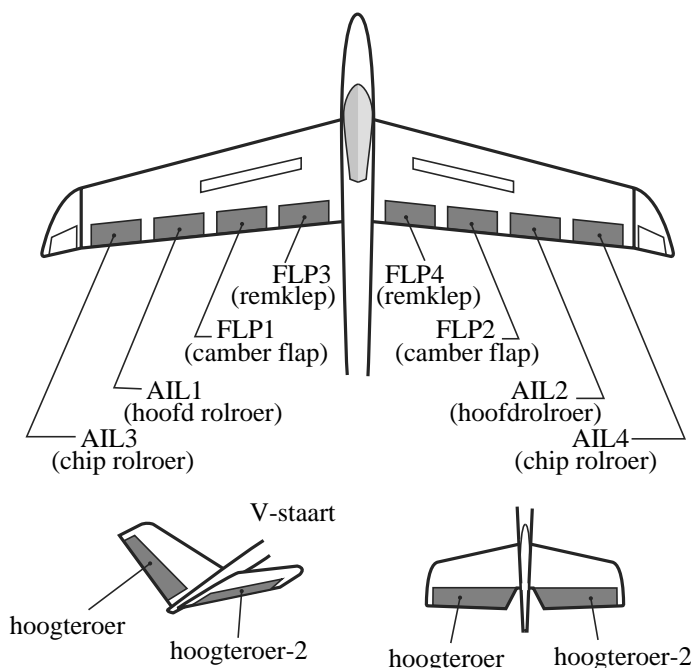
Ga naar rolroer, flap of hoogteroer snelheid-item en klik op RTN

Stel in door met de Touch te draaien

Initieel : 0

Bereik : 0 ~ 27 (maximale vertraging)

Klik op RTN om te activeren en terug te keren



TRIM MIX

(Zwever, 2 rolroeren of meer)

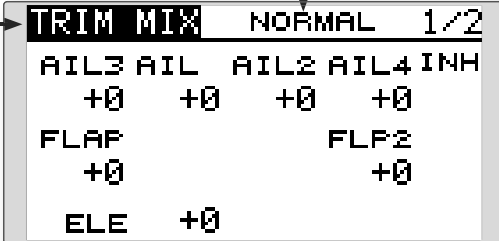
Deze functie stelt de trim compensatie in voor rolroeren, hoogteroer en flaps (camber en rem) behorend bij de vlieg-status ; b.v. bij het wegschieten met een elastiek (launching) met speed-flaps en rolroeren uit en een klein beetje 'up' Om te voorkomen dat er plotselinge trim compensaties plaatsvinden, kan een vertraging ingesteld worden.

Het is mogelijk deze functie via een schakelaar te laten lopen.
Het is mogelijk een auto-switch in te stellen welke de trim mix linkt naar een stick, schakelaar of draaiknop.
Tevens kan de snelheid van de rolroeren, hoogteroer en flap servo's ingesteld worden.

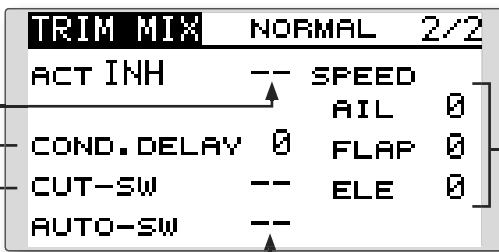
- Selecteer [TRIM MIX] voor dit scherm

*The display screen is an example. The actual screen depends on the model type.

• Select the function name and return to the Model menu by touching the RTN button.



• rolroeren, flaps en hoogteroer compensatie instellingen



schakelaar selectie
voorwaarde vertraging

auto switch selectie

• Rolroeren, flaps, hoogteroer servo snelheid instelling

<SensorTouch™>

- Scrolling
- Moving cursor
- Selecting mode
- Adjusting value

• To next page

INSTELLEN

* ACTIVEREN VAN DE FUNCTIE

Ga naar het te activeren item [ACT] + RTN
Selecteer de ACT mode en draai aan de
Touch sensor om de deze functie naar 'AAN'
te zetten
Selecteer een schakelaar ; zorg voor 'aan' op "--"

* TRIM COMPENSATIE INSTELLEN

Ga naar het rolroer, flap of hoogteroer
en stel de waarde in door te draaien
aan de Touch sensor
Initieel : 0%
Bereik : -250% ~ + 250%
Klik op RTN om te bevestigen

* VOORWAARDE VERTRAGING instellen

Ga naar [COND.DELAY] en klik op RTN
Stel in door te draaien aan de Touch sensor

Initieel : 0

Bereik : 0 ~ 27

Klik op RTN om te bevestigen

Selecteer een schakelaar [CUT-SW]
waarbij 'AAN' altijd op "--" ingesteld
dient te worden.

* SERVO SNELHEID INSTELLEN

Ga naar rolroer, flap of hoogteroer
en klik op RTN

Waarde instellen met Touch sensor

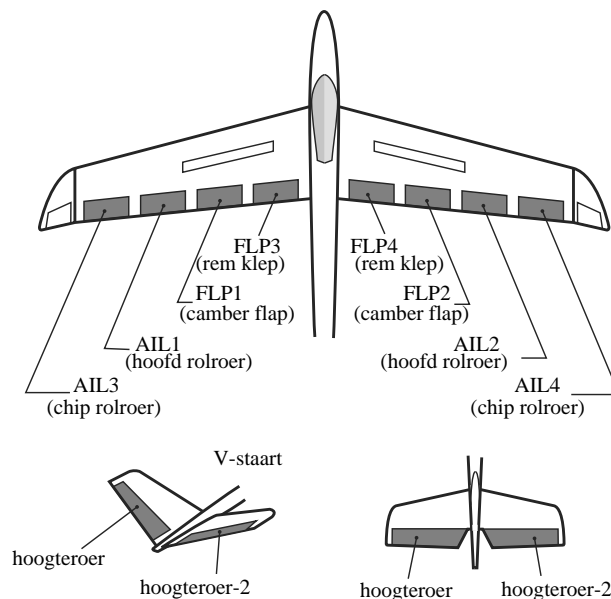
Initieel : 0

Bereik : 0 ~ 27 (maximale vertraging)

Klik RTN om te bevestigen

* AUTO SWITCH selectie

Om een auto-switch in te stellen, ga naar
[AUTO-SW] en klik RTN
Selecteer de schakelaar, waarbij 'AAN'
op "--" moet staan



REMKLEPPEN

(Vliegtuig, 2 rolroeren of meer)

Deze functie wordt gebruikt om het afremmen van het model te vergroten, welke handig is bij duiken en landen. De vooraf ingestelde waarden voor hoogte- en rolroer, camber- en remflaps kunnen geactiveerd worden met een schakelaar, stick of draaiknop. Ook de snelheid van het inkomen van deze functie kan ingesteld worden.

Setting example for F3A and other flaperon specifications

(When 2 ailerons model type selected)

Offset rate:
AIL: [-35~-45%], AIL2: [-35~-45%], ELE: [+5~7%]

Note: The input numerics are examples. Adjust the travel to match the aircraft.

Mode setting:
ACT: [ON]
Switch: [SW-C]
AUTO-SW: [-]

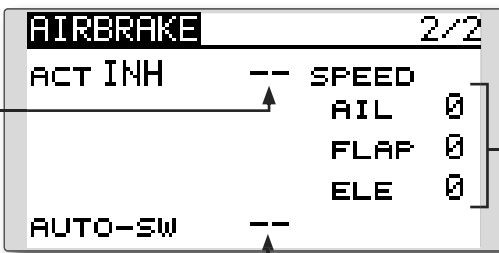
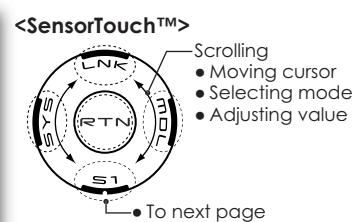
- Selecteer [REMKLEPPEN] voor onderstaand scherm

*The display screen is an example. The actual screen depends on the model type.

• Select the function name and return to the Model menu by touching the RTN button.



• Waarden voor Rolroeren, flaps en hoogteroer instellen



Schakelaar selectie

• Rolroer, flaps en hoogteroer servo snelheid instellen

Auto-schakelaar selectie

INSTELLEN

* ACTIVEREN VAN DE FUNCTIE

Ga naar het te activeren item [ACT] +RTN

Selecteer de ACT mode door te draaien aan de Touch sensor

Klik RTN om de functie te activeren [ON] staat aan, en terug te keren naar de cursor-mode

Selecteer een schakelaar en zorg voor ON op "--" instelling. Zie ook pag.121

* WAARDEN INSTELLEN

Ga naar rolroer, flap of hoogteroer item en klik RTN en stel in door te draaien aan de Touch sensor

Initieel : 0%

Bereik : -250% ~ + 250%

Klik RTN om te bevestigen

* SERVO SNELHEID INSTELLEN

Ga naar rolroer, flap of hoogteroer en klik RTN en stel in door te draaien met de Touch sensor

Initieel : 0

Bereik : 0 ~ 27 (max. vertraging)

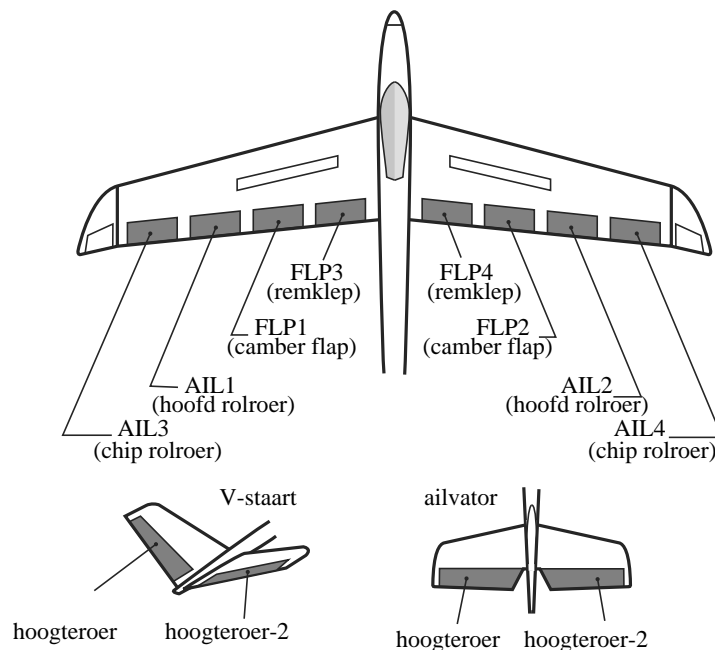
Klik RTN om te bevestigen

* AUTO SCHAKELAAR SELECTIE

Om een auto-schakelaar te selecteren ga naar [AUTO-SW] en klik RTN

Selecteer een schakelaar en zet deze in de AAN-positie

Zorg voor [ON] op "--" stand



Deze functie wordt gebruikt indien er een gyro van het type GYA ingezet wordt om de hoogte te stabiliseren. De gevoeligheid en mode (normaal of AVCS) kan middels een schakelaar gekozen worden.

Let op! Deze instelling kent geen kanaal toe. Gaan naar het LNK-menu om dit vooraf te doen (Gyro,Gyro2,Gyro3) ; weet zeker dat je een vrij kanaal kiest Stel [Control] en [Trim] in, anders als [--]

- * Er zijn 3 waarden (1,2,3) waar tussen gekozen kan worden
- * Er kunnen t/m 3 stuur-assen (Gyro,Gyro2,Gyro3) gelijktijdig geregeld worden

* Selecteer [GYRO] in het MDL-menu voor dit scherm

[waarde 1 setup scherm]

(actieve waarde)

• Select the function name and return to the Model menu by touching the RTN button.

waarde 1-3 setup scherm

selectie type Gyro

actief/niet-actief

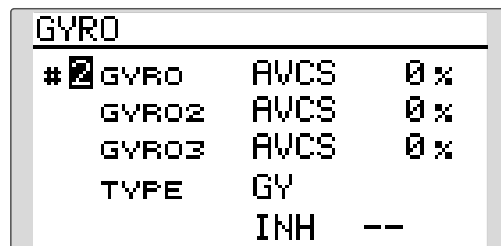
schakelaar selectie

<SensorTouch™>

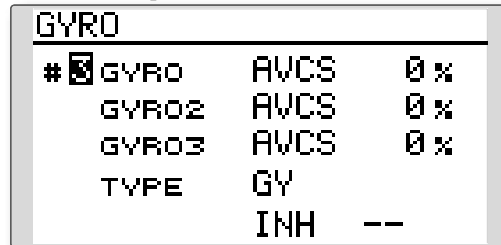
- Scrolling
- Moving cursor
- Selecting mode
- Adjusting value
- To next page

De operationele mode (AVCS/NOR) en gevoeligheid van de 3 stuur-assen Gyro,Gyro2 en Gyro3 kunnen ingesteld worden

[waarde 2 setup scherm]



[waarde 3 setup scherm]



(voorbeeld) instellen 3-assen bij gebruik van GYA351 en GYA352 (Gyro over 2-assen)

- Vleugel type: Rolroer met 2 gemonteerde servo's
- Set Gyro 1 (GYA351): CH5, Gyro 2 (GYA352): CH7, Gyro 3 (GYA352): CH8 at the Function menu of the Linkage menu.
- waarde 1 [OFF][GY][SE][NORM][60%][NORM][60%][NORM][60%]
 waarde 2 [INH]
 waarde 3 [OFF][GY][SE][AVCS][60%][AVCS][60%][AVCS][60%]

* Stel de waarde 1 in op schakelaar E in de achterste positie, en AAN op de voorste positie De functie is UIT met schakelaar E in de midden positie ; waarde 2 [INH]

INSTELLEN

* Voordat deze functie in het LNK-menu ingesteld wordt om het gevoeligheids-kanaal toe te wijzen, dient eerst een vrij kanaal gekozen te worden
Stel [Control] en [Trim] in, anders als [--]

* RATEL-3 SETUP SCHERM SELECTIE

Ga naar te selecteren item op het selectie-scherm en klik RTN. Selecteer het setup-scherm # door te draaien aan de Touch sensor
Klik RTN om te bevestigen

* ACTIVEER de FUNCTIE

Ga naar het [INH] item en klik RTN
Selecteer de ACT mode door te draaien met de Touch sensor (scherm knippert)
Klik op RTN om te bevestigen
Als er een schakelaar gekozen moet worden ga dan naar dat item en klik op RTN
Kies een schakelaar en zet deze op AAN positie. (Altijd AAN op "--" instellen)

* GYRO TYPE INSTELLEN

Ga naar het gyro type selectie item en klik op RTN. Selecteer het type door te draaien aan de Touch sensor
[GY]: indien een Futaba gyro wordt gebruikt
[NORM]: bij gebruik van Futaba gyro
Klik op RTN om tussen de type te wisselen
Bij gebruik van een Futaba gyro en ingesteld op [GY] dan is de waarde van de gevoeligheid direct zichtbaar bij AVCS en NORM mode

* SELECTIE van OPERATIONELE mode

Ga naar de operationele mode en klik RTN
Selecteer de operationele mode door te draaien aan de Touch sensor
[AVCS]: AVCS mode
[NORM]: Normale mode
Klik RTN om te bevestigen

* GEVOELIGHEID INSTELLEN

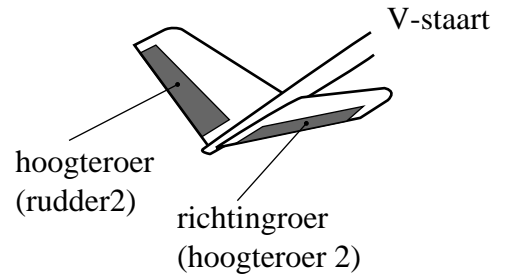
Ga naar het item waarvan de gevoeligheid ingesteld moet worden en klik RTN
Draai aan de Touch sensor om de gevoeligheid in te stellen
Initieel : 0%
Bereik : 0 ~ 100%
Klik RTN om te bevestigen

V-STAART

(Vliegtuig / zwever, v-staart)

Deze functie biedt een inrichting om voor links en rechtsroer de hoek te wijzigen gedurende hoogteroer en richtingroer gebruik bij een v-staart model

V-staart bestaat uit 2 servo's welke gelijktijdig gebruikt worden om het hoogteroer als richtingroer te gebruiken. In aanvulling op iedere hoogteroer kant beweging (op en neer gelijktijdig), kunnen de roeren ook in verschillende richtingen werken als richtingroeren. Bij V-staart wordt dit ook "ruddervator" genoemd



- Selecteer [V-staart] in het MDL-menu voor dit scherm

• Select the function name and return to the Model menu by touching the RTN button.

W-TAIL			
ELEVATOR		↑	↓
ELE <RUD2>	+50%		+50%
RUD <ELE2>	+50%		+50%
RUDDER		←	→
ELE <RUD2>	+50%		+50%
RUD <ELE2>	+50%		+50%

(Hoogteroer functie)
Op en neer weg-instelling

(Richtingroer functie)
Links en rechts weg-instelling

<SensorTouch™>

- Scrolling
- Moving cursor
- Selecting mode
- Adjusting value

To next page

INSTELLEN

* WEG INSTELLEN

Ga naar het item welke ingesteld moet worden en klik op RTN

Stel in door te draaien aan de Touch sensor

Initieel : +50%

Bereik : -120% ~ +120%

Klik RTN om te bevestigen

* Als de mix-richting omgekeerd is (reverse), dan kan de instelling gedaan worden door de mix-waarde polariteit (+ of -) te wijzigen

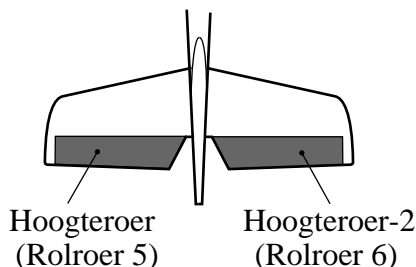
* Indien een grote waarde voor de servo-weg is gekozen en de sticks worden gelijktijdig gebruikt, dan kunnen de roeren elkaar raken of de maximale waarde van uitslag bereiken
Stel zo in, dat dit niet voorkomt

AILEVATOR

(Vliegtuig/zwever, Ailevator)

(Alleen effectief wanneer 2 servo's gebruikt worden op hoogteroer)

Deze functie verbeterd de werking van axiaal rollen door de hoogteroeren te laten meewerken als rolroeren
AILEVATOR is als hoogteroeren meewerken als rolroer
Op een V-staart heet dit RUDDERVATOR
Dit laten samengaan van hoogte- en rolroeren wordt vooral toegepast op modellen met grote spanweidte



Let op! Kies Ailevator als model-type in het MDL-menu

- Selecteer [AILEVATOR] in het MDL-menu voor volgende scherm

• Select the function name and return to the Model menu by touching the RTN button.

AILEVATOR		
ELEVATOR	↑	↓
ELE <AILS>	+100%	+100%
ELE2 <AILS>	+100%	+100%
AILERON		
ELE <AILS>	←	→
ELE2 <AILS>	+0%	+0%
ELE2 <AILS>	+0%	+0%

(Hoogteroer functie)

<SensorTouch™>

- Scrolling
- Moving cursor
- Selecting mode
- Adjusting value

• To next page

(Rolroer functie)

- De op- en neer waarde van beide hoogteroeren kan individueel ingesteld worden
- Als de hoogteroeren gebruikt worden als rolroeren, kan de beweging (afgelegde weg) links en rechts afgesteld worden

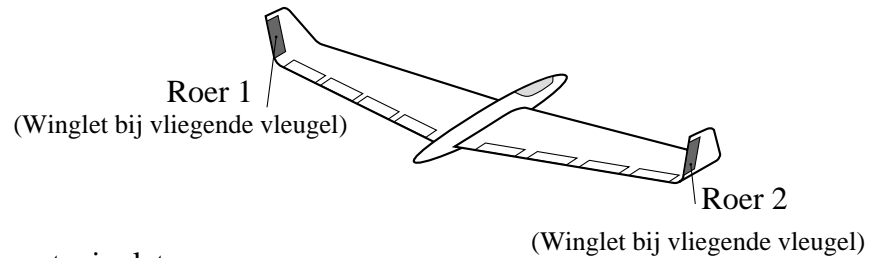
INSTELLEN

- Instellen af te leggen weg

Ga naar het af te stellen item en klik RTN
Stel de waarde in door te draaien aan de Touch sensor
Initeel : ELE : +100%, AIL: 0%
Bereik : -120% ~ +120%
Klik RTN om te bevestigen

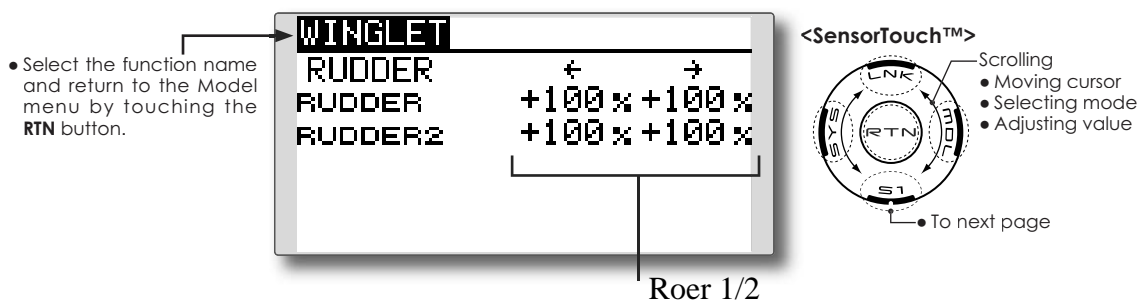
* als de mix-richting omgekeerd is, kan de polariteit (+ of -) veranderd worden

* Indien een grote waarde voor de servo-weg is gekozen en de sticks worden gelijktijdig gebruikt, dan kunnen de roeren elkaar raken of de maximale waarde van uitslag bereiken
Stel zo in, dat dit niet voorkomt



Deze functie regelt de hoek van het linker en rechter roer bij vliegtuigen met winglets. Winglets worden gebruikt om de efficiëntie te verbeteren door het verminderen van wervels rond de wingtips. De winglet is een verticale of onder een hoek geplaatste extensie aan de vleugel tip.

- Selecteer [WINGLET] in het MDL-menu voor volgend scherm



- **UITSLAG instellen**
Ga naar het in te stellen item en klik RTN
Stel de waarden in door te draaien aan de Touch sensor
Initieel : + 100%
Bereik : - 120% ~ + 120%
Klik RTN om te bevestigen

- De weg (uitslag) bij stick beweging kan worden ingesteld

* als de mix-richting omgekeerd is, kan de polariteit (+ of -) veranderd worden

MOTOR

(Vliegtuig/zwever, algemeen)

Deze functie biedt de mogelijkheid om de snelheid in te stellen van je F5B of andere EP zwever indien deze start via een schakelaar. Er kunnen 2 snelheden ingesteld worden; lage- en hoge snelheid

- * deze kunnen onafhankelijk van elkaar ingesteld worden (Speed 1, Speed 2)
- * de grens tussen beide kan ingesteld worden
- * kan alleen geactiveerd binnen initieel gebruik. De werking kan herhaald worden door de schakelaar op UIT te zetten voordat de functie beëindigd is.

Als je de functie reset, zet dan ACT/INH op [INH] en reset het op [AAN]

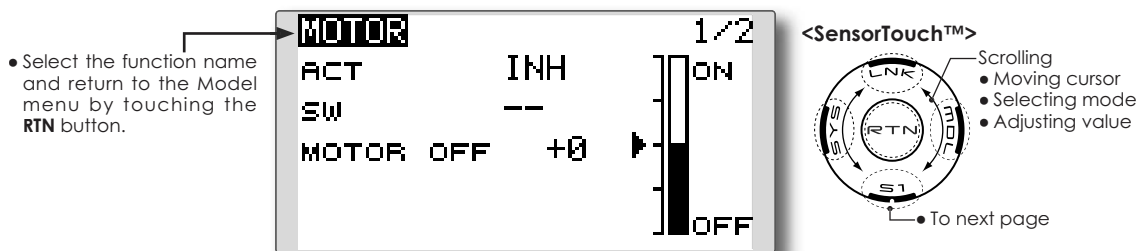
- * Het motor kanaal is geregeld via SW-G (Initieel binnen Zwever) Om deze schakelaar te wijzigen dient deze eerst in het LNK-menu gewijzigd te worden

Notitie: de initiele instelling wijst geen motor-kanaal toe aan het modeltype. Zoek voor toewijzing een beschikbaar kanaal in het Functiemenu van het LNK-menu

Zet [Control] op de gewenste schakelaar, en [Trim] op [--]

Notitie: controleer deze functie, terwijl de propellor verwijderd is.

- Selecteer [MOTOR] in het MDL-menu voor onderstaand scherm

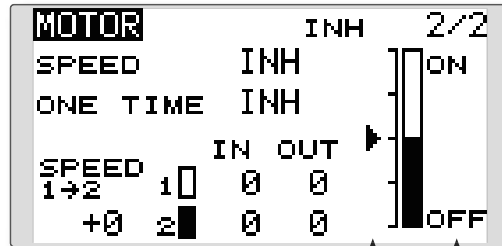


INSTELLEN

- **ACTIVEREN VAN DE FUNCTIE**
Ga naar het in te stellen item [ACT/INH] en klik RTN. Selecteer [ACT] door te draaien aan de Touch sensor
Ga naar 'sw' om een schakelaar te selecteren en zet deze op de AAN-positie (Altijd AAN op "--" instellen)
Zie ook pag. 121
- Ga naar [MOTOR UIT] en klik RTN (1 sec) als de motor-functie schakelaar in de UIT-positie staat. Deze positie wordt bewaard in het geheugen. De grafische weergave van de UIT-positie wijzigt ook

Notities:

- * Beslis eerst over de motor-uit positie en stel dan de snelheid in. Indien de motor-uit positie gereset wordt, reset ook de snelheid
- * Wij bevelen aan om "motor-uit" te gebruiken in combinatie met F/S
- * Stel de basis werkings-richting in met de reverse (omkeer) functie om deze gelijk te laten met de ESC
- * Stel de motor altijd in, in de UIT-positie



- AAN/UIT richting
- motor functie schakelaar
actuele positie

INSTELLEN

- Activeren van motor-snelheid-functie
Ga naar [INH] en klik RTN
Selecteer [ACT] door te draaien aan de Touch sensor en klik RTN
- De grens tussen 2 bereiken
Ga naar [speed 1>2] en klik RTN
Stel in door te draaien aan de Touch sensor
Initieel : 0%
Bereik : -100% ~ +100%
Klik RTN om te bevestigen
- Operationele snelheid aanpassen
Ga naar [IN] (aan naar uit) of [UIT] (uit naar aan) en klik RTN
Stel de operationele snelheid in door te draaien aan de Touch sensor
Initieel : 0
Bereik : 0 ~ 27
Klik RTN om te bevestigen
- SET / RESET "one time"
Ga naar [ONE TIME] en klik RTN
Selecteer [ACT] door te draaien aan de Touch sensor
* Indien je de one-time-operation wilt resetten zet dan de ACT/INH op [INH] en reset het naar [AAN]

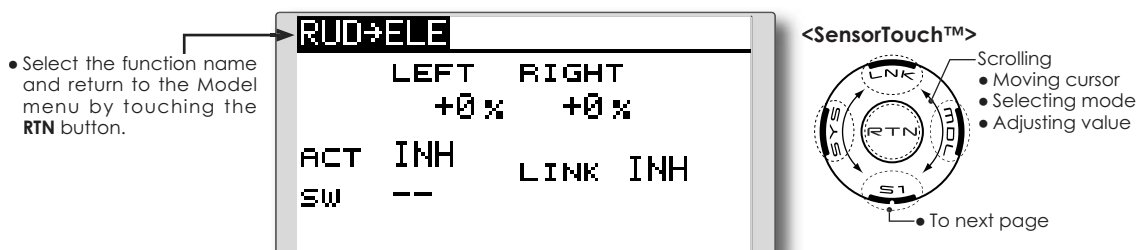
RICHTING-ROER met HOOGTEROER

(Vliegtuig, algemeen)

Deze functie laat het Richting-roer en Hoogteroer samenwerken door te mixen. Dit om ongewenste gedragingen te corrigeren als het Richtingroer gebruikt wordt bij rollende bewegingen, zoals "knife-edge" (meskant)

- * deze mix-functie kan aan/uit geschakeld worden via een schakelaar
Altijd AAN op [--] instellen
- * Deze mix kan tevens gelinkt worden aan een andere mix

- Selecteer [RICHT -> HOOG] in het MDL-menu voor volgend scherm



INSTELLEN

- Ga naar het in te stellen item [ACT] en klik RTN
Selecteer de ACT mode door te draaien aan de Touch sensor (knippert)
klik RTN om te activeren
Er kan een schakelaar ingesteld worden
Ga hiervoor naar [SW] en klik RTN
Selecteer een schakelaar en zet deze in de AAN positie. Altijd AAN op "--"
Zie ook pag. 121
- Koppelen aan een andere mix
Selecteer [LINK] en klik RTN
Selecteer ON mode door te draaien aan de Touch sensor
Klik RTN om te bevestigen
- MIX waarde instellen
Ga naar het item Links of Rechts en klik RTN
Stel de mix-waarde in door te draaien aan de Touch sensor
Bereik : -100% ~ +100%
Klik RTN om te bevestigen

SNAP ROL

(Vliegtuig, algemeen)

Deze functie selecteerd de schakelaar en stelt de waarde in voor rolroeren, hoogteroeren en richtingroer, indien een snap-rol wordt gewenst

- * Er kunnen 4 snap-rol richtingen ingesteld (Rechts/Op, Rechts/Neer, Links/Op en Links/Neer)
- * Operationele mode: als [Master] mode is geselecteerd, de snap-rol functie kan AAN/UIT geschakeld worden door de Hoofdschakelaar. Het is mogelijk de richting van de schakelaar gelijk te laten lopen met de richting van de snap-rol. Als [Single] mode geselecteerd is, kan de snap-rol in iedere richting uitgevoerd worden, onafhankelijk van schakelaar-positie
- * Om een onbedoelde activering te voorkomen, kan een veiligheidsschakelaar ingesteld worden. bv als het landingsgestel uitgeklaapt is, kan snap-rol niet geactiveerd worden

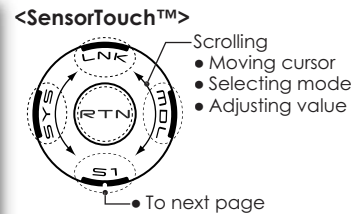
Voorbeeld instelling voor F3A

- Mode : [Master]
- Veiligheids schakelaar [SG]
- Hoofd schakelaar [SH] om functie te activeren
- Schakelaar richtingen :
 - Rechts/Op: UIT [SD]
 - Rechts/Neer: UIT [SD]
 - Links/Op: UIT [SA]
 - Links/Neer: UIT [SA]

- Selecteer [SNAP-ROL] in het MDL-menu voor het volgende scherm

• Select the function name and return to the Model menu by touching the RTN button.

SNAP ROLL		1/3		
	AIL	ELE	RUD	
→/↑	+100	+100	+100	
→/↓	+100	-100	-100	
←/↑	-100	+100	-100	
←/↓	-100	-100	+100	



SNAP ROLL		2/3	
MODE	MASTER ←		
MASTER-SW	--		
SAFETY-SW	--		

• Master / Single mode selectie

SNAP ROLL		3/3	
	ACT	SW	
→/↑	OFF	--	
→/↓	OFF	--	
←/↑	OFF	--	
←/↓	OFF	--	

• Richting schakelaar(s)

INSTELLEN

* MASTER / SINGLE mode selectie

Ga naar [MODE] en klik RTN

Selecteer 'master' of 'single' door te draaien aan de Touch sensor

[MASTER] : Master mode

[Single] : Single mode

Klik RTN om te bevestigen

Om een Hoofdschakelaar in te stellen

ga naar [MASTER-SW] en klik RTN

Stel de schakelaar in op de AAN positie

Zie ook pag. 121

Om een Veiligheidsschakelaar in te stellen

ga naar [SAFETY-SW] en klik RTN

Stel de schakelaar in op de AAN positie

Zie ook pag. 121

* SELECTEER DE RICHTING van de schakelaar

Ga naar het pijltje om de richting te kiezen en klik RTN

Selecteer de schakelaar

en zet deze in de AAN positie

* WAARDE instellen

Ga naar het item Rolroer, Hoogteroer

of Richtingroer en stel voor iedere

richting de waarde in door te draaien'

aan de Touch sensor

Initeel : afhankelijk van de snap-rol richting

Bereik : -150% ~ +150%

Klik RTN om te bevestigen

MODEL MENU (HELICOPTER)

This section contains information on the commands that apply to helicopters only. For instructions on Airplanes and Sailplanes, refer to the sections pertaining to those aircraft.

Use the Model Type function in the Linkage Menu to select the swash type matched to the respective aircraft.

Also, activate/deactivate flight conditions according to your model. To do so, access at the

Condition Select screen prior to adjusting the model's parameters. (Up to five conditions can be used)

The Dual Rate function and other functions common to all model types have already been described elsewhere in this manual. Please refer to these respective sections for information on how to do so.

- Access the Model menu shown below by touching the RTN button twice at the home screen, etc.

• Select the function name and return to the Model menu by touching the RTN button.

MODEL MENU 1/2	
SERVO	THR CURVE
CONDITION	THR HOLD
DUAL RATE	SWASH MIX
PROG. MIX	THR MIX
PIT CURVE	PIT→RUD

• Select the function you want to set and access the setup screen by touching the RTN button.

MODEL MENU 2/2	
FUEL MIX	
GYRO	
GOVERNOR	

The diagram shows a circular control panel with a central button labeled 'RTN'. Surrounding it are other buttons: 'LNK' at the top, 'SYS' on the left, 'S1' at the bottom, and 'RUD' on the right. A dashed line indicates a 'Moving cursor' that can be used for 'Scrolling'. An arrow points from the 'RTN' button to the text 'To next page'.

Model Menu functions (helicopter) list

PIT CURVE: Adjusts pitch settings in different flight conditions

THR CURVE: Throttle curve and hovering trim adjustment in different flight conditions

THR HOLD: Moves the throttle to idle during autorotation

SWASH MIX: Compensates control response in different flight conditions

THROTTLE MIX: Compensates for power loss when cyclic applied

PIT to NEEDLE: Adjusts pitch response in different flight conditions

PIT to RUD: Compensates torque changes from pitch angle inputs

GYRO: Used to switch gyro sensitivity

GOVERNOR: Used to switch RPM of the helicopter's head

PIT CURVE/PIT TRIM

Pitch Curve

This function adjusts the pitch operation curve for each flight condition to optimize the model's performance in relationship to the throttle stick position.

*A simple curve can be created by reducing the number of input points to two or three, and then entering the specified value at the corresponding points.

- Select [PIT CURVE] at the Model menu and access the setup screen shown below by touching the RTN button.

(Currently selected condition name)

• Select the function name and return to the Model menu by touching the RTN button.

• curve rate

• curve point

• Pitch curve copy

<SensorTouch™>

- Scrolling
- Moving cursor
- Selecting mode
- Adjusting value
- To next page

*The graph display includes the pitch trim operation.

Setting method

•5-point curve setting

[Curve rate setting]

1. Move the cursor to the curve rate setting item you want to adjust and touch the RTN button to switch to the data input mode.

Adjust the rate by scrolling the touch sensor.

Initial value: P1: -100%, P2: -50%, P3: 0%, P4: +50%, P5: +100%

Adjustment range: -100%~+100%

*When the RTN button is touched for one second, the rate is reset to the initial value.

Touch the RTN button to end the adjustment and return to the cursor mode.

2. Repeat this procedure for each point as desired.

[Moving curve point]

1. Move the cursor to the curve point setting item you want to adjust and touch the RTN button to switch to the data input mode.

Adjust the curve point by scrolling the touch sensor.

Initial value: P1: (0%), P2: 25%, P3: 50%, P4: 75%, P5: (100%)

Adjustment range: Up to 2.5% in front of the adjoining point

*When the RTN button is touched for one second, the curve position is reset to the initial value.)

Touch the RTN button to end the adjustment and return to the cursor mode.

2. Repeat this procedure for each point as desired.

[Deleting/returning curve point]

1. Move the cursor to the curve point setting item you want to delete/return and touch the RTN button for one second.

•Pitch curve copy function

Move the cursor to COPY and touch the RTN button to switch to the data input mode. Select the copy destination condition by scrolling the touch sensor and touch the RTN button. Select the [YES] and touch the RTN button.

Normal curve adjustment

*For normal curve, create a basic pitch curve centered about hovering. Use this function together with the THR Curve (Normal) function and adjust the curve so that up/down control is best at a constant engine speed.

Idle up curve adjustment

*For the high side pitch curve, set the maximum pitch so that it does not overload the engine. For the low side pitch curve, create curves matched to loop, roll, 3D, and other purposes and use the idle up curves according to the performance.

Throttle hold curve adjustment

*The throttle hold curve is used when executing auto rotations.

Operation precautions

⚠ Warning

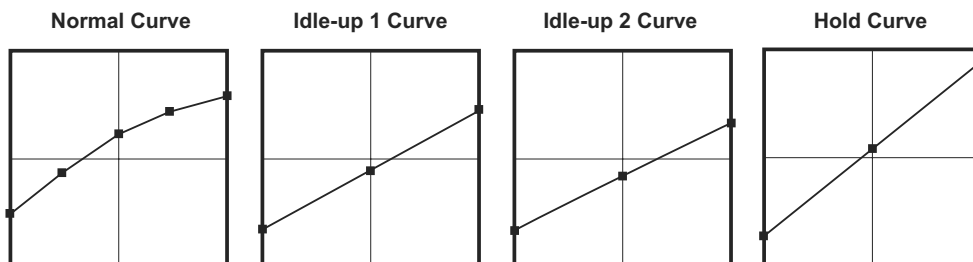
- ❗ When actually starting the engine and flying, always set the idle up condition switch to OFF and start the engine at idle.

Curve setting examples

The screens shown below are curves created by entering the pitch rate at low, center, and high side (3 points or 5 points) at each condition.

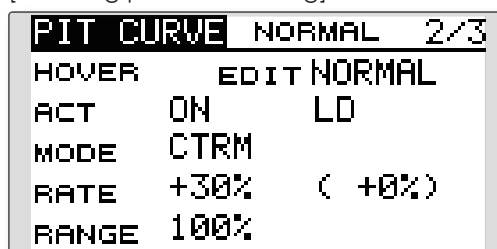
When actually creating a curve, input the rate specified by the model (or the reference value).

•Pitch Curve (Example)



Pitch Trim (Hovering pitch, high pitch, low pitch)

[Hovering pitch trim setting]



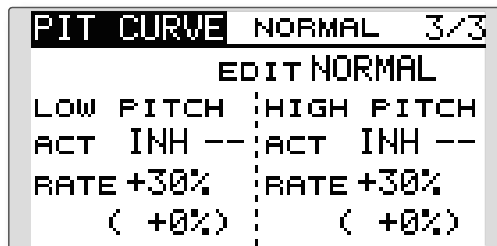
Hovering pitch trim

The Hovering Pitch trim function trims the pitch near the hovering point. Normally, it is used with the hovering condition. The hovering pitch can be fine tuned for changes in rotor speed accompanying changes in temperature, humidity, and other flight conditions. Adjust the hovering pitch so that rotor speed is constant. This function can be used together with the Hovering Throttle Trim function for more precise operation.

Setting method

- Set the function to ACT [ON]. (initial setting)
- Select the adjustment knob.
Selection example: LD (initial setting)
- The trim operation mode (Mode: CTRM/ NORM) can be selected.
CTRM mode: Maximum amount of change near center by center trim operation (recommended)
NORM mode: Normal trim (parallel movement trim) operation. The advantage of using this mode is that the hovering pitch can be adjusted without changing the curve.
- The trim rate can be adjusted and the operation direction can be changed.
- Trim adjustment range (Range) setting
When this value is made small, trim can only be used near the center.

[Low/High pitch trim setting]



High Pitch/Low Pitch Trim

High Pitch/Low Pitch Trim is the pitch servo high side and low side trim function.

Setting method

- Set the function to ACT (ON).
- Select the adjustment knobs.
Selection example: LS (high side), RS (low side)
- The trim rate can be adjusted and the operation direction can be changed.
- Trim acts as high side or low side trim with the center as the standard.

THR CURVE/THROTTLE HOVER TRIM

Throttle Curve

Throttle curve function adjusts the throttle operation curve for each condition to optimize the engine speed to throttle stick movement.

The Throttle Hover function trims the throttle near the hovering point. Normally, use it with hovering conditions. Changes in rotor speed

accompanying changes in the temperature, humidity, and other flight conditions can be trimmed. Adjust the throttle so that rotor rotation is most stable. More precise trimming is also possible by using this function along with the Hover Pitch function.

- Select [THR CURVE] at the Model menu and access the setup screen shown below by touching the RTN button.
- Select the function name and return to the Model menu by touching the RTN button.

The screenshot shows a screen with the following text: **THR CURVE NORMAL 1/2**, **EDIT NORMAL COPY**, and a table:

>5	100.0	(100)
>4	75.0	75.0
>3	50.0	50.0
>2	25.0	25.0
>1	0.0	(0)

Annotations include: (Currently selected condition name), *The graph display includes the throttle hover trim operation., and labels for curve rate, curve point, and Throttle curve copy. A diagram of the SensorTouch™ control shows Scrolling, Moving cursor, Selecting mode, Adjusting value, and To next page.

Setting method

•5-point curve setting

[Curve rate setting]

1. Move the cursor to the curve rate setting item you want to adjust and touch the RTN button to switch to the data input mode. Adjust the rate by scrolling the touch sensor. Initial value: P1: 0%, P2: 25%, P3: 50%, P4: 75%, P5: 100% Adjustment range: 0%~100%

*When the RTN button is touched for one second, the rate is reset to the initial value.)

Touch the RTN button to end the adjustment and return to the cursor mode.

2. Repeat this procedure for each point as desired.

[Moving curve point]

1. Move the cursor to the curve point setting item you want to adjust and touch the RTN button to switch to the data input mode. Adjust the curve point by scrolling the touch sensor. Initial value: P1: (0%), P2: 25%, P3: 50%, P4: 75%, P5: (100%)

Adjustment range: Up to 2.5% in front of the adjoining point

*When the RTN button is touched for one second, the curve position is reset to the initial value.)

Touch the RTN button to end the adjustment and return to the cursor mode.

2. Repeat this procedure for each point as desired.

[Deleting/returning curve point]

1. Move the cursor to the curve point setting item you want to delete/return and touch the RTN button for one second.

•Throttle curve copy function

Move the COPY item and touch the RTN button to switch to the data input mode. Select the copy destination condition by scrolling the touch sensor and touch the RTN button. Select the [YES] and touch the RTN button.

Normal curve adjustment

*Normal curve creates a basic curve centered around hovering. Use it along with the normal pitch curve and adjust so that up/down control results in a constant engine speed.

Idle up curve adjustment

*Set a idle up curve that maintains a constant speed at all times, even during operation which reduces the pitch performed in flight. Create a curve matched to loop, roll, 3D, or other purposes and the idle up curve according to the performance.

Operation precautions

⚠ Warning

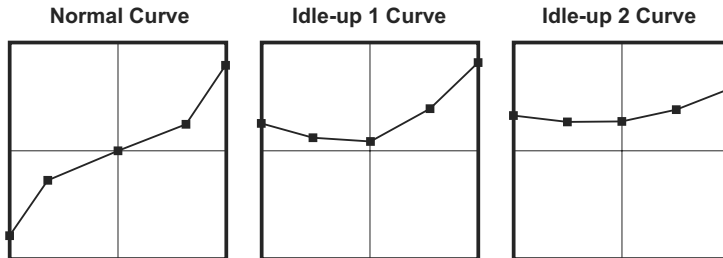
- ! When actually starting the engine and flying, always set the idle up condition switch to OFF and start the engine at the idle.

Curve setting examples

The curves shown below are created by inputting the data of the 5 points 0% (low side), 25%, 50% (center), 75%, 100% (high) side for each

condition. When actually creating a curve, enter the parameters specified per the model (or the reference value).

•Throttle Curve (Example)



Throttle Hover trim

[Throttle hover trim setting]

THR CURVE	NORMAL	2/2
HOVER	EDIT	NORMAL
ACT	ON	RD
MODE	CTRM	
RATE	+30%	(+0%)
RANGE	100%	

Setting method

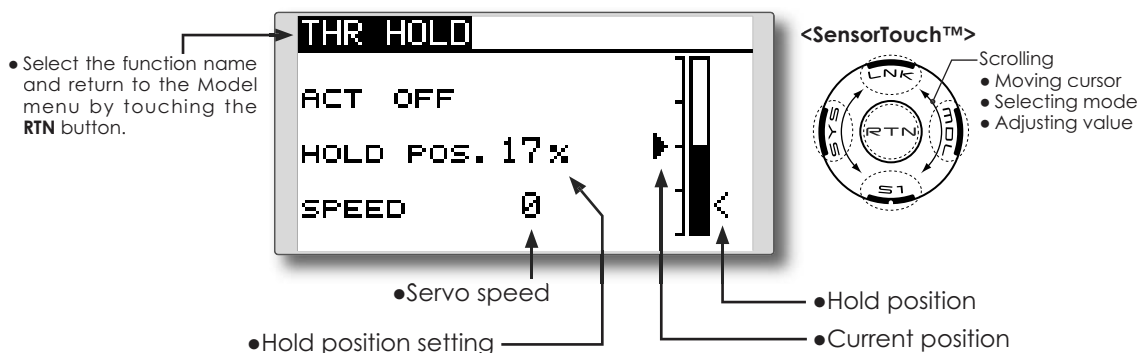
- Set the function to ACT ([ON]). (initial setting)
- Select the adjustment knob.
Selection example: RD (initial setting)
- The trim operation mode (Mode: CTRM/NORM) can be selected.
CTRM mode: Maximum rate of change near center by center trim operation (recommended)
NORM mode: Normal trim (horizontal movement trim) operation.
- The trim rate can be adjusted and the operation direction can be set.
- Trim adjustment range (Range) setting
With smaller values, the trim is only active near the center.

THR HOLD

This function sets the throttle cut position for auto rotation. The throttle servo operating speed can be adjusted. (Speed)

Note: Initially, this setting does not assign the throttle hold switch. Prior to adjusting the parameters for the throttle hold, we suggest designating a throttle hold switch. To do so, access the Condition menu within the Model menu options.

- Select [THR HOLD] at the Model menu and access the setup screen shown below by touching the RTN button.



Setting method

• Hold condition switch selection

Use the Condition select menu of the Model menu to assign the hold condition switch.

Selection example: SG

• Hold position adjustment

Move the cursor to the hold position item and touch the RTN button to switch to the data input mode.

Adjust the rate by scrolling the touch sensor.

Initial value: 17%

Adjustment range: 0%~50%

*Hold position sets the throttle cut position. Adjust it so that the carburetor is completely closed.

*When the RTN button is touched for one second, the rate is reset to the initial value.)

Touch the RTN button to end the adjustment and return to the cursor mode.

• Servo speed setting

Move the cursor to the servo speed item and touch the RTN button to switch to the data input mode.

Adjust the rate by scrolling the touch sensor.

Initial value: 0

Adjustment range: 0~27 (maximum delay)

*When the RTN button is touched for one second, the rate is reset to the initial value.)

Touch the RTN button to return to the cursor mode.

Operation precautions

⚠ Warning

- When actually starting the engine and flying, always set the idle up condition switch to OFF and start the engine at idle.

SWASH MIX

The swash mix function is used to correct the swash plate in the aileron (roll) direction and elevator (cyclic pitch) corresponding to each operation of each condition.

This function allows the independent rate adjustments for the ailerons, elevator and pitch.

Example of use

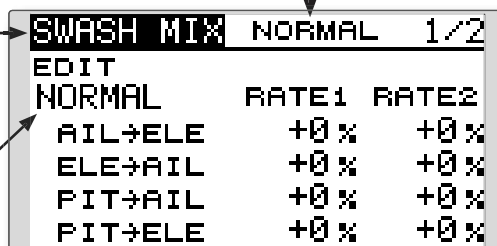
- As an example, use swash mixing to correct undesirable roll tendencies.
- For a condition which uses AIL to ELE, set this function to ON.

If the front of the helicopter raises during a right roll, when the Rate 2 side is input and the right aileron is operated, the elevator moves to the down side. Tune by adjusting the Rate.

- Select [SWASH MIX] at the Model menu and access the setup screen shown below by touching the RTN button.

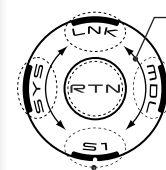
- Select the function name and return to the Model menu by touching the RTN button.

- Condition selection



(Currently selected condition name)

<SensorTouch™>



- Scrolling
- Moving cursor
- Selecting mode
- Adjusting value

• To next page

Setting method

• Activate the mixing

When using this function, move the cursor to the [ACT] item and touch the RTN button to switch to the data input mode.

Select the ACT mode by scrolling the touch sensor.

*The display blinks.

Touch the RTN button to activate the mixing and return to the cursor mode. (ON is displayed.)

[Switch selection]

When [[-]] is set, the swash mixing function is operated by merely selecting the condition.

When setting an [ON]/[OFF] switch, move the cursor to the [SW] item and touch the RTN button to access the selection screen. Set the switch and its ON position.

*For a description of the switch selection method, see the description at the back of this manual.

• Mixing rate adjustment

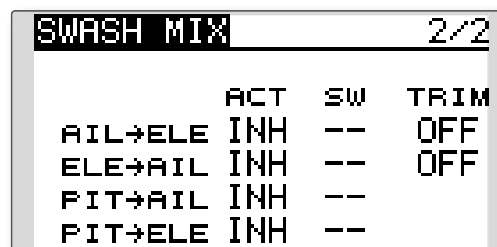
Move the cursor to the mixing rate item you want to correct and touch the RTN button to switch to the data input mode. Adjust the rate independently by scrolling the touch sensor.

Initial value: 0%

Adjustment range: -100~+100%

*When the RTN button is touched for one second, the rate is reset to the initial value.)

Touch the RTN button to end the adjustment and return to the cursor mode.



• Trim mode ON/OFF setting

When changing the trim mode, move the cursor to the [TRIM] item and touch the RTN button to switch to the data input mode.

Select ON/OFF by scrolling the touch sensor.

*The display blinks.

Touch the RTN button to change the trim mode ON/OFF and return to the cursor mode.

*When mixing includes master side trim, select [ON] and when mixing does not include master trim, select [OFF].

THROTTLE MIX

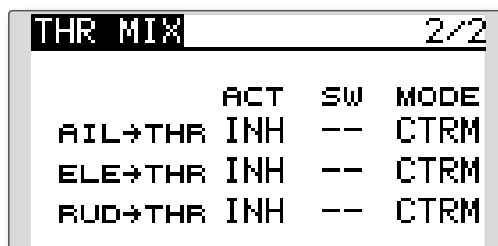
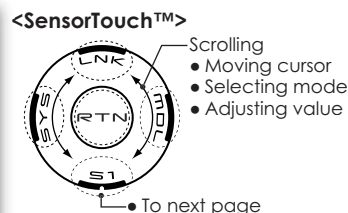
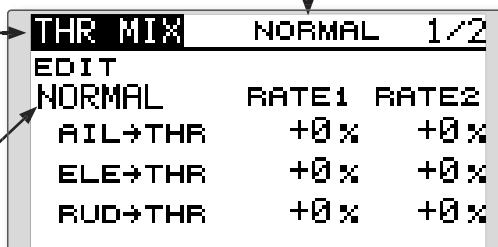
This function corrects slowing of engine speed caused by swash plate operation during aileron or elevator operation. The method of applying clockwise or counterclockwise torque when pirouetting can also be corrected.

- Select [THROTTLE MIX] at the Model menu and access the setup screen shown below by touching the RTN (Currently selected condition name)

Setting example

- AIL to THR mixing counteracts the lag in engine RPM's when an aileron input is given to the helicopter. Engine over-speeding can be adjusted independently for the right aileron and left aileron inputs utilizing Rates 1 and 2.

- Select the function name and return to the Model menu by touching the RTN button.
- Condition selection



Setting method

• Activate the mixing

When using this function, move the cursor to the [ACT] item and touch the RTN button to switch to the data input mode.

Select the ACT mode by scrolling the touch sensor.

*The display blinks.

Touch the RTN button to activate the mixing and return to the cursor mode. (ON is displayed.)

[Switch selection]

When [--] is set, the swash mixing function is operated by merely selecting the condition.

When setting an [ON]/[OFF] switch, move the cursor to the [SW] item and touch the RTN button to call the selection screen. Set the switch and its ON position.

*For a description of the switch selection method, see the description at the back of this manual.

• Mixing rate adjustment

Move the cursor to the mixing rate item you want to correct and touch the RTN button to switch to the data input mode. Adjust the rate independently by scrolling the touch

sensor.

Initial value: 0%

Adjustment range: -100~+100%

*When the RTN button is touched for one second, the rate is reset to the initial value.)

Touch the RTN button to end the adjustment and return to the cursor mode.

• Operation mode setting

Move the cursor to the [MODE] item and touch the RTN button to switch to the data input mode.

Select the operation mode by scrolling the touch sensor.

*The display blinks.

CTRM mode: Corrects near the center only.

LIN. mode: Corrects the complete range.

Touch the RTN button to change the operation mode and return to the cursor mode.

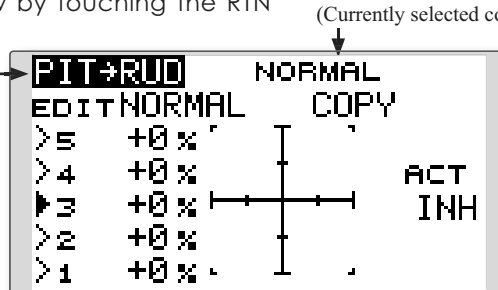
PIT to RUD mixing (Revolution mixing)

Use this mix when you want to suppress the reaction torque generated by main rotor pitch and speed changes during pitch operation. Adjust so that the nose does not move in the rudder direction.

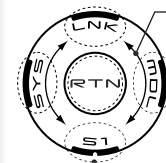
Note: When a GY Series or other heading hold gyro is used, since correction is performed by the gyro, this mix is not utilized. If this function is used when the gyro operation mode is the AVCS mode, the neutral position will change.

- Select [PIT to RUD] at the Model menu and access the setup screen shown below by touching the RTN button.

- Select the function name and return to the Model menu by touching the RTN button.



<SensorTouch™>



Scrolling

- Moving cursor
- Selecting mode
- Adjusting value

• To next page

Setting method

• Activate the mixing

When using this function, move the cursor to the [ACT] item and touch the RTN button to switch to the data input mode.

Select the ACT mode by scrolling the touch sensor.

*The display blinks.

Touch the RTN button to activate the mixing and return to the cursor mode. (ON is displayed.)

• 5-point curve setting

Move the cursor to the curve rate setting item you want to adjust and touch the RTN button to switch to the data input mode.

Adjust the rate by scrolling the touch sensor.

Initial value: P1~P5: 0%

Adjustment range: -100%~+100%

*When the RTN button is touched for one second, the rate is reset to the initial value.)

Touch the RTN button to end the adjustment and return to the cursor mode.

Repeat this procedure for each point.

• Pitch curve copy function

Move the cursor to COPY item and touch the RTN button to switch to the data input mode. Select the copy destination condition by scrolling the touch sensor and touch the RTN button. Select the [YES] and touch the RTN button.

<Normal condition mixing curve>

The mixing curve rate should be started using smaller values.

For a rotor with a clockwise operation direction, when pitch was input at the plus side, set these parameters so that mixing is in the clockwise direction. First, trim at hovering and then adjust the neutral position.

1. Adjustment between slow and hovering

Repeatedly hover from take off and land at a constant rate matched to your own rhythm. Then adjust the pitch so that the nose of the helicopter remains steady when the throttle is raised and lowered.

2. Throttle high side (climbing and diving from hovering)

Repeat climbing and diving from hovering at a constant rate matched to your own rhythm and adjust the pitch so that the nose does not deflect when the throttle is raised and lowered.

<Idle up condition mixing curve>

Set the mixing rate so that the rudder direction at high-speed flight is straight ahead. Adjust for each condition used.

GYRO mixing

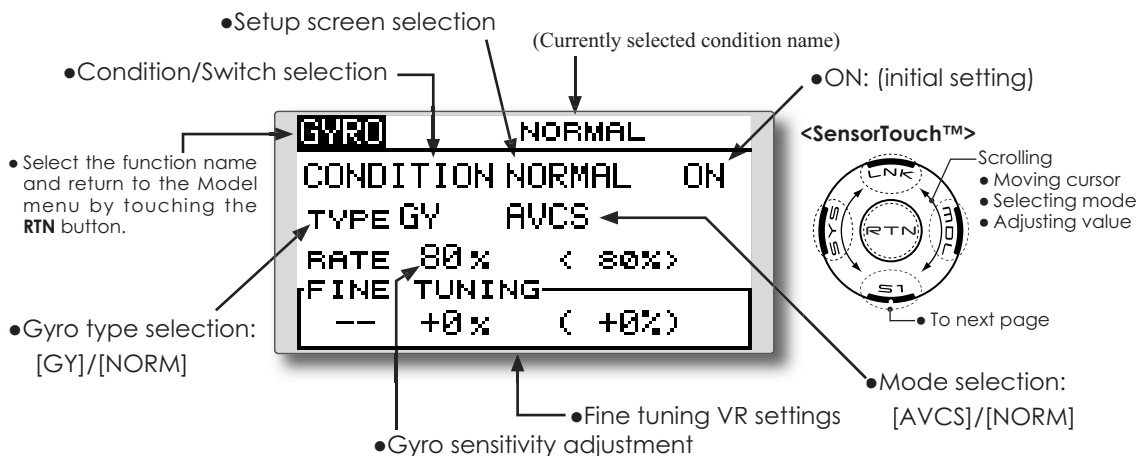
This function used to adjust gyro sensitivity. The sensitivity and operation mode (Normal mode/AVCS mode) can be set for each condition.

The gyro sensitivity can be switched with each condition or the switch. (5 sensitivities)

Note: Sensitivity setting is assigned to CH5 on your receiver.

Always set to [--] both (Control) and (Trim) for the [Gyro] function at the Function menu in the Linkage menu.

- Select [GYRO] at the Model menu and access the setup screen shown below by touching the RTN button.



Setting method

•Gyro type selection

Move the cursor to the gyro type selection item and touch the RTN button to switch to the data input mode. Select the gyro type by scrolling the touch sensor.

[GY]: When a Futaba GYA gyro is used

[NORM]: When other than Futaba GYA gyro is used

Touch the RTN button to change the gyro type and return to the cursor mode.

*When a Futaba GYA gyro is used and [GY] type is selected, the sensitivity set value is directly read in both the AVCS and NORM modes.

•Operation mode selection (GYA gyro)

Move the cursor to the operation mode selection item and touch the RTN button to switch to the data input mode. Select the operation mode by scrolling the touch sensor.

[AVCS]: AVCS mode

[NORM]: Normal mode

Touch the RTN button to change the operation mode and return to the cursor mode.

•Sensitivity setting

Move the cursor to the rate item and touch the RTN button to switch to the data input mode.

Adjust the sensitivity by scrolling the touch sensor.

Initial value: 80%

Adjustment range: 0~100%

*When the RTN button is touched for one second, the sensitivity is reset to the initial value.)

Touch the RTN button to return to the cursor mode.

•Fine tuning VR settings

Move the cursor to the [--] item and touch the RTN button to access the selection screen. Select the control.

*For a description of the switch selection method, see the description at the back of this manual.

Move the cursor to the rate item and touch the RTN button to switch to the data input mode.

Adjust the trim rate by scrolling the touch sensor.

Initial value: 0%

Adjustment range: -20~+20%

*When the RTN button is touched for one second, the sensitivity is reset to the initial value.)

Touch the RTN button to return to the cursor mode.

GOVERNOR mixing

When using a Futaba GV-1 governor, this function is used to switch the RPM of the helicopter's rotor head. The rotor head speed can be switched with each condition or the switch.

*The governor is used by connecting the governor speed setting channel to CH7 (initial setting).

*When using an independent governor [ON]/[OFF] switch, connect the AUX([ON]/[OFF]) connector of the governor to CH8 and set the switch to CH8 (Governor2) at the Function menu of the Linkage Menu.

Note: Always set (Control) and (Trim) to [--] for [Governor] of the Function menu of the Linkage menu.

- Select [GOVERNOR] at the Model menu and access the setup screen shown below by touching the RTN button.
- Setup screen selection
- Condition/Switch selection
- Select the function name and return to the Model menu by touching the RTN button.
- Unit display selection: [%]/[rpm]
- RPM adjustment
- Fine tuning VR settings
- ACT/INH: INH (initial setting)

Setting method

• Activate the mixing

When using this function, move the cursor to the [INH] item and touch the RTN button to switch to the data input mode.

Select the ACT mode by scrolling the touch sensor.

*The display blinks.

Touch the RTN button to activate the mixing and return to the cursor mode. (ON is displayed.)

• RPM adjustment

Move the cursor to the rate item and touch the RTN button to switch to the data input mode.

Adjust the rpm by scrolling the touch sensor.

Initial value: 50% (1500rpm)

Adjustment range: OFF, 0~110% (OFF, 1000~2100rpm)

*When the RTN button is touched for one second, the sensitivity is reset to the initial value.)

Touch the RTN button to return to the cursor mode.

• Unit display selection

Move the cursor to the UNIT item and touch the RTN button to switch to the data input mode. Select the unit by scrolling the touch sensor.

Touch the RTN button to change the operation mode and return to the cursor mode.

• Fine tuning VR settings

Move the cursor to the [--] item and touch the RTN button to access the selection screen. Select the control.

*For a description of the switch selection method, see the description at the back of this manual.

Move the cursor to the rate item and touch the RTN button to switch to the data input mode.

Adjust the trim rate by scrolling the touch sensor.

Initial value: 0% (0rpm)

Adjustment range: -20~+20% (-200~+200rpm)

*When the RTN button is touched for one second, the sensitivity is reset to the initial value.)

Touch the RTN button to return to the cursor mode.

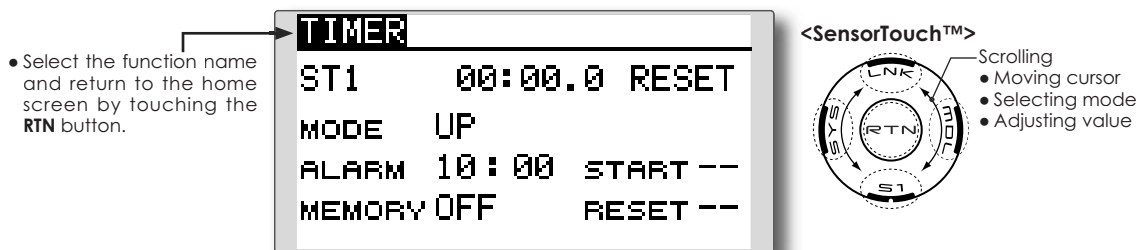
TIMER / STOPWATCH TI-1/-2

De timer functie kan voor diverse functies gebruikt worden ; bv motor looptijd of totale vliegtijd. Er zijn 2 onafhankelijke timers beschikbaar per modelgeheugen
Een timer kan gestart/gestopt door beweging van stick of schakelaar
Elke timer heeft een looptijd van maximaal 59 minuten en 59 seconden

Timer instellen

Elke timer kan ingesteld als 'aftellend' of 'optellend' met gebruikmaking van een doel-tijd
Bij het bereiken van de doel-tijd zal een zoemer hoorbaar zijn
De aftellende timer laat de laatste 20 sec 1x een korte piep horen, en daarna de laatste 10 sec 2x een korte piep
Bij het verstrijken van de tijd klinkt een constante piep
Het aftellen loopt wél door waarbij een '-' getoond wordt voor de tijdweergave
De optellende timer laat gelijke tonen horen en telt ook door na het verstrijken van de tijd

- Selecteer TI1 of TI2 in het Hoofdmenu en klik op RTN om deze te openen



TIMER instellen

- Op/Neer timer instellen
Ga naar 'mode' en klik RTN
Selecteer de mode door te draaien aan de Touch sensor en klik RTN
[UP]: Oplopende timer
[DOWN]: Terug lopende timer
- TIMER instellen
Ga naar [ALARM] en klik RTN
Stel de timer in door te draaien aan de Touch sensor
[00]:[00] = minuten:seconden
Klik RTN om te bevestigen
- SCHAKELAAR instellen
Ga naar 'start' of 'reset'
en wijs een schakelaar toe
Selecteer de schakelaar in de AAN positie

[START] : Start en Stop schakelaar
[RESET] : Reset schakelaar

- GEHEUGEN instellen
Ga naar [MEMORY] en klik RTN
Stel in door te draaien aan Touch sensor en klik RTN
[UIT] : geheugen functie UIT
[AAN] : de timer wordt niet gereset na power-off en wisselen van modelgeheugen

TIMER WERKING

- Timer ST1 en ST2 worden gestart en gestopt door een vooraf geselecteerde schakelaar
Om de timer te resetten dient de vooraf geselecteerde schakelaar gebruikt te worden of ga in het menu naar [RESET] en klik RTN

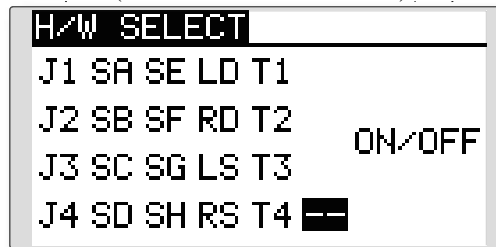
SCHAKELAAR SELECTIE METHODE

Verschillende functies binnen de T8FG kunnen door een schakelaar geactiveerd worden. Voor doeleinden als stick-positie, VR-positie zal gewoonlijk algemeen aangeduid worden. Dit omdat de gebruiker persoonlijk kan kiezen tussen stick, stick-positie etc.

SCHAKELAAR SELECTIE

Wanneer een schakelaar moet geselecteerd voor een mix-functie, zal het onderstaande scherm getoond worden

(voorbeeld selectie scherm)



Schakelaar selectie

1. Gebruik de Touch sensor om naar de schakelaar te bewegen en klik RTN (schakelaar knippert nu)
2. Om terug te gaan naar het vorige scherm, beweeg de cursor naar [H/W SELECT] boven aan en klik RTN
Of, ga naar [ON/OFF] en roep het onderstaande scherm op, om de AAN/UIT positie in te stellen

Schakelaar selectie

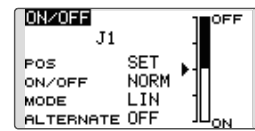
Als een schakelaar geselecteerd is, moet de AAN/UIT positie bepaald worden

* de stand van de AAN/UIT positie wordt getoond

1. Gebruik de Touch sensor om de AAN/UIT positie te wijzigen en klik RTN
AAN/UIT knippert
3. Door op de RTN knop te klikken verandert de AAN/UIT instelling
Klik nogmaals RTN om te bevestigen
4. Ga naar ON/OFF boven aan het scherm en klik RTN om terug te keren naar het voorgaande scherm

Als een stick, trim-schuif of knop geselecteerd moet

dan kunnen 2 operationele modes geselecteerd worden



1. Om de mode te wijzigen, ga naar [MODE] en klik RTN

Draai met de Touch sensor om de mode te wijzigen en klik RTN om te bevestigen

* mode: [LIN] / [SYM]

* Stel AAN/UIT in door de beschreven methode op de volgende pagina

ALTERNATIEVE MODE INSTELLING

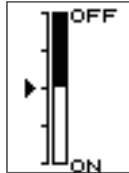
* Alternatieve mode [AAN] / [UIT]

1. Ga naar [ALTERNATE] en klik RTN om naar de data input mode te wisselen
2. Verander de mode door te draaien aan de Touch sensor (de mode knippert nu)
3. Klik de RTN knop
4. Om naar het voorgaande scherm te gaan, ga naar [ON/OFF] in de linker bovenhoek van het scherm en klik RTN

OPERATIONELE MODE

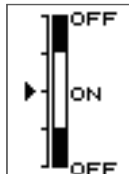
De operationele mode is beschikbaar indien stick, trim of knop geselecteerd is (als onder beschreven)

Linear mode [LIN]



Deze mode schakeld AAN/UIT naar Links/Rechts (Op/Neer) met de set-positie als referentie-punt

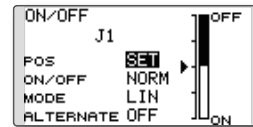
Symmetrical mode [SYM]



Links en rechts (Op en Neer) bewegingen zijn symmetrisch rond de neutrale positie
Bijvoorbeeld als je DUALRATE (D/R) wilt schakelen met de rolroer stick ; als de stick naar links of rechts wordt bewogen, kan D/R geactiveerd worden op deze positie

verplaatsen van het AAN/UIT punt

Het punt van AAN/UIT kan verplaatst worden naar een vrije positie



- * zwart balk : UIT/OFF bereik
- * witte balk : AAN/ON bereik

INSTELLEN

1. Ga als eerste met de Touch sensor naar de [POS]
2. Beweeg de stick, trim-schuif of knop naar het punt welke je wilt wijzigen en klik RTN
Het punt is verschoven
3. Om terug te keren naar het vorige scherm, ga naar [AAN/UIT] in de linker boven hoek en klik RTM

Logische schakelaar (alleen voorwaarde selecteren)

De logische schakelaar functie geeft de mogelijkheid om een voorwaarde AAN / UIT te schakelen door 2 schakelaar te combineren

Logische mode

EN-EN: Als beide schakelaars AAN zijn, werkt de voorwaarde

OF: Als één van beide schakelaars AAN is, werkt de voorwaarde

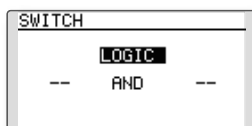
EOR: Als de schakelaars in verschillende richtingen staan, werkt de voorwaarde



Schakelaar mode-selectie

1. Ga naar [SINGLE] en klik RTN
2. Selecteer [LOGIC] met de Touch sensor
3. Klik RTN om naar 'logic' te wijzigen

(Logic schakelaar instel scherm)



Logic mode selectie

1. Ga naar het Logic-mode item en klik RTN om naar de data-input-mode te gaan
2. Selecteer de Logic-mode door te draaien aan de Touch sensor (EN, OF, EOR) knippert nu
3. Klik RTN

Schakelaar selectie

1. Selecteer respectievelijk de rechter en linker schakelaar (zie ook vorige pagina)

Ga naar 'SWITCH' links boven in het scherm en klik RTN om terug te gaan naar het vorige scherm