

---

Flymentor 3D WWW.KDSMODEL.COM

Manual del usuario

SHENZHEN KDS MODELO Technologies Co., LTD

## **Prólogo**

Precaución

1. Resumen

1.1 Introducción

1.2 Especificaciones

1.3 Atenciones

1.4 LED de estado

1.5 Utilización de flujo

2. Conectar a la computadora

2.1 Instalación del controlador

2.2 Ajuste y Ahorro

3. Montaje de la etapa

3.1 Configuración del transmisor

3.2 Montaje 3D Flymentor

Ajuste de parámetros de montaje 3,3 "

3.4 Servos Ajuste de 'parámetros'

3.4.1 Servo revers

3.4.2 Servo neutral

3.5 Control de Ajuste 'parámetros'

3.5.1 Stick inversa

3.5.2 Stick de viaje

Etapa de prueba 4.Flight

4.1 Ajuste de Gyro 'parámetros'

4.1.1 Gyro ajustes

4.1.2 Configuración de Expertos Gyro

4.2 Ajuste de Avance 'parámetros'

4.2.1 Modo de trabajo

4.2.2 Parámetros básicos

4.2.3 Modo de parámetros

4.2.4 Valores expertos

5. El uso de un archivo de configuración

5.1 Exportar a cfg

5.2 Importación de cfg

6. Restauración de los valores

7. Preguntas más frecuentes

## **Prólogo**

Gracias por elegir KDS Flymentor 3D, es un dispositivo inteligente de alto rendimiento. El

Flymentor 3D es adecuado para principiantes, que le permitirá colocar el helicóptero, y hace

practicar mucho más fácil y menos estresante.

Para obtener el mejor efecto, debe configurar su Flymentor de acuerdo a su propia condición,

porque el trabajo de Flymentor se refiere al mecanismo del helicóptero. Le supongo han

conoce su helicóptero, así (como el movimiento de la placa oscilante) antes de usar Flymentor 3D, si

usted no está seguro acerca de estos, se recomienda para encontrar una vieja mano para ayudarlo.

\* Atención: El software puede ser diferente de este manual debido a la mejora de la

software. Por favor, sobre la base de software que está utilizando, y se refieren a este manual.

**Precaución**

Es necesario aprender la tecnología adecuada para el montaje y funcionamiento del modelo. Tener cuidado

durante la operación. Un montaje inadecuado puede causar daños graves o lesiones!

KDS Flymentor 3D está diseñado para el modelo civil usando solamente, por favor confirme que no se utilizará

en la dotación de viajero u otros dispositivos! El Flymentor proporciona un auxiliar de control para el modelo,

usted no puede contar con él por completo.

## **KDS Flymentor 3D Manual del usuario**

### **1. Resumen**

#### **1.1 Introducción**

El 3D es Flymentor constará de tres módulos, regulador, sensor y la CLD. Ver Diagram1.1.1.

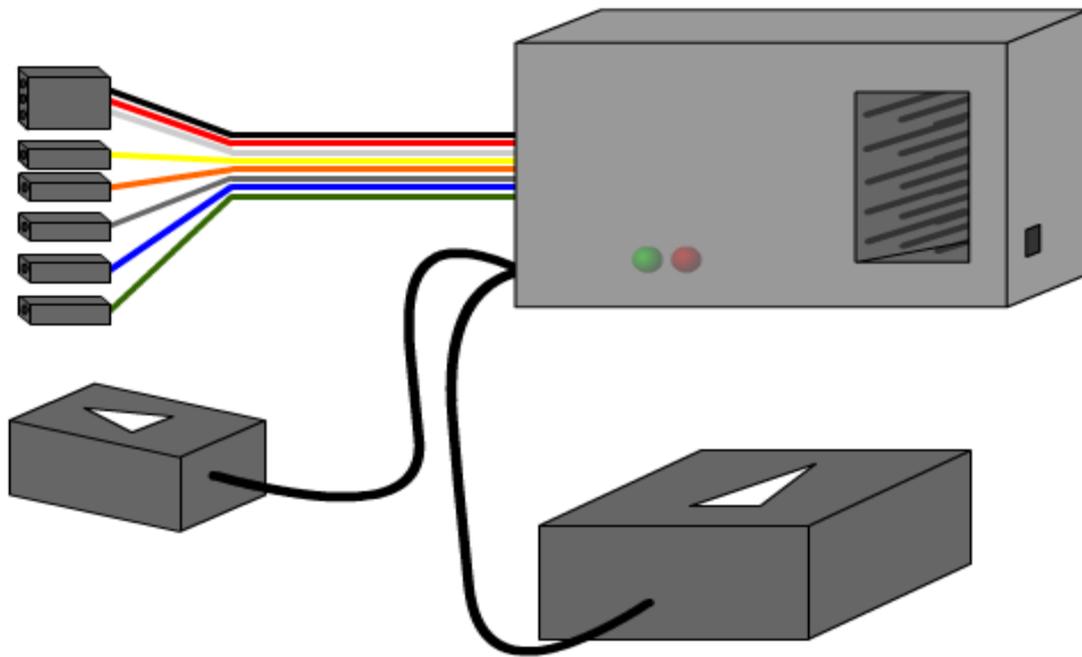


Diagram1.1.1 Flymentor 3D módulos

- Controlador: es el núcleo de Flymentor 3D, y se encarga de calcular el equilibrio y el control de los servos
- Sensor: Se utiliza para inducir la posición del helicóptero, y se transforma la señal al controlador.  
El sensor se debe montar en el lugar adecuado. Por lo general, el sensor debe ser montado en el lugar en que el giroscopio debería ir.
- CCD: se utiliza para "ver" el suelo, para evitar la deriva. Para ver la tierra efectivamente, la Camara deberá ser montado en el lugar adecuado, y el objetivo deberán ir encarado a tierra, y el CCD debe "ver" el terreno bien sin ningún tipo de obstrucción.

KDS Flymentor 3D tiene las siguientes funciones:

- Control de todos los movimientos, incluyendo la estabilización de actitud, control de velocidad, la posición de bloqueo.
- Sensor CCD de captura de imágenes de la tierra, la comparación de imágenes para evitar la deriva.
- Encienda el modo de trabajo (modo horizontal y modo de posición) a través del canal AUX.
- Controlador de Integración de bloqueo giroscopio y mezclador del plato cíclico.
- Control de sensibilidad y el modo de giro interno a través del canal de GEAR.
- Apoyo plato cíclico 3S 120 °, 140 ° 3S, 4S 90 °, 90 ° 4S 45 °
- Mantener el equilibrio en vuelo invertido.
- Configurado por ordenador mediante USB.
- Si está utilizando FM / PPM dispositivo de control remoto, cuando un helicóptero está fuera de control, el 3D Flymentor establecerá ;alerón, elevador,

timón a la posición neutra, y mantendrá el horizonte y posición, y al cambiar a modo de posicionamiento automático, la sensibilidad es del 70%.

## 1.2 Especificaciones

- Actualidad: 55mA (menores de 5 V)
- Peso: 37g
- Temperatura: 0 °C 40 °C
- En el modo de estabilización y el modo de colocación, rotación máxima velocidad permitida:
  - √ alerones y elevador:  $\leq 200^\circ / s$
  - √ cola de giro (si se utiliza giroscopio externo):  $\leq 360^\circ / s$
- Voltaje: 4.8-6.0V

1.4 Hay dos indicadores LED de Flymentor 3D para indicar el estado de trabajo de Flymentor 3D.

 ROJO PARPADEO RAPIDO  
SIN SEÑAL DEL RECEPTOR

 PARPADEO LENTO  
HA FALLADO LA PUESTA EN MARCHA INICIAL, POR FAVOR APAGUE Y VUELVA A ENCENDER

 ROJA FIJA  
NO FUNCIONA FLYMENTOR, SOLO CONTROL MANUAL

 ROJA Y

 VERDE  
CONTROLA EL EQUILIBRIO Y EL HORIZONTE PERO NO LA ALTURA

 VERDE FIJA

ESTADO OK.

 VERDE PARPADEA  
LA CAMARA NO PUEDE RECIBIR SUFICIENTE CONTRASTE  
**\*Attention: please refer to section 4.2.1 for detail of working mode**

## 1.5 Using

Bajo manual

control

Equilibrio

el modo en

En el modo horizontal, no contra la deriva

Control manual, Flymentor 3D no funciona

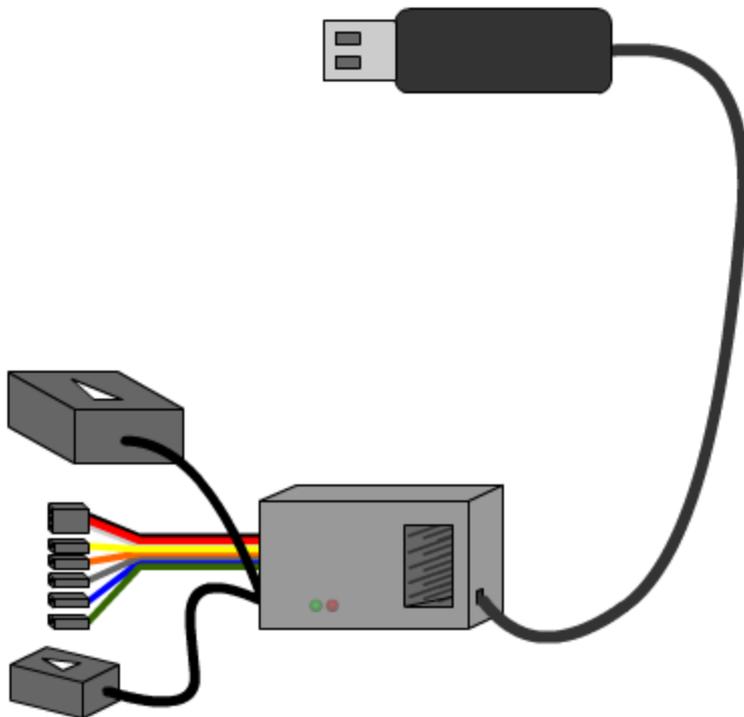
Verde brillo

Posicionamiento

el modo en

En el modo de colocación, el equilibrio y la función anti-deriva la función Verde parpadea Posicionamiento el modo no CCD no puede obtener suficiente contraste, no se puede cambiar al modo de colocación, el 3D Flymentor sólo funciona en modo de equilibrio. Red rápido parpadear Red lenta parpadear No hay señal de receptor F m l y r e t n o 3 D inicialización no Podrán ser trasladadas en helicóptero al Flymentor 3D estaba, por favor vuelve a iniciar el 3D Flymentor \* Atención: por favor, consulte la sección 4.2.1 para más detalles del modo de trabajo

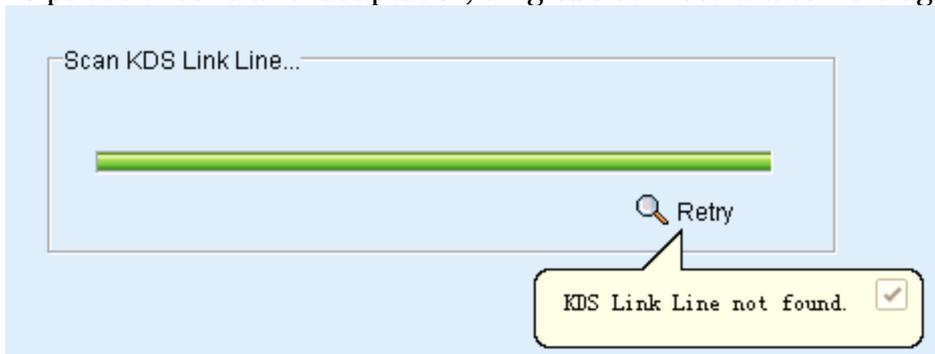
## 2. Conectar al ordenador



### 2.1 Instalación del controlador

Para la configuración del Flymentor, necesitaremos un pc con puerto USB, raton y sistema operativo WINDOWS XP /VISTA/WINDOWS 2000

En primer lugar, por favor, conecte el adaptador USB al Flymentor 3D, a continuación, enchufe USB.  
Cuando el equipo se notifica a encontrar un nuevo hardware, y las necesidades del controlador, por favor elegir el KDSLINK.INF. A continuación, ejecute HeliBal.exe, verá la interfaz principal de la configuración  
Configure el software .  
El software buscará KDS adaptador USB automaticamente después de correr, si no puede encontrar el adaptador, un globo se mostrará como diagram2.1.3.



Por favor, confirme si el adaptador no se conecta correctamente, a continuación, haga clic en 'Reintentar'. Si el apapter no se puede encontrar en todo momento, por favor póngase en contacto con con su distribuidor.

## Estado de la conexión

Después de que el adaptador se detecta, el software intentará comunicarse con Flymentor 3D. Si el Flymentor 3D no esta alimentado, usted verá "No hay ningún dispositivo 'en la barra de estado. De lo contrario, se mostrará 'Conectado' después de unos segundos, se muestra como un diagrama 2.1.4.



Diagram2.1.4 3D Flymentor conectados

## 2.2 Ajuste y guardado

Normalmente, usted debe leer los parámetros de Flymentor 3D antes de ajustar,

a continuación, cambiar y guardar. Después que 3D Flymentor esta conectado, haga clic en el botón "Leer", véase diagram2.2.1.

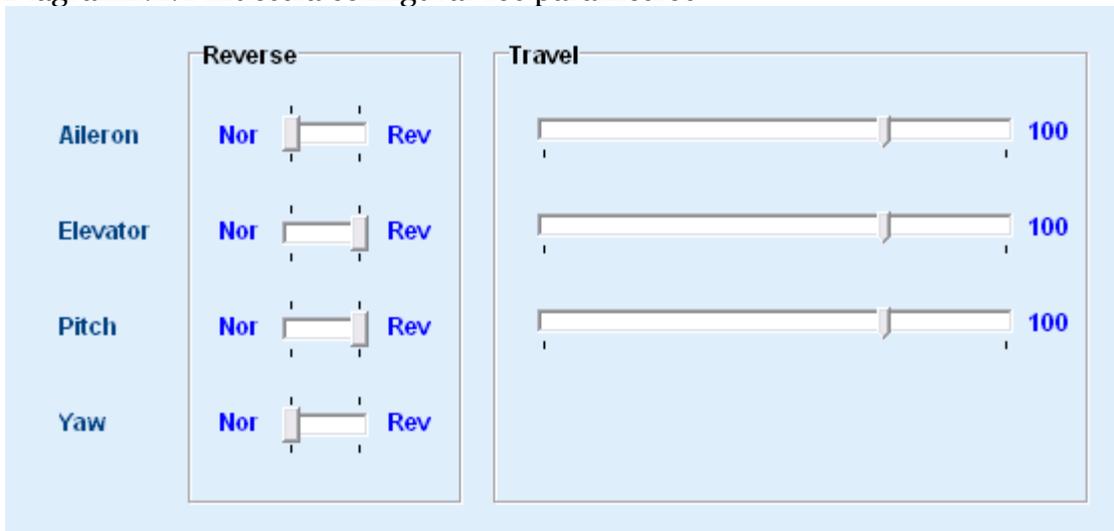


2.2.1 Diagrama Leer parámetros

Después de leer, podrás ver configurar la página en el lado derecho del software, como diagram2.2.2.

Puede utilizar el ratón para arrastrarlas para una rápida adaptación, el uso o el teclado (izquierda o derecha) para ajuste preciso.

Diagram2.2.2 muestra configurar los parametros



Al ajustar por hacer, haga clic en 'READ' (ver diagram2.2.3) para guardar los parámetros.

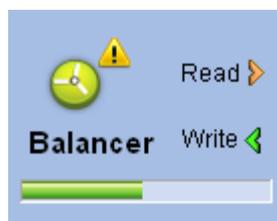


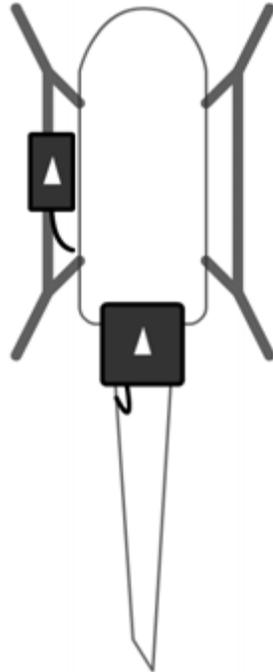
Diagram2.2.3

El guardado se llevará unos pocos segundos, al grabar, una barra mostrará para indicar el progreso. Si el Botón "READ " es de color gris (deshabilitada), que significa los parámetros que define es igual a los parámetros en Flymentor 3D, y no es necesario para escribir. Si no son iguales, una marca de exclamación se muestran para que le notifique.



## 3.2 Montaje 3D Flymentor

En primer lugar usted debe encontrar un lugar apropiado para montar Flymentor 3D. El objetivo de la Camara deberá mirar hacia el suelo, y el sensor (gyro) se debe montar en el lugar donde fue montado gyro, ver la figura 3.2.1, por ejemplo. El controlador se puede montar en cualquier lugar que desee.



### 3.2.1 Diagrama Ejemplo de montaje

\* Atención: la flecha en el CCD y la flecha en el sensor debe apuntar hacia la misma dirección  
Monte el sensor CCD al lado del helicóptero, lentes de cara al suelo, la punta de la flecha hacia adelante.  
Monte el sensor en la bancada de la cola, la flecha hacia adelante.  
Después de montar de Flymentor 3D, todos los dispositivos electrónicos deben estar conectados. Hay una giroscopio interno en Flymentor 3D, giroscopio adicional no es necesario.

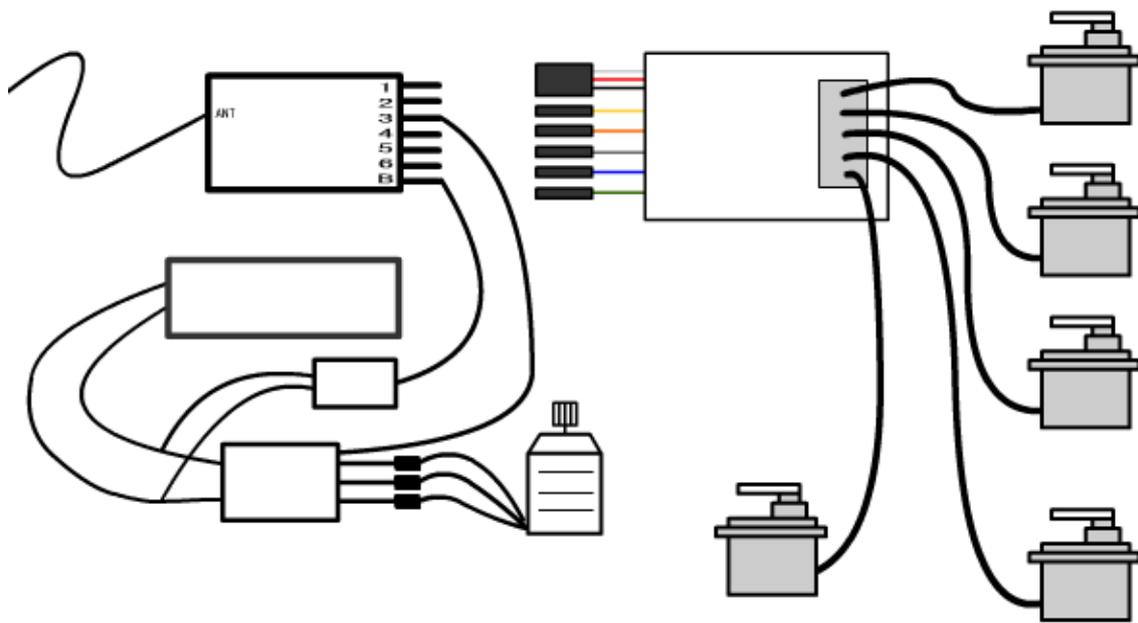


Diagram 3.2.2 es un ejemplo, la conexión entre el receptor y el controlador debe hacer referencia a la siguiente tabla.

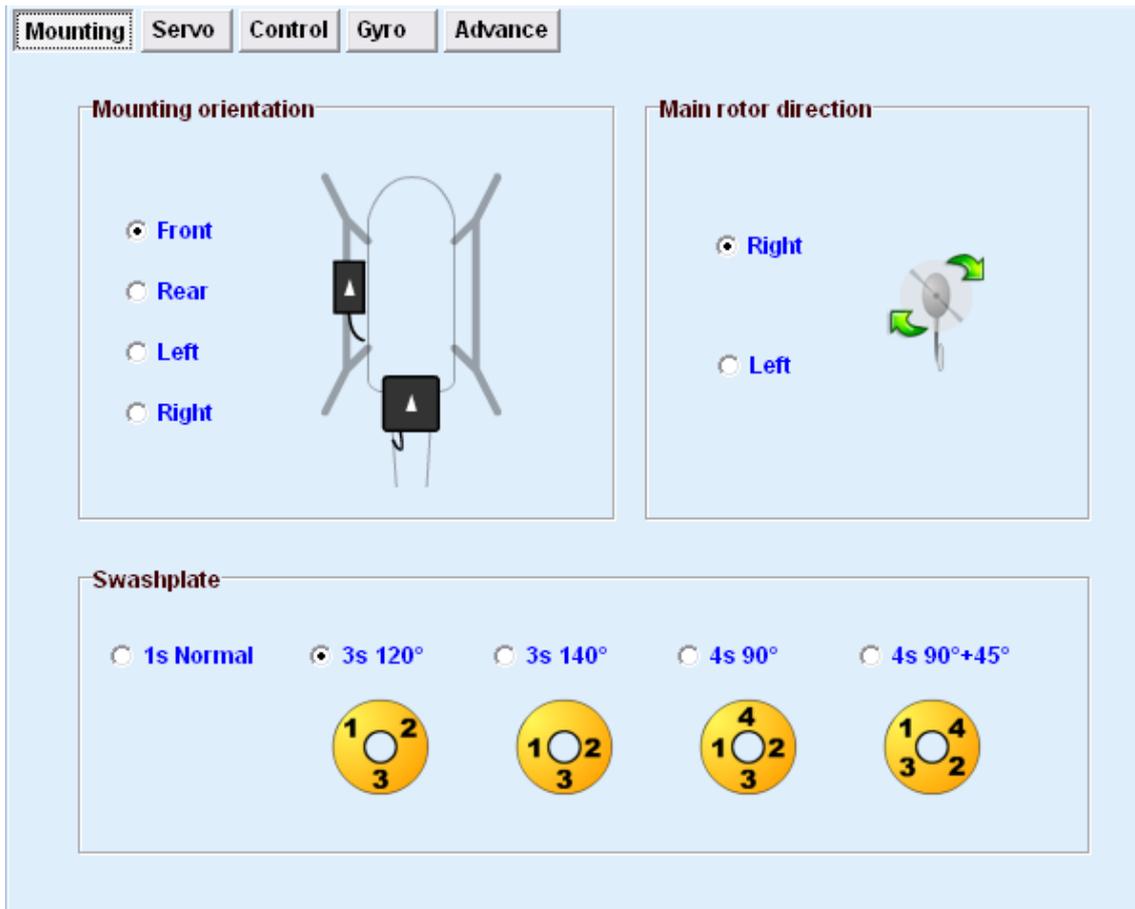
### 3.2.2 Diagrama de conexión electrónica

- Siehe nächste
- Tabelle
- Flymentor 3D
- Conector
- Nombre del conector
- FUTABA
- Receptor
- JR
- Receptor
- Comentario
- Negro / rojo / blanco
- Tres pasadores
- pin solitario Amarillo
- Aileron / Conector
- Ascensor conector
- Canal 1
- Debe conectarse
- Receptor
- Batería
- BEC
- CES
- Cola
- Servo
- Servo1
- Servo2

Servo3  
Servo4  
Flymentor  
3D  
Naranja solitario pin  
Conector de paso  
Canal 6  
Canal 2  
Canal 2  
Canal 3  
Debe conectados  
Canal 6  
Debe conectados  
Gris solitario pin  
Azul solo pin  
Timón conector  
Gyro  
conector  
sensibilidad  
Canal 4  
Canal 5  
Facultativo, véase 4.1.1  
Verde solitario pin  
Flymentor 3D  
sensibilidad conector  
Canal 7  
Facultativo, ver 4.2.2  
Canal 4  
Debe conectados  
Canal 5  
Canal 7

## **Ajuste de parámetros de montaje 3,3**

La página de 'montaje' es una serie de parámetros básicos relacionados con el mecanismo, que debe estar configurado correctamente para que puedan trabajar Flymentor 3D. La interfaz se muestra como el diagrama 3.3.1, hay tres categorías: dirección de montaje, dirección de rotor, tipo de plato oscilante .



3.3.1 Diagrama página 'montaje'

#### Orientación de montaje

Hay una flecha impresa en el sensor CCD y de la Flymentor 3D. Usted puede montar la flecha para cualquier dirección en el montaje, pero las dos flechas deben apuntar a la misma dirección (y la lente de CCD debe mirar hacia el suelo). Normalmente, las flechas se montan en dirección frontal (cabeza helicóptero). Tras el montaje, debe establecer este parámetro de acuerdo con la dirección.

#### Dirección del rotor principal

Usted puede mirar en su rotor, registrar la dirección de rotación (reloj o al revés las agujas del reloj), y ajustar este parámetro.

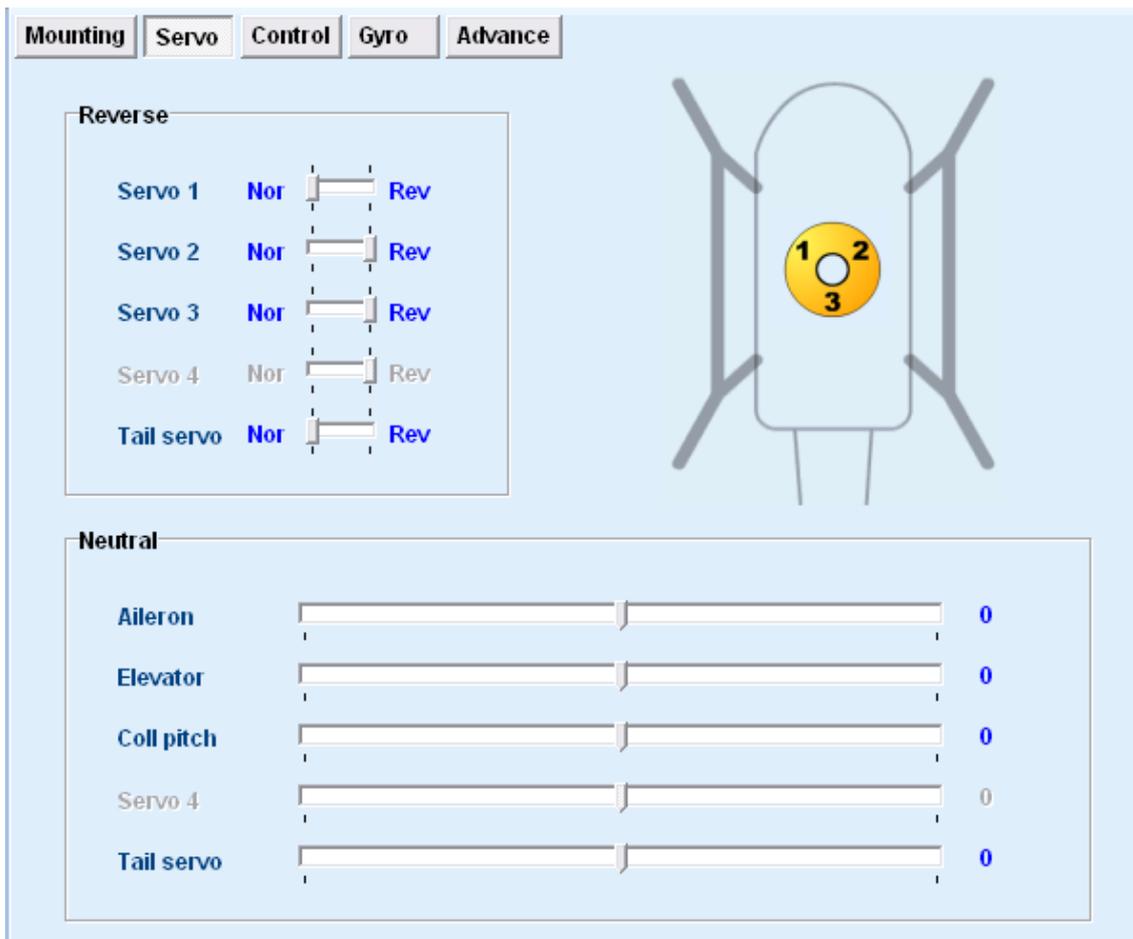
#### Tipo plato cíclico

Seleccione el tipo de plato cíclico aquí.

\* Atención: Por favor, lea el capítulo 2 para la conexión del equipo y ajuste de parámetros.

#### Servos Ajuste de 'parámetros'

La página se utiliza para la posición de reversa y neutral del servo. Ver diagram3.4.1.



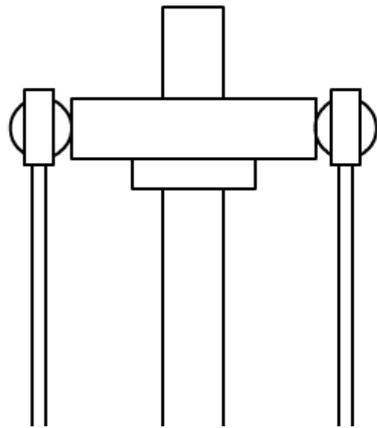
El parámetro sobre el servo 4, se establecerá únicamente en el modo de plato cíclico cuatro servos.

\* Atención:  
para evitar lesiones,  
por favor, desmonte  
rotor principal y cerrar  
desconecte la electricidad!

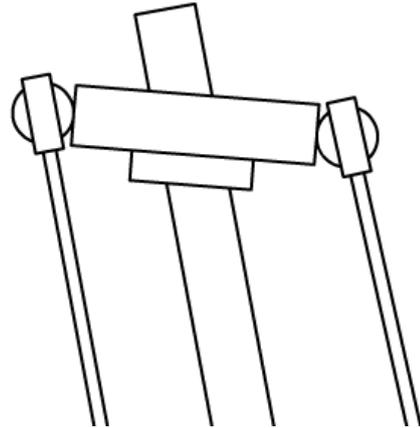
#### 3.4.1 Servo reverse

Debe establecer invertir antes de ajustar neutral. Es un poco diferente de ajuste del helicóptero sin Flymentor 3D, el ajuste debe hacerse en Flymentor 3D, no en el transmisor!

#### 3.4.2 Diagrama correcto



Flymentor 3D reacción

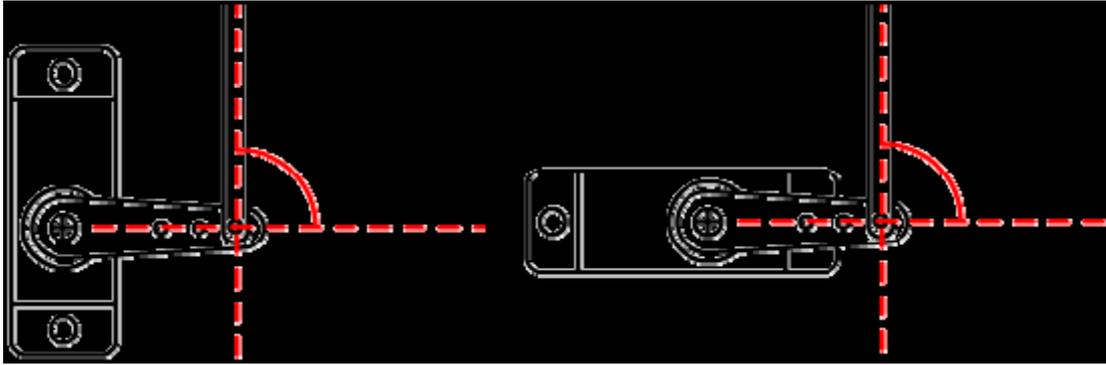


Por favor, hazlo siguiendo estos pasos:

- 1) Asegúrese de Flymentor 3D está montado, y todos los dispositivos electrónicos han sido conectados con éxito.
- 2) Encienda el transmisor, asegúrese de tener el stick de velocidad en la posición más baja.
- 3) Coloque helicóptero en una superficie horizontal, encender el aparato.
- 4) Espere a que termine la inicialización Flymentor 3D.
- 5) Mueva el helicóptero a un lado, observar la reacción de la placa de resaca, el 3D Flymentor controlará plato cíclico en el lado opuesto. Esto significa que cuando el helicóptero se inclinan a la izquierda, el plato cíclico debe inclinarse a la derecha (en relación al eje principal), cuando un helicóptero se inclinan a frente, el plato cíclico debe inclinarse hacia atrás, etc vea el diagrama 3.4.2.
- 6) Si la reacción es equivocada, conecte con la computadora Flymentor, el establecimiento de revertir el cambio y guárdelo. (Ud.puede mantener conexión cuando haga tests.)
- 7) Repita el paso 4, 5 y hasta que las reacciones de todas las direcciones son correctas.

\* Atención: para evitar lesiones, por favor, desconectar el rotor principal!

Servo neutro se fijará después de retroceder se selecciona. Debe ajustar neutros para que el servo quede en la posición adecuada. Normalmente, la posición de medio ángulo entre eje de balancín y el polo es de 90 °, como diagrama 3.4.3.



3.4.3 Diagrama Servo neutral

Antes de ajustar neutral, debe hacer el neutro del mecanismo en la posición aproximada, a continuación, utilizar el software para el ajuste preciso.

#### 3.4.2 Servo neutral

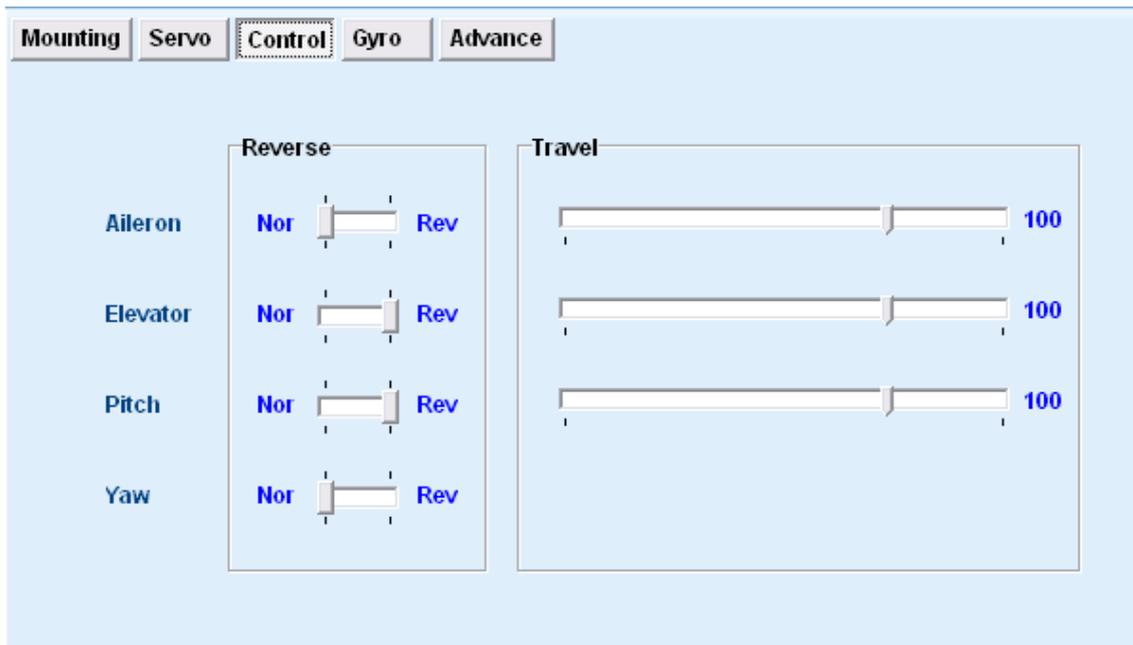
Usted debe saber que el neutro se mezcla neutral, por ejemplo, cuando ajustamos el alerón neutral de CCPM120 °, servo1 servo2 y se moverán al mismo tiempo (en dirección opuesta).

Así que hay que ajustar los neutrales por los siguientes pasos, supongamos que su plato cíclico es CCPM120 °:

- 1) Ajuste el alerón neutral, y que servo1 servo2 misma altura. No importa si la altura es suficiente.
  - 2) Ajuste del elevador neutral, que servo1, altura y servo2 servo3 misma (plato cíclico se horizontal).
  - 3) Ajuste cancha neutral, hacen que el plato oscilante a la altura adecuada.
- Ajuste de servo de cola y servo4 son independientes, se deberá adecuar servo4 después de alerones, ascensor y terreno de juego.

#### 3.5 Control de Ajuste 'parámetros'

La página se utiliza para fijar Flymentor 3D para adaptarse a la señal del transmisor. Hay dos categorías en la página, nor/rev y recorrido del servo (travel), ver la figura 3.5.1. De hecho, estos ajuste también se puede ajustar en el transmisor, puedes elegir uno, como quieras.



### 3.5.1 Diagrama de página Control

#### 3.5.1 Stick inversa

Establecer palo inversa siguiendo estos pasos:

- 1) Asegúrese de Flymentor 3D está montado así, y todos los dispositivos electrónicos han sido conectados con éxito
- 2) Encienda el transmisor, asegúrese de que el regulador de velocidad esta en la posición más baja.
- 3) Coloque helicóptero en una superficie horizontal, encender el aparato.
- 4) Espere a que termine la inicialización Flymentor 3D.
- 5) Mueva cada palo, grabar la reacción de los de plato oscilante.
- 6) Si la reacción es equivocada, conecte Flymentor 3D con el ordenador, el cambio inverso establecimiento y guardar. (Puede mantener la conexión cuando no se pega-testing)
- 7) Repita el paso 3, 4 y 5 hasta que todas las reacciones son correctas.

#### 3.5.2 Recorrido del servo

Establecer palo de viajes como los siguientes pasos:

- 1) Asegúrese de Flymentor 3D está montado así, y todos los dispositivos electrónicos han sido conectados con éxito.
- 2) Encienda el transmisor, asegúrese de regulador de velocidad en la posición más baja.
- 3) Colocar un helicóptero sobre una superficie horizontal, encender el aparato.
- 4) Espere a que termine la inicialización Flymentor 3D.
- 5) Mueva cada mantener su posición extrema, registrar el rango de movimiento de la placa de resaca.
- 6) Si el rango no es adecuado, conecte Flymentor 3D con el ordenador, el cambio inverso establecimiento y guárdelo. (Puede mantener conexión cuando los viajes de prueba)
- 7) Repita el paso 3, 4 y 5 hasta que todas las reacciones son correctas.

## Etapa de prueba 4. Flight

Normalmente, la configuración por defecto puede ser utilizado para el vuelo. Pero si quieres un mejor efecto, debe ajustar el "parámetros de vuelo. Este capítulo le indica cómo ajustar estos parámetros.

### 4.1 Ajuste de Gyro 'parámetros'

Hay un giro en Flymentor 3D, esta página se utiliza para configurar el giroscopio. Usted puede utilizar el valor predeterminado configuración para todo el vuelo, pero para el usuario avanzado, es necesario hacer algunos ajustes para lograr un mejor rendimiento.

The screenshot shows the Gyro configuration page with the following settings:

Parameter	Value
Gyro sense	70
Yaw rate	9
Yaw expo	3
Pitch to tail mix	0
Servo travel limit	100

**Expert settings**

Parameter	Value
Sensor gain	4
Tail delay	6
Heading hold angel range	6

#### 4.1.1 Diagrama página Gyro

##### 4.1.1 Gyro ajustes

###### Gyro sensibilidad

La sensibilidad de giro se puede ajustar desde -100 a +100. El valor positivo significa que el giroscopio de trabajo en "bloqueo de la cabeza», y un valor negativo significa que el giro que trabajan bajo 'Modo normal'. Se recomienda el uso de "bloqueo de la cabeza '. Igual que otros giroscopios, la sensibilidad debe ser tan grande

como sea posible para no tener oscilaciones de la cola.

Si Flymentor 3D se ha conectado el canal de sensibilidad del receptor, la configuración en esta página serán anuladas, el giro de 3D Flymentor utilizará el valor de la señal del receptor . Si no desea modificar el valor de sensibilidad con frecuencia, puede mantener el canal de sensibilidad vacío (la línea azul), el canal en el receptor se puede utilizar para otros.

Desvío tasa (yaw rate)

Este parámetro controla la velocidad cambiante de dirección. Normalmente, el valor debe establecerse al máximo, pero si no te gusta el rápido cambio de dirección, puedes ajustar como desees.

Desvío exponent (YAW EXPO)

Este parámetro controla el exponente de timón. poco valor hará que la respuesta sea alta con poco movimiento de stick . Usted puede ajustar como desee.

Tamaño de la cola para mezclar (pitch to tall mix)

Esta mezcla puede mejorar efecto cuando el cambio de sentido. Puede elegir un valor adecuado para hacer una mejor respuesta de giro para lanzar cambiando.

Limite recorrido servo (SERVO TRAVEL LIMIT)

Este parámetro controla la señal para el servo de cola, para evitar el conflicto de recorrido mecanico del servo.

#### 4.1.2 Configuración de Expertos Gyro

Sensor de ganancia

El parámetro controla la ganancia del amplificador de señal. Usted no podrá modificar la misma en la mayoría de casos.

Delay

El parámetro se utiliza para ajustar las características de servo de cola. La velocidad de respuesta del servo de cola es más lento, el parámetro debe ser conjunto más grande. Si algunos servos de alta calidad se utilizan, se debe establecer un valor de poco, tal como 0.

Ángulo de la cabeza explotación gama

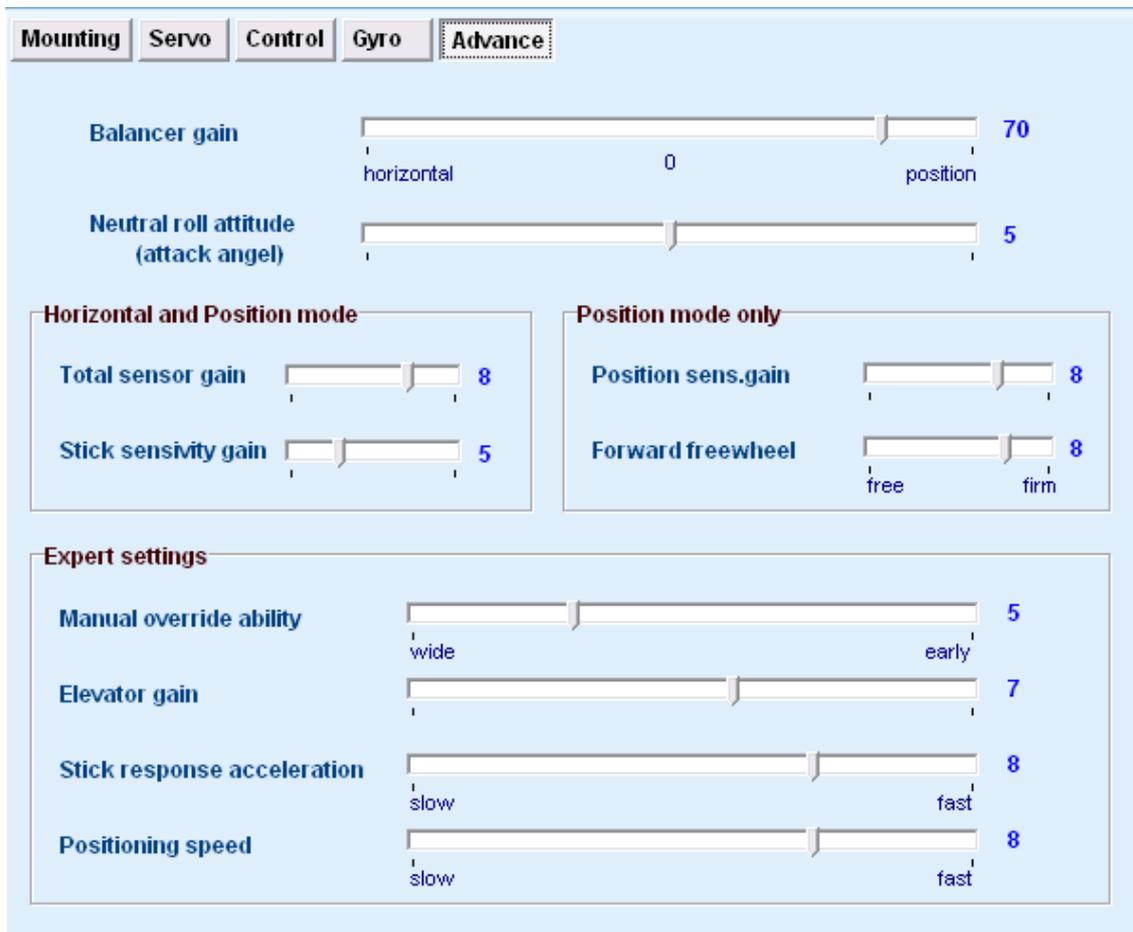
El parámetro controla la inercia de giro. La inercia significa la rotación adicional cuando

hacer un sentido de giro.

Cuando se empieza a mover el stick del timón, causará una rotación (en dirección a la cabeza cambiar de el helicóptero), cuando te dejas de mover la palanca del timón, el helicóptero no se detendrá la rotación inmediatamente debido a la inercia, se girará un ángulo adicional antes de detenerse. El parámetro controla el ángulo.

## 4.2 Ajuste de avanzada 'parámetros'

La página controla el modo de trabajo de Flymentor 3D. Es muy recomendable para mantenerlos como configuración de fábrica cuando no los conocen bien.



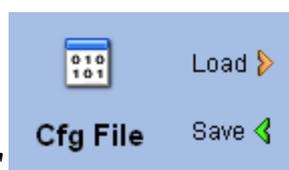
### 4.2.1 Diagrama página Advance

#### 4.2.1 Modo de trabajo

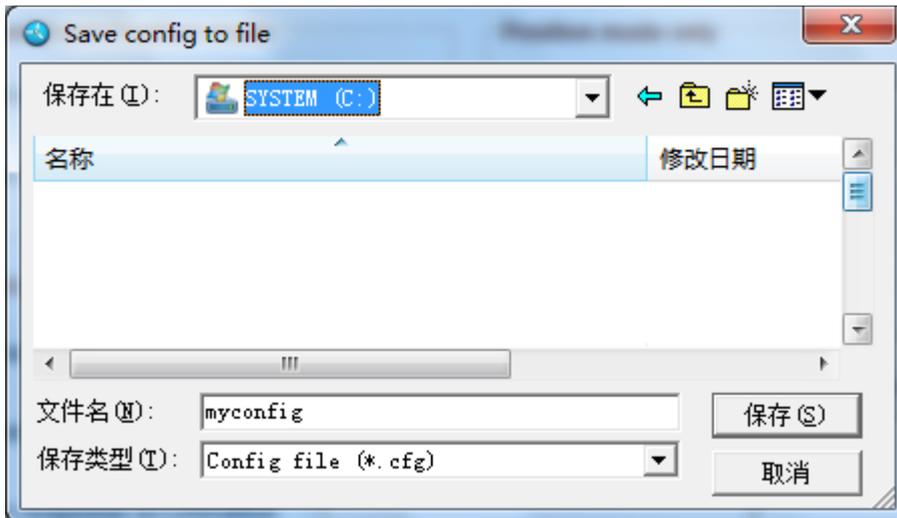
El 3D Flymentor tiene dos modos de funcionamiento: modo de compensación y el modo de posicionamiento. Ver la sección 4.2.2 para más detalles sobre el modo de conmutación.

## 5.1 Exportar a cfg

Guardar 'Haga clic en botón ', a continuación, elija la ubicación del archivo, el nombre de ella, todos los ajustes serán exportados en el archivo.



botón de 'Exportar'



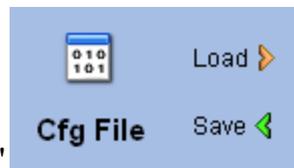
### 5.1.1 Diagrama de configuración de archivo de exportación

De hecho, los parámetros exportados son los parámetros en la interfaz de software, no en los parámetros

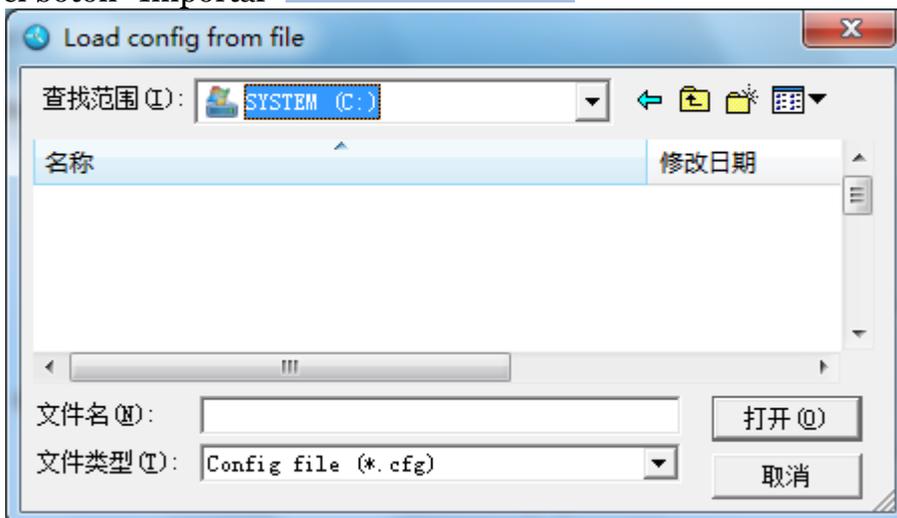
Flymentor 3D. Así que si desea exportar los parámetros en Flymentor 3D, debe ejecutar una operación 'Leer', sin ninguna modificación antes de exportar.

### 5.2 Importar de archivo cfg

Haga clic en botón "Load", a continuación, seleccione el archivo, la configuración será importado desde el archivo sin ningún tipo de otra notificación. Si los parámetros de la interfaz de software son útiles, por favor exportarlos primero antes de importar el archivo cfg.



el botón "Importar"



### 5.2.1 Diagrama de importación archivo de configuración

Después de importar, debe hacer clic en 'Escribir' para guardarlos en Flymentor 3D, ya que el

importadores únicos parámetros de carga de las páginas para ajustar.

\* Atención: la exportación e importación de archivos de configuración son toda la base de la interfaz de software.

En otras palabras, cuando se importen, se carga el software de los parámetros de configuración de archivos y actualiza los elementos de las páginas, al exportar, el software hace que los parámetros de páginas a continuación, guardarlos en el archivo de configuración.

#### 6. Restauración de los valores

Usted puede hacer algunos cambios importantes para el ajuste después de muchos intentos. Debido a que es en 3D Flymentor un sistema complicado, hay algunos enlaces entre cada parámetro. Así que después de muchas veces modificación, el efecto de 3D Flymentor puede ser terrible.

#### Modificar pabellón



Diagrama 6.1

Restablecer ajustes de fábrica

#### 7. Preguntas más frecuentes

Cuando esto sucede, se recomienda que utilice esta función para restaurar Flymentor 3D para configuración de fábrica. A continuación, realice algunos cambios en la base de la configuración de fábrica.

Reset 'Haga clic en botón ', la configuración de pantalla para restaurar el valor predeterminado de fábrica, a continuación, haga clic en " Escribir " botón, se guardarán en Flymentor 3D muestra barra de progreso después de terminado.

\* Atención: si 'función Write "no se ejecuta, el ajuste de fábrica no se guarda Flymentor en 3D.

P: No hace ninguna acción

R: Consulte la sección 1.4, asegúrese de que el 3D Flymentor está funcionando correctamente.

P: Helicóptero inestable en el modo de estacionario, especialmente cuando se vuela cerca de tierra.

R: Compruebe los siguientes elementos

✓ Reducir Flymentor sensibilidad 3D véase la sección 4.2.1

Si canal AUX se utiliza, modificar el sentido en el transmisor; Si no es así, modificar el software.

✓ El lugar de montaje de la CLD puede ser demasiado baja, por favor trata de subir más alto.

✓ Trate de aumentar los viajes de los alerones y el elevador.

✓ Puede que haya algo entre disparo ojo del CCD.

✓ Tal vez algunas plantas interfieren en el helicóptero y se encuentran en el ojo de la CLD. Entonces, debe cambiar al modo de equilibrio.

P: Vuelo no es estable, sobre todo cuando se vuela en el aire superior

R: Limpieza de la lente de CCD con frecuencia, y el objetivo debe mantenerse alejado de ventilación-pipe.

P: ¿Cómo volar sobre el terreno de bajo contraste? ejemplo, superficie nevada, superficie del agua ...

R: El modo posicionamiento no puede ser utilizado en estos entornos, debe cambiar al modo equilibrio.

P: ¿Cómo modificar Flymentor 3D sensibilidad?

R: Si se utiliza el canal AUX, modificar la sensibilidad en el transmisor, si no, modificarlo de software a través de PC. Se recomienda mantener AUX vacío porque si no ajustara la sensibilidad con frecuencia.

Q: la lente parece estar sucia de grasa y polvo, ¿qué puedo hacer?

R: No deje que la lente se ensucie de aceite de motor, y mantenerla lejos del escape.

Q: Vuelo no es estable en equilibrio y el modo de su posición.

R: Tal vez las vibraciones causan trabajo anormal (especialmente cuando se monta en helis de motor de explosion), usted puede tratar de añadir una esponja entre Flymentor 3D y el helicóptero.

Q: El plato cíclico tiene algunas acciones al abrir o cerrar Flymentor 3D

R: Porque Flymentor 3D necesita unos segundos para sincronizar con el helicóptero cuando encendemos el heli.

√ 3D Flymentor entrará en vigor en varios segundos a poco después de despegar en helicóptero.

√ El entorno de la temperatura puede cambiar bruscamente (por ejemplo, de su coche al sitio de despegue), por favor deje un helicóptero y 3D Flymentor en el entorno de vuelo, cinco minutos al menos antes de la alimentación.

√ vibración grave puede existir, se refieren a la pregunta anterior.

Q: Nos vamos a la deriva después de encender

R: Compruebe los siguientes elementos

√ El sensor no se puede montar horizontal,

√ Usted está volando un helicóptero con un ángulo de ataque a gran rotor

√ Compruebe la señal del transmisor es neutral 1.5ms

√ Mantener helicóptero estático. Compruebe el terreno de juego cola es fijo. Si el tono de cola se mueve cuando helicóptero estática, hacer sintonía fina de timón para detenerlo.

Q: Nos vamos a la deriva al cambiar de flotar y flotar invertido

R: Compruebe los siguientes elementos

√ Pruebe a ajustar los parámetros de la "actitud neutral roll "

√ La velocidad de giro del helicóptero podrá ser superior a 360 ° / s

Usted puede llevar a cabo un vuelo acrobático de serie