8FG

EQUIPO DE RADIO CONTROL DE 8 CANALES
FASST-2.4GHz Multi-canales/modo seleccionable 7-canales

Ref. 410012

MANUAL DE INSTRUCCIONES

Nota: La batería de su emisora T8FG no está conectada de serie al conector de la batería. Por favor, conecte el conector de la batería antes de uso.

CE0682

1M23N22201

ÍNDICE

DECLARACIÓN DE CONFORMIDAD . 1 de 2

INTRODUCCIÓN 4

- Servicio y Apoyo técnico 4
- Uso, Exportación y Modificaciones 5
- Simbología 6
- Precauciones de Seguridad (no utilizar su equipo sin previa lectura) 6

ANTES DE USAR 10

- Características de la emisora 8FG 10
- Contenido y especificaciones técnicas 11
- Accesorios 12
- Controles de la emisora 13

Precauciones con la antena 14
Pantalla LED 14
Interruptores (SA-SH) 14
Potenciómetro (LD, RD) 15
Correderas (LS, RS) 15
Trim Digital (T1-T4) 15
Funcionamiento del Sensor Táctil 16
Ajuste de los sticks 17
Tarjeta SD 18
Conector/Enchufe 19
Instalación y extración de la batería 20

- Nomenclatura del receptor 21

FUNCIONAMIENTO BÁSICO 22

- Recarga de la batería 22

Cómo cargar la batería Ni-MH/Ni-Cd 22

- Cómo encender/ apagar la emisora 23

Cuando encienda (on) 23
Cuando apague (off) 23
Alarmas de batería baja y apagado automático 23

- Cómo registrar el nombre de usuario 23
- Pantalla de inicio 24
- Selección de Modo (R6008HS) 25
- Procedimiento de conexión (T8FG/ R6008HS) 26
- Comprobación del rango de alcance 27

INSTALACIÓN RECEPTOR Y SERVOS 28

- Conexión del receptor y servos 28
- Conexión del servo (según tipo de modelo) .. 29
- Precauciones de instalación del receptor y los servos 33
- Instalación de la Antena del Receptor 34

PROCEDIMIENTO DE AJUSTES BÁSICOS EN MODELOS 35

- Ajustes básicos para aviones/ veleros 35
- Ajustes básicos para helicópteros 37

MENÚ DEL SISTEMA 41

Trainer (Instructor) 42
Display (Pantalla) 45
Nombre de Usuario 46
Ajustes H/W 47
Información 48

FUNCIONES DEL MENÚ CONEXIONES ... 49

(Funciones Comunes)

Tabla de Funciones 49
Control de Servos 50
Selección de Modelos 51
Tipo de Modelo 53
Frequencia 55
Función 56
Sub-Trim 58
Inversión de Servo 59
Fail Safe 60
End Point (Límite de Recorrido) 61
Throttle Cut (Corte Motor) 62

Idle Down (Ralentí) 63
Swash Ring (sólo Heli) 64
Swash (sólo Heli, salvo H-1) 65
Ajustes Trim Digital T1-T4 67
Reconfiguración de Datos 68

FUNCIONES DEL MENÚ DEL MODELO... 69
•Funciones Comunes 69
Salección de Condiciones (Velero/Heli) 70
Dual Rate 72
Mezcla de Programas 74
Fuel Mix (Aeroplano/Helicóptero) 76
•Funciones Aeroplano/Velero 78
Lista de funciones del Menú del Modelo 78
Throttle Curve (Aeroplano) 80
Throttle Delay (Aeroplano) 81
AIL Differential (Diferencial Alerones) 82
Configuración de Flaps 83
AIL - Camber FLP (2-AIL+2-FLP) 84
AIL - Brake FLP (Sólo veleros) 85
AIL - RUD 86
RUD - AIL 87
Camber Mix (Salvo 1-AIL) 88
ELE - Camber (Salvo 1-AIL) 90
Camber FLP - ELE (2-AIL+1-FLP) 91
Butterfly (Veleros, ala normal 2-AIL y más,
ala de vuelo 2-AIL+1FLP y más) 92
Mix de Trim (Veleros, 2-AIL y más) 94
Airbrake (Aerofreno) 96
Gyro (Aéreo, para tipo giro GYA) 98
V-tail (Cola en V) 100
Ailevator 101
Winglet (Diedro-sólo en vuelo) 102
Motor 103
RUD - ELE (Aeroplano) 105
Snap Roll (Aeroplano) 106
•Funciones de Helicóptero 108
Lista de funciones del Menú de Modelo 108
Curva PIT/Trim PIT 109
Curva THR/Trim Suspensión Motor 112
Throttle Hold (Auto-rotación) 114
Swash Mix (Plato Cíclico) 115
Throttle Mix (Mezcla de Motor) 116
PIT - RUD (Mezcla de Revoluciones) 117
Mezcla Gyro (para tipo GY) 118
Mezcla Governor 119

APÉNDICE 120
Temporizador ST1/ST2 120
Método de Ajustes de Interruptores 121

CE 0682 ①	SENTON GmbH; DAR número DAT-P-171/94-02 AUDIX Tech. Co., Ltd.; DAR número DAT-P-145/03-01

Declaración de conformidad de acuerdo al "Acto de Equipos de Radio y Terminales de Telecomunicación (FTEG) y Directiva 1999/5/CE (Directiva R&TTE)
Declaration of Conformity in accordance with the Radio and Telecommunications Terminal Equipment Act (FTEG) and Directive 1999/5/EC (R&TTE Directive)

Fabricante / Persona responsable *Manufacturer / responsible person*	**Futaba Corporation** **1080, Yabuzuka Chosei-son** **Chosei-gun** **Chiba-ken, 299-4395 JAPAN**
Declara que el producto *Declares that the product*	**T-8FG 2,4GHz**
Tipo (si corresponde, configuración incluyendo módulos): *Type (if applicable, configuration including the modules):*	
□ Equipos terminales de Telecomunicación *Telecommunications terminal equipment*	□ Equipo de Radio Control *Radio equipment*
Finalidad propuesta: *Intended purpose:*	**Emisora de Radio Control Remoto** ***Radio Remote Control Transmitter***
Clase de Equipo: *Equipment class:*	2
Cumple con los requerimientos esenciales sobre § 3 y otras disposiciones relevantes del Acto FTEG (Artículo 3 de la Directiva R&TTE), siempre que se utilice para su finalidad propuesta. *Complies with the essential requirements of §3 and the other relevant provisions of the FTEG (Article 3 of the R&TTE Directive), when used for its intended purpose.*	
Según los requerimientos sobre protección a la salud y seguridad de los usuarios § 3 (1) 1. (Artículo 3 (1) a). *Health and safety requirements pursuant to § 3 (1) 1. (Article 3(1) a)).*	
Estándares armonizados aplicados: *Harmonised Standards applied:*	**EN 60950**
Otros medios para probar la conformidad con los requerimientos esenciales (especificaciones estándares utilizadas). *Other means of proving conformity with the essential requirements (standards/specifications used).*	
Requisitos de la protección con respecto a la compatibilidad electromagnética § 3 (1) 2, (Artículo 3 *(1) b).* *Protection requirements concerning electromagnetic compatibility § 3(1)(2), (Article 3(1)(b).).*	
Estándar armonizado aplicado. *Harmonised Standards applied.*	**EN 301 489-1 V1.6.1(2005-09)** **EN 301 489-17 V1.2.1(2002-08)**
Otros medios para probar la conformidad con los requerimientos esenciales (especificaciones estándares utilizadas). *Other means of proving conformity with the essential requirements (standards/specifications used)*	

MODEL

Medidas por un uso eficiente de la radio frecuencia spectrum. *Measures for the efficient use of the radio frequency spectrum.*	
Interfaz aérea de los sistemas de radio según § 3(2) (Artículo 3(2)). *Air interface of the radio systems pursuant to § 3(2) (Article 3(2)).*	
Estándar armonizado aplicado. *Harmonised standards applied.*	**EN 300 328 V.1.7.1(2004-11)**
Otros medios para probar la conformidad con los requerimientos esenciales (especificaciones estándares utilizadas de la interfaz). *Other means of proving conformity with the essential requirements (standards/interface specifications used).*	

Dirección/ *Address:*	**Futaba Corporation** **1080, Yabuzuka Chosei-son** **Chosei-gun** **Chiba-ken, 299-4395 JAPAN**
Teléfono, fax, email: *Phone, fax, email:*	**Telf. +81 475 32 6143** **Fax: +81 475 32 3514**

Futaba

Chiba - Japón, 10 de Agosto de 2009 Nobumitsu Kanetsuna

Lugar y fecha de emisión
(Place and date of issue)

Nombre y firma
Name and signature

Nobumitsu Kanetsuna

Nombre impreso/ *Printed Name*

CE 0682 ①	SENTON GmbH; DAR número DAT-P-171/94-02 AUDIX Tech. Co., Ltd.; DAR número DAT-P-145/03-01

INTRODUCCIÓN

Gracias por adquirir un equipo de radio control digital Futaba® 8FG FASST-2.4GHz*. Este sistema es extremadamente versátil y adecuado tanto para principiantes como para expertos. Con el fin de hacer mejor uso de su equipo R/C y volar de forma segura le rogamos que lea detenidamente este manual. En caso de que encuentre dificultades mientras utiliza su emisora, por favor, consulte este manual, nuestro servicio web de preguntas frecuentes (Frequently Asked Questions - en el sitio web www.futaba-rc.com/faq/), la tienda donde adquirió su emisora o nuestro Servicio Técnico a través de la dirección que mostramos posteriormente en esta página.

*FASST: (Futaba Advanced Spread Spectrum Technology) Tecnología Avanzada de Expectro Compartido de Futaba.

Debido a los posibles cambios en los procedimientos de producción que puede sufrir este modelo, la información contenida en este manual está sujeta a cambios sin previo aviso.

Mantenimiento: Le recomendamos que revise su equipo Futaba una vez al año para mantenerlo en perfecto estado y asegurar su uso con total seguridad.

Actualizaciones y Apoyo Técnico:
(Cuestiones de uso y programación. En Inglés)
www.futaba-rc.com/faq/

SERVICIO TÉCNICO

En caso de que requiera una revisión o reparación de su equipo, remítalo bien protegido y acompañado de una nota detallada describiendo la avería o servicio requerido. Recuerde detallar **siempre** los siguientes puntos en la nota:

- Síntomas
- Lista de elementos enviados.
- Su nombre, dirección y número de teléfono.
- **Incluya el ticket, justificante de compra y/o Tarjeta de Garantía si aún está en vigor.**

Entrege el equipo a su tienda habitual para que gestionen el servicio o envíelo directamente al Servicio Técnico Autorizado FUTABA a la siguiente dirección:

MODELIMPORT S.A.
C/PRIMAVERA, 48; POL. IND. LAS MONJAS
28850 TORREJON DE ARDOZ, MADRID

EQUIPOS ADQUIRIDOS FUERA DE LA COMUNIDAD EUROPEA

Los equipos Futaba adquiridos fuera de la Comunidad Europea no están sujetos a cobertura de garantía ni a reparación y/o revisión por parte de los Servicios Técnicos de la marca en Europa. Para cualquier asesoramiento y/o servicio, deberá remitir el equipo, OBLIGATORIAMENTE, al Servicio Técnico del país de origen, único con responsabilidad sobre el mismo.

Toda la información contenida en este manual se refiere a la emisora Futaba 8FG tal y como se comercializa en España. El contenido de los equipos disponibles en otros países puede resultar muy distinto al nuestro, por lo que le recomendamos que se informe bien antes de decidir su adquisición.

MODEL IMPORT

Uso, Exportación y Modificación

1. Este producto es adecuado para su empleo con aeromodelos, helicópteros y modelos de superficie siempre en la frecuencia adecuada. Nunca se ha previsto un uso distinto al de control a distancia en modelismo dinámico. El equipo cumple la normativa de la Secretaría de Comunicaciones del Ministerio de Fomento, quedando restringido por la leyes Españolas al efecto.

2. Precauciones de exportación:

(a) Cuando exporte este producto desde su país de fabricación, su uso ha de obedecer las leyes del país de destino relativas a equipos emisores de radiofrecuencia. Si el equipo es exportado a un tercer país, dicha operación podría estar sometida a restricciones, pudiendo requerirse previo permiso expreso de la autoridad estatal competente. Si ha adquirido este equipo en el extranjero y no procede, por tanto, del distribuidor oficial de su país, contacte de inmediato antes de usar el equipo con el vendedor de forma que éste le aclare si todos los requisitos de exportación han sido cumplidos.

(b) El empleo de este equipo más allá de modelos a escala de hobby puede estar restringido e incluso prohibido, por la Normativa de Control de Exportación y Comercio, siendo exigida una solicitud de permiso de exportación. Este equipo, por tanto y bajo ningún concepto, ha de emplearse para el control de otros elementos que no sean modelos a escala de hobby. De igual forma, no deben utilizarse frecuencias que no estén explícitamente autorizadas para uso de modelismo o que no sean de libre uso del espectro radioeléctrico (2.4Ghz).

3. Modificación, ajuste y sustitución de piezas: Futaba no se responsabiliza de ninguna modificación, ajuste o cambio de piezas no autorizada sobre este equipo. Cualquiera de dichas acciones conllevan la pérdida inmediata de la garantía.

Los siguientes requisitos son de aplicación al receptor:

(1) Este dispositivo no debe causar interferencias dañinas.
(2) Este dispositivo debe aceptar cualquier interferencia recibida, incluyendo aquéllas que pudieran causar un funcionamiento erróneo.

Futaba a nivel mundial y Modelimport S.A. en su ambito nacional participan activa y voluntariamente en un amplio programa industrial destinado a la recogida y reciclado de baterías recargables de níquel cadmio (Ni-Cd) y níquel metal hidruro (Ni-MH) al final de su vida útil. Dichas baterías no pueden arrojarse a la basura por su capacidad contaminate y hacerlo constituye un delito en la totalidad de las Comunidades Autónomas de nuestro país, pudiendo únicamente entregarlas en centros municipales de residuos o en los cada vez más numerosos "Puntos Verdes".

Le rogamos que contacte con su centro local de reciclado o el "Punto Verde" más cercano solicitando información sobre dónde depositar las baterías agotadas. La participación de Futaba y Modelimport S.A. en este programa obedece a nuestro interés en la protección del medio ambiente y de los recursos naturales.

Simbología

Preste especial atención a la seguridad cada vez que observe los siguientes símbolos:

⚠ **PELIGRO** - Procedimientos que pueden ocasionar situaciones peligrosas con riesgo de muerte o serias heridas si no son llevados a cabo apropiadamente.

⚠ **ATENCIÓN** - Procedimientos que pueden ocasionar situaciones peligrosas con riesgo de muerte o serias heridas al usuario si no son llevados a cabo apropiadamente, o procedimientos donde la probabilidad de heridas superficiales o daños físicos es alta.

⚠ **PRECAUCIÓN** - Procedimientos donde la posibilidad de causar serias heridas al usuario es baja, pero existe peligro de heridas o daños físicos si no son llevados a cabo apropiadamente.

⃠ = Prohibido ❗ = Obligatorio

Atención: Mantenga los componentes eléctricos siempre fuera del alcande de los niños.

SEGURIDAD DE VUELO

⚠ ATENCIÓN

Para garantizar su seguridad y la de los demás, le rogamos que observe las siguientes precauciones:

❗ **Realice un mantenimiento programado.** Aunque su emisora 8FC conserva los ajustes de los modelos en una memoria EEPROM no volátil sin alimentación (la cuál no requiere una sustitución periódica), se recomienda su revisión regular contra desgaste y posibles daños. Nosotros le aconsejamos remitir su equipo al Centro de Asistencia Futaba una vez al año, en una época en la que no lo utilice, para una completa revisión y puesta a punto.

Baterías Ni-MH/Ni-Cd

❗ **¡Recargue las baterías!** (para mayor detalle acuda a la sección "Carga de las Baterías"). Recargue siempre las baterías de la emisora y del receptor al menos durante 8 horas antes de cada sesión de vuelo. Una batería descargada se agota rápidamente, pudiendo causar la pérdida de control e incluso ocasionar que el modelo se estrelle. Cuando comience una sesión de vuelo, ponga a cero el cronómetro de su emisora 8FC y, durante la jornada, preste atención a la duración de uso.

❶ **Deje de volar antes de que sus baterías queden bajas de carga. No se base en el sistema de alarma por baja batería de su emisora, incluído sólo como precaución, para establecer cuándo debe recargarlas. Compruebe SIEMPRE y ANTES de cada vuelo el estado de las baterías de la emisora y del receptor.**

Dónde volar

Le recomendamos encarecidamente recurra a un campo de aeromodelismo registrado. Puede encontrarlos fácilmente preguntando en su tienda de hobby habitual o, en España, contactando con la R.F.A.E. (Real Federación Aeronáutica Española) o la Federación Autónoma de su Comunidad.

Para mayor información puede recurrir a las direcciones que mostramos a continuación:

Real Federación Aeronáutica Española
Ctra. de la Fortuna s/n.
28044 Madrid
Tfno. 91 508 29 50 / 91 508 54 80
www.rfae.org

Asociación de Feder. Autonómicas de Deportes Aéreos
c/. Avellanas n. 14, 2ºH
46003 Valencia
Tfno. 96 315 44 89
www.aereas.org/afada_general.htm

❶ **Preste particular atención y respete las normas del campo,** así como la presencia y ubicación de espectadores, la dirección del viento y cualquier obstáculo en las cercanías de vuelo. Sea especialmente precavido cuando vuele en las inmediaciones de líneas de alta tensión, altos edificios o torres de comunicación, pues constituyen una potencial fuente de interferencias.

Instrucciones de uso y seguridad de las baterías Ni-MH/Ni-Cd

¡IMPORTANTE!
Utilice sólo el cargador especial de **Futaba** incluido con su equipo u otros cargadores aprobados por Futaba para cargar las baterías Ni-MH en su emisora 8FG y baterías Ni-Cd también incluídas.

Es importante comprender las características de uso de las baterías de Ni-MH/Ni-Cd (Níquel-Metal Hidruro/ Níquel-Cadmio). Lea siempre la etiqueta impresa (instrucciones) de las baterías Ni-MH/Ni-Cd y el cargador antes de su uso. Si no sigue el procedimiento de precauciones puede ocasionar rápidamente un severo y permanente deterioro en las baterías y los elementos a su alrededor, llegando incluso a producir **¡FUEGO!**

PRECAUCIONES IMPORTANTES

- ⊘ No trate de desmontar los paquetes de baterías o elementos Ni-MH/Ni-Cd.
- ⊘ No permita que elementos Ni-MH/Ni-Cd entren en contacto con la humedad o agua en ningún momento.
- ❗ Permita durante la carga la ventilación adecuada alrededor de las baterías Ni-MH/Ni-Cd , descarga, en uso e incluso durante su almacenamiento.
- ⊘ No deje desatendidas las baterías Ni-MH/Ni-Cd en ningún momento durante la carga o descarga.
- ⊘ No intente cargar las baterías Ni-MH/Ni-Cd con un cargador NO diseñado para baterías Ni-MH/Ni-Cd , ya que podría causar un daño permanente en la batería y el cargador.
- ❗ Cargue las baterías Ni-MH/Ni-Cd en lugares protegidos del fuego. ¡No cargue o descargue baterías Ni-MH/Ni-Cd en moqueta, una mesa de trabajo abarrotada, cerca de papel, plástico, vinilo, piel o madera o dentro de un modelo de R/C o un automóvil! Controle el área de carga con una alarma de incendios.
- ⊘ No cargue baterías Ni-MH/Ni-Cd con corrientes superiores a la capacidad "1C" de la batería ("C" es el ratio de capacidad de la batería).
- ⊘ ¡No permita que los elementos Ni-MH/Ni-Cd se sobrecarguen en ningún momento! Si los elementos alcanzan temperaturas superiores a 60°C debería hubicarlos en un lugar protegido del fuego.
- ❗ Los elementos Ni-MH/Ni-Cd no cargarán totalmente cuando hace mucho frío o muestran carga completa.
- ❗ Es normal que las baterías se calienten durante la carga, pero si el cargador o la batería se encuentran excesivamente calientes ¡desconecte la batería del cargador inmediatamente! Compruebe siempre una batería que ha sido calentada en exceso que no sufre un daño potential y no las utilice nuevamente si sospecha que ha sido dañada de alguna forma.
- ⊘ No use una batería si sospecha que el paquete presenta algun daño físico. Inspeccione cuidadosamente de que la batería no ha sufrido algun corte, punción o daño en el cableado o conectores. NO permita que el electrolito interno de la batería entre en contacto con los ojos o la piel—en ese caso lave con abundante agua las zonas afectadas. En caso de duda, coloque la batería en un lugar protegido del fuego por al menos 30 minutos.
- ⊘ No almacene las baterías cerca de una llama abierta o estufa.
- ⊘ No descargue las baterías Ni-MH/Ni-Cd en corrientes que excedan la capacidad de corriente de la batería.
- ❗ Guarde siempre las baterías MH/Ni-Cd en lugares seguros fuera del alcance de niños.

Instrucciones de Uso de la Tarjeta de Memoria de Seguridad Digital (SD)
(La tarjeta SD no se incluye en este equipo)

- ⊘ Nunca retire la tarjeta SD o desconecte la emisora mientras introduzca datos.
- ⊘ Nunca almacene la tarjeta SD donde se encuentre sujeta a electricidad estática o campos magnéticos.
- ⊘ No exponga directamente la tarjeta SD a la luz solar, humedad o ambientes corrosivos.
- ⊘ No exponga la tarjeta SD a suciedad, humedad, agua o cualquier tipo de fluídos.
- ❗ Sujete siempre la tarjeta SD por los bordes durante su instalación y extracción.
- ❗ Asegúrese de insertar la tarjeta SD en su correcta direción.

En el campo de vuelo

Con el fin de prevenir daños posibles en su equipo de radio control, realice las secuencias de encendido y apagado apropiadamente, como indicamos a continuación:

1. Ponga el stick del mando de gas en la posición de ralentí o, en su caso, desconecte su motor eléctrico.
2. Encienda su emisora y permita que se inicialice hasta alcanzar la pantalla de inicio.
3. Confirme que la memoria del modelo propio ha sido seleccionado.
4. Encienda el receptor.
5. Compruebe todos los mandos. Si algún servo opera anormalmente, no intente volar hasta que no determine la causa del problema.
   Compruebe que los ajustes del FailSafe se encuentran programados correctamente; entonces apague la emisora y confirme que los mandos se desplazan a las posiciones programadas. Encienda la emisora nuevamente).
6. Arranque el motor del modelo.
7. Realice una comprobación de alcance total.
8. Después del vuelo, deje el stick de gas a su posición de ralentí y pare el motor o, en su caso, desconecte el motor eléctrico.
9. Apague el receptor.
10. Apague la emisora.

Si no realiza las secuencias de encendido y apagado en el orden explicado, puede causar daños a los servos y/ o a las superficies de control, ahogar su motor o, en el caso de motores eléctricos o con encendido, provocar un arranque accidental de graves consecuencias.

- **Si mientras se prepara para volar deposita la emisora en el suelo, asegúrese de que no se puede volcar como consecuencia del viento.** Si vuelca, puede ocurrir que el stick del mando de gas se avance con la consiguiente aceleración del motor. Asimismo se pueden provocar daños a la propia emisora.
- Para garantizar un continuo y seguro control sobre su modelo, resulta imprescindible **mantenerlo a la vista en todo momento.** Le recomendamos que no vuele nunca detrás de grandes objetos como edificios, chimeneas, grúas, etc. De hacerlo puede provocar la pérdida de intensidad y calidad de la señal captada por el receptor con el consiguiente riesgo de pérdida de control.
- **No agarre la antena de la emisora durante el vuelo.** Si lo hace puede reducir la intensidad de la transmisión.
- Como ocurre con cualquier equipo de radio frecuencia, la señal más potente se genera hacia los lados de la antena de la emisora. Por ello, evite apuntar con la misma directamente al modelo. Si su estilo de sujetar la emisora puede provocar tal situación, desplace la antena a un ángulo que lo evite.
- **¡No vuele cuando llueva!.** El agua y la humedad pueden penetrar en su emisora a través de la antena o de las ranuras de los sticks y causar un funcionamiento errático o incluso una pérdida de control. Si, durante un concurso, por ejemplo, se ve obligado a volar mientras llueve, proteja su emisora con una funda impermeable. Jamás vuele en condiciones de tormenta eléctrica o si se prevén rayos.

ANTES DE USAR

Características

Sistema FASST-2.4GHz

La emisora 8FG transmite en modo FASST-2.4G 7-canales y modo Multi-canal seleccionando la modulación y ajustando el encendido de la emisora. Requiere un receptor con la misma modulación. El receptor R6008HS está capacitado para controlar modelos de hasta 8 canales. El receptor R6008HS dispone de dos (2) modos de uso como se muestra a continuación.

Modo Normal/Modo Alta Velocidad

El "Modo Normal" acepta cualquier tipo de servos o elementos periféricos ya que el ratio de la estructura de la toma de salida es de 14ms. El "Modo Alta Velocidad" sólo acepta servos digitales para salidas de 1 a 6 canales, incluyendo la serie BLS y la mayoría de periféricos como giróscopos o variadores brushless (ESC). El ratio de la estructura de salida es de 7ms. Las tomas para otros canales indicados a continuación permiten utilizar cualquier tipo de servos, ya que el ratio de estas tomas de salidas son aún de 14ms en el modo de Alta Velocidad (High Speed mode).

Características del sistema FASST-2.4GHz:

- Sistema de comunicación de espectro compartido 2.4GHz.
- Exclusivo código de identificación ID que impide interferencias de otros sistemas FASST.
- Función Fail Safe (F/S) (para el canal de aceleración en modo 7-canales)-F/S, y F/S para la batería.
- Diversidad antena dual (R6008HS)
- Seleccionable Modo Normal o modo Alta Velocidad (High Speed) (R6008HS).

Compatibilidad del sistema T8FG-2.4GHz con el receptor

Emisora		Receptor		
		R606FS	R6004FF, R616FFM, R6106HF/HFC R607FS, R617FS	R608FS, R6008HS, R6014FS/HS
Sistema T8FG 2.4G	Modo Multi-c	—	—	Sí
	Modo 7-c	Sí	Sí	—

Tipos de Modelo

Puede seleccionar entre cuatro tipos de alerones principales y tres para el timón de cola para aviones. Seis tipos de palas disponibles para helicópteros. Seis tipos de alas y tres tipos de timón de cola para veleros. La configuración de las funciones y las mezclas necesarias de las mismas para cada tipo de modelo vienen configuradas de serie.

Entrada de Datos

Amplia pantalla gráfica LCD y nuevo modelo de Sensor táctil que facilita substancialmente la configuración.

Sticks

Nuevos diseños de stick que aportan una sensación mejorada, con longitud y tensión ajustable.

Batería Ni-MH

La emisora T8FG opera con una batería de Níquel-Metal Hidruro a 7.2V/1,700 mAh.

Tarjeta SD (Tarjeta de memoria de Seguridad Digital) (No incluída)

Puede grabar los datos del modelo en una tarjeta SD (32MB-2GB.) Cuando existe una actualización del software de su emisora T8FG, este software puede ser actualizado usando la tarjeta SD.

MODEL IMPORT

Contenido y Especificaciones Técnicas

(Espedificaciones sujetas a cambios sin previo aviso).

Su equipo 8FG incluye los componentes siguientes:

- Emisora T8FG.
- Receptor R6008HS.
- Batería Ni-MH HT2F1700B y Cargador.
- Cable con interruptor del Receptor.
- Correa de sujeción para el cuello.

Emisora T8FG

(2-sticks, 8-canales, sistema FASST-2.4G).

Banda de emisión: banda 2.4GHz.

Modulación: seleccionable entre 2.4G 7-canales o 2.4G Multi-canal.

Alimentación: Batería Ni-MH de 7.2V HT6F1700B.

Receptor R6008HS

(Sistema FASST-2.4G, diversidad antena dual).

Alimentación: baterías de 4.8V o 6.0V alimentación regulada desde el variador (ESC), etc. (*1).

Tamaño: 24.9 x 47.3 x 14.3 mm.

Peso: 13.5g.

(*1) Asegúrese de que, cuando usa la alimentación regulada desde el variador, la capacidad del mismo concuerda con su condición de uso.

Condición de uso en modo "High Speed" (Alta Velocidad) (R6008HS)

⚠ PRECAUCIÓN

❶ Cuando use el receptor R6008HS en modo "Alta Velocidad" (HS), requiere servos digitales para los canales 1 a 6.

Si conecta un servo analógico a uno de los seis primeros canales en modo Alta Velocidad (HS), el servo no funcionará apropiadamente. Adicionalmente, mientras algunos dispositivos operan en ambos modes, otros no lo hacen. Si nota dificultades, por favor, conecte el receptor a modo "Normal" normal para comprobar si así resuelve dicha anomalía.

Con el receptor R6008HS en modo Alta Velocidad, puede utilizar servos analógicos para los canales siete y ocho.

(Para selección de Modo, pág. 25).

Servos recomendados para la emisora 8FG (no incluídos en el equipo)

Servo S9252 (Digital)

Lógica de control: Ancho de pulso, neutro en 1.52 ms.

Alimentación: 4.8 V (desde el receptor).

Potencia: 6.6 kg-cm a 4.8V.

Velocidad: 0.14 seg/60° a 4.8V.

Tamaño: 40 x 20 x 36.6 mm.

Peso: 50 g.

Servo S9255 (Digital)

Lógica de control: Ancho de pulso, neutro en 1.52 ms.

Alimentación: 4.8 V (desde el receptor).

Potencia: 9.0 kg-cm a 4.8V.

Velocidad: 0.16 seg/60° a 4.8V.

Tamaño: 40 x 20 x 36.6 mm.

Peso: 55 g.

Servo S3151 (Estándar, Digital)

Lógica de control: Ancho de pulso, neutro en 1.52 ms.

Alimentación: 4.8 V (desde el receptor).

Potencia: 3.1 kg-cm) a 4.8V.

Velocidad: 0.21 seg/60° a 4.8V.

Tamaño: 40.5 x 20 x 36.1 mm.

Peso: 42 g.

Servo S3001 (Estándar, con rodamiento)

Lógica de control: Ancho de pulso, neutro en 1.52 ms.

Alimentación: 4.8 V (desde el receptor).

Potencia: 3.0 kg-cm.

Velocidad: 0.22 seg/60°.

Tamaño: 40.4 x 19.8 x 36 mm.

Peso: 45.1g.

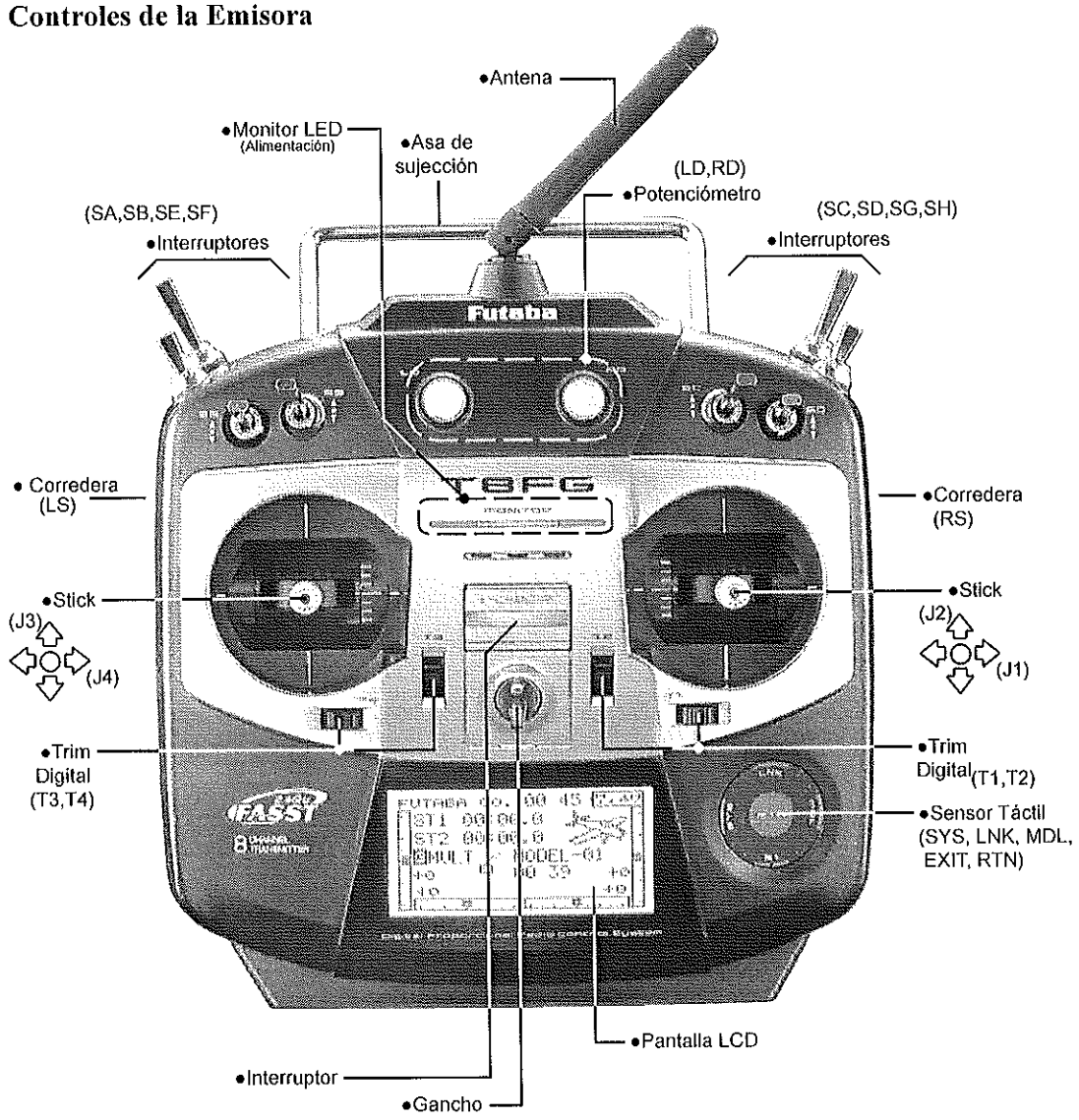
MODEL IMPORT

Los siguientes accesorios adicionales se encuentran disponibles a través de su tienda habitual. Recurra al catálogo de Futaba para obtener mayor información:

- Batería de emisora HT6F1700B - la batería de la emisora (de 1700mAh) de Ni-MH puede ser fácilmente cambiada por una cargada para proporcionar capacidad suficiente en sesiones de vuelo más amplias.
- Cable de enseñanza - el cable de enseñanza opcional puede ser utilizado para para ayudar a un piloto novel en el aprendizaje, utilizando el instructor una emisora aparte. Observe que la emisora T8FG puede ser conectada a otro equipo T8FG, así como a otros modelos de emisoras de Futaba. La emisora T8FG dispone de uno de los tres tipos de clavija para la conexión del cable conforme al transmisor conectado. (Remítase a la descripción de la función TRAINER (Entrenador) para mayor información - pág. 42).
- Correa de sujección para el cuello - puede enganchar la correa a su emisora T8FG para facilitar su manejo y mejorar la precisión de vuelo, ya que sus manos no necesitarán soportar el peso de la emisora.
- Cable en "Y", prolongadores, etc - dispone de prolongadores y cables en "Y" originales Futaba, incluyendo una versión de alto consumo con cables de mayor sección, para ayudarle las instalaciones de sus modelos de mayor tamaño y otras instalaciones.
- Giróscopos - dispone de una variedad de giróscopos originales Futaba para adaptarse a las necesidades de su avión y/o helicóptero.
- Governor (GV1) - de uso exclusivo para helicópteros. Controla automáticamente el servo de motor para mantener un régimen de giro constante del rotor principal independientemente del paso, la carga, las condiciones atmosféricas, etc.
- Receptores - puede adquirir varios modelos de receptores Futaba para su uso en otros modelos. (Receptores para el sistema FASST-2.4GHz modo Multi-canal y modo 7-c también disponibles).
- Cargador opcional - Cargador para baterías de emisora/ receptor Futaba CR-2000 Ni-MH/Ni-Cd.

MODEL IMPORT

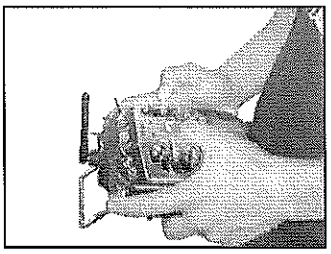
Controles de la Emisora



MODEL IMPORT

Antena de la Emisora:

Como la mayoría de las transmisiones de radio frecuencia, el mayor área de señal de transmisión se encuentra a los lados de la antena de la emisora. Así, evite que la antena apunte directamente al modelo. Si su estilo de vuelo genera esta situación, mueva la antena para corregir esta situación.



⚠ PRECAUCIÓN

❶ Por favor, no agarre la antena de la emisora durante el vuelo.

De hacerlo puede degradar la calidad de la transmisión del modelo.

Pantalla LED

El estado de la emisora se muestra a través del indicador LED a la izquierda y derecha justo debajo del logo "T8FG".

LED (Izquierda)

Indica el aviso de la condición "no-por defecto".

- Destello

  El interruptor se encuentra encendido cuando cualquier condición del interruptor se encuentra en estado ON.

LED (Derecha)

Indica el estado de transmisión de las ondas de radio.

- Off

  Las ondas de radio se encuentran en estado apagado (OFF).

- On

  Las ondas de radio frecuencia están siendo transmitidas.

- Destello lento

  La función TRAINER (entrenador) se encuentra activada al modo estudiante (ondas de radio OFF).

Interruptores (SA-SH)

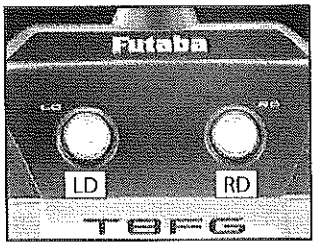
(Tipo Interruptor)

- SA : 3 posiciones; Alterno; palanca corta.
- SB : 3 posiciones; Alterno; palanca larga.
- SC : 3 posiciones; Alterno; palanca larga.
- SD : 3 posiciones; Alterno; palanca corta.
- SE : 3 posiciones; Alterno; palanca corta.
- SF : 2 posiciones; Alterno; palanca larga.
- SG : 3 posiciones; Alterno; palanca corta.
- SH : 2 posiciones; Momentáneo; palanca larga.

*Puede seleccionar el interruptor y configurar la dirección ON/OFF en la pantalla de ajustes de funciones mixtas.

MODEL IMPORT

Potenciómetro



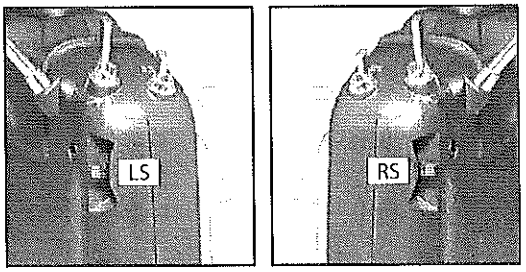
Potenciómetros LD y RD:

Los potenciómetros LD y RD son de tipo analógico.

*Suena el tono de su T8FG cuando el botón del potenciómetro alcanza la posición central.

*Puede utilizar cada pantalla de ajuste de las funciones mixtas para seleccionar varios potenciómetros y definir la dirección de cada movimiento.

correderas



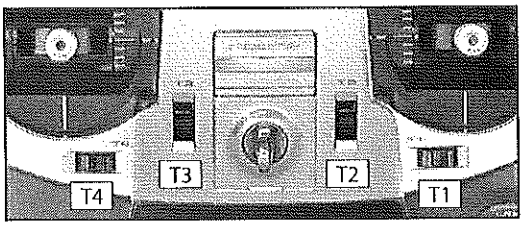
LS (Izquierda), RS (Derecha):

Las correderas LS y RS son de tipo analógico.

*Suena un tono en la emisora T8FG cuando sitúa la palanca en el centro.

*Puede seleccionar una corredera y ajustar la dirección del movimiento en la pantalla de configuración de funciones mixtas.

Trim Digital



Trim Digital T1, T2, T3 y T4:

Esta emisora dispone de cuatro (4) trims digitales. Cada vez que presione un botón trim, su posición se mueve un paso. Si continúa presionando, la posición del trim comienza a moverse rápidamente. Además, cuando mueve el trim a su posición central, el tono cambiará. Puede monitorizar gráficamente en la pantalla la posición de los trims.

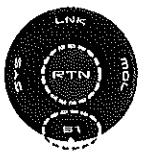
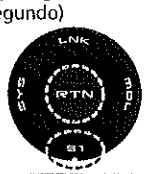
*Puede seleccionar la cantidad de recorrido del trim desde lla pantalla de inicio en la pantalla de configuración de T1-T4 dentro del menú de conexiones.

Nota: Las posiciones configuradas serán almacenadas en la memoria no volátil, donde permanecerán.

MODEL IMPORT

Funcionamiento del sensor táctil

Mediante el sensor táctil puede desempeñar la función de datos.

Funcionamiento sensor táctil		Condición	Funcionamiento
• Toque corto 	S1	En la pantalla tiene varias páginas (Ej. pantalla P-MIX)	El cursor salta al inicio de la página siguiente.
		En la pantalla tiene solo (1) página.	EL cursor salta al inicio de la página.
		Modo entrada de datos con destello de ajuste de datos.	El ajuste de datos se cancela.
	RTN	Em modo cursor de desplazamiento.	Cambia al modo de entrada de datos.
		En modo entrada de datos.	Cambia a modo de desplazamiento.
		Modo entrada de datos con destello de ajsute de datos.	Los datos han sido introducidos.
• Dos toques cortos	SYS	Pantalla Inicio, Menú Sistema, Menú Conexiones, Menú Modelo, Interruptor Selección ON/OFF, NOMBRE USUARIO, NOMBRE MODELO, DISPLAY, INFO, SELECCIÓN MODELO, TIPO MODELO, FRECUENCIA, RECONFIGURACIÓN DE DATOS, TEMPORIZADOR, Control Selección, Función Selección, CONTROL SERVO.	Salta directamente a la pantalla Menú del Sistema.
		Excepto lo anterior.	Salta directamente a Control de Servos.
	LNK	En todas las pantallas.	Salta directamente al Menú de Conexiones.
	MDL	En todas las pantallas.	Salta directamente al Menú del Modelo.
• Toque largo (1segundo) 	S1	En la pantalla de INICIO.	Activación / Desactivación del sensor.
		Excepto en la pantalla INICIO.	Salta directamente a la pantalla INICIO
	RTN	Modo entrada de datos con destello de ajuste de datos.	Reconfigura valores iniciales.
• Desplazamiento	Esbozo of "RTN"	Recorriendo sin preslón el borde exterior del botón RTN.	El cursor ha sido movido.
		En modo de entrada de datos.	Incrementa o reduce los datos. Selección SI ó NO, etc.

Movimiento del cursor, entrada de valor o selección de modo:

El movimiento del cursor en la pantalla menú y su movimiento entre las opciones de las pantallas de ajustes puede ser controlado desplazando el sensor a la izquierda o derecha en la dirección de la flecha como se indica en la figura superior. También puede ir a la página siguiente si la hubiera.

Puede accionar la entrada de datos, entrada de valor, selección de modo y operaciones similares desplazando su dedo a la izquierda y derecha (Valor, ON, OFF, INH, ACT, etc).

Botón RTN:

Toque el botón RTN si desea abrir una pantalla de ajustes o cm a setup screen or to cambiar entre modo movimiento del cursor y (display reverse) modo entrada de datos (display box).

También puede usar este botón cuando se muestre un mensaje de confirmación en la pantalla, etc.

Botón S1:

Cuando existe una pantalla siguiente en la pantalla de menú o ajustes, puede acceder a esa página tocando el botón S1. En este caso, el cursor se desplaza al encabezado de la pantalla (excluyendo la parte de una función).

Pantalla de salida de ajustes:

Para terminar con una operación en la pantalla de ajustes y volver a la pantalla menú, desplace el cursor al título del elemento de encabezado de la pantalla y presione el botón RTN.

Para volver al menú INICIO directamente, presione el botón S1 durante 1 segundo.

También puede mover el cursor al título del elemento de encabezado de la pantalla y pulse el botón RTN para volver a la pantalla INICIO desde la pantalla menú.

Acceso al menú de Servor directamente:

Presione el botón SYS, LNK o MDL durante 1

MODEL IMPORT

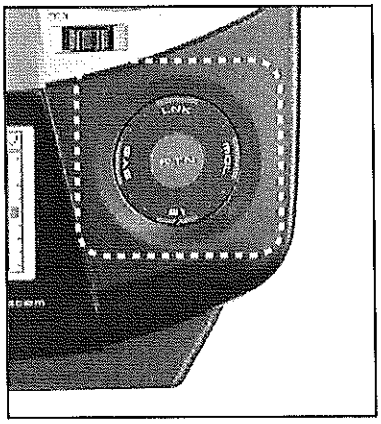
segundo cuando desee abrir el menú o pantalla de Monitorización de Servos.

Nota:

*Desplazamiento: Por favor, opere mientras realiza un desplazamiento cricular largo. El sensor podría no reconocer un movimiento corto ya que es una función de inverión-rotación.

*Es posible que no opere suavemente ya que el sensor no reacciona a la operación cuando comienza con el toque circundante del sensor táctil.

En ese caso, por favor, opere el sensor táctil una vez que separe su dedo una vez del sensor.

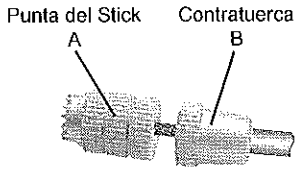


*Por favor, opere el sensor de nuevo sin forzarlo y separe su dedo una vez unos 2 cm o más cuando el sensor no funciona con suavidad.

Ajuste de los Sticks

Adjuste de la longitud del stick

Puede ajustar la longitud del stick como desee. Se recomiennda ajustar la longitud del stick en línea con el tamaño de su mano.



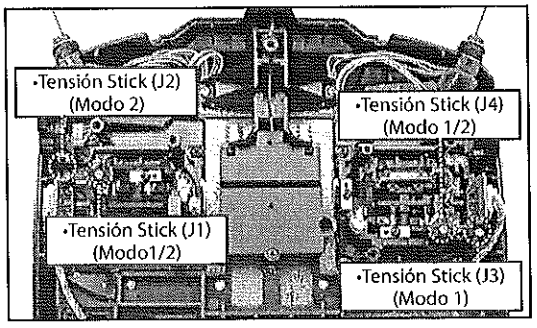
1. Sujete la parte "B" de la palanca y gire la parte "A" en dirección opuesta a las agujas del rejoj. La parte "A" se aliviará y podrá desenroscarla.
2. Gire la parte "A" en dirección a las agujas del reloj mientras sjuata la parte "B" de la palanca para colocar la misma a su gusto.

Ajuste de la tensión del stick

Puede ajustar la tensión del stick auto-retorno.

1. Primero, retire la tapa de la batería en la parte trasera de la emisora. a continuación desenchufe el cable de la batería y retire la batería de la emisora.
2. Retire los cinco tornillos que sujetan la carcasa trasera de la emisora con un destornillador y colóquelos en un lugar seguro. Retire cuidadosamente la carcasa trasera de la emisora.

Así verá la emisora como a continuación.



2. Ajuste a su gusto la tensión del muelle con un destornillador Phillips girando el tornillo de ajuste del stick que quiere ajustar.

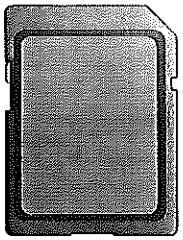
*Si gira en dirección a las agujas del reloj aumenta la tensión.

PRECAUCIÓN: Si afloja el tornillo demasiado, el stick podría no funcionar por encontrarse suelto internamente.

3) Cuando termine el ajuste, reinstale la carcasa trasera de la emisora.

Tarjeta SD (tarjeta de memoria de Seguridad Digital) (No incluida)

Los datos del modelo de la emisora T8FG pueden ser almacenados en una tarjeta SD. Cuando exista una actualización del software de la emisora, éste puede ser actualizado con la tarjeta SD. (Capacidad memoria tarjeta SD: 32MB to 2GB)



⚠ Precaución

❗ Asegúrese de que desconecta la emisora antes de insertar o retirar la tarjeta SD.

⃠ Por ser la tarjeta SD un dispositivo de precisión, no la fuerce al introducirla en la emisora.

Restricciones cuando use la tarjeta SD

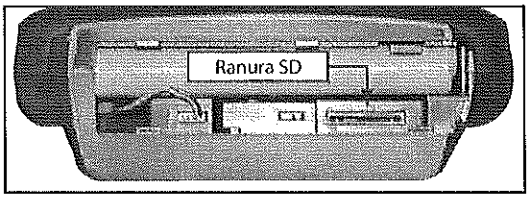
Por favor, preste atención a las siguientes restricciones concernientes a la tarjeta SD:

*Podría ser necesario formatear la tarjeta SD en la emisora T8FG. La tarjeta SD no puede ser utilizada inmediatamente después de la compra.

*Cuando formatea la tarjeta suprime toda la información guardada en la misma.

*Una tarjeta SD formateada por la emisora no puede ser utilizada directamente desde un PC con Explorer, etc. Los archivos deben ser convertidos por un software especial de conversión. Los expedientes con identificados numéricamente en lugar del nombre. (Puede descargar el software especial de conversión desde el sitio web del distribuidor autorizado de Futaba).

Cómo insertar/retirar la tarjeta SD

1. Apague la emisora y abra la tapa de la batería que encontrará debajo de la misma.
2. 

[Cómo insertar la tarjeta]

Vuelva la tarjeta SD para que el frontal de la misma de la cara con la parte trasera de la emisora e introdúzcala en su ranura convenientemente.

*Presione hasta que quede bien introducida.

[Cómo retirar la tarjeta]

Cuando la tarjeta SD es extraída, puede retirarla.

3. Cierre la tapa de la batería.

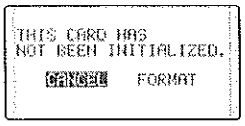
SD card initialization

Para utilizar una tarjeta SD con la emisora T8FG, la tarjeta debe ser primeramente formateada. Una vez formateada, no necesita ser formateada nuevamente. Este paso se realiza por la emisora T8FG.

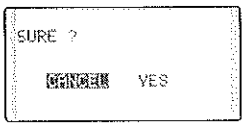
[IMPORTANTE] Cuando formatea una tarjeta SD, todos sus datos previos son eliminados. No formatee una tarjeta que contenga información importante.

[Procedimiento de Formateo]

1. Inserte la tarjeta SD en la ranura correspondiente de la emisora T8FG.
2. Encienda la emisora. Cuando una tarjeta sin formatear es introducida en la emisora T8FG, aparece la siguiente pantalla:



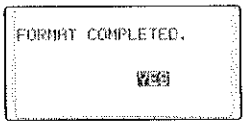
3. Si la emisora se encuentra preparada para formatear, mueva el cursor a [FORMAT] y presione el botón RTN. (Para cancelar esta acción, desplace el cursos a [CANCEL] y presione el botón RTN).



4. Mueva el cursor a [YES] y presione el botón RTN.

*Cuando comienza a formatear. Durante esta acción, la pantalla muestra el mensaje [NOW FORMATTING...].

*Cuando el formateo se complete, la pantalla mostrará el mensaje [FORMAT COMPLETED]. Dependiendo de la velocidad y capacidad de la tarjeta, el formateo puede durar desde diez segundo hasta verios minutos.



[IMPORTANTE] No apague la emisora hasta que el mensaje [FORMAT COMPLETED] sea mostrado.

5. Termine este paso presionando el botón RTN.

Lector/escritor de tarjetas SD

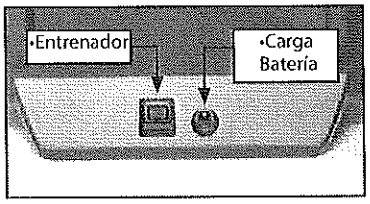
Para guardas los datos de modelos y actualizar carpetas (actualizados por Futaba) en su tarjeta SD, puede usar aquellas carpetas de su emisora T8FG. Puede encontrar disponible el material de lectura y escritura de tarjetas SD en la mayoría de tiendas de electrónica.

Almacenamiento de datos

Si tiene problemas de lectura o grabación de datos después de un largo período de uso, por favor, utilice una nueva tarjeta SD.

*El Proveedor como el fabricante no tiene la responsabilidad de compensación por ningun fallo o daño en la información almacenada en la tarjeta de memoria bajo singun motivo. Asegúrese de realizar una copia de seguridad de sus datos importantes en la tarjeta SD.

Conector/Enchufe



El conector en la función trainer (entrenador)

Cuando utilice esta función, conecte el cable de enseñanza opcional entre las emisoras del profesor y el alumno.

*Puede ajustar la función trainer en la pantalla de la función Trainer del menú del sistema.

Conector del cargador de la batería

Es el conector para cargar baterías Ni-MH HT6F1700B instalado en la emisora. No utilice otros cargadores excepto el cargador especial adjunto correspondiente a baterías Ni-MH.

⚠Atención

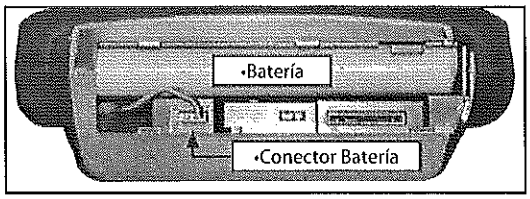
⃠No conecte otros cargadores salvo el cargador especial para este conector de carga.

*Si extrae la batería Ni-MH HT6F1700B de su emisora, puede utilizar el cargador rápido opcional CR-2000 correspondiente a baterías Ni-MH.

Instalación y Extracción de la batería HT6F1700B de la emisora

Instalación de la Batería

1. Deslice hacia la derecha la tapa de la batería que encontrará debajo de la emisora y ábrala.
2. Instale la batería en el espacio habilitado.
3. Conecte el conector de la batería.



4. Cierre completamente la tapa de la batería.

Extracción de la Batería

Nota: Si retira la batería mientras la emisora se encuentra encendida, la información que haya configurado no será guardada.

1. Abra la tapa de la batería.
2. Desconecte el conector de la batería.
3. Tire de la cara derecha de la batería y retírela.
4. Cierre completamente la tapa de la batería.

⚠Atención

Por favor, procure que no se caiga o golpee la batería.

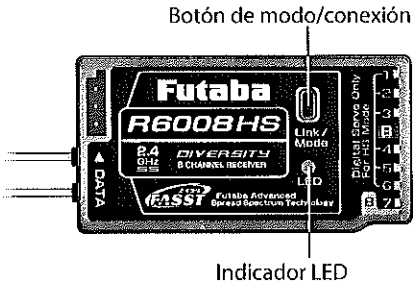
Nunca desconecte el conector de la batería de la emisora T8FG mientras la pantalla muestra algun mensaje después de apagar la emisora.

* Podria dañar algun dispositivo interno como memorias.

* Si hubiera alguna anomalía, la pantalla mostrará el mensaje "Backup Error" la próxima vez que conecte la emisora. En este caso no utilice su emisora. Envíela al Servicio Técnico Futaba.

Nomenclatura del Receptor

Antes de utilizar el receptor, le rogamos que lea las precauciones enumeradas a continuación.



Conector

"1 a 6": tomas para los canales 1 a 6.

(Sólo servos Digitales para el modo Alta Velocidad (High Speed).

"7", "8": tomas para los canales 7 y 8.

"B": conector para el encendido.

El receptor R6008HS dispone de dos (2) modos operativos como se muestra a continuación.

Modo Normal/Modo Alta Velocidad

El "Modo Normal" acepta cualquier tipo de servos o periféricos ya que el ratio de la estructura de la toma de salida es de 14ms. El "Modo Alta Velocidad" sólo acepta servos digitales para las tomas de 1 a 6 canales, incluyendo la serie BLS, y la mayoría de periféricos como giróscopos o variadores ESC. el ratio de la estructura de la toma de salida es de 7ms. Las tomas de los canales 7ch y 8ch permiten utilizar cualquier tipo de servos ya que el ratio de la estructura de la toma de salida sigue siendo de 14ms en el modo "Alta Velocidad" (High Speed).

Condición de uso en el modo "Alta Velocidad"

⚠ PRECAUCIÓN

❶ Cuando utilice el receptor R6008HS en modo "Alta Velocidad" (HS), debe disponer de servos digitales para los seis primeros canales (1-6).

Si conecta un servo analógico a uno de los seis primeros canales en modo alta velocidad, el servo no funcionará apropiadamente. Adicionalmente, mientras algunos dispositivos periféricos pueden operar en ambos modos, otros no pueden. En caso de que note alguna anomalía, por favor, conecte de nuevo el modo "Normal" para determinar si así resuelve el problema.

Puede emplear servos analógicos en los canales siete y ocho si utiliza el receptor R6008HS en modo alta velocidad.

(Para Selección de Modo, pág.25).

FUNCIONAMIENTO BÁSICO

Cómo cargar la Batería

Antes de cargar las baterías, le"a el apartado Instrucciones de uso y seguridad de las baterías Ni-MH/Ni-Cd" (pág. 8).

Cómo cargar la batería Ni-MH HT6F1700B de la emisora y la batería Ni-Cd NR4F1500 (vendida por separado) del receptor.

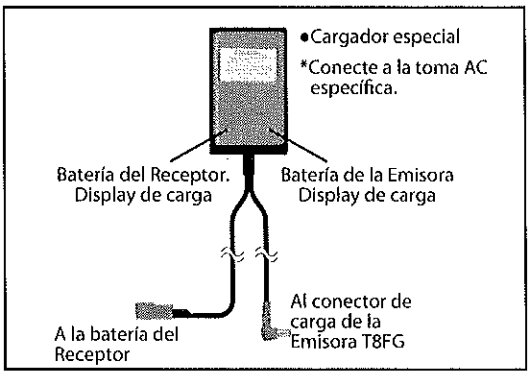
▲ Peligro

⃠ La batería Ni-MH HT6F1700B puede ser usada para las emisoras T8FG y T12FG. No utilice esta batería con otros equipos.

❶ Asegúrese de usar el cargador especial que incluye su conjunto para cargar la batería.

*Si extrae la batería Ni-MH HT6F1700B de la emisora, puede utilizar el cargador rápido opcional CR-2000 correspondiente a baterías Ni-MH.

[Método de carga de baterías]



1. Conecte el cargador especial a la toma de corriente de pared (toma AC).
2. Conecte los conectores al conector de carga de la batería NiCd NR4F1500 y/o T8FG.
   *Confirme que cada indicador de carga (LED) se encuentra encendido.
   *Desconecte la emisora mientras carga la batería.
3. Retire la batería pasadas 15 horas.

*La carga de baterías no se para automáticamente. Retire la batería y la emisora del cargador y retire el cargador de la toma de corriente de la pared.

*Se recomienda reactivar las baterías reciclándolas varias veces si la batería no ha sido utilizada durante un largo período de tiempo.

*En el caso de las baterías Ni-MH/NiCd, podría encontrar un bajo rendimiento de las mismas si las ha utilizado durante un corto período de tiempo o si las recarga antes de que se hayan descargado completamente. Le recomendamos que descargue las baterías al nivel recomendado después de su uso. También recomendamos que cargue las baterías justo antes de su uso.

MODEL IMPORT

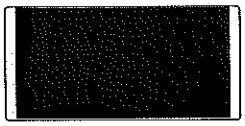
Cómo encender/ apagar la emisora (ON/ OFF)

Cuando encienda el interruptor, la emisora T8FG emitirá automáticamente después de que confirme una condición de onda de radio alrededor.

La emisora T8FG dispone de una función de apagado automático de las ondas de radio.

Cuando conecte el encendido de la emisora

1. Encienda el interruptor de la emisora.
   *La pantalla mostrará el mensaje "CHECK RF CONDITION" durante un momento. Al mismo tiempo el monitor LED de la izquierda destelleará.



2. Posteriormente figurará la pantalla de inicio y la emisora comenzará a emitir ondas de radio.
   *Los monitores LED izquierdo y derecho pasará a color rojo fijo (sin destellos).

Cómo apagar la emisora

1. Desconecte el interruptor de encendido/ apagado de la emisora.
   *La emisora se apagará enseguida.

Apagado automático de las ondas de radio

Si no utiliza su emisora durante 30 minutos (stick, botones, interruptor o trims digitales), la anda de radio se desactivará y el mensaje "PLEASE TURN OFF POWER SWITCH" (Por favor apague el interruptor de la emisora) se mostrará en la pantalla son una alarma auditiva.

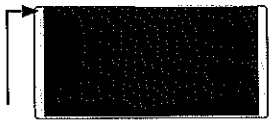
1. Apague la emisora y enciéndala nuevamente.

Cómo registrar el nombre de usuario

La emisora T8FG puede registrar el nombre de usuario.

Pantalla de ajuste del nombre de usuario

1. Encienda en la emisora.
   *Se inicializará la pantalla de inicio.
2. Toque el botón RTN durante un segundo y aparecerá el menú del sistema.
2. Seleccione el nombre de usuario [USER NAME] en el menú y presione el botón RTN.
   *Pantalla de ajuste del nombre de usuario.



Cuadro de entrada de datos

*Refleja el nombre de usuario actual.

Cambio del nombre de usuario

1. Cambie el nombrre de usuario como se describe a continuación:

   [Cómo mover el cursor en el cuadro de entrada de datos]

   Seleccione [←] o [→], y presione el botón RTN.

   [Cómo borrar un caracter]

   Cuando seleccione borrar [DELETE] y presione el botón the RTN, el caracter inmediatamente posterior al cursor se borrará.

   [Cómo añadir un caracter]

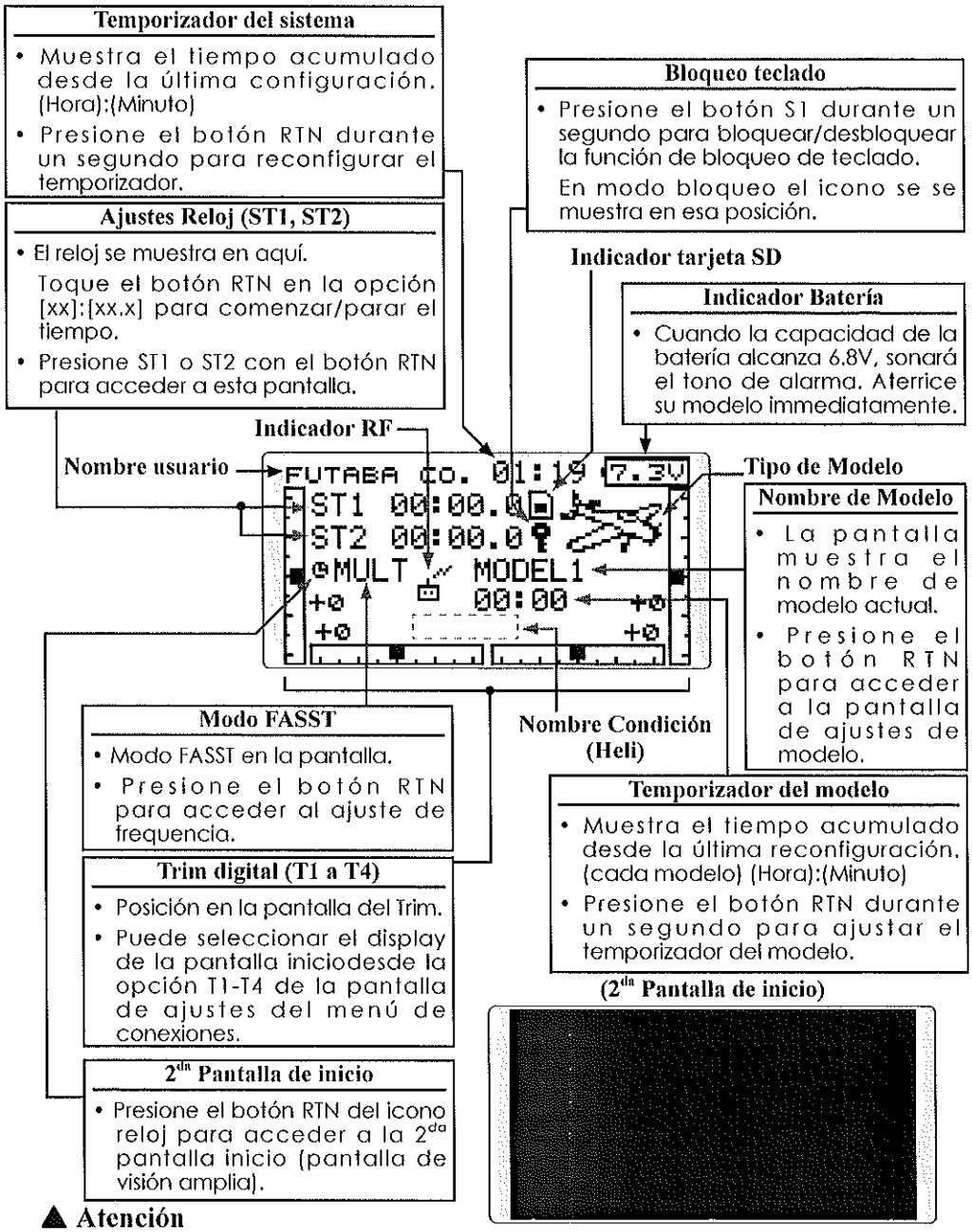
   Cuando seleccione un caracter de la lista de caracteres y presiona el botón RTN, ese caracter será añadido en la posición inmediatamente después del cursor.

   *Puede añadir un nombre de usuario de hasta diez caracteres. (Cada espacio es contado como 1 caracter).

2. Cuando finalice la entrada de datos, seleccione la opción [ENTER] y presione el botón RTN. (Para finalizar la entrada de datos y volver al estado original, seleccione [CANCEL] y a continuación presione el botón RTN).

Pantalla de inicio

Use el sensor táctil para seleccionar la siguiente pantalla y así cada una de las pantallas de ajustes y posteriormente presione el botón RTN. Aparecerá la pantalla de ajustes.



▲ Atención

- Asegúrese de confirmar el nombre del modeloantes de volar su aeronave.
- Compruebe la capacidad de la batería tan amenudo como sea posible e intente cargar las baterías antes de agotarlas. Si suena la alarma de la batería, aterrice su modelo inmediatamente.

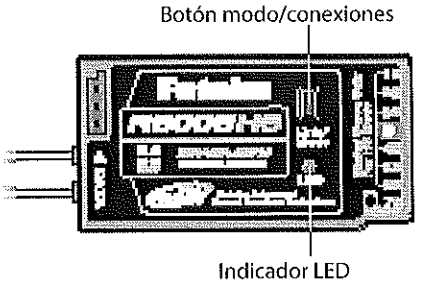
*Puede ajustar el contraste LCD mediante los ajustes de pantalla en el menú del sistema.

MODEL IMPORT

Selección de Modo (R6008HS)

El modo de uso de serie es "Normal". Para cambiar de modo le rogamos que siga los siguientes pasos:

Cómo cambiar el modo de uso



1. Desconecte el receptor.
2. Presione y mantenga el botón modo/conexiones y encienda el receptor. Mantenga presionado el botón durante más de un (1) segundo. El indicador LED comenzará a parpadear para indicar el estado actual.
3. Deje de presionar el botón.
4. Apague el receptor.

   De esta forma, el receptor cambiará de modo.

Cómo confirmar el modo de uso

Por favor, compruebe el modo de uso observando el indicador LED cuando encienda el receptor.

Asegúrese, si fuera posible, de que no existen emisoras con frecuencia FASST en uso cerca del receptor.

1. Cuando el receptor se encuentra encendido:

   Indicador en rojo con modo "Normal"

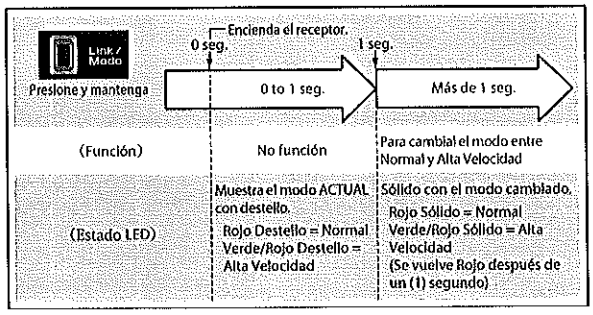
   Verde y rojo (naranja) en modo "Alta Velocidad". Tras dos segundos (2), el indicador vuelve a rojo.

Si existen varias emisoras FASST encendidas cerca del receptor, el indicador LED podría mostrar el estado comentado antes durante un breve momento antes de cambiar su estado como se muestra en la tabla "Indicación LED" siguiente.

Indicación LED (R6008HS)

Verde	Rojo	Estado
No	Sólido	Sin señal de recepción
Sólido	No	Recibiendo señal
Destell.	No	Recepción de señal, pero ID sin concordancia

(Selección Modo de Uso)



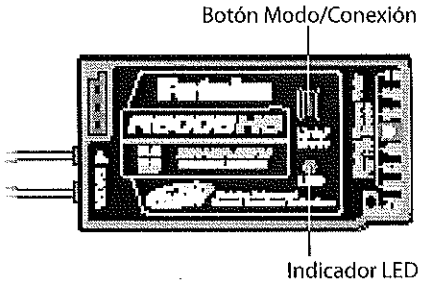
MODEL
I M P O R T

Fácil conexión del receptor a la emisora (T8FG/R6008HS)

Cada emisora dispone de un único codigo ID asignado. Con el fin de comenzar con esta operación, el receptor debe encontrarse conectado con el código ID de la emisora con la que está siendo emparejada. Una vez emparajado, el código ID se almacena en el receptor y no será necesario realizar este proceso de nuevo salgo que vaya a utilizar el mismo receptor con otra emisora. Cuando aquiera receptores adicionales R6008HS, este proceso es necesario; de lo contrario el receptor no se accionará.

Procedimiento de conexión

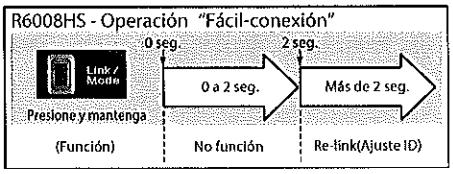
1. Coloque la emisora y el receptor cerca, a una distancia inferior a un (1) metro.
2. Conecte la emisora.
3. Compruebe desde el LED ubicado en la parte delantera de la emisora que la señal RF se encuentra activa. Observe que LED derecho se encuentra en color sólido, la señal RF está siendo emitida.
4. Encienda el receptor.



5. Presiones el botón Modo/Conexión durante más de dos segundos y suelte el botón. El receptor comenzará así la operación de conexión con la emisora.
6. Cuando se complete esta operación, el indicador LED del receptor pasará a verde sólido. Por favor, confirme que los servos se encuentran en funcionamiento desde su emisora. Remítase a la tabla siguiente del indicador LED para comprobar el estado de la condición del receptor.

Indicador LED (R6008HS)

Verde	Rojo	Estado
No	Sólido	Sin señal de recepción
Sólido	No	Recibiendo señal
Destell.	No	Recepción de señal, pero ID sin concordancia



▲ Atención

❶ Cuando realice la conexión, por favor, compruebe la alimentación del receptor y que el receptor que ha sido conectado a la emisora se encuentra verdaderamente bajo el control de la misma.

⊘ No realice el procedimiento de conexión con el cable principal del motor eléctrico conectado o con el motor de explosión en funcionamiento que que podría causar graves daños.

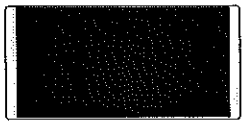
MODEL IMPORT

Comprobación del alcance de su Sistema R/C

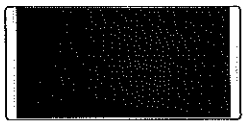
Es extemadamente importante comprobar el rango de alcance de su modelo antes de realizar su sesión de vuelo. Así se asegurará un correcto funcionamiento y por tanto obtener la mayor diversión durante su tiempo de vuelo. La emisora The T8FG incorpora un sistema que reduce reducir la alimentación para permitirle la comprobación del rango de alcance del modelo.

Comprobación del rango de alcance

La emisora dispone de un modo de "comprobación del rango de alcance" para realizar una comprobación desde el suelo. Para acceder a esta opción presione y mantenga el botón RTN mientras enciende la alimentación de la emisora. Acceda al menú POWER MODE.



Para activar la opción de "comprobación del rango de alcance" (Range check mode) presione el botón RTN y accederá a la pantalla RANGE CHECK.



Durante esta opción la emisión de radio frecuencia (RF) se reduce para que pueda realizar la comprobación. Además, cuando tiene activada esta opción el indicador derecho LED del on the front of the transmitter starts frontal de la emisora comenzará a realizar destellos y sonará el tono de aviso de la emisora a los usuarios cada 3 segundos.

Este modo de "comprobación del rango de alcance" continuará durante 90 segundos y posteriormente la alimentación de la emisora volverá a su nivel normal. Para salir de esta opción antes de los 90 segundos, seleccione "RANGE CHECK" en la parte superior de la pantalla y presione el botón RTN nuevamente. Este modo sólo está disponible 1 vez si necesita re-utilizar esta función; la alimentación de la emisora debe ser reciclada. NUNCA comience su sesión de vuelo cuando la comprobación del rango de alcance se encuentre activado.

Procedimiento comprobación del rango

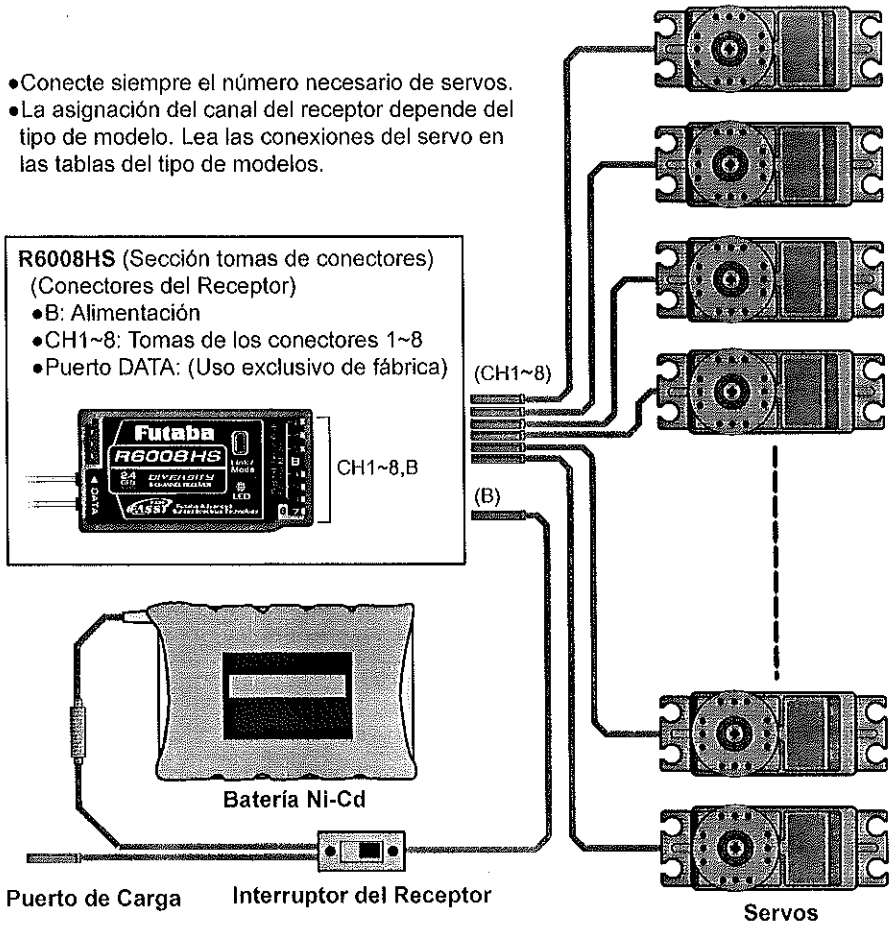
1. Seleccionado el modo"Range check", aléjese del modelo mientras opera simultáneamente los controles. Sitúe el modelo en un stand auxiliar para confirmar que todos los controles se encuentran correctamente en funcionamiento. Debería de alejarse unos 30-50 pasos del modelo sin perder su control.
2. Si comprueba que todo funciona correctamente, acérquese de nuevo al modelo. Sitúe la emisora en un lugar seguro y accesible para que se encuentre a su alcance cuando arranque el motor eléctrico o de explosión del modelo. Asegúrese de que el stick de aceleración se encuentra en la posición mínima, entonces puede arrancar el motor. Realice otra comprobación del rango de alcance desde la mesa donde sostiene el modelo con el motor en funcionamiento a verias velocidades. Si los servos se mueven inadvertidamente, podría ser motivo de algun problema. Le recomendamos firmemente que no vuele hasta que la fuente del problema haya sido localizada. Compruebe que los conectores de los servos o los rodamientos vinculantes se encuentran sueltos. Además, asegúrese de que la batería ha sido completamente cargada.

INSTALACIÓN DEL RECEPTOR Y LOS SERVOS

Conexión del receptor y los servos

Conecte el receptor y los servos conforme al gráfico mostrado a continuación. Lea siempre las "Precauciones de instalación del receptor y servos" [Precautions when mounting the receiver and servos] o "Anter de Usar" [Before using]. Cuando instale el receptor y los servos en el fuselaje del modelo, conecte los puntos necesarios conforme al manual del kit de construcción.

Gráfico de conexiones del receptor y servos



MODEL IMPORT

Conexión del servo conforme al tipo de modelo

Los canales de la emisora T8FG son asignados automáticamente para su combinación óptima conforme al tipo seleccionado con la función "Model Type" del menú de Conexiones. A continuación se muestra la asignación de canales (ajustes iniciales) para cada tipo de modelo. Conecte el receptor y servos para concordar con el tipo usado.

*Los canales jijados pueden ser comprobados en la pantalla de funciones (Function screen) del menú de conexiones (Linkage Menu). Puede modificar la asignación de canales. Para mayor información, lea la descripción del menú "Function".

Aviones/veleros

Ala principal y de cola en V

RX CH	1AIL(*1)		2AIL(*1)		2AIL+1FLAP(*1)		2AIL+2FLAP(*2)		2AIL+4FLAP(*3)		4AIL+2FLAP(*3)	
	Aeroplano	Velero	Aeroplano	Velero	Aeroplano	Velero	Aeroplano	Velero	Aeroplano	Velero	Aeroplano	Velero
1	Alerón	Alerón	Alerón	Alerón	Alerón	Alerón	Alerón	Alerón	—	Alerón	—	Alerón
2	Elevador	Elevador	Elevador	Elevador	Elevador	Elevador	Elevador	Elevador	—	Elevador	—	Elevador
3	Elevador	Motor	Elevador	Motor	Elevador	Motor	Elevador	Motor	—	Timón	—	Timón
4	Timón	Timón	Timón	Timón	Timón	Timón	Timón	Timón	—	Alerón2	—	Alerón2
5	Marcha	AUX7	Marcha	AUX7	Marcha	AUX6	Marcha	AUX5	—	Flap	—	Alerón3
6	AUX6	AUX6	Alerón2	Alerón2	Flap	Flap	Alerón2	Alerón2	—	Flap2	—	Alerón4
7	AUX5	AUX5	AUX6	AUX6	Alerón2	Alerón2	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	Mariposa	AUX1	Mariposa	AUX1	Mariposa	—	Mariposa	—	Mariposa
VC3	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	—	AUX1	—	AUX1
VC4	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	—	AUX1	—	AUX1

- VC1~4 son canales virtuales sin toma del receptor. Para mayor información, lea la descripción del menú "Function" dentro del menú "Linkage" (Conexiones).
- Tipos de ala seleccionados dependen de la modalidad FASST, Multi-canal o canal 7-ch seleccionado.

(*1) Estos tipos de alas están disponibles para los modos Multi-canal y canal 7-ch. Sin embargo, el canal 8 no funciona en modo 7-ch.

(*2) Estos tipos de alas están disponibles para los modos Multi-canal y canal 7-ch. Sin embargo, dado que el canal 8 no funciona en modo 7-ch, por favor, asigne el flap2 a otro canal que no se encuentre en uso.

(*3) Estos tipos de alas están disponibles únicamente para los modos Multi-canal.

MODEL IMPORT

Ailvator

RX CH	1AIL(*1)		2AIL(*1)		2AIL+1FLAP(*2)		2AIL+2FLAP(*3)	
	Aeroplano	Velero	Aeroplano	Velero	Aeroplano	Velero	Aeroplano	Velero
1	Alerón	Alerón	Alerón	Alerón	Alerón	Alerón	Alerón	Alerón
2	Elevador	Elevador	Elevador	Elevador	Elevador	Elevador	Elevador	Elevador
3	Aceleración	Motor	Aceleración	Motor	Aceleración	Motor	Aceleración	Motor
4	Timón	Timón	Timón	Timón	Timón	Timón	Timón	Timón
5	Marcha	AUX7	Marcha	AUX7	Marcha	AUX6	Elevador2	Elevador2
6	AUX6	AUX6	Alerón2	Alerón2	Flap	Flap	Alerón2	Alerón2
7	Elevador2	Elevador2	Elevador2	Elevador2	Alerón2	Alerón2	Flap	Flap
8	AUX4	AUX4	AUX5	AUX5	Elevador2	Elevador2	Flap2	Flap2
VC1	AUX1	AUX1	Curvatura	Curvatura	Curvatura	Curvatura	Curvatura	Curvatura
VC2	AUX1	AUX1	AUX1	Mariposa	AUX1	Mariposa	AUX1	Mariposa
VC3	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1
VC4	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1

- VC1~4 son canales virtuales sin toma del receptor. Para mayor información, lea la descripción del menú "Function" dentro del menú "Linkage" (Conexiones).
- Tipos de ala seleccionados dependen de la modalidad FASST, Multi-canal o canal 7-ch seleccionado.

(*1) Estos tipos de alas están disponibles para los modos Multi-canal y canal 7-ch. Sin embargo, el canal 8 no funciona en modo 7-ch.

(*2) Estos tipos de alas están disponibles para los modos Multi-canal y canal 7-ch. Sin embargo, dado que el canal 8 no funciona en modo 7-ch, por favor, asigne el flap2 a otro canal que no se encuentre en uso.

(*3) Estos tipos de alas (modo avión) se encuentran sólo disponibles desde el modo Multi-canal. Estos tipos de alas (modo velero) se encuentran disponibles tanto para modo Multi-canal como para modo 7-ch. Sin embargo, dado que el canal 8 no funciona en modo 7-ch, por favor, asigne el flap2 a otro canal que no se encuentre en uso.

Flying wing, Delta wing (Winglet)

RX CH	2AIL(*1)		2AIL+1FLAP(*1)		2AIL+2FLAP(*2)		2AIL+4FLAP(*3)		4AIL+2FLAP(*3)	
	Aeroplano	Glider	Aeroplano	Glider	Aeroplano	Glider	Aeroplano	Glider	Aeroplano	Glider
1	Alerón	Alerón	Alerón	Alerón	Alerón	Alerón	—	Alerón	—	Alerón
2	Timón2	Timón2	Timón2	Timón2	Timón2	Timón2	—	Alerón2	—	Alerón2
3	Acelerador	Motor	Acelerador	Motor	Acelerador	Motor	—	Timón	—	Alerón3
4	Timón	Timón	Timón	Timón	Timón	Timón	—	Timón2	—	Alerón4
5	Marcha	AUX7	Marcha	AUX6	Marcha	AUX6	—	Flap	—	Timón
6	Alerón2	Alerón2	Flap	Flap	Flap	Flap	—	Flap2	—	Timón2
7	AUX6	AUX6	Alerón2	Alerón2	Alerón2	Alerón2	—	Flap3	—	Flap
8	AUX5	AUX5	AUX5	AUX5	Flap2	Flap2	—	Flap4	—	Flap2
VC1	Elevador	Elevador	Elevador	Elevador	Elevador	Elevador	—	Elevador	—	Elevador
VC2	Curvatura	Curvatura	Curvatura	Curvatura	Curvatura	Curvatura	—	Curvatura	—	Curvatura
VC3	AUX1	AUX1	AUX1	Mariposa	AUX1	Mariposa	—	Mariposa	—	Mariposa
VC4	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	—	AUX1	—	AUX1

- VC1~4 son canales virtuales sin toma del receptor. Para mayor información, lea la descripción del menú "Function" dentro del menú "Linkage" (Conexiones).
- Tipos de ala seleccionados dependen de la modalidad FASST, Multi-canal o canal 7-ch seleccionado.

(*1) Estos tipos de alas están disponibles para los modos Multi-canal y canal 7-ch. Sin embargo, el canal 8 no funciona en modo 7-ch.

(*2) Estos tipos de alas están disponibles para los modos Multi-canal y canal 7-ch. Sin embargo, dado que el canal 8 no funciona en modo 7-ch, por favor, asigne el flap2 a otro canal que no se encuentre en uso.

(*3) Estos tipos de alas están disponibles únicamente para los modos Multi-canal.

Helicóptero

RX CH	H-4, H4X Swash	Todos
1	Alerón	Alerón
2	Elevador	Elevador
3	Aceleración	Aceleración
4	Timón	Timón
5	Giróscopo	Giróscopo
6	Paso	Paso
7	Governor	Governor
8	Elevador2	Aguja
VC1	AUX1	AUX1
VC2	AUX1	AUX1
VC3	AUX1	AUX1
VC4	AUX1	AUX1

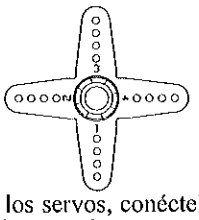
- VC1~4 son canales virtuales sin toma del receptor. Para mayor información, lea la descripción del menú "Function" dentro del menú "Linkage" (Conexiones).
- Dado que el canal 8 no funciona en modo 7-ch, por favor, asigne el elevator2 (H-4, H4X) o el "needle" (todos los demás) al canal 7 en caso de que el governor no se encuentre en uso.

Precauciones de instalación del receptor y los servos

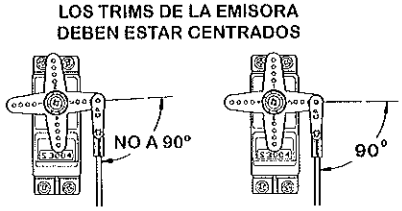
Siga las siguientes pautas para una instalación apropiada del receptor, los servos y la batería.

- Asegúrese de alinear correctamente la batería y el interruptor y los conectores de los servos se encuentran correctamente orientados en su lugar del receptor o conectores antes de conectarlos. Cuando desconecte conectores, no tire de los cables; en su lugar tire siempre del conector de plástico.
- Si algún servo quedase alejado del receptor, utilice un cable prolongador que le permita enchufarlo al receptor. Encontrará prolongadores disponibles en su tienda habitual, y como accesorios opcionales, prolongadores de servo de distintas longitudes. Emplee siempre un prolongador de longitud adecuada a sus necesidades y evite enchufar varios prolongadores entre si para obtener la longitud requerida. Si la longitud es superior a 450 mm o se requiere el prolongador para varios servos, emplee solo prolongadores Futaba de alto consumo.
- Monte siempre los servos con las **arandelas de goma** suministradas. Evite apretar en exceso los tornillos. Compruebe que la carcasa del servo no toque la bancada de montaje ni ninguna parte del avión/ helicóptero para evitar que las vibraciones se transmitan al servo y provoquen su desgaste prematuro o incluso una avería inmediata.

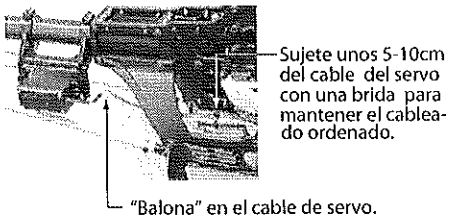
- Observe los pequeños números (1, 2, 3, 4) grabados en cada una de las 4 puntas del brazo de servo. Éstos indican el desfase en grados de cada brazo respecto a los 90° ideales y se incorporan para compensar las pequeñas tolerancias de fabricación de los servos.



- Cuando centre los servos, conéctelos al receptor y encienda la emisora y el receptor. Centre los trims de la emisora y busque el brazo que quede a 90° de la transmisión al colocarlo sobre el eje del servo.



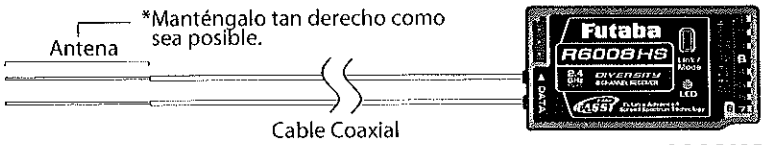
- Tras montar los servos, hágalos funcionar en todo su recorrido y compruebe que los brazos y las transmisiones no se fuerzan ni rozan unos con otros. Compruebe, así mismo, que los mandos no requieren de una fuerza excesiva para accionarse. Si aprecia un zumbido producido por algún servo, eso es señal inequívoca que el mando actuado por el mismo requiere una fuerza excesiva; identifique el problema y corríjalo. Estos sobresfuerzos, si no dañan al servo provocan, como mínimo, un consumo excesivo de la batería.
- Emplee la pletina del interruptor del receptor como plantilla para la instalación del fuselaje. Instale siempre el interruptor en un lugar del fuselaje donde quede a salvo del aceite del motor y donde no se pueda accionar accidentalmente al manipular el modelo. Asegúrese de que el interruptor llegue al final de recorrido tanto en posición encendida como apagada y que la ventana cortada en el fuselaje no restringe su accionamiento.
- En helicópteros, emplee también la pletina del interruptor. Como norma, móntelo haciendo un "sandwich" entre el interruptor y su pletina con el chásis del helicóptero. Sin embargo, como puede haber diferencias de un modelo de helicóptero a otro, compruebe siempre el manual de instrucciones.
- Para prevenir que los cables de los servos se rompan durante el vuelo, deje una "balona" que absorva las vibraciones o incluso pequeños tirones. Aún con ellas, acostúmbrese a comprobar los cables en sus revisiones periódicas.



MODEL IMPORT

Instalación de la Antena del Receptor

Como habrá notado, el receptor R6018HS difiere en su apariencia con otros receptores estándar de Futaba. Estos receptores incorporar dos antenas separadas que permiten recibir la transmisión de radio frecuencia en dos ubicaciones diferentes.

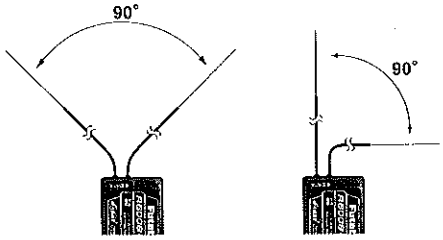


Receptor R6008HS

La diversidad de la antena dual de Futaba selecciona la mejor señal de recepción entre estas antenas para asegurar que no existe pérdida de señal.

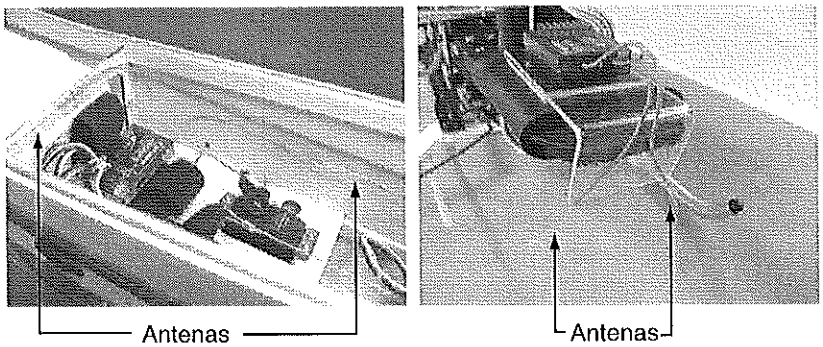
Para obtener el mejor resultado de esta función; le rogamos que consulte las siguientes instrucciones:

1. Las dos antenas deben mantenerse tan rectas como sea posible. De lo contrario reducirá el rango de alcance.
2. Coloque ambas antenas de forma que formen un ángulo de 90°.



No es una acción eminentemente importablente, pero sí lo es mantener las antenas separadas tanto como sea posible.

Modelos de gran escala pueden contener objetos grandes de metal que pueden atenuar la señal RF. En ese caso, las antenas deben de ser ubicadas en cada lado del modelo. Así puede conseguir la mejor condición de señal RF desde cualquier situación de vuelo.



3. Procure mantener las antenas alejadas de materiales conductores como de metal, carbono y el tanque de combustible por lo menos 1,5 cm. El cable coaxial de las antenas no necesita estas pautas, pero evite doblarlo .
4. Mantenga las antenas apartadas del motor, variador, y otras fuentes de ruido en la medida de lo posible.

*Las dos antenas deben estar separadas formando un ángulo de 90°.

*El motivo de la fotografía consiste en mostrar cómo debe colocar la antena.

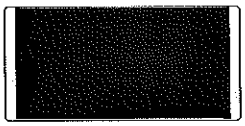
MODEL IMPORT

PROCEDIMIENTO DE AJUSTES BÁSICOS EN MODELOS

Ajustes básicos para aviones/veleros

1. Cómo seleccionar/ añadir modelos

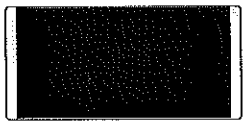
La configuración inicial asigna como modelo 1 la emisora T8FG. La función "Model Select" (Selección de Modelo) del menú "Linkage" se usa para añadir modelos y seleccionar modelos ya memorizados.

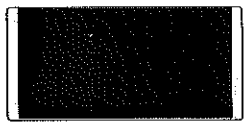


Puede memorizar hasta 20 modelos en la emisora. Esta información también puede ser grabada en la tarjeta SD (opcional).

El nombre de modelo actualmente seleccionado es mostrado en la pantalla inicio. Antes de su sesión de vuelo y cualquier cambio de ajustes, confirme siempre su nombre de modelo.

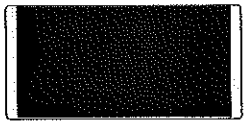
Cuando añade un nuevo modelo, las pantallas de ajustes "Model Type" (tipo de modelo) y "FASST mode/Area" aparecerán automáticamente. Por favor, sea consciente de que la emisora dejará de transmitir temporalmente mientras modifica el modelo.





2. Selección del tipo de modelo

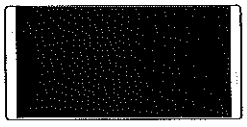
Seleccione el tipo de modelo que combina con el avión con la función de selección "Model Type" del menú de conexiones (Linkage Menu). En el caso de aviones, seleccione el tipo de modelo de entre dos opciones: avión y velero. Posteriormente seleccione el tipo de ala y cola que combina con el modelo.



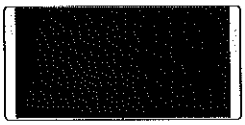
3. Conexiones del fuselaje

Conecte los alerones, acelerador, timón, etc. conforme al manual de instrucciones del modelo. Para mayor información sobre el método de conexiones, remítase a Conexiones del Receptor y Servos.

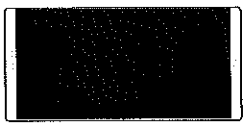
Note que incluso para el mismo modelo de avión, cuando el tipo de ala y de cola son diferentes, la asignación de canales podría ser diferente. (El canal asignado en cada función puede ser comprobado en el menú "Function" dentro del menú "Linkage").

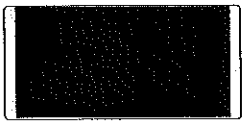


- Si la dirección del servo es incorrecta, ajuste la dirección con la función de inversión del servo en el menú "Linkage".



- Ajuste la posición neutral y controle el ángulo de superficie con la conexión y afínelas correctamente con las funciones "Sub Trim" y "End Point" (EPA) o límite de recorrido (ajuste del ángulo). Para protejer la conexión, puede configurar una posición límite con la función "End Point". Con esta función puede ajustar las posiciones de arriba/abajo e izquierda/derecha y limitar cada canal.





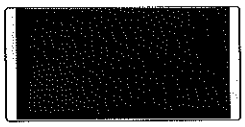
4. Ajuste corte de motor (Aviones)

Puede configurar el corte de motor con un toque en un interruptor sin cambiar la posición del trim de motor.

Ajuste este corte mediante la función "Throttle Cut" del menú "Linkage". Después de activar esta función y seleccionar el interruptor, ajuste la posición del motor para que el carburador se encuentre completamente cerrado. Por seguridad, esta función

MODEL IMPORT

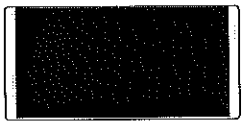
opera en el stick de aceleración en la posición 1/3 o por debajo (lado lento).



5. Ralentizador (Aviones)

La velocidad a ralentí puede ser reducida mediante un toque en el interruptor sin cambiar la posición del trim de aceleración. Realice este ajuste mediante la función "Idle Down" del menú "Linkage". Después de activar esta función y seleccionar el iterruptor, ajuste la velocidad relentí. Por seguridad, esta función actúa sólo cuando el stick se encuentra en posición corta de velocidad.

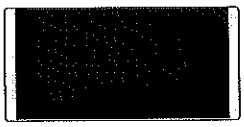
*Mientras la función corte de motor (Throttle Cut) se encuentra en uso, la función ralentizador no está operativa.



6. Función Dual Rate (D/R)

La función D/R es utilizada para ajustar la curva de motor y operación de las funciones del stick (alerón, elevador, timón y motor) de cada posición del interruptor (avión) o cada condición de vuelo (velero). Comúnmente se utiliza después de definir la función "End Point" con las direcciones máximas de motor.

(Avión)



(Velero)

7. Airbrake o Aerofreno (Avión)

Esta función se usa cuando se necesita un freno aéreo en el despegue o planeando en agua, etc.

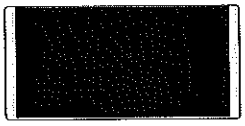
Mediante un interruptor se puede configurar una posición definida de los elevadores y flaps.

Puede ajustar la respuesta de los alerones, elevadores y flaps como sea necesario, así como la velocidad de alerones, elevadores y flaps. Además puede ajustar el modo auto, que conectará esta función con un stick, interruptor o dial. Pueden ser ajustados con un interruptor ON/OFF.

8. Funciones adicionales para Veleros

La función "Condition Select" automáticamente designa la condición normal (NORMAL) para cada modelo. NORMAL es la condición por defecto y la única función activa cuando el tipo de modelo es definido.

Si desea añadir funciones adicionales de vuelo, por favor, remítase a la descripción de la función CONDITION, pág. 70).



*La condición NORMAL se encuentra siempre activada hasta que activa otra condición mediante los interruptores.

*Puede configurar los datos del modelo de cada condición con el interruptor en estado ON.

*Puede programar la condición "Delay" (retardo) para cada canal. Esta condición se utiliza para cambiar suavemente el recorrido del servo mientras cambia las condiciones.

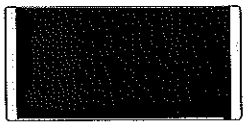
MODEL IMPORT

Ajustes básicos para helicópteros

Esta sección ofrece ejemplos de uso de las funciones para helicópteros en su emisora T8FG. Ajuste los valores actuales, etc, para que coincida con el fuselaje en uso.

1. Cómo seleccionar/ añadir modelos

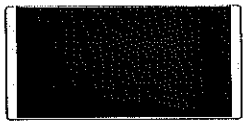
Por defecto la emisora T8FG selecciona el modelo 1. Para añadir un modelo o seleccionar uno ya configurado, use la funión "Model Select" dentro del menú "Linkage".

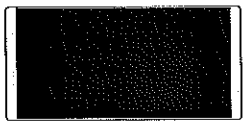


Esto es necesario cuando quiera seleccionar un modelo después de haber registrado los nombres de modelos. (Puede grabar hasta 20 modelos en su emisora. También puede hacerlo en la tarjeta SD opcional).

El nombre de modelo actualmente seleccionado es mostrado en medio de la pantalla. Antes de su sesión de vuelo y cualquier cambio de ajustes, confirme siempre su nombre de modelo.

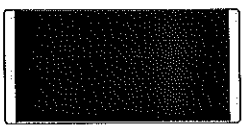
Cuando añade un nuevo modelo, las pantallas de ajustes "Model Type" (tipo de modelo) y "FRECUENCY" aparecerán automáticamente. Modifique o compruebe que el tipo de plato "swash" y receptor concuerdan con el modelo en uso.





2. Selección tipo modelo y de platos

Si selecciona un tipo de modelo diferente, seleccione "helicopter" en la función "Model Type" del menú "Linkage"; seleccione entonces el plato cíclico o "swash" que enlaza con el helicóptero.

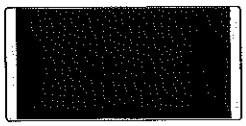


*La función "Model Type" selcciona automáticamente los canales apropiados, función de controles y mezclas para el tipo de modelo seleccionado. Los helicópteros disponen de seis platos cíclicos o "swash" diferentes.

*Para una mayor descripción de la selección del tipo de plato, le remitimos a las funciones "MODEL TYPE" (pág.53).

3. Funciones de vuelo adicionales

Se puede instalar en la emisora hasta cinco condiciones de vuelo por modelo.



La función "Condition Select" sitúa automáticamente cinco condiciones por helicóptero.

(Configuración inicial)

- NORMAL
- IDLE UP1 (SW-E)
- IDLE UP2 (SW-E)
- IDLE UP3 (SW-F)
- HOLD (No asignado de inicio)

Nota: Como puede accidentalmente activar condiciones no configuradas durante el vuelo, lo que podría causar un accidente, suprima las condiciones no usadas.

*Para mayor información de la condición de eliminación, le remitimos a la función "Selección de Condición"(pág.70).

La condición NORMAL se encuentra siempre activada hasta que activa otra condición mediante los interruptores.

La prioridad es throttle hold/idle up 3/idle up 2/idle up 1/normal. Throttle hold has the highest priority.

La condición "Delay" puede ser programada para cada canal. Esta condición se usa para para cambiar suavemente el recorrido del servo mientras cambia las condiciones.

(Ejemplo de condiciones generales de vuelo)

- Normal: (Use los ajustes inicial de condiciones/ funcionamiento con el interruptor apagado - OFF).

  Use con el motor arrancado cuando el modelo planea.

- Idle up 1: (Opera en SW-E centro).

  Use en maniobras como giros calado 540°s o looping entre otras.

- Idle up 2: (Opera en SW-E adelante).

  Use en giros.

- Throttle hold: (Opera en SW-G adelante).

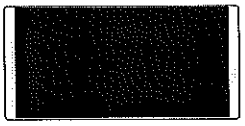
  Use con auto-rotación.

MODEL IMPORT

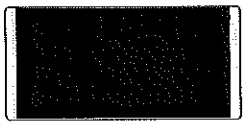
4. Conexiones del fuselaje

Conecte los alerones, acelerador, timón, etc. conforme al manual de instrucciones del modelo. Para mayor información sobre el método de conexiones, remítase a Conexiones del Receptor y Servos.

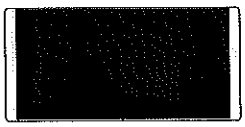
Nota: El canal asignado en cada función puede ser comprobado en el menú "Function" dentro del menú "Linkage".



- Si la dirección del servo es incorrecta, ajuste la dirección con la función de inversión del servo en el menú "Linkage". Emplee también la función "swash AFR" salvo en modo H-1.



- Ajuste la dirección de operación de sentido del giróscopo (función del giróscopo).
- Conecte la conexión del motor para que el carburador se cierre totalmente con el trim en máximo corte de motor.
- Ajuste la posición neutral y controle el ángulo de superficie con la conexión y afínelas correctamente con las funciones "Sub Trim" y "End Point" o límite de recorrido. Para protejer la conexión, puede configurar una posición límite con la función "End Point".

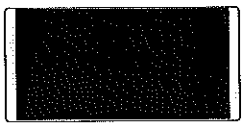


- Corrección recorrido del plato cíclico (salvo en modo H-1).

*En caso de que note alguna interacción, encontrará una descripción de esta corrección en la función "Swash" (palas del rotor), pág. 65.

5. Ajuste de la curva de aceleración

Esta función ajusta la curva de operación de aceleración en relación con el movimiento del stick de motor para cada condición.



<Ejemplo de ajuste de la curva de aceleracíon>

Acceda a la curva de aceleración de cada condición mediante el interruptor de selección de condición.

- Ajuste de curva normal

  Esta "curva normal" crea una curva básica de aceleración centrada casi planeando. Esta curva se ajusta junto con la curva de pitch curve (Normal) so that the engine speed is constant and up/down control is easiest.

- Ajuste de la curva en ralentí

  La curva de aceleración en su punto más lento genera una curva ideal para acrobacias (looping, giros, 3D, etc.).

- Ajuste de la curva de mantenimiento de aceleración

  Esta curva no se usa cuando realiza una auto rotación.

  Confirme que el ratio de la mínima posición (0%) del stick es 0% (ajuste inicial).

<Ejemplo de ajuste de curva de paso colectivo>

Acceda a la curva de paso colectivo de cada condición mediante el interruptor de selección de condición.

- Curva de paso colectivo (Normal)

  Ajuste el paso planeando aprox. +5°~6°.

  Ajuste el paso planeando con la posición del stick al 50% (punto estándar).

  *La estabilidad mientras planea puede conectarse a la curva de aceleración. el ajuste es sencillo usando una función de aceleración de planeo y la función de paso juntas.

- Curva de paso colectivo (Idle up 1)

  La función de curva de paso a ralentí 1 crea una curva que concuerda con la carga de vuelo.

  Ajuste el rango -7°~+12° como estándar.

- Curva de paso colectivo (Idle up 2)

  El ajuste máximo del paso es inferior al ralentí 1.

  El estándar es +8°.

- Curva de paso colectivo (Hold)

  En auto-rotación, use el paso máximo en ambos lados alto y bajo.

  [Ejemplo de ajuste del ángulo de la curva de paso colectivo]

  Auto-rotación: -7°~+12°

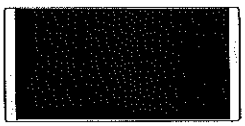
MODEL IMPORT

6. Función D/R

La función D/R es utilizada para ajustar la curva de motor y alerón, elevador y timón para cada condición.

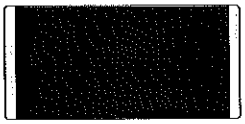
*Para los ajustes de la curva de aceleración y de paso colectivo, diríjase a la mención previa de "Ajustes de la curva ce aceleración y paso colectivo"

Comúnmente se utiliza después de definir la función "End Point" con las direcciones máximas de motor.



7. Encendido de modo y sensibilidad del Giro

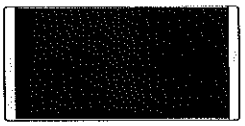
La función de encendido de modo y sensibilidad del giro son mezclas especiales de giróscopo del menú del modelo, y pueden ser ajustadas para condición.



- Condición normal (planeando): sensibilidad máxima del giro.
- Idle up 1/Idle up 2/Throttle hold: sensibilidad mínima del giro.
- Sin embargo, con la auto-rotación de un helicóptero con conducción de cola, esta función podría no tener efecto sensibilidad máxima del giro.

8. Mezcla de ajuste Pitch a RUD

Note: cuando use un giróscopo GY601, GY502, GY520, GY401 u otro giróscopo de suspensión del rotor, la mezcla "Pitch to RUD" no debería ser usada. La reacción del torque se corrije con la posición del giro. Cuando accione el giro en modo AVCS, la señal de mezcla causará síntomas de desviación neutral y el giróscopo no funcionará con normalidad.



Use esta función cuando quiera suprimir el torque generado por los cambios en la velocidad y el paso del rotor principal durante la operación del paso. Ajústea para que el morro no oscile hacia la dirección del timón. Sin embargo, cuando use un giróscopo como los mencionados previamente no utilice esta mezcla.

Acceda a la función de mezcla "Pitch to RUD" desde el menú del modelo y ajuste la curva de cada condición (en el ajuste inicial, esta función se encuentra en el estado "INH". Ajuste a estado "ON" para usar).

<Ejemplo de ajuste>

Acceda a la curva de mezcla de cada condición mediante el interruptor de selección de condición.

A continuación mostramos un ejemplo de curva de ajuste.

- Curva de mezcla "Pitch to RUD" (Normal)

  Use el sistema de suspensión y ajuste la curva para que enlace con el despegue y aterrizaje y la escalada vertical a velocidad constante.

- Mezcla "Pitch a RUD" (Idle up 1)

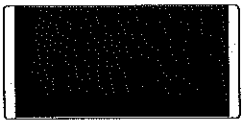
  Use esta curva en 540° stall turn, looping and rolling stall turn y ajuste para que el fuselaje se muestre justo de cara al viento.

- Mezcla "Pitch a RUD" (Hold)

  Configure esta función para que el fuselaje se muestre justo hacia delante en la línea recta de auto-rotación. El paso de cola se acerca a 0°.

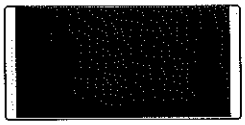
9. Ajuste de Auto-rotación

*Si necesita este ajuste, le rogamos que lea la función THR HOLD, pág. 114.



10. Ajuste del corte motor

El corte motor proporciona una manera sencilla de parar el motor, accionando un interruptor con el stick de motor a ralentí. La acción no es funcional en aceleración máxima para evitar problemas con los sticks. La ubicación y sentido del interruptor debe ser elegida, de lo contrario su valor por defecto será NULL (nulo).



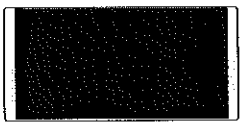
*Con el stick de aceleración a ralentí, ajuste la posición de corte hasta que el motor se corte, pero la conexión de motor no se encuentre forzada.

11. El plato cíclico corrige el alerón, elevador y la interacción del paso cíclico

La función del plato cíclico se usa para corregir la dirección del plato cíclico en el alerón (cíclico izq./dcha.) y elevador (cíclico adelante/Aft)

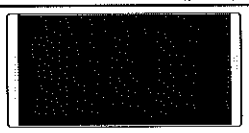
MODEL IMPORT

correspondiente a la operación de cada condición.



12. Configuración mezcla de motor

*Si necesita una mezcla de motor o "throttle mixing" para una compensaión por una baja velocidad causada por el movimiento del plato durante el manejo del alerón o elevador, por favor, diríjase a la función THROTTLE MIX (p.113).



13. Otras mezclas especiales

- Mezcla del paso y la aguja alta

  Esta mezcla se emplea con el motor en una posición que permite el control de la aguja de alta durante el vuelo (ajuste de mezcla de combustible-aire). Puede configurar una curva de aguja de alta.

- Mezcla del Governor

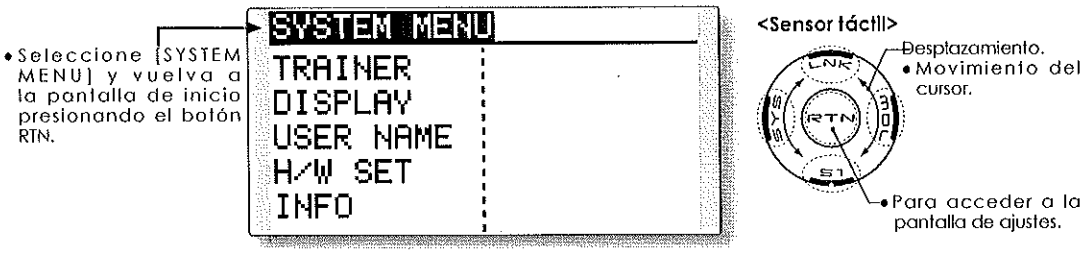
  Puede emplear esta mezcla cuando está utilizando el Governor GV-1 de Futaba.

MODEL IMPORT

MENÚ DEL SISTEMA

En el Menú del sistema o "System Menu" puede configurar funciones de la emisora: no podrá configurar datos de modelos.

- Acceda al menú del sistema mostrado a continuación presionando el botón SYS de la pantalla inicial durante 1 segundo, etc.



- Seleccione la función que desea ajustar y acceda a la pantalla de ajustes presionando el botón RTN.

Tabla de funciones del Menú del Sistema

[TRAINER]: Enciende y ajusta el sistema "trainer" (profesor).

[DISPLAY]: Ajustes pantalla LCD y pantalla de ahorro de energía.

[USER NAME]: Registro del nombre de usuario.

[H/W SET]: Modo de stick y de inversión H/W.

[INFO]: Muestra la versión del programa, información tarjeta SD, ID del producto y selección del lenguaje.

Esta función hace posible que el profesor elija cuáles funciones(*1) y canales son utilizados para la instrucción, haciendo posible adaptar la capacidad de entrenamiento al nivel del alumno. Se deben conectar dos emisoras a través del cable enseñanza opcional; la emisora del profesor debe de estar programada para la operación de "trainer", como se describe a continuación.

Cuando el instructor activa el interruptor de enseñanza, el estudiante tiene el control del modelo (si el modo MIX o FUNC están encendidos, el profesor puede realizar correcciones mientras que el estudiante tiene el control). Cuando desactive el interruptor, el profesor recupera nuevamente el control. Esto es muy útil en caso de que el alumno desplace el modelo en una situación no deseada.

Puede seleccionar el canal de entrada de datos desde la emisora del alumno con el modo "FUNC" o "MIX". Así será fácil conectar con emisoras de orden de canal tipo G3 y/o emisoras de orden de canal tradicional.

Puede usar el canal virtual (VC) en modo "FUNC" o "MIX". Será posible usar la función "Trainer" volando modelos con alas.

Cuando la emisora T8FG sea usada por el estudiante, esta función no está en uso.

(*1) Puede seleccionar el modo de uso para cada canal (NORM/MIX/FUNC/OFF).

NOTA: Este sistema de enseñanza puede ser usado de la siguiente manera:

1. **Con la emisora T8FG y una emisora convencional, si el order de canales es diferente será necesario combinar el orden de canales antes de usar esta función.**

   Puede seleccionar el canal de entrada de datos desde la emisora del alumno desde el modo "FUNC" o "MIX".

2. **Cuando la emisora T8FG sea usada por el profesor, ajuste la modulación de la emisora del estudiante a PPM.**

   Si es usada por el estudiante, la emisora T8FG debe ser conectada a la del profesor con la modulación PPM, requerida para el estudiante. T8FG always sends PPM mode signal from the trainer jack.

3. **Asegúrese de que todos los canales en ambas emisores funcionan correctamente antes del vuelo.**

Cable especial de enseñanza T8FG/T12FG

Use el cable especial de enseñanza para T8FG/T12FG cuando utilice la emisora T8FG o T12FG por el profesor con la función "trainer". Esta operación podría fincionar de manera irregular con un cable de enseñanza convencional.

*Cuando es el alumno quien utiliza la emisora T8FG o T12FG y el instrucotr no utiliza una emisora T8FG o T12FG, podría utilizarse un cable convencional.

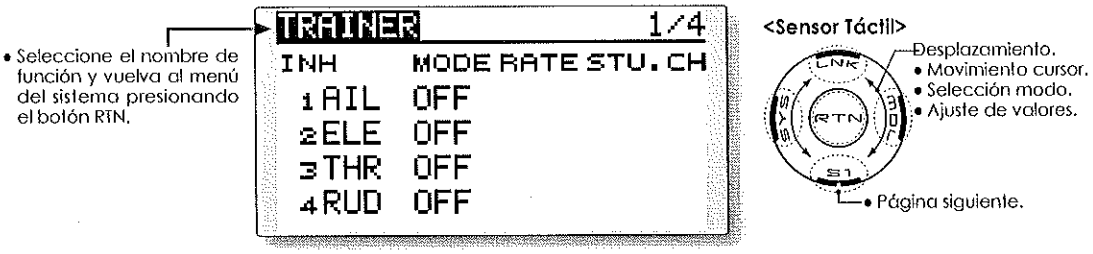
Profesor	Estudiante	Cable enseñanza
T8FG, T12FG	T4EX, T6EX, T7C, T9C	Cable especial enseñanza T12FG
	T12Z, T14MZ, FX-40	Cable convencional enseñanza (Rect. - Rect.)
	T4V	Cable convencional enseñanza (Rect. - Round)
	T6X, T7U, T8U, o T9Z no son aplicables a esta opción.	
Otra emisora no T8FG, T12FG	T8FG, T12FG	Cable convencional enseñanza (Rect. - Rect.) o Cable convencional enseñanza (Rect. - Round)

*La dirección del cable especial de enseñanza T8FG/T12FG es fija. Conecte el conector profesor del cable en la emisora del profesor T8FG o T12FG y el conector alumno en la emisora del alumno. Si conecta el cable en sentido inverso, la emisora del estudiante podría no encontrarse encendida, aunque la emisora del profesor se encuentre en posición ON.

*Si la función trainer de la emisora T8FG o T12FG del profesor no se encuentra permitida, la emisora del alumno no se encontrará conectada aunque la dirección de conexión sea correcta.

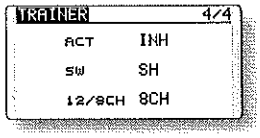
MODEL IMPORT

• Seleccione [TRAINER] en el menú del sistema y acceda a la pantalla "setup" mostrada a continuación presionando el botón RTN.



Selección de modo e interruptores

1. Acceda a la página 4 de la pantalla de ajustes mostrada abajo presionando el botón S1 3 veces.



2. Mueva el cursor a la opción [ACT] o [12/8CH] y presione el botón RTN para conectar el modo introducción de datos.
3. Seleccione el modo usando la barra de desplazamiento del sensor táctil. La pantalla parpadea. Presione el botón RTN para cambiar el modo. (Para finalizar el cambio de modo, presione el botón S1).

"ACT": Operación permitida cambiando [OFF] o [ON].

"12/8 CH": Si el alumno usa una emisora T14MZ, T12Z, T12FG o FX-40, seleccione [12CH]. De lo contrario seleccione [8CH].

Cuando cambia a modo "trainer":

4. Mueva el cursor a [SW] y presione el botón RTN para acceder a la pantalla de ajustes de interruptores.

(Lea el método de selección de interruptores al final del manual para mayor información).

"SW": Selecione el interruptor deseado.

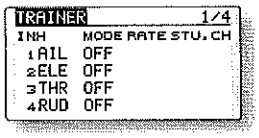
Configuración inicial: SH

*Puede también seleccionar el modo de interruptores cuando fije la posición ON de la pantalla de ajustes de interruptores. Si selecciona [ALTERNATE OFF], la operación normal ON/OFF se activará. Si selecciona [ALTERNATE ON], la función "trainer" se encenderá y apagará alternativamente cada vez que use el interruptor. Así permite alternar ON/OFF aunque un interruptor momentáneo esté en uso (S1).

Nota: La función "trainer" no se activará salvo la emisora del profesor reciba señal de la emisora del alumno. Confírmelo antes de conectar su cable enseñanza.

Selección de modo de uso

(Pág. 1-3 pantalla Setup)



1. Mueva el cursor a la opción [MODE] del canal que desea cambiar y presione el botón RTN para conectar el modo de entrada de datos.
2. Seleccione el modo desde la barra de desplazamiento del sensor táctil. La pantalla parpadeará. Presione el botón RTN para cambiar de modo. (Presione el botón S1 para finalizar el cambio de modo).

"MODE": Seleccione el modo de uso deseado para cada canal.

NORM: El modelo se controla por señales desde la emisora del alumno.

Modo MIX: El modelo se controla por señales desde las emisoras del profesor y alumno. (Reajuste la información del modelo del alumno a la condición por defecto).

Modo FUNC (function mode): El modelo se controla por señales desde la emisora del alumno con los ajustes del profesor. (Reajuste la información del modelo del alumno a la condición por defecto).

OFF: Sólo opera la emisora del profesor.

Índice de ajuste del alumno

*El paso permite el movimiento del servo relativo a la contribución programada para el alumno cuando las opciones [MIX] o [FUNC] son seleccionadas.

1. Mueva el cursor a la opción [RATE] del canal que quiere modificar y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.
2. Ajuste la opción "rate" mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

"RATE": Ajuste de la tasa deseada.

Rango de ajuste: 0~100%

Valor inicial: 100%

*Cuando quiere reajustar el valor al estado inicial, presione el botón RTN durante un segundo.

3. Para terminar este ajuste, presione el botón RTN y vuelva con el cursor al modo de selección.

Cómo cambiar el canal del alumno

*El ajuste permite la asignación del canal del estudiante cuando la opción [MIX] o [FUNC] fue seleccionada.

1. Mueva el cursor a la opción [STU. CH] de canal que quiere modificar y presione el botón RTN para conectar el modo de entrada de datos (data input mode).
2. Seleccione el canal con la barra de desplazamiento del sensor táctil. La pantalla parpadea. Presione el botón RTN para cambiar de canal. (Para finalizar este cambio de modo, presione el botón S1).

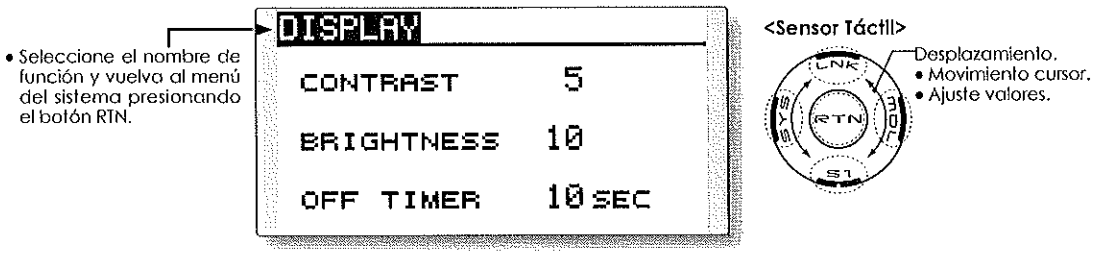
"STU. CH": Combine el orden de canales de las emisoras del profesor y el alumno.

DISPLAY

Ajustes pantalla LCD y de de pantalla iluminada

Puede realizar ajustes de contrastes de la pantalla LCD, brillo de pantalla iluminada y temporizador de pantalla iluminada:

- Seleccione [DISPLAY] en el menú del sistema y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.



Ajuste contrastes LCD

1. Seleccione "CONTRAST" y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   "CONTRAST": Ajuste el contraste al valor deseado mientras mira el display de la pantalla.

   Rango de ajuste: (Claro) 0 a 15 (Oscuro).

   Valor inicial: 5

   *Si desea recuperar el estado inicial, presione el botón RTN durante 1 segundo.

2. Para terminar este ajuste, presione el botón RTN y vuelva al modo de selección del cursor.

Ajuste brillo Pantalla de ahorro de energía

1. Seleccione "BRIGHTNESS" y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos y ajuste el brillo del Pantalla de ahorro de energía mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   "BRIGHTNESS": Ajuste el brillo al valor deseado mientras mira el display de la pantalla.

   Rango de ajuste: OFF, 1 a 20 (claro)

   Valor inicial: 10

   *Si desea recuperar el estado inicial, presione el botón RTN durante 1 segundo.

2. Para terminar este ajuste, presione el botón RTN y vuelva con al modo de selección del cursor.

Pantalla de ahorro de energía/ off-timer

1. Seleccione "OFF TIMER" y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos y ajuste el tiempo en espera mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   "OFF TIMER": Ajuste el tiempo cuando la Pantalla de ahorro de energía se apague después de operar el sensor táctil.

   Rango de ajuste: 10 a 240 seg (cada 10 seg), OFF (siempre on)

   Valor inicial: 10 seg

   *Si desea recuperar el estado inicial, presione el botón RTN durante 1 segundo.

2. Para terminar este ajuste, presione el botón RTN y vuelva al modo de selección del cursor.

MODEL

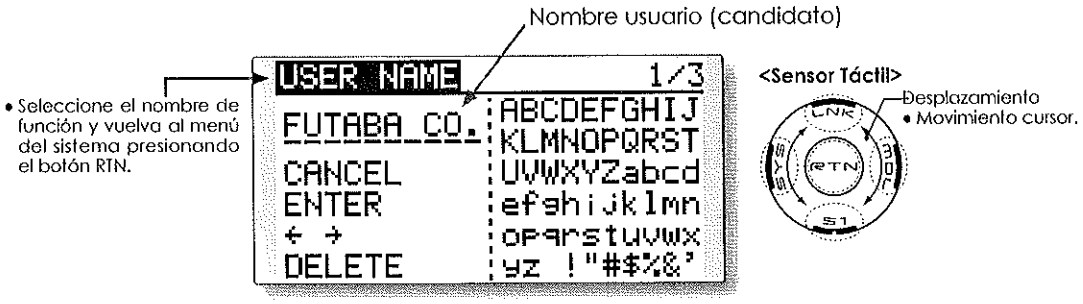
NOMBRE DE USUARIO

Registro nombre usuario

Con esta función puede registrar el nombre de usuario en la emisora T8FG.

*Puede introducir un nombre de usuario de hasta 10 caracteres. (El espacio se cuenta como un caracter).

- Seleccione [USER NAME] en el menú del sistema y acceda a la pantalla de ajustes, como se muestra a continuación, mediante el botón RTN.



Registro nombre de usuario

1. Cambie el nombre de usuario como se describe a continuación:

   [Desplace el cursor a "user name "(candidato)].

   Seleccione [←] o [→] y presione el botón RTN.

   [Cómo borrar un caracter].

   Cuando selecciona [DELETE] y presiona el botón RTN, el caracter inmediatamente posterior al cursor es borrado.

   [Cómo añadir un caracter].

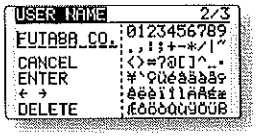
   Cuando selecciona un caracter candidato de la lista de caracteres y presiona el botón RTN, el mismo carácter es añadido en la posición inmediatamente posterior al cursor.

   *Puede introducir un nombre de usuario de hasta 10 caracteres. (El espacio se cuenta como un caracter).

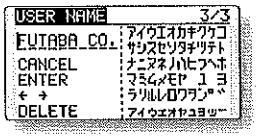
2. Cuando finalice la entrada de datos, seleccione [ENTER] y presione el botón RTN. (Para finalizar la entrada y volver al modo de selección del cursor, seleccione [CANCEL] y presione el botón RTN).

(Lista caracteres 1/3)

(Lista caracteres 2/3)



(Lista caracteres 3/3)



AJUSTES H/W

Inversión del hardware y modo stick

Inversión H/W

Esta función invierte la señal de operación de los sticks, interruptores, palancas trimmer y otros botones.

Nota: Este ajuste invierte la señal de operación actual, pero no modifica los indicadores de sus respectivas pantallas. Use el modo Normal siempre que no exista motivo para utilizar el modo Reverse.

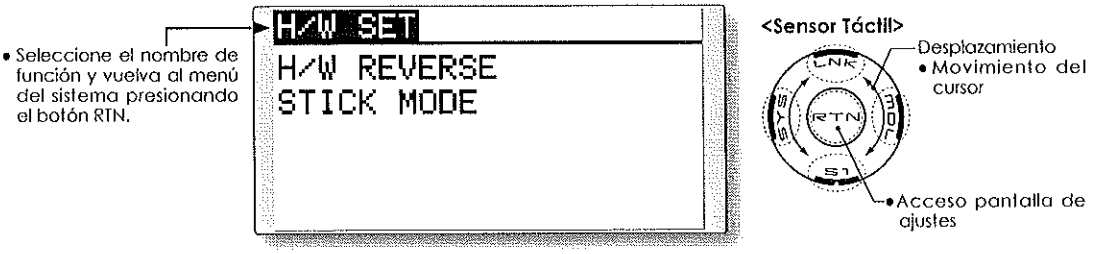
Modo Stick

Esta función cambia el modo del stick de la emisora.

Nota: No modificará el throttle ratchet, etc. Esos cambios mecánicos deben hacerse desde un servicio técnico Futaba.

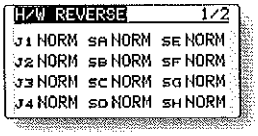
Note: Esta modificación se aplicará cuando configure un nuevo modelo. No podrá aplicarse a un modelo ya existente.

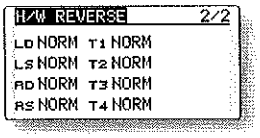
- Seleccione [H/W SET] desde el menú del sistema y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.



Método de inversión de la dirección de uso

1. Seleccione [H/W REVERSE] y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.



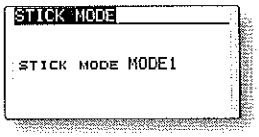


2. Mueva el cursor a la opción correspondiente al H/W (hardware) que desea intertir y presione el botón RTN para conectar el modo de entrada de datos.
3. Seleccione el modo desde la barra de desplazamientos del sensor táctil. La pantalla parpadeará. Cuando presione el botón RTN, la dirección operativa habrá sido invertida. (Para terminar con este cambio de modo, presione el botón S1).

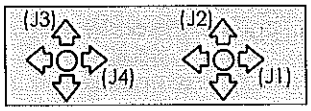
"NORM": dirección operativa Normal.
"REV" : dirección operativa invertida.

Cómo cambiar el modo stick

1. Seleccione [STICK MODE] y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.



2. Mueva el cursor a "STICK MODE" y presione el botón RTN para conectar el modo de entrada de datos.
3. Seleccione el modo. La pantalla parpadeará. Cuando presione el botón RTN, el modo del stick será modificado. (Para terminar con este cambio de modo, presione el botón S1).



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

MODEL

INFO

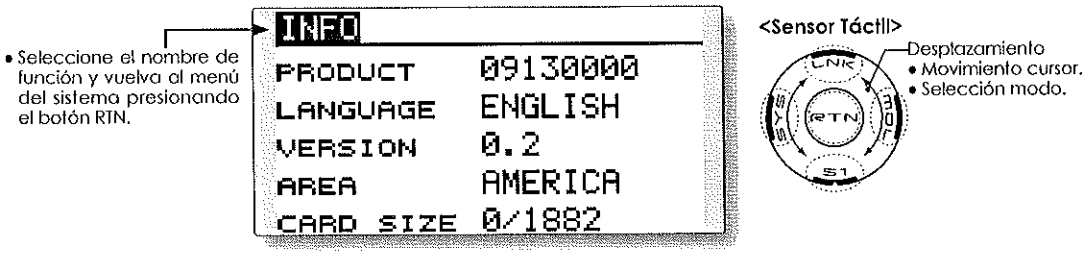
Muestra la versión del programa, información tarjeta SD y la ID de la emisora.

La pantalla de Información ofrece la información de la versión del programa de la emisora T8FG, información de la tarjeta SD (número máximo de datos de modelos, modelo actual y otros archivos) y la ID del producto.

*Cuando la tarjeta SD no se encuentra insertada, su información no es mostrada.

Puede seleccionar el lenguaje configurado en las pantallas de inicio, menú y ajustes.

- Seleccione [INFO] en el menú del sistema y acceda a la pantalla de ajustes, como se muestra a continuación, mediante el botón RTN.



Información

"PRODUCT": Número de ID del producto.

"VERSION": información de la versión del programa de la emisora T8FG.

"CARD SIZE": Número Actual/Máximo de datos de modelos y otros archivos (tarjeta SD).

Selección de lenguaje

1. Mueva el cursor a la opción "LANGUAGE" y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.
2. Modifique el lenguaje mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil. La pantalla parpadea. Cuando presiona el botón RTN, modifica el lenguaje. (Para finalizar con este modo, gire el dial EDIT o presione el botón S1).

MODEL IMPORT

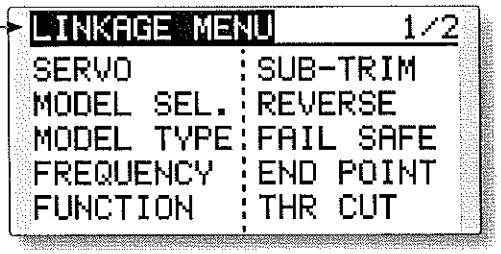
FUNCIONES DEL MENÚ CONEXIONES

El menú "Linkage" (conexiones) se compone de funciones adicionales del modelo, selección tipo de modelo, configuración de frecuencia, límite del recorrido y otros ajustes básicos.

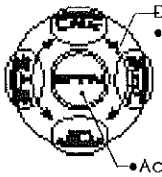
Las funciones que pueden ser seleccionadas dependen del tipo de modelo. A continuación mostramos una pantalla típica de este menú.

- Acceda al menú "linkage" presionando el botón LNK durante 1 segundo en la pantalla de inicio, etc.

• Seleccione [LINKAGE MENU] y vuelva a la pantalla de inicio mediante el botón RTN.

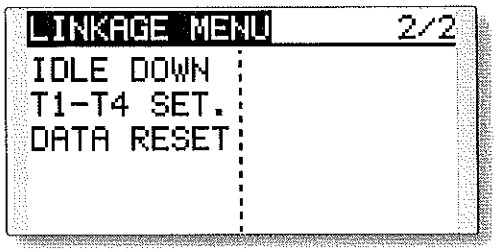


<Sensor Táctil>



•Desplazamiento
• Movimiento del cursor

•Acceso a pantalla de ajustes



*Esta pantalla es un ejemplo. La pantalla depende del tipo de modelo.

- Selecione la función que desea ajustar y acceda a la pantalla de ajustes presionando el botón RTN.

Tabla de funciones del Menú de Conexiones o "Linkage Menu".

[SERVO]: Muestra el test del servo y la posición de funcionamiento
[MODEL SEL]: Suma de modelos, acceso, borrar, copiar, configuración nombre de modelo
[MODEL TYPE]: Tipo modelo, tipo de ala, tipo de plato, etc
[FREQUENCY]: Modo de selección FASST y selección modo área
[FUNCTION]: La asignación de canales de cada función puede ser modificada
[SUB-TRIM]: Ajusta la posición neutral de cada servo
[REVERSE]: Inversión de la dirección del servo
[FAIL SAFE]: Ajustes de las funciones de fail safe fail safe de batería
[END POINT]: Ajuste del límite de recorrido del servo
[THR CUT]: Para el motor de forma segura y sencilla (sólo aeroplanos y helicópteros)
[IDLE DOWN]: Reduce la velocidad del motor a ralentí (sólo aeroplanos)
[SWASH RING]: Limita el recorrido del plato cíclico en un rango fijo (helicóptero)
[SWASH]: Swash AFR y función de corrección de conexión (sólo helicópteros)
[T1-T4 SET.]: Suma del paso de control y selección de modo del trim digital
[DATA RESET]: Restaura la información de memoria del modelo

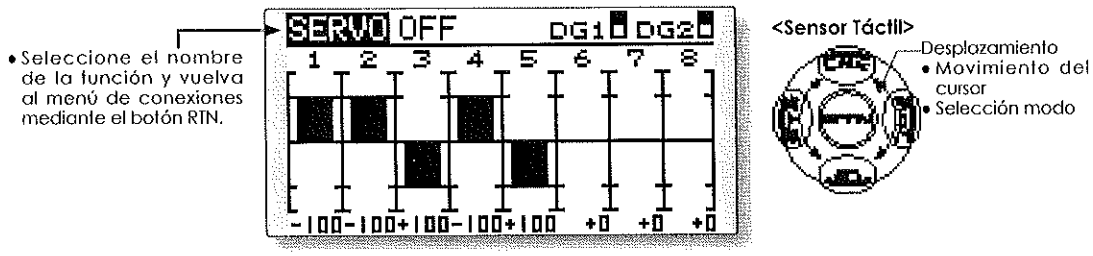
MODEL

CONTROL DE SERVOS Test del Servo y Pantalla Gráfica / Pantalla posición de servos.

Se utiliza para comprobar el recorrido del servo. Los modos "Moving Test" (modo repetición) y "Neutral Test" (modo posición fija) están disponibles.

La opción de "Neutral Test" es ideal para encontrar la posición del horn del servo.

- Seleccione [SERVO] en el menú de conexiones y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.



Operación de test de servo

1. Mueva el cursor desde la posición [OFF] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Seleccione el modo de test mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil y presione el botón RTN. La pantalla parpadeará. Presione el botón RTN para cambiar de modo. (Para finalizar este cambio de modo, presione el botón S1).

   [MOVING]: Modo que repite la operación de cada servo.

   [NEUTRAL]: Modo que coloca cada servo en su posición neutral.

2. Mueva el cursor a la posición [MOVING] o [NEUTRAL] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Seleccione [OFF] mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil y presione el botón RTN. Así parará el test.

MODEL

SELECCIÓN DE MODELOS

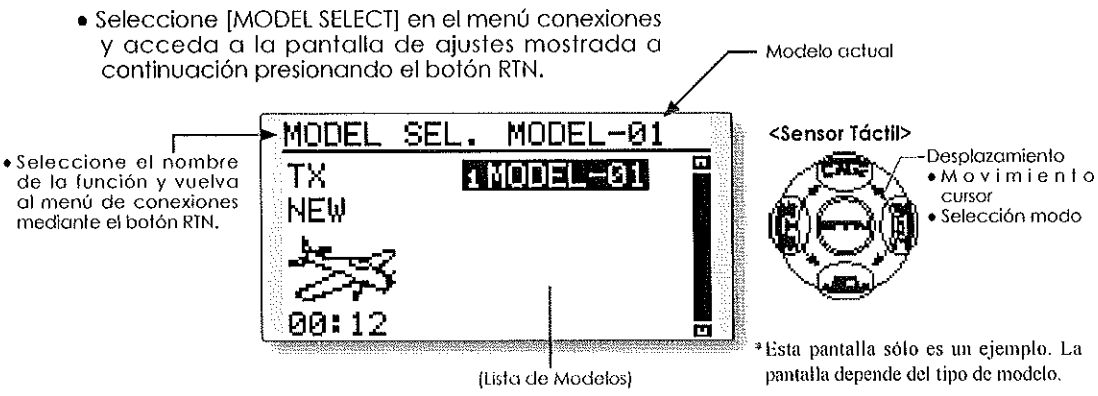
Con la Selección de Modelo puede añadir modelos, acceso, supresión, copiar y ajustar nombres de modelos.

Esta función se emplea para cargar los ajustes del modelo deseado en la memoria de la emisora T8FG.

Puede seleccionar estos ajustes bien desde la memoria integrada de la emisora o desde una tarjeta SD (32MB-2GB). Recuerde que hasta 20 memorias de modelo son disponibles en la emisora.

Puede modificar el nombre del modelo guardado en la emisora o en la tarjeta SD. Esta opción puede ser muy útil para distinguir de entre varios ajustes de modelos diferentes. Cada nombre de modelo tiene hasta 10 caracteres y el nombre del modelo siempre aparece en la pantalla.

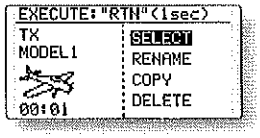
La función "Copy" se usa para copiar la información de un modelo en una segunda memoria dentro de la emisora o la tarjeta SD. Puede usarlo para tener una base de configuración de modelos con casi los mismos ajustes (sólo necesita modificar las diferencias, en lugar de introducir toda la información del modelo de inicio). También puede usar esta función para realizar una copia de seguridad de un ajuste de modelo antes de realizar cualquier modificación.



Acceso de modelos

*Cuando desea acceder a los datos de modelos guardagos en la memoria de la emisora, primeramente accederá al modelo actualmente usado. No puede acceder directamente a los datos de modelos guardados en la tarjeta SD.

1. Presione el botón RTN una vez desplace el cursor al modelo deseado.
2. Mueva el cursor a [SELECT].
3. Presione el botón RTN. Se mostrará un mensaje de confirmación. Presione el botón RTN durante 1 segundo y completará el acceso.

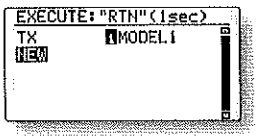


*La transmisión se para y comienza en el estado del nuevo modelo.

Cómo añadir un nuevo modelo

*Puede añadir un nuevo modelo a la memoria de la emisora. No podrá ser añadido a la tarjeta SD.

1. Mueva el cursor a [NEW].
2. Presione el botón RTN, aparecerá un mensaje de confirmación. Presione el botón RTN durante 1 segundo.



*Las pantallas de ajustes y frecuencias se muestran automáticamente. Confirme o cambie el tipo de modelo y a modo FASST.

*La Transmisión se para y comienza cuando el nuevo modelo ha sido seleccionado.

*El modelo añadido aparece en la lista de modelos de la pantalla de ajustes de selección de modelo.

Supresión de modelos

*El modelo guardado en la memoria de la emisora o la tarjeta SD puede ser suprimido.

*El modelo actual no puede ser borrado.

1. Con el cursor seleccione el destino de memoria en la pantalla ("TX" o "CARD") y presione el botón RTN para conectar el

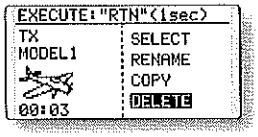
modo de entrada de datos.

Seleccione el destino de memoria mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil y presione el botón RTN.

[TX]: Memoria de la emisora.

[CARD]: Tarjeta SD.

2. Mueva el cursor al modelo que quiere borrar de la lista y presione el botón RTN.
3. Mueva el cursor a [DELETE].
4. Presione el botón RTN. Cuando aparece el mensaje de confirmación y presiona el botón RTN durante 1 segundo, el modelo ha sido borrado.



Cambio del nombre de modelo

*Puede modificar el nombre del modelo de los modelos almacenados en la memoria de la emisora o en la tarjeta SD.

1. Si modifica la ubicación:

   Con el cursor seleccione el destino de memoria en la pantalla ("TX" o "CARD") y presione el botón RTN para conectar el modo de entrada de datos.

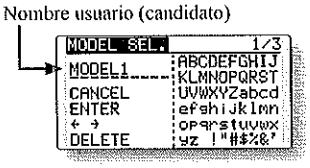
   Seleccione el destino de memoria mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil y presione el botón RTN.

   [TX]: Memoria de la emisora.

   [CARD]: Tarjeta SD.

2. Mueva el cursor al modelo que quiere modificar de la lista de modelos y presione el botón RTN.
3. Mueva el cursor a [RENAME].
4. Presione el botón RTN.

   *La pantalla de ajustes del nombre de modelo aparece.



4. Modifique el nombre de modelo como se describe a continuación:

   [Mueva el cursor al nombre de usuario (candidate)].

   Seleccione [←] o [→] y presione el botón RTN.

   [Para borrar un caracter]

   Cuando seleccione [DELETE] y presione el botón RTN, el caracter inmediatamente posterior al cursor es borrado.

   [Cómo añadir un carácter]

   Si selecciona un caracter de la lista y presiona el botón RTN, ese carácter es añadido después del cursor.

   *Puede introducir como nombre de modelo hasta 10 caracteres. (Un espacio es contado como 1 caracter).

5. Cuando finalice la entrada, seleccione [ENTER] y presione el botón RTN. (Para interrumpir la entrada y volver al estado original, seleccione [CANCEL] y presione el botón RTN).

Copia de modelos

*Puede realizar una copia del modelo guardado en la memoria de la emisora o la tarjeta SD.

1. Cuando cambie de ubicación:

   Mueva el cursor al destino guardado ("TX" o "CARD") y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

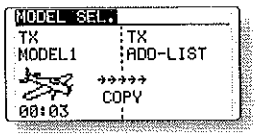
   Seleccione el destino de memoria mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil y presione el botón RTN.

   [TX]: Memoria de la emisora.

   [CARD]: Tarjeta SD.

2. Seleccione el modelo que quiere copiar en la lista de modelos y presione el botón RTN.
2. Mueva a [COPY].
3. Presione el botón RTN.

   *Aparecerá la pantalla de copia de modelos.



4. Si sustituye el modelo guardado en la memoria de la emisora:

   Mueva el cursor a [ADD-LIST] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Seleccione el modelo de destino mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil y presione el botón RTN.

   [ADD-LIST]: añadir un modelo a la lista

   [(model name)]: reemplazar el modelo

   *El modelo guardado en la tarjeta SD puede ser reemplazado.

   Si cambia de ubicación:

   Mueva el cursor al destino de copia ("TX" o "CARD") y presione el botón RTN para acceder el modo de entrada de datos.

   Seleccione el destino de memoria mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil y presione el botón RTN.

5. Mueva a [COPY].
6. Presione el botón RTN. Cuando aparece el mensaje de confirmación y presiona el botón RTN durante 1 segundo, los datos del modelo han sido copiados.

MODEL IMPORT

TIPO DE MODELO

Esta función permite seleccionar el tipo de modelo de entre aviones, helicópteros y veleros.

Dispone de cuatro tipos de alas principales y tres tipos de cola para aviones. Seis tipos de swash para helicópteros. Seis tipos de alas principales y tres de cola para veleros. Las funciones y funciones mixtas necesarias de cada tipo de modelo vienen configuradas de serie.

Nota: La función de Tipo de Modelo selecciona automáticamente la salida apropiada de canales y las funciones de control y mezcla para el tipo de modelo elegido.

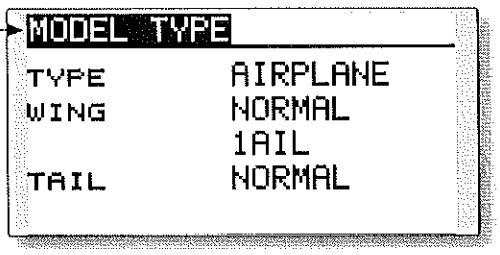
Cuando el comando de selección de Tipo de Modelo es accesible, todos los datos de la memoria activa son eliminados (excepto el siguiente tipo de swash). Asegúrese de que puede prescindir de esos datos o realice una copia de seguridad en ota memoria utilizando las funciones de copia.

cuando cambie el tipo de plato cíclico del helicóptero dentro de los siguientes grupos, puede dejar los datos configurados que no sean de la función SWASH. Sin embargo, se inicializará cuando cambie el tipo de plato que exceda del grupo.

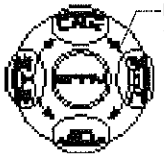
Tipo Swash grupo A: H-1, H-3, HR3, and HE3
Tipo Swash grupo B: H-4, H-4X

- Seleccione [MODEL TYPE] en el menú de conexiones y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.

• Seleccione el nombre de la función y vuelva al menú de conexiones mediante el botón RTN.



<Sensor Táctil>



• Desplazamiento
• Movimiento del cursor.
• Selección modo.

(La pantalla es un ejemplo. Esta pantalla depende del tipo de modelo).

Selección del tipo de modelo

1. Mueva el cursor a la opción que quiere cambiar y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Seleccione el tipo deseado mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil y presione el botón RTN. Aparecerá un mensaje de confirmación. Presione el botón RTN durante 1 segundo.

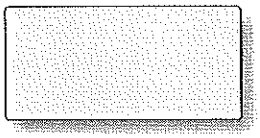
   Seleccione [YES] y presione el botón RTN durante 1 segundo.

   (Para concluir la entrada de datos y volver al estado original, presione el botón SI o seleccione [NO] y presione el borón RTN).

   "TYPE": Tipo de modelo
   "WING " (avión/velero): tipo ala
   "TAIL" (avión/velero): tipo cola
   "SWASH" (helicóptero): tipo swash

*El tipo de ala que puede ser seleccionada depende del modo FASST, canal múltiple (Multi-ch) o canal 7 seleccionado.

2. Si reajusta los datos configurados cuando cambia el tipo de plato del helicóptero:



(Helicóptero)

Mueva el cursor a [OFF] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

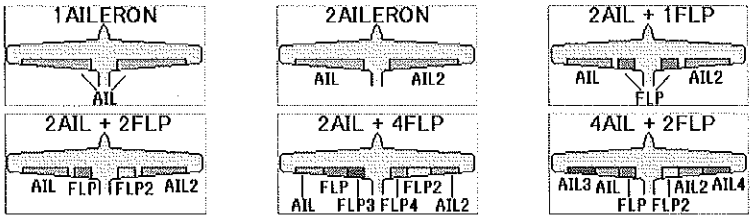
Seleccione [ON] mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil y presione el botón RTN. Aparecerá un mensaje de confirmación. Presione el botón RTN.

Cambie el tipo de swash al estado ON. Los datos configurados se reajustarán.

MODEL

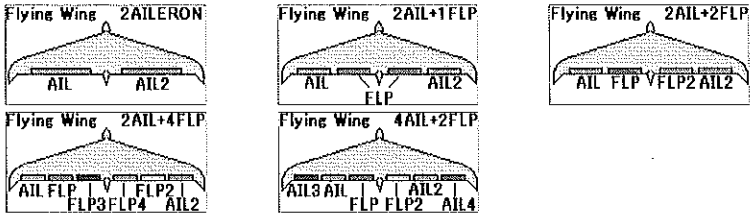
Selección tipo de modelo (Avión, Velero)

•Tipo de ala (Normal)



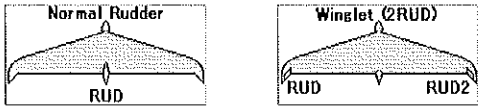
*[2AIL+4FLP] y [4AIL+2FLP] están disponibles únicamente en modo velero.

•Tipo de ala (Sin timón de cola)

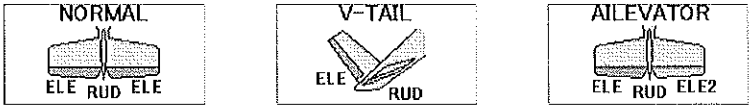


*[2AIL+4FLP] y [4AIL+2FLP] están disponibles únicamente en modo velero.

•Tipo de timón

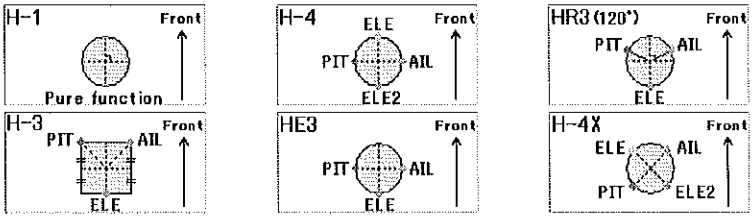


•Tipo de cola



Selección de tipo de modelo (Helicóptero)

•Tipo de Swash



MODEL IMPORT

FREQUENCIA

Selección de modo FASST y modo de área

Selección modo FASST

El tipo de receptor determinará hasta dónde usar la opción MULTI o 7CH en modo "FASST".

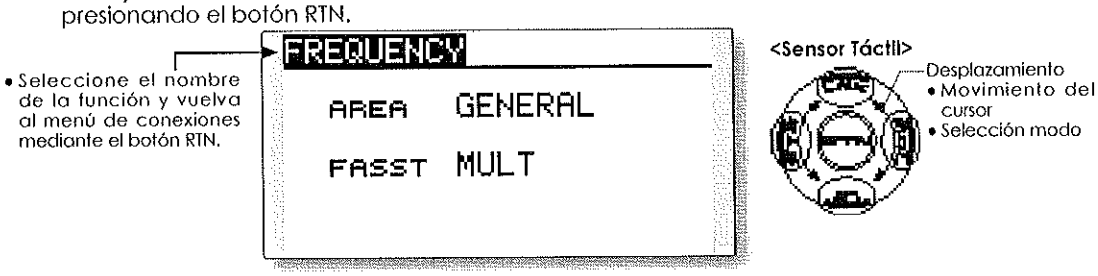
MULTI/7CH: FASST- sistema 2.4GHz (modo Multi-ch/modo 7ch).

MULTI: Puede seleccionar el modo Multi-ch en todos los receptores Futaba FASST-2.4G, sin reparar en el número de canales (6008HS/R6014HS/R608FS/R6014FS). 7CH setting for all Futaba FASST-2.4G A su vez puede hacerlo con los receptores en modo 7ch, sin reparar en el número de canales (R6004FF/R616FFM/R607FS/R617FS).

Selección modo área (rango de frequencia)

La emisora T8FG ha sido diseñada para ser utilizada en muchos países. Si emplea esta emisora en otro país que no sea España, por favor, asegúrese de que configura el [AREA] con la opción de "GENERAL". Si esta emisora será utilizada en España, configure el modo área a "ESPAÑA".

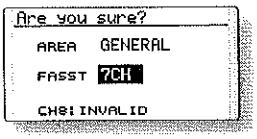
- Seleccione [FREQUENCY] en el menú de conexiones y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.



Selección modo FASST

1. Mueva el cursor a la opción "FASST" y presione el botón RTN para acceder el modo de entrada de datos.

   Seleccione el modo mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil. Aparacerá un mensaje de confirmación. Presione el botón RTN para cambiar de modo. (Para interrumplir la entrada y volver al estado original, presione el botón S1).



*la Transmisión para y comienza a emitir en modo seleccionado.

Selección modo área

1. Mueva el cursor a la opción "AREA" y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Seleccione el modo mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil. Aparecerá un mensaje de confirmación. Presione el botón RTN para cambiar de modo. (Para interrumplir la entrada y volver al estado original, presione el botón S1).

*la Transmisión para y comienza a emitir en modo seleccionado.

Cuando seleccione el tipo de modelo y alas (swash), encontrará que las combinaciones optimizadas de los canales para servos y otras funciones han sido ya preseleccionadas. Si lo desea, puede abiertamente modi?car las combinaciones de los canales del servo, funciones (alerón, elevador, etc) y otros mandos de control (sticks, interruptores y trims).

*Puede asignar la misma función a varios canales de servo, así como la función "elevador" a los canales CH2 y CH3.

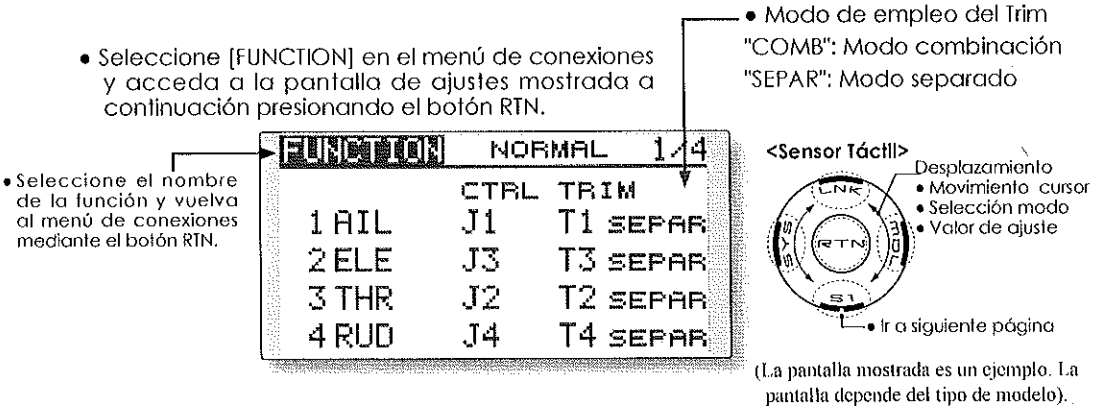
V1~V4 (canales virtuales)

Puede configurar estos cuatro canales con funciones virtuales que no disponen de canal para servos. Puede libremente modificar las combinaciones de los canales del servo, funciones (alerón, elevador, etc) y otros mandos de control (sticks, interruptores y trims).

Canal de toma de Servo

Para el modo Multi-CH FASST, puede designar 8 canales lineales y dos digitales. En caso del modo 7CH FASST, dispone de hasta 7canales lineales.

*DG1/2 (canales digitales).
Este canal puede ser empleado para cambiar de canales. Puede libremente modificar las combinaciones de los canales del servo, funciones (alerón, elevador, etc) y otros mandos de control (sticks, interruptores y trims).



(La pantalla mostrada es un ejemplo. La pantalla depende del tipo de modelo).

Cambio de funciones

1. Mueva el cursor a la función del canal que desea cambiar y presione el botón RTN.
   *Aparecerá la pantalla de selección de funciones.
2. Mueva ahora el cursor al nombre de función que desea ajustar y presione el botón RTN.
   *El nombre de la función parpadeará.
3. Presione el botón RTN para ejecutar el cambio. (Cuando desee cancelar esta operación, presione el botón S1).
   *Puede asignar múltiples canales a una sóla función.

Cambio de controles en funcionamiento

1. Mueva el cursor a la opción "CTRL" del canal que desea cambiar y presione el botón RTN.
   *Aparecerá la pantalla de selección de controles.

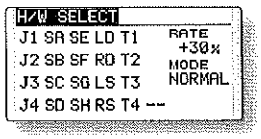
2. Mueva el cursor al control que quiere cambiar y presione el botón RTN.
   *Puede asignar el mismo control a canales múltiples.

MODEL Import

Configuración de trims

Mueva el cursor al "TRIM" del canal que desea modificar y presione el botón RTN.

*Aparecerá la pantalla de ajustes de trims.



Puede configurar las siguientes opciones desde la pantalla de ajustes de trims:

Selección del trim

Mueva el cursor al trim, palanca, etc, que desee ajustar y presione el botón RTN.

*Puede modificar el ajuste.

Ajuste del ratio del trim

Mueva el cursor a la opción [RATE] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Ajuste el ratio de trim mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: +30%

Rango de ajuste : -150~+150%

(Cuando presione el botón RTN durante 1 segundo, el trim rate se reajusta a su valor inicial).

Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y vuelva al modo de selección del cursor.

Selección modo de trim

Mueva el cursor a la opción [MODE] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Seleccione al modo trim mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil. Aparecerá un mensaje de confirmación. Presione el botón RTN para cambiar de modo. (Para finalizar la entrada y volver al estado original, presione el botón S1).

[NORM]: Modo normal. Uso del trim normal (cambio de trim en paralelo).

[ATL]: Modo de uso ATL. Cambio máximo cerca de "slow" (lento) mediante la operación usada normalmente con el trim de aceleración (motor). La inversión también es viable.

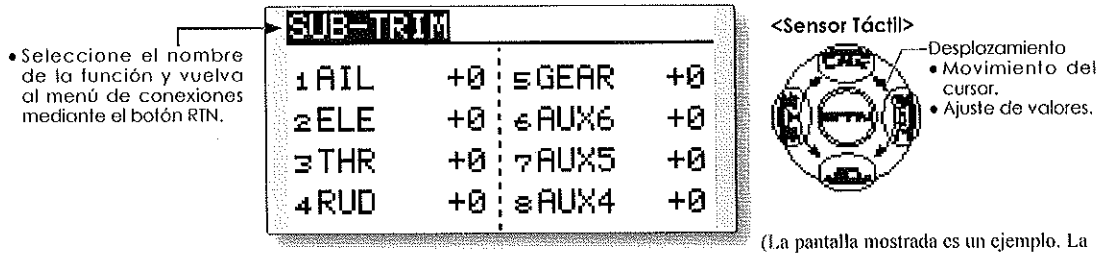
*[NORMAL]/[REVERS] La selección es posible mediante la opción "ATL".

SUB-TRIM

Configuración de la posición neutral de cada servo.

La función Sub-Trim se utiliza para configurar la posición neutral del servo y puede usarse para realizar ajustes precisos en la superficie de control una vez que las conexiones y barras de presión se encuentren conectadas. Cuando comience a configurar un modelo, compruebe que los trims digitales se encuentran en su posición central.

- Seleccione [SUB-TRIM] en el menú de conexiones y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.



(La pantalla mostrada es un ejemplo. La pantalla depende del tipo de modelo).

Ajustes del subtrim

1. Desplace el cursor al canal que desea ajustar y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.
2. Ajuste el ratio mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.
   Valor inicial: 0
   Rango de ajuste: -240~+240 (pasos)
   (Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el subtrim se reajusta a su valor inicial).
   *Antes del reajuste del subtrim, es muy importante realizar el ajuste de las conexiones para que las superficies de control no usen el subtrim en la medida de lo posible.
3. Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y vuelva al modo en uso.
4. Repita este procedimiento para cada canal.

MODEL REPORT

INVERSIÓN

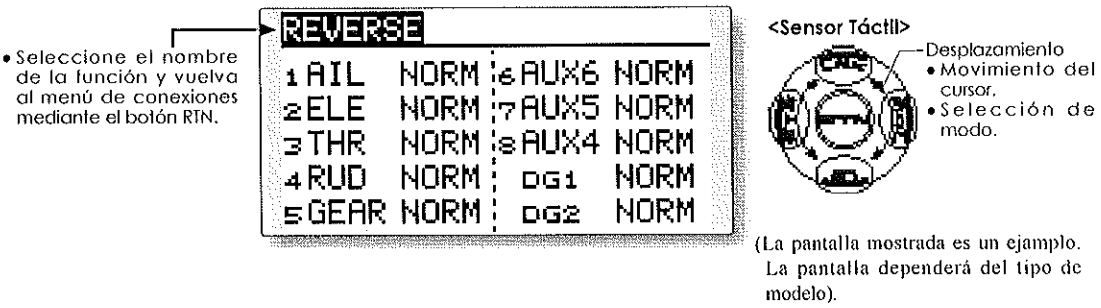
Se emplea para invertir el sentido de movimiento.

La Inversión de Servos modifica el sentido de la respuesta de un servo individualmente al movimiento de un stick de control.

Para helicópteros con plato CCPM, aegúrese de leer la sección de "Swash AFR" antes de realizar la inversión de cualquier servo. En helicópteros con plato CCPM, concluya siempre la inversión de servos antes de cualquier otra programación.

Si utiliza las funciones en aviones o veleros preconstruidos que controlan servos múltiples, podría ser confuso interpretar dónde el servo necesita ser invertido o que una función necesita ser ajustada para la inversión. Lea, por favor, las instrucciones de cada función especializada para mayor detalle. Compruebe siempre el sentido del servo antes de cada vuelo como una precaución adicional para confirmar apropiadamente la memoria del modelo, la conexión y la función de radio.

- Seleccione [REVERSE] en el menú de conexiones y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.



(La pantalla mostrada es un ejemplo. La pantalla dependerá del tipo de modelo).

Procedimiento de la inversión de servos

*Cuando las conexiones de un nuevo modelo estén completadas, compruebe que cada servo se encuentre conectado al canal correcto.

*Posteriormente determine si necesita invertir algun canal moviendo cada stick.

1. Mueva el cursor al canal que desea invertir y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.
2. Seleccione el sentido mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil. Aparecerá un mensaje de confirmación.

   [NORM]: Normal
   [REV]: Inversión

3. Presione el botón RTN paracambiar de sentido. (Para finalizar la entrada y volver al estado original, presione el botón S1).

*Repita esta operación para cada canal que deba ser invertido.

FAIL SAFE

Ajusta la posición de funcionamiento de los servos cuando la señal de transmisión so es recibida o cuando la batería del receptor es baja.

La función Failsafe se emplea para ajustar las posiciones de movimiento de los servos en caso de una interferencia de radio.

Puede ajustar cualquiera de las dos siguientes posiciones para cada canal: "Hold", el servo mantiene la última posición ordenada, o "Failsafe", donde cada servo se mueve a una posición predeterminada. Puede elegir cualquier modo para cada canal (7CH modo FASST: sólo CH3).

El sistema T8FG también le proporciona una avanzada función de supervisión de la batería que le advierte cuando la batería del receptor dispone de poca carga restante. En este caso, cada servo se desplaza a su posición definida de "failsafe" (7CH modo FASST: sólo CH3). El failsafe de la batería podría liberarse cuando opere un control predefinido de la emisora (acelerador por defecto), no continúe volando su modelo, aterrice tan pronto como sea posible. Recuerde, si un control predefinido de repente se desplaza a una posición que no ordenó, aterrice cuanto antes y compruebe la batería del receptor.

Define la posición del servo cuando se pierde la señal y cuando la carga de batería es baja.

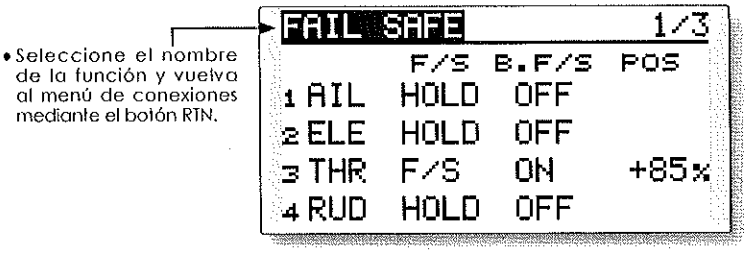
⚠ ATENCIÓN

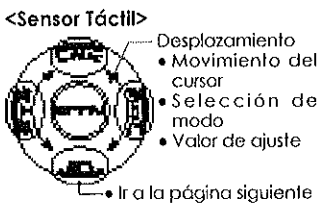
⚠ Por seguridad, ajuste siempre las funciones de fail safe.

- Ajuste especialmente la función fail safe en el canal de aceleración para que el servo se mueva al punto más lento en caso de aviones y en el punto más lento de posición de suspensión para helicópteros. Puede ser muy peligroso estrellar su modelo desde elevada altura cuando las ondas de radio no son recibidas debido a una interferencia, etc.
- Si el fail safe se reajusta por el stick de aceleración, podría ser erróneo debido a un mal funcionamiento del motor y será ajustado en la aceleración mínima y el modelo continuará volando. En caso de dudas, aterrice inmediatamente.

- Seleccione [FAIL SAFE] en el menú de conexiones y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.

(El display mostrado es un ejemplo. La pantalla depende del tipo de modelo).





Procedimiento de ajustes del "fail safe"

1. Mueva el cursor a la opción "F/S" del canal que desea ajustar y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.
2. Seleccione el modo F/S mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil. Aparecerá un mensaje de confirmación.
   *La pantalla parpadeará.
3. Presione el botón RTN. (Presione el botón S1 para parar este ajuste).
   *El canal se conecta al modo F/S.
4. Mueva el cursor a la opción "POS".
   Mantenga presionado el correspondiente stick, botón, palanca, etc, en la posición que quiere que el servo se desplace cuando se active la función fail safe y presione el botón RTN durante 1 segundo.
   *La posición de ajuste se muestra en porcentaje.
   *Si desea recuperar el canal en el modo mantenido, mueva el cursor a la opción "F/S" y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione el modo F/S mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil. Aparecerá un mensaje de confirmación y entonces cambie el modo presionando el botón RTN.

Procedimiento para el "fail safe" de batería

Puede ajustar el "fail safe" de batería para cada canalmediante el mismo procedimiento de ajustes comentado previamente. Seleccione y ajuste la opción "B.F/S".

[ON]: Función fail safe de batería ON

[OFF]: Función fail safe de batería OFF

Ajuste del interruptor que libera el fail safe

Esta función libera temporalmente la función del fail safe de batería para recuperar el fuselaje después de que el fail safe ha sido activado por un descenso de la carga de batería del receptor. Con este ajuste selecciona el interruptor que libera la función del fail safe de batería.

1. Mueva el cursor a la opción [RELEASE B.F/S] en la pantalla de ajustes (pág. 3).
2. Presione el botón RTN.
   *accederá a la pantalla de selección de interruptor.
   *Para una información detallada de la selección de interruptor y método de ajuste de dirección ON/OFF, acceda al apartado [Switch Setting Method] al final de este manual.

END POINT

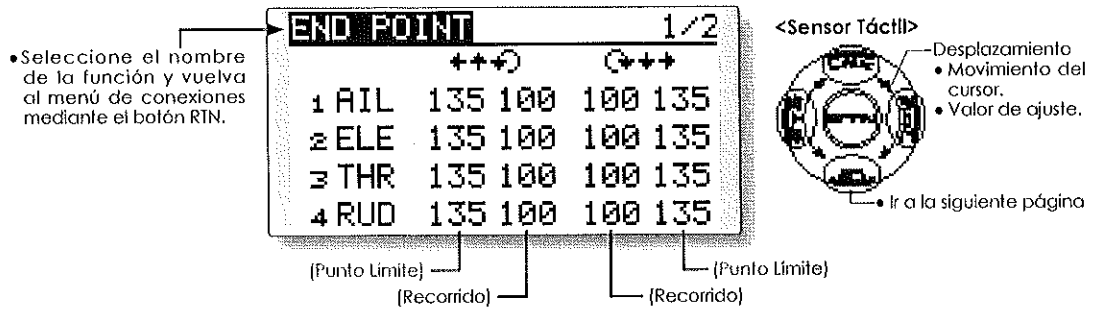
Se utiliza para ajustar el recorrido y punto límite de cada servo.

La función "End Point" (límite de recorrido) el recorrido del servo a izquierda y derecha, genera recorridos diferenciales y corrije ajustes erróneos de conexiones.

El rango del recorrido puede oscilar entre 30% a 140% en cada sentido en los canales 1 a 8. Además, el punto límite donde el recorrido del servo se para puede variar entre 0% (el servo no tiene movimiento) hasta 155%.

• Seleccione [END POINT] en el menú de conexiones y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.

(La pantalla es un ejemplo. La pantalla depende del tipo de modelo).



Ajuste del recorrido del servo

1. Mueva el cursor a la opción de recorrido del canal que desea ajustar y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.
2. Ajuste el rango mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.
   Valor inicial: 100%
   Rango de ajuste: 30%~140%
   *Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el rango se reajusta a su valor inicial.
   Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y vuelva al modo de selección del cursor.
3. Repita este proceso para cada rango.

Ajuste del punto límite

1. Mueva el cursor a la opción de punto límite del canal que quiere ajustar y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.
2. Ajuste el punto límite mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.
   Valor inicial: 135%
   Rango de ajuste: 0%~155%
   *Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el punto límite se reajusta al valor inicial.
   Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y volver al modo de selección del cursor.
3. Repita este proceso para cada punto límite.

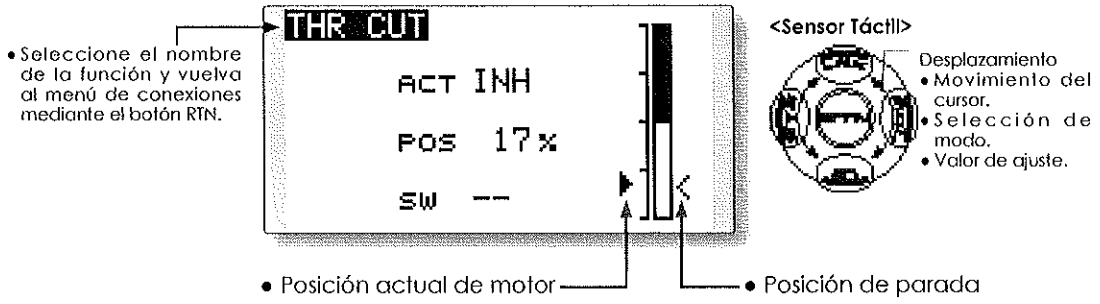
MODEL

THR CUT

Para el motor de forma segura y fácil (Sólo avión y helicóptero).

La función "parada de motor" le proporciona una manera fácil de parar el motor, tirando de un interruptor con el stick del motor a ralentí. Esta acción no funciona con un régimen de motor elevado para evitar una parada accidental del motor. La ubicación y sentido del interruptor debe ser elegida, ya que su ajuste por defecto es NULL (nulo).

- Seleccione [THR CUT] en el menú de conexiones y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación mediante el botón RTN.



Procedimiento de la parada de motor

1. Cómo activar la función:

   Mueva el cursor a la opción [ACT] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Seleccione el modo "ACT" mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   *La pantalla parpadeará.

   Presione el botón RTN para activar la función y vuelva al modo en uso.

2. Ajuste del interruptor:

   Mueva el cursor a la opción [SW] y acceda a la pantalla de ajustes de interruptores presionando el botón RTN y seleccione el botón y sentido ON.

   *Para una descripción más detallada del método de ajuste, lea [Switch Setting Method] en el final de este manual.

3. Ajuste posición de parada de motor:

   Mueva el cursor a la opción [POS] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Ajuste la posición del servo operativo en la operación de parada de motor mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   Valor inicial: 17%

   Rango de ajuste: 0%~50%

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, la posición operativa del servo se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y volver al modo en uso.

*Con el interruptor seleccionado en ON y el stick de motor a ralentí; ajuste el rango hasta que el motor se corte consistentemente.

Sin embargo, asegúrese de que la conexión de aceleración no se encuentra demasiado apretada y no aplica al servo una fuerza desmesurada.

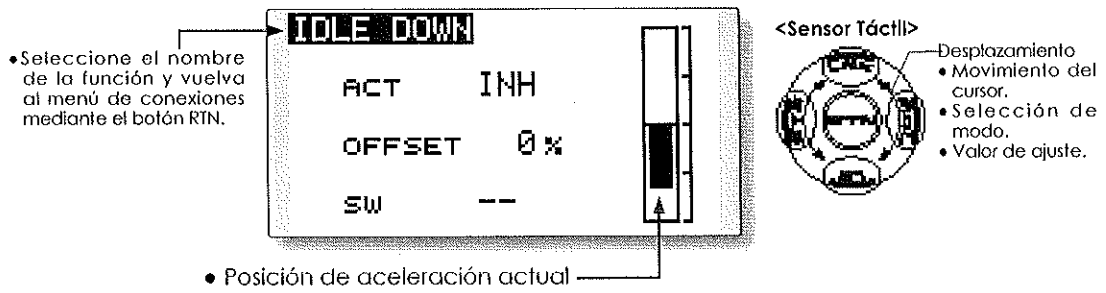
MODEL REPORT

IDLE DOWN

Reduce la velocidad del motor a ralentí (sólo aeroplanos).

La función "Idle Down" o ralentizador reduce el ralentí del motor tirando de un interruptor con el stick del motor a ralentí. Esta acción no funciona con un régimen de motor elevado para evitar una parada accidental del motor. La ubicación y sentido del interruptor debe ser elegida, ya que su ajuste por defecto es NULL (nulo).

• Seleccione [IDLE DOWN] en el menú de conexiones y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.



Procedimiento de ajuste del ralentizador

1. Cómo activar la función:

   Mueva el cursor a la opción [ACT] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Seleccione el modo "ACT" mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   *La pantalla parpadeará.

   Presione el botón RTN para activar la función y vuelva al modo de selección del cursor.

2. Ajuste del interruptor:

   Mueva el cursor a la opción [SW] y acceda a la pantalla de ajustes de interruptores presionando el botón RTN y seleccione el botón y sentido ON.

   *Para una descripción más detallada del método de ajuste, lea [Switch Setting Method] en el final de este manual.

3. Ajuste posición de parada de motor:

   Mueva el cursor a la opción [OFFSET] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Ajuste la tasa de compensación del servo en la operación de ralentización de motor o "idle down" mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   Valor inicial: 0%

   Rango de ajuste: 0%~100%

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, la posición operativa del servo se reajusta a su valor inicial.

*El rango máximo de ralentización se encuentra cerca del punto máximo de reducción de velocidad.

Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y volver al modo de selección del cursor.

MODEL

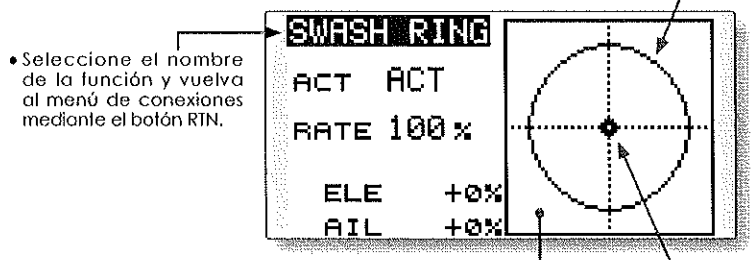
SWASH RING

Limita el recorrido del plato "swash" en un rango fijo. (Helicóptero)

La función "swash ring" limita el recorrido del plato "swash" dentro de un rango fijo para prevenir daños en la conexión mediante operaciones simultáneas de los alerones y elevadores. Es efectivo en acrobacias aéreas en 3D, las cuáles utilizar un recorrido largo.

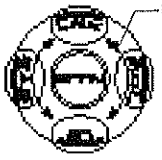
- Seleccione [SWASH RING] en el menú de conexiones y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presinando el botónRTN.

- Cuando se activa esta función, aparece un círculo en en el rango operativo dentro del cuerpo del rango de entrada. La operación del Stick se limita dentro del área de este círculo.



- Seleccione el nombre de la función y vuelva al menú de conexiones mediante el botón RTN.

<Sensor Táctil>



- Desplazamiento
- Movimiento del cursor.
- Selección de modo.
- Valor de ajuste.

- El área en pantalla del rango de uso:
  La dirección vertical muestra el recorrido del elevador. La dirección horizontal muestra el recorrido del alerón.

- El marcador muestra la posición del stick.

Procedimiento de ajuste del plato cíclico

1. Cómo activar la función:

   Mueva el cursor a la opción [ACT] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Seleccione el modo "ACT" mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   *La pantalla parpadeará.

   Presione el botón RTN para activar la función y vuelva al modo en uso.

2. Ajuste del ratio:

   Mueva el cursor a la opción [RATE] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Ajuste el ratio mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   Valor inicial: 100%.

   Rango de ajuste: 50 a 200%.

   *Ajuste el ratio al la inclinación máxima del plato.

   *Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, la posición operativa del servo se reajusta a su valor inicial.

   Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y volver al modo en uso.

MODEL IMPORT

SWASH

Función de corrección y conexión del plato cíclico AFR. (sólo helicópteros, salvo tipo de plato H-1).

Punto Neutro

En las conexiones, si el horn del servo se desvía de una posición perpendicular al punto neutral, las funciones de compensación de conexión del menú podrían no compensarse efectivamente. Para corregir esta situación se usa la función de "Neutral Point" o punto muerto. Así moverá los servos de su posición perpendicular actual al punto neutro. Sin embargo, este ajuste modifica sólo el punto de eje de las funciones de compensación en este menú y no afecta la posición neutral de otras funciones.

Swash AFR

La función del plato cíclico "Swash AFR " reduce/aumenta/invierte el ratio de las funciones (recorrido) del alerón, elevador y paso colectivo ajustando o invirtiendo el movimiento de todos los servos involucrados en esa función, sólo cuando usan esa función.

Ratio de mezcla

Esta mezcla de compensación se usa para corregir la tendencia del plato cíclico (swash-plate) para cada control. Son posibles las siguientes compensaciones: PIT a AIL, PIT a ELE, AIL a PIT, ELE a AIL y ELE a PIT (modo HR3). Se ajusta el plato para operar correctamente para cada control usando la correspondiente mezcla de compensación.

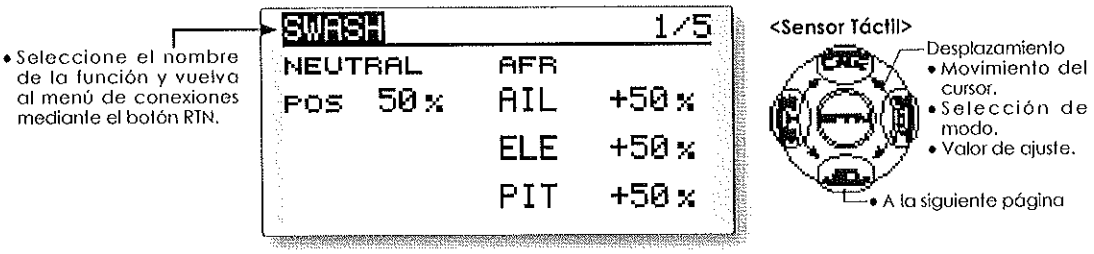
Compensación de conexión

Esta mezcla de compensación se usa para corregir la tendencia del plato para el control del paso máximo y mínimo.

Compensación de velocidad

Esta función se utiliza para cancelar la reacción generada por la diferencia de la cantidad de recorrido de cada servo cuando se mueve el plato cíclico.

- Seleccione [SWASH] desde el menú de conexiones y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.



Ajuste del Punto Neutro

El punto neutro es la corrección del punto estándar.

*Ajuste el horn del servo para que el punto neutro sea cercana al 50% , posición que hace la cantidad de mezcla pequeña.

1. Ajuste del punto neutro

   Mueva el cursor a la posición [POS] y mantenga el control del paso para que el horn del servo quede en el ángulo derecho de la varilla de conexión y presione el botón RTN durante 1 segundo y lea la posición de neutro.

   Una vez que lea el punto neutro, use las otras funciones de corrección para realizar mejores ajustes.

Ajuste del plato cíclico "Swash AFR"

The swash AFR function realiza ajustes para que los servos recorran la cantidad especificada por la operación [AIL], [ELE], y [PIT].

1. Mueva el cursor a la función que desea ajustar y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.
2. Ajuste el ratio AFR mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   Valor inicial: +50%

   Rango de ajuste: -100%~+100%

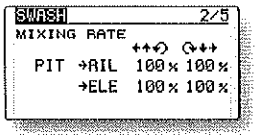
   *Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio AFR se reajusta a su valor inicial.

   Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y volver al modo de selección del cursor.

MODEL

Ajuste del ratio de mezcla

Para describir este ajuste tomaremos como ejemplo el plato HR3. La mezcla aplicada en otros modos de plato cíclico puede ser diferente, pero el proceidmiento de ajuste es el mismo.



*Ajuste el stick de motor en el punto neutro preprogramado. Programe la longitud de la varilla de conexión para que el plato cíclico quede horizontal en esa posición.

*La función del subtrim puede ser usada para realizar pequeños ajustes.

*Ajuste de tal modo que la curva del paso sea una línea estrecha y la operación del paso sea máxima.

*Cuando realice el siguiente ajuste, mueva el cursor a la operación que desea ajustar y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y volver al modo en uso.

1. Ajuste del alerón [AIL to PIT]

   Ajuste el ratio "AIL to PIT" para que no encuentre interferencia en el elevador o sentido del paso cuando el stick del alerón sea accionado de irquierda a derecha.

   *Ajuste mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   *Los lados izquierda y derecha pueden ser ajustados individualmente.

2. Ajuste de la operación del elevador [ELE to AIL]/[ELE to PIT]

   Ajuste los ratios "ELE a AIL" y "ELE a PIT" para que no exista interferencia en el alerón o el sentido del paso cuando el stick del elevador se mueva arriba y abajo.

   *Ajuste mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   *Los lados arriba y abajo pueden ser ajustados individualmente.

3. Ajuste de la operación del paso [PIT to AIL][PIT to ELE]

   Ajuste los rangos "PIT a AIL" y "PIT a ELE" para que el plato cíclico se desplace en posición horizontal cuando el stick de motor se mueva al lento máximo y máxima altura.

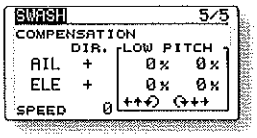
   *Ajuste mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   *Los lados mínimo y máximo pueden ser ajustados individualmente.

Procedimiento de la compensación de conexiones

*Realice esta configuración después del ajuste del ratio de mezcla.

*La compensación de conexiones complensa las interferencias mediante la operación del alerón con el elevador o el elevador con el alerón en el control de paso colectivo para el control del paso máximo y mínimo (HI/LO PIT).



*Cuando realice el siguiente ajuste, mueva el cursor a la opción que desea configurar y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y volver al modo en uso.

1. Compensación del alerón [AIL]

   Ajuste el motor a la posición lento máximo. Mueva el stick del alerón a la izquierda y derecha y ajuste la cantidad de compensación del alerón para que la interferencia en el elevador o el sentido de paso en ese momento sea mínima.

   *Ajuste mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   *Los lados izquierda y derecha pueden ser ajustados individualmente.

   *Cuando aumenta la interferencia cuando la cantidad de compensación fue aumentada, realice los ajustes con el sentido de compensación [DIR.] como "-".

2. Compensación del elevador [ELE]

   Ajuste la cantidad de compensación del elevador para que el alerón o sentido de paso produzcan una interferencia mínima cuando el stick del elevador o sentido del paso sea movido arriba y abajo.

3. En relación a la pasos previos 1 y 2, haga funcionar la compensación del alerón y elevador similarmente en el lado de máxima altura del stick de motor.

Ajuste de la compensación de velocidad

1. Mueva el cursor a la operación "SPEED" y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.
2. Programe el stick de motor a su posición de punto neutro. Rápidamente mueva el stick elevador y ajuste la cantidad de compensación de velocidad [SPEED] para una interferencia mínima en el sentido del paso.

   *Ajuste mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil

   Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y volver al modo en uso.

MODEL IMPORT

SET T1-T4.

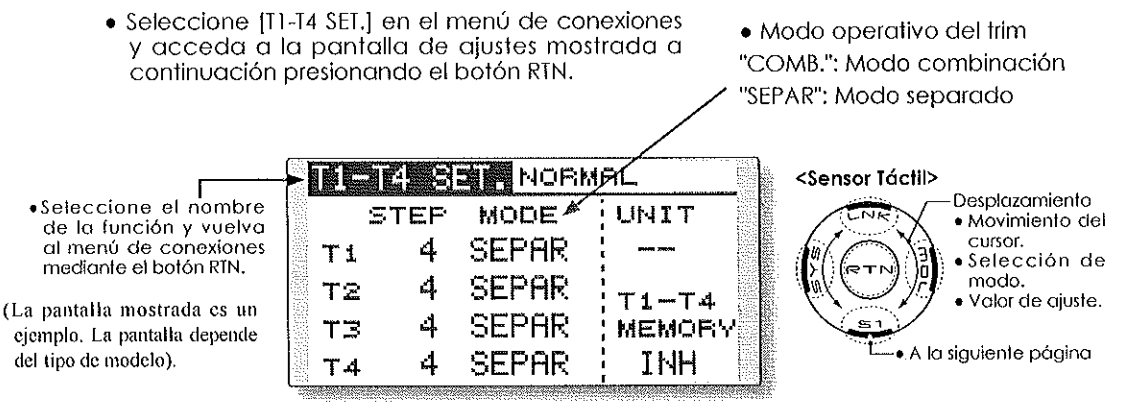
Ajustes del trim digital

Esta función ajusta el paso del control del trim digital y el modo operativo (T1~T4.)

Cuando las condiciones de vuelo son configuradas, la operación del trim puede ser asociada entre todas las condiciones que el modo de combinación es seleccionado.

En la pantalla inicio puede seleccionar la unidad del display del trim.

Además, sólo el display del trim en la pantalla de inicio puede ser movido a la posición central sin modificar la posición actual del trim mediante la función de memoria.



Ajuste del control del recorrido del paso

1. Mueva el cursor al comando [STEP] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.
2. Con?gure la el recorrido del paso del control mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   Valor inicial: 4

   Rango de ajuste: 1~200

   *Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el recorrido del paso del control se reajusta al valor inicial.

   *Cuando el valor es largo, el cambio de cada paso se alarga.
3. Presione el botón RTN para ?nalizar el ajuste y volver al modo de selección del cursor.

Selección modo Separado/combinación

1. Mueva el cursor al comando [MODE] y presiona el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.
2. Seleccione el modo mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil. Aparecerá un mensaje de con?rmación.

   *La pantalla parpadea.

   [COMB.]: Modo combinación. Los datos del trim son re?ejados en todas las condiciones de vuelo.

   [SEPAR]: Modo separado. Ajuste del trim poc cada condición de vuelo.
3. Presione el botón RTN. (Para finalizar este ajuste y volver al estado original, presione el botón S1).

Selección de la unidad en pantalla

1. Mueva el cursor al comando [UNIT] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.
2. Seleccione el modo mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil. Aparecerá un mensaje de con?rmación.

   *La pantalla parpadea.

   [--]: Un número depaso es mostrado en la pantalla inicio. No se muestra unidad.

   [%]: "%" se muestra como unidad.
3. Presione el botón RTN. (Para finalizar este ajuste y volver al estado original, presione el botón S1).

Procedimiento de uso de la memoria

1. Mueva el cursor al comando [T1-T4 MEMORY] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.
2. Seleccione el modo ACT mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil. Aparecerá un mensaje de con?rmación.

   *La pantalla parpadea.

   [INH]: Inhibido

   [ACT]: Activado
3. Presione el botón RTN. (Para finalizar este ajuste y volver al estado original, presione el botón S1).
4. En la pantalla inicio, mueva el cursor al trim que desea cambiar y presione el botón RTN durante 1 segundo. La pantalla del trim se desplazará a la posición central.

   *Cuando esta función sea inhibida, la posición del trim vuelve a la posición del trim actual.

RECONFIGURACIÓN DE DATOS

Esta función te permite reconfigurar los ajustes de los trims de todos los ajustes memorizados en la memoria activa del modelo. puede individualmente elegir al ajuste de los siguientes conjuntos de datos;

T1~T4:

Reconfigura el ajuste del trim digital.

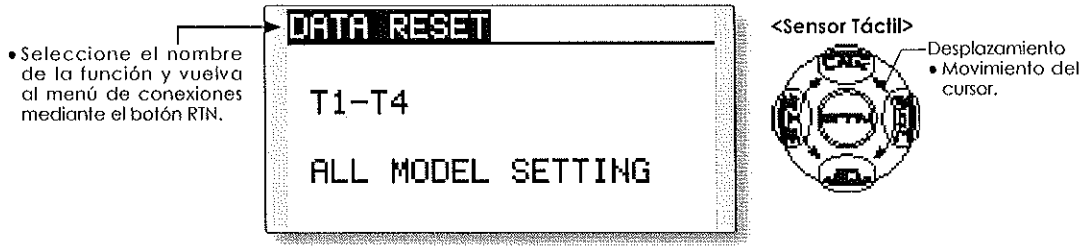
*El paso de recorrido del trim y su ratio no son reajustables.

Reajuste de los datos de la memoria del modelo.

Ajuste de todos los modelos:

Reajusta todas las conexiones y funciones del menú del modelo salvo la Frecuencia, Selección de Modelo y Tipo de Modelo.

- Seleccione [DATA RESET] en el menú de conexiones y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación mediante el botón RTN.



Método de reconfiguración de datos

1. Mueva el cursor a la opción que desea reconfigurar y presione el botón RTN.
   *Aparecerá un mensaje de confirmación.
2. Ejecute "reset" presionando el botón RTN durante 1 segundo. (Presione el botón S1 para parar esta operación).

[T1-T4]: Reajusta únicamente T1-T4

[ALL MODEL SETTING]: Reajusta todas las funciones del menú de conexiones y menú del modelo salvo las funciones de la Frecuencia, Selección de Modelo y Tipo de Modelo.

MENU DEL MODELO (FUNCIONES COMUNES)

Esta sección describe el "dual rate", mezcla de programas y otras funciones comunes a todos los tipos de modelos.

Antes de ajustar los datos del modelo, use la función "Model Type" del menú de conexiones para seleccionar el tipo de modelo que se ajusta al fuselaje. Cuando selecciona otro tipo de modelo, en ese momento se reconfigura el "dual rate", mezcla de programa y otros ajustes de datos.

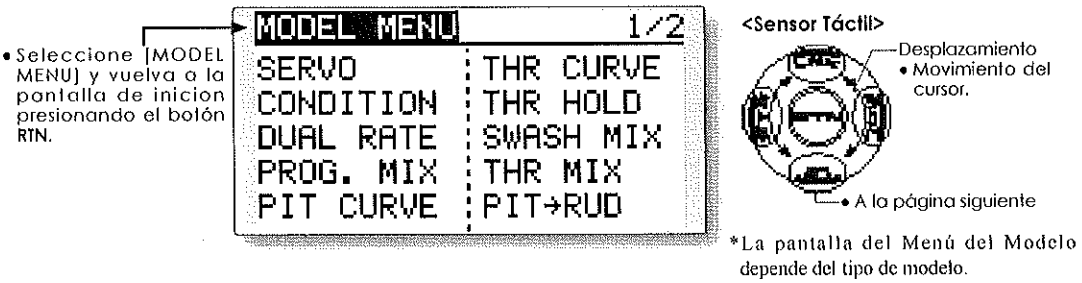
Las funciones específicas en el Menú del Modelo pueden ser ajustadas para condición de vuelo (salvo el tipo de aeroplano). Cuando quiera usar el sistema para cambiar los ajustes de condiciones como los interruptores, posición del stick, ete, utilice la función de "Condition Select" (selección de condición) para añadir condiciones de vuelo (puede usar hasta 5 condiciones de vuelo).

Nota: La emisora T8FG ha sido diseñada para que los tipos de aeroplanos y veleros (incluyendo veleros EP) sean compatibles con otros aviones con similar tipo de alas.

Esta sección remarca la relación entre las funciones comunes de aeroplanos y veleros, excepto algunas funciones específicas y tipo de modelo.

Los comandos de ajustes dependen del número de servos y otras diferencias conforme al tipo de alas usadas, le rogamos que vuelva a leer la información facilitada. Las pantallas de ajustes del manual de instrucciones presenta típicos ejemplos.

- Acceda al menú mostrado a continuación presionando el botón RTN dos veces desde la pantalla de inicio, etc.



*La pantalla del Menú del Modelo depende del tipo de modelo.

- Seleccione la función que desea ajustar y acceda a la pantalla de ajustes presionando el botón RTN.

Lista de funciones comunes del Menú del Modelo

•SERVO

Pantalla del test de servo y posición del servo (encontrará más información de estas funciones en la sección del Menú de Conexiones).

•CONDICIÓN (excepto tipo de aeroplano)

Se puede ajustar la suma de condiciones de vuelo, supresión, copia, condición de renombre y retardo.

•DUAL RATE

Puede añadir, programando un interruptor, la curva del dual rate.

•MEZCLA DE PROGRAMAS

Puede libremente adaptar, conforme a sus gustos, la mezcla de programas. Dispone de hasta 5 mezclas.

CONDICIONES

Puede ajustar la asignación de interruptores de las condiciones de vuelo, copia, cambio prioritario y retardo (salvo tipo de aeromodelo).

Casi todas las funciones del Menú del Modelo pueden ser usadas cambiando los ajustes de hasta 5 condiciones de vuelo. (salvo tipo de aeromodelo).

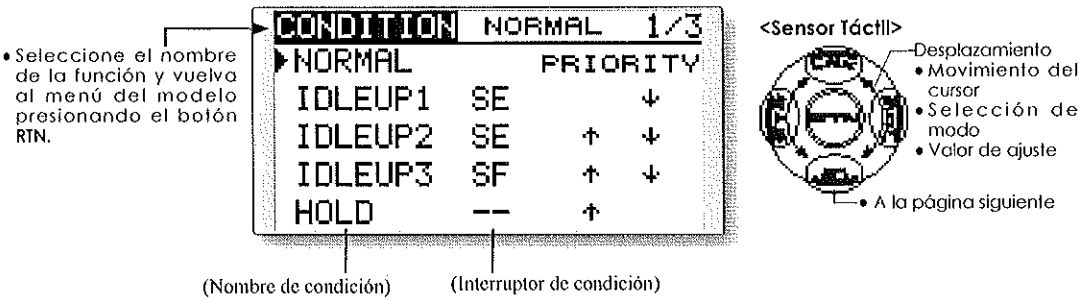
Nota: Dado que durante el vuelo puede accidentalmente activar las condiciones que no han sido configuradas y ocasioner un accidente, configure el ajuste del interruptor de estas condiciones a la posición nula [--].

- Puede ajustar la función de retardo condicional. Puede supromir movimientos innecesarios del fuselaje generado cuando hay cambios repentinos en las posiciones de servos y cuando existe variaciones en el tiempo en uso entre canales durante el cambio de canales. Puede ajustar el retardo para cada canal.

  Cuando ajuste la función de retardo de la condición de designación When setting the delay function at the switching destination condition, la condición relacionada se modifica después del retardo correspondiente a la cantidad establecida.
- Cuando ajuste múltiple condiciones, su prioridad operativa puede ser cambiada libremente.

- Seleccione [CONDITION] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.

(Nombre de condición actualmente seleccionada)

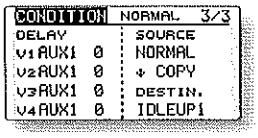


Selección/Supresión de interruptor de condición

1. Mueva el cursor al interruptor de la condición que desea seleccionar/ borrar y acceda a la pantalla de ajustes de interruptores presionando el botón RTN y seleccione el interruptor y sentido ON.

   *Para mayor información del método de ajuste, lea [Switch Setting Method] o métodos de ajuste de interruptores al final de este manual.

Copia de condición



(Pantalla de ajustes pag. 3)

1. Mueva el cursor al comando [SOURCE] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Seleccione la condición de la fuente de copia mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil y presione el botón RTN.

2. Mueva el cursor al comando [DESTIN.] y presione el botón RTN.

   Seleccione la condición de destino de copia mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil y presione el botón RTN.

3. Mueva el cursor al comando [COPY] y presione el botón RTN. Aparecerá un tono de confirmación.

   *La pantalla parpadea.

3. Presione el botón RTN durante 1 segundo y and y concluya de copiar. (Presione el botón S1 para parar de copiar).

Cambio de prioridad

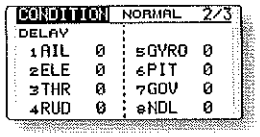
1. Mueva el cursor de prioridad que desea modificar con la flecha arriba o abajo y presione el botón RTN.

   La prioridad de la condición correspondiente será modificada. (La última condición es la prioridad más alta).

   *La condición normal no puede ser movida. En este caso la prioridad es la mínima.

MODEL

Ajuste de la condición de retardo



(Pantalla de ajustes pág. 2)

1. Cambie a la condición que desea ajustar mediante el interruptor de condición.
2. Mueva el cursor al comando "DELAY" del canal que desea ajustar y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Ajuste la cantidad de retardo mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   Valor inicial: 0

   Rango de ajuste: 0~27 (máximo retardo)
3. Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y volver al modo actual.

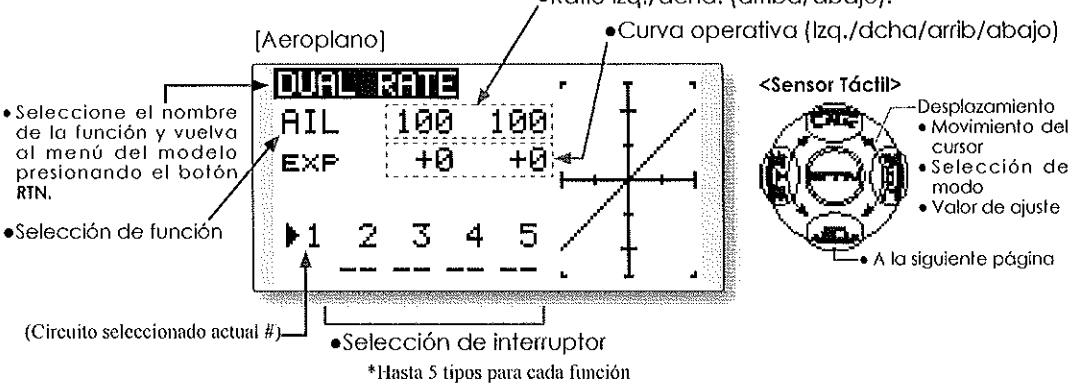
DUAL RATE

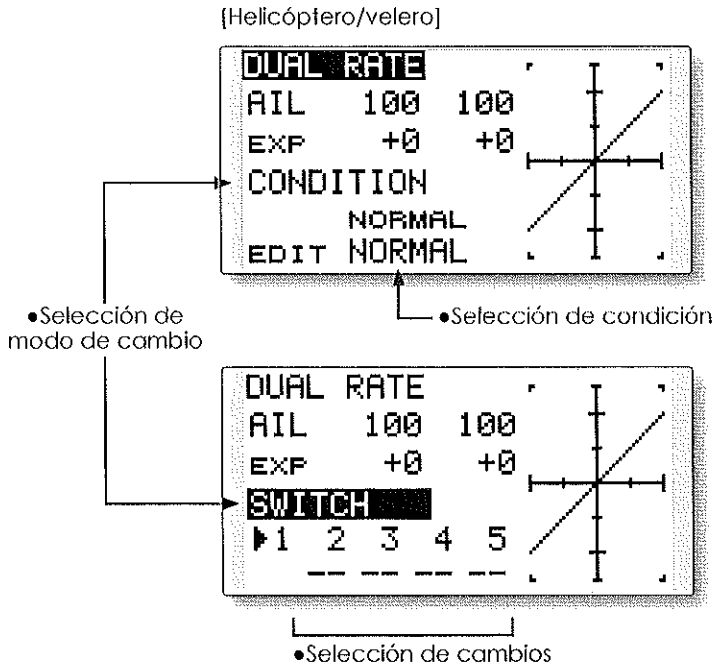
Puede ajustar el ángulo y curva de cada función de stick [Todo tipo de modelos].

La función "dual rate" se usa para ajustar el recorrido y curva operativa de las funciones de los sticks (alerón, elevador y el timón) para cada función (excepto en aeroplanos) o hasta 5 tipos para cada función. Para aeroplanos, la curva de operación de la función de aceleración puede ser también ajustada.

Se usa normalmente después de definir el máximo recorrido mediante la función "End Point". Cuando la mezcla es aplicada de un canal a otro, ambos canales pueden ser ajustados al mismo tiempo ajsutando el ratio operativo hacia la función de dual rate.

• Seleccione [DUAL RATE] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.





MODEL

Procedimiento de ajuste del "dual rate"

1. Selección de función

   Mueva el cursor al comando de selección de función y presione el botón RTN para cambiar al modo de entrada de datos.

   Seleccione la función que quiere ajustar mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   Presione el botón RTN para volver al modo de selección del cursor.

2. Selección de interruptor

   Mueva el cursor al comando del cricuito # y acceda a la pantalla de ajustes de interruptores presionando el botón RTN y seleccione el interruptor y sentido ON.

   *Para una información más detallada del método de ajustes, lea [Método de ajuste de interruptores] al final de este manual.

3. Ratio de ajuste Izquierda/Derecha (arriba/abajo)

   *Realice los ajustes siguientes después de cambiar el circuito # o condición que desea ajustar.

   Mueva el cursor al rango que desee ajustar y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Ajuste el ratio mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   Valor inicial: 100%

   Rango de ajuste: 0%~140%

   *Cuando presione el botón RTN durante 1 segundo, posición de uso del servo se reajusta a su valor inicial).

   Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y volver al modo previo.

   Repita este procedimiento para otros ratios y otras funciones.

4. Ajuste de la curva operativa (curva EXP)

   *Realice los ajustes siguientes después de de cambiar el circuito # o condición que desea ajustar.

   Mueva el cursor al comando EXP que desea ajustar y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Ajuste el ratio mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   Valor inicial: 0%

   Rango de ajuste: -100%~+100%

   *Cuando presione el botón RTN durante 1 segundo, la posición de la operación del servo se reajusta a su valor inicial).

   *Usar la curva EXP es efectivo para suavizar el inicio de los alerones, elevadores y el timóny en aumento de motor y otros controles de motor (sólo para acroplano).

   Presione el botón RTN para terminar con el ajuste y vuelva al modo previo.

   Repita este procedimiento para otros ratios y otras funciones.

MODEL

MEZCLA DE PROGRAMAS

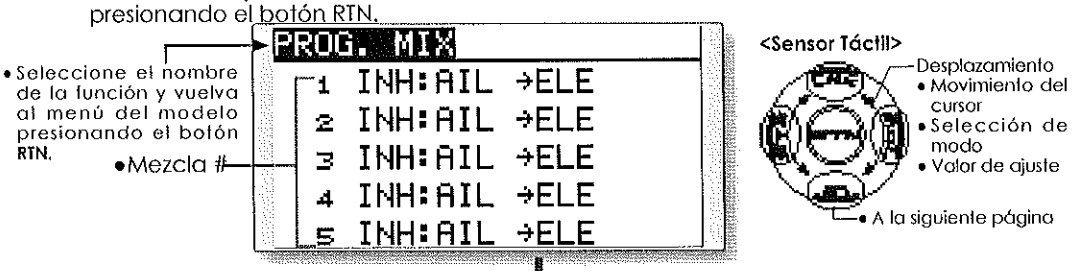
Puede realizar la mezcla programas libremente a su gusto. Dispone de hasta 5 mezclas para cada modelo. [Para todo tipo de modelos]

Podría utilizar la mezcla programable para corregir tendencias no deseadas del modelo e incluso para configuraciones de control inusuales. Una mezcla significa que el movimiento de un canal comando, denominado "maestro," se añade al movimiento de otro canal de mezcla, denominado "esclavo."

Es posible añadir el trim del canal "Maestro" a la respuesta del canal "Esclavo" (Ajuste de "Trims"). La curva de mezcla (Lineal/5-puntos) puede ser modificada. Puede definir un interruptor ON/OFF de mezcla, un control o incluso permitir un sobrante de mezcla todo el tiempo.

La mezcla programable incluye una poderosa función de conexión, que permite que se conecte con las funciones de mezclas especiales o con otras funciones de mezcla programables. La función de conexión puede ser ajustada individualmente para el canal "Maestro" y "Esclavo".

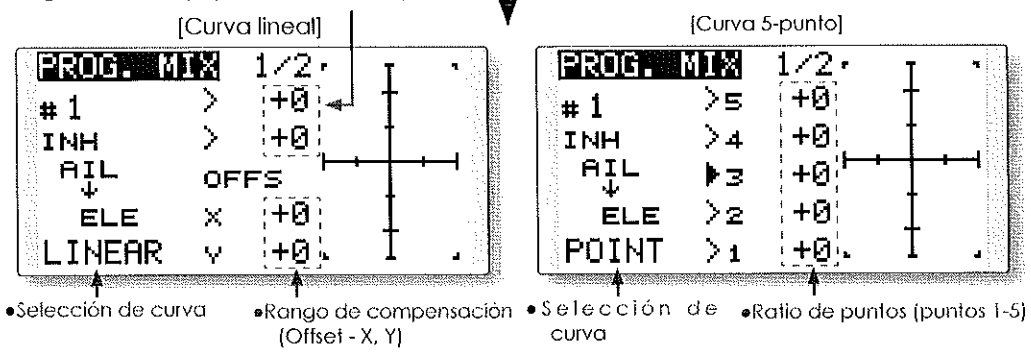
• Seleccione [PROG. MIX] en el menú del modelo y acceda a la pantalla mostrada a continuación presionando el botón RTN.

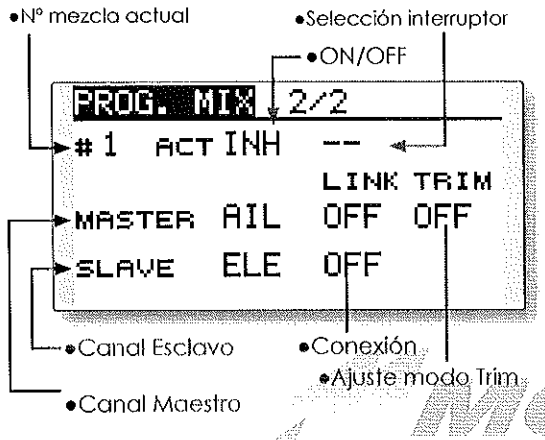


Cómo acceder a la pantalla de ajustes de Mezclas

• Mueva el cursor a la mezcla # cuya función desea activar y acceda a la pantalla de ajustes presionando el botón RTN.

•Rango de Mezcla (Izq/Dcha, Arriba/Abajo)





Procedimiento de ajuste de la mezcla de canales

•Cómo activar la función.

Mueva el cursor al comando [ACT] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Seleccione modo "ACT" mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

*La pantalla parpadea.

Presione el botón RTN para activar la función y vuelva al modo actual con el cursor.

*La función se encuentra activada (ON u OFF en pantalla).

*El interruptor ON/OFF y el rango de mezcla no están configurados incluso cuando la función está activada•.

R/C MODEL REPORT

•Ajuste interruptor ON/OFF

Mueva el cursor al comando "switch" (interruptor) y acceda a la pantalla de ajustes de interruptores presionando el botón RTN y seleccione el mismo en sentido ON.

*Para mayor información sobre el método de ajuste, lea [Método de Ajuste de Interruptores] al final de este manual.

*Siempre encendido (ON) cuando [--].

•Configuración del canal Maestro

1. Mueva el cursor al comando [MASTER] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Seleccione la función mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   *La pantalla parpadea.

   Presione el botón RTN para modificar la función vuelva al modo de movimiento del cursor.

2. Si quiere conectar esta mezcla con otras mezclas, mueva el cursor al comando [LINK] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Seleccione el modo de conexión a [+] o [-] mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   *La pantalla parpadea.

   Presione el botón RTN para ajustar el modo de enlace y vuelva al modo de movimiento del cursor.

   *Compruebe el sentido mediante el funcionamiento actual.

   *El control del canal maestro puede ser ajustado simplemente accionando los stick y VR en la cantidad que no incluye ATV, D/R y el ajuste de mezcla. En este caso, la pantalla de ajustes de interruptores se muestra presionando el botón RTN con la opción "H/W" seleccionada mediante la selección de funciones. Seleccione el control lateral del canal maestrol. (Para finalizar con la selección "H/W", seleccione el display [--] y presione el botón RTN.

•Configuración del canal Esclavo

1. Mueva el cursor al comando [SLAVE] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Seleccione la función mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   *La pantalla parpadea.

   Presione el botón RTN para modificar la función vuelva al modo de movimiento del cursor.

2. Si quiere conectar esta mezcla con otras mezclas, mueva el cursor al comando [LINK] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Seleccione el modo de conexión a [+] o [-] mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

*La pantalla parpadea.

   Presione el botón RTN para ajustar el modo de enlace y vuelva al modo de movimiento del cursor.

*Compruebe el sentido mediante el funcionamiento actual.

•Ajuste modo trim mode ON/OFF

1. Cuando cambie el modo de trim, mueva el cursor a [TRIM] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Seleccione ON/OFF mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   *La pantalla parpadea.

   Presione el botón RTN para cambiar el modo de trim (ON/OFF) y vuelva al modo de movimiento del cursor.

   *Si la mezcla incluye trim lateral maestro, seleccione [ON] y, si la mezcla no lo incluye, seleccione [OFF].

   *Es efectivo cuando una función se ajusta al canal maestro.

•Ajuste curva lineal

[Ajuste del ratio]

1. Mueva el cursor al comando de ajuste del ratio de mezcla y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Ajuste el ratio mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   Valor inicial: 0%

   Rango de ajuste: -100%~+100%

   *Cuando presione el botón RTN durante 1 segundo, la posición operativa del servo se reajusta a su valor inicial.

   Presione el botón RTN para modificar la función vuelva al modo de movimiento del cursor.

2. Repita el procedimiento para otro ratio.

[Compensación the curve horizontally in the vertical or horizontal direction]

1. Mueva el cursor al comando de ajuste [OFFS] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Ajuste el ratio de compensación mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   Valor inicial: 0%

   rango de ajuste: -100%~+100%

   *Cuando presione el botón RTN durante 1 segundo, la posición operativa del servo se reajusta a su valor inicial.

   Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y vuelva al modo de movimiento del cursor.

2. Repita el procedimiento en otro sentido.

•Ajuste curva 5-punto

[Ajuste del ratio]

1. Mueva el cursor al comando de ajuste del ratio que desea ajustar y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Ajuste el ratio mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   Valor inicial: 0%

   Rango de ajuste: -100%~+100%

   *Cuando presione el botón RTN durante 1 segundo, la posición operativa del servo se reajusta a su valor inicial

   Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y vuelva al modo de movimiento del cursor.

2. Repita el procedimiento para cada punto.

FUEL MIX

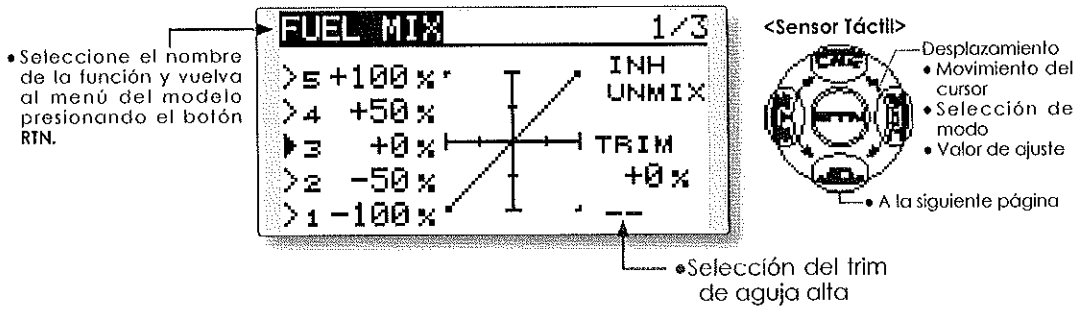
Mezcla usada en el ajuste de la aguja de motores que usan un carburador con control de mezcla de combustible [Aeroplano/helicóptero]

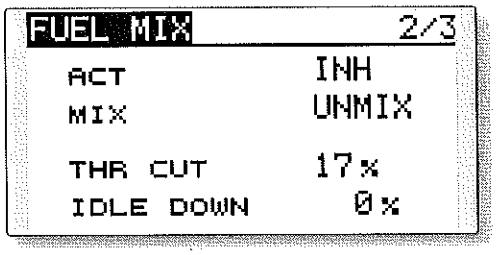
Esta función se usa para la mezcla utilizada en el ajuste de la aguja de un motor que emplea un carburador con control de mezcla de combustible.

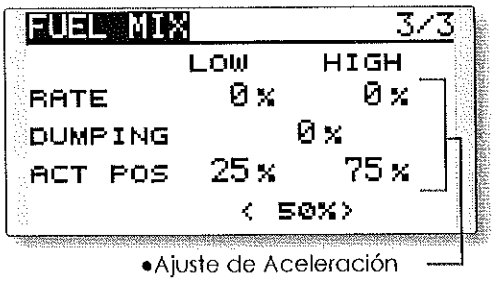
Nota: La configuración inicial no asigna un canal de mezcla de combustible. Use el menú de funciones del menú de conexiones para asignar el canal de mezcla de combustible (FUEL MIX) usado en un canal antes vacante. Ajuste [Control] y [Trim] a [--].

- Seleccione [FUEL MIX] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes siguiente presionando el botón RTN button.

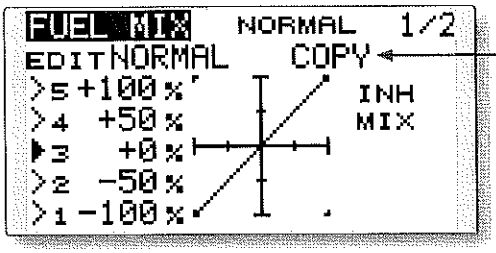
[Tipo Aeroplano]



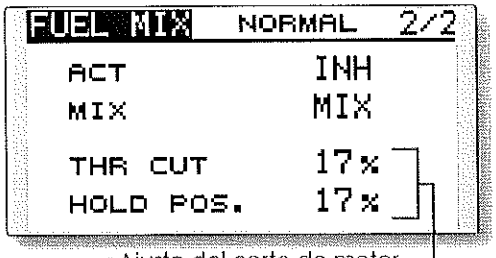




[Tipo Helicóptero]



Mueva al comando COPY y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione la condición de destino de copia mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil y presione el botón RTN. Seleccione [YES] y presione el botón RTN.



Método de ajuste

*Antes de usar esta función, asigne la función [FUEL MIX] a un canal vacante mediante la función del menú de conexiones [FUNCTION].

•Cómo activar la función.

1. Mueva el cursor al comando [ACT] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Seleccione el modo "ACT" mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   *La pantalla parpadea.

   Presionne el botón RTN para activar la función y vuelva al modo de movimiento del cursor. (ON en pantalla).

2. Mueva el cursor al comando [MIX] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Seleccione el modo de mezcla que desea cambiar mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   *La pantalla parpadea.

   Presione el botón RTN para cambiar de modo y vuelva al modo de movimiento del cursor.

   *Cuando selecciona [MIX] mediante el comando [MIX], los datos de ajuste de la curva de mezcla se transforma en los datos de mezcla de maestro. Si selecciona [UNMIX], la posición del stick del motor se transforma en los datos de mezcla de maestro

•Ajuste de la curva 5-punto

1. Mueva el cursor al comando de ajuste del ratio que desea ajustar y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Ajuste el ratio mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   Valor inicial: 0%

   Rango de ajuste: -100%~+100%

   *Cuando presione el botón RTN durante 1 segundo, la posición operativa del servo se reajusta a su valor inicial

   Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y vuelva al modo de movimiento del cursor.

2. Repita el procedimiento para cada punto.

•Ajuste de de aguja de alta

1. Mueva el cursor al comando de selección de trim de aguja de alta y acceda a la pantalla de ajustes de interruptores mediante el botón RTN y seleccione la palanca del trim de aguja de alta.

   *Para mayor información sobre el método de ajuste, lea [Método de Ajuste de Interruptores] al final de este manual.

   2. Mueva el cursor al comando de ratio de TRIM y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Ajuste el ratio del trim mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   Valor inicial: 0%

   Rango de ajuste: -30%~+30%

   *Cuando presione el botón RTN durante 1 segundo, la posición operativa del servo se reajusta a su valor inicial

   Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y vuelva al modo de movimiento del cursor.

   *El trim de aguja de alta funciona como un trim elevado badado en el centro. (Funciona como el trim ATL).

•Ajuste de aceleración (Aeroplanos)

*Esta función se usa para ajustar la característica del aumento de la aguja de alta en la operación de aceleración. Puede ajustar una función de aceleración que temporalmente aumente la aguja de alta mediante el accionamiento del stick de motor.

Esta función se emplea cuando existe síntomas de que la mezcla es muy escasa o muy rica, lo que sería generado por una operación repentina del stick de aceleración.

[Ajuste del ratio de aceleración (RATE)]

*Puede ajustar la aceleración operando el stick en la posición alta y baja.

[Ajuste del tiempo de volcado (DUMPING)]

*Puede ajustar un tiempo de retorno después de la operación (Dumping).

Mueva el cursor al comando de ratio que quiere cambiar y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Ajuste el ratio mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

*Cuando presione el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se ajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y volver al modo de movimiento del cursor.

[Ajuste del punto de operación (ACT POS)]

*El punto de operación en la aceleración puede ser ajustado. Cuando un punto de operación es rebasado, la aceleración ha respondido.

Mueva el cursor al comando [ACT POS] y presione el stick de aceleración a la posición que quiere cambiar y presione el botón RTN durante 1 segundo.

Nota: Cuando use la función de aceleración, dado que el trazo de la aguja de alta es más largo, realice los ajustes para que no se produzca una presión en la conexión.

•Ajuste del corte motor

*Es posible conectar la operación con las funciones de mantenimiento de aceleración, corte de motor y ralentizador. Puede ajustar la pocisión de corte de la aguja de alta, con la posición completamente del lado del combustible.

Mueva el cursor al corte de motor o ralentí y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Ajuste la posición del servo mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: THR CUT: 17%, IDLE DOWN: 0%

Rango ajuste: THR CUT: 0~50%, IDLE DOWN: 0~100%

*Cuando presione el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se ajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y volver al modo de movimiento del cursor.

MODELS

MENÚ DEL MODELO (FUNCIONES AEROPLANO/VELERO)

Las mezclas especiales, etc., usadas cuando selecciona el tipo de modelo, aeromodelo o velero, se muestran en esta sección de funciones del Menú del Modelo. Primero use la función de Tipo de Modelo del Menú de Conexiones para preseleccionar el tipo de modelo, tipo de ala y tipo de cola que concuerda con el fuselaje usado. Encontrará otros ajustes de datos en las funciones de mezclas, etc.

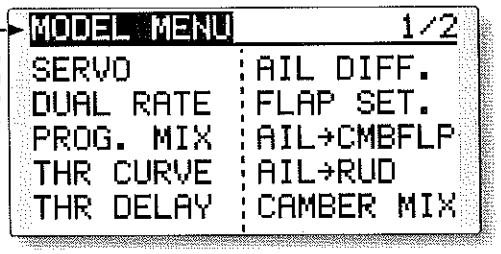
Para veleros, muchas mezclas especiales pueden ser ajustadas para cada condición de vuelo, como sea necesario. Cuando quiera usar el sistema encendiendo los ajustes de cada condición mediante interruptores o la posición del stick, use la función de Selección de Condición para añadir condiciones de vuelo (Puede usar hasta 5 condiciones).

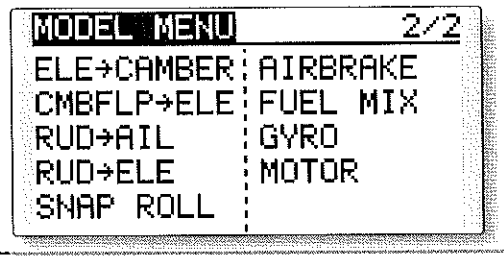
Nota: La emisora T8FG está diseñada para que los tipos de de modelos de aeroplanos y veleros can manejar aviones con el mismo tipo de ala.
Las funciones comunes para aeromodelos y veleros, salvo algunas funciones especiales, se encuentran en resumen sin considerar el tipo de modelo.
Los comandos de ajuste son diferentes, dependiendo del número de servos, etc., conforme al tipo de ala usado. Las pantallas de ajustes en el manual de instrucciones muestra ejemplos típicos.

- Acceda al menú del modelo mostrado a continuación presionando el botón RTN dos veces en la pantalla de inicio, etc.

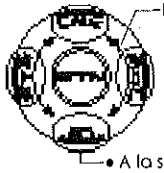
*La pantalla del Menú del Modelo depende del tipo de modelo.

• Seleccione el nombre de la función y vuelva al menú del modelo presionando el botón RTN.





<Sensor Táctil>



• Desplazamiento
• Movimiento del cursor

• A la siguiente página

- Seleccione la función que quiere ajustar y acceda a la pantalla de ajustes presionando el botón RTN.

Lista de funciones del Menú del Modelo

CURVA THR

La función "THR curve" ajusta la curva de aceleración para conseguir una óptima velocidad de motor con el movimiento del stick de motor. [Aeroplano, general]

RETARDO THR

La función "THR-DELAY" se usa para ralentizar la respuesta del stick de motor para simular la respuesta lenta de un motor de turbina, etc. [Aeroplano, general]

DIFERENCIAL AIL

El diferencial de los alerones izquierdo y derecho pueden ser ajustados independientemente. En veleros, el ratio del diferencial en la mezcla de mariposa puede ser ajustado.

[Aeroplano/velero, 2 alerones o más]

AJUSTE DE FLAPS

El recorrido (arriba/abajo) de cada flap puede ser ajustado independientemente a cada servo conforme al tipo de ala. [Aeroplano/velero, 2 flaps o más].

AIL a CAMB.FLP

Esta mezcla opera los flaps de curvatura en el modo de alerón. Mejora la característica de operación del eje de balanceo. [Aeroplano/velero, 2 alerones + 2 flaps o más]

AIL a BRKFLP

Esta mezcla opera los flaps de frenada en modo alerón. Mejora la característica de operación del eje de balanceo. [Velero, 4 flaps]

R/C MODEL PORT

AIL a RUD

Esta mezcla se usa cuando quiere accionar el timón en la operación de alerón. Pueder realizar ángulos de giro brusco sin que descienda el modelo. [Aeroplano/velero, general]

RUD to AIL

Esta función se usa cuando quiera mezclar los alerones con la operación de timón. Se emlea cuando el timón se aplica en maniobras de roll, knife edge, etc. de aviones acrobáticos [Aeroplano/velero, general]

CAMBER MIX

Esta mezcla ajusta la curvatura y corrige los elevadores [Aeroplano/velero, 2 alerones o más]

ELE to CAMBER

Esta mezcla se usa cuando quiere mezclar la operación del elevador con la los flaps de curvatura. Puede elevar la fuerza subiendo los elevadores [Aeroplano/velero, 2 alerones o más]

CAMB.FLP to ELE

Se emplea para corregir los cambios de altitud cuando los flaps de curvatura están siendo usados [Airplane/glider, 2 ailerons + 1 flap or more].

BUTTERFLY (Corona)

Esta función se emplea cuando es necesaria una acción de frenada potente [Velero, 2 alerones o más (Vuelo: 2 alerones + 1 flap o más)].

TRIM MIX

El ratio de compensación de los trims de alerones, elevadores y flaps puede ser accionado mediante un interruptor o selección de condición [Velero, 2 alerones o más].

AIRBRAKE

Esta función se usa cuando los aerofrenos son necesarios para aterrizar, etc., durante el vuelo [Aeroplano, 2 alerones o más].

GYRO

Es una mezcla especial cuando se usa un giro serie GYA [Aeroplano/velero, general].

V-TAIL

Esta función ajusta los elevadores y timones de modelos con cola en V [Aeroplano/velero, especificaciones V-tail].

AILEVATOR

Esta función ajusta los elevadores y alerones de modelos con especificaciones de elevadores [Aeroplano/velero, especificaciones ailevator].

WINGLET

Esta función ajusta el timón izq. y dcha de modelos con diedro [Aeroplano/velero, especificación diedro].

MOTOR

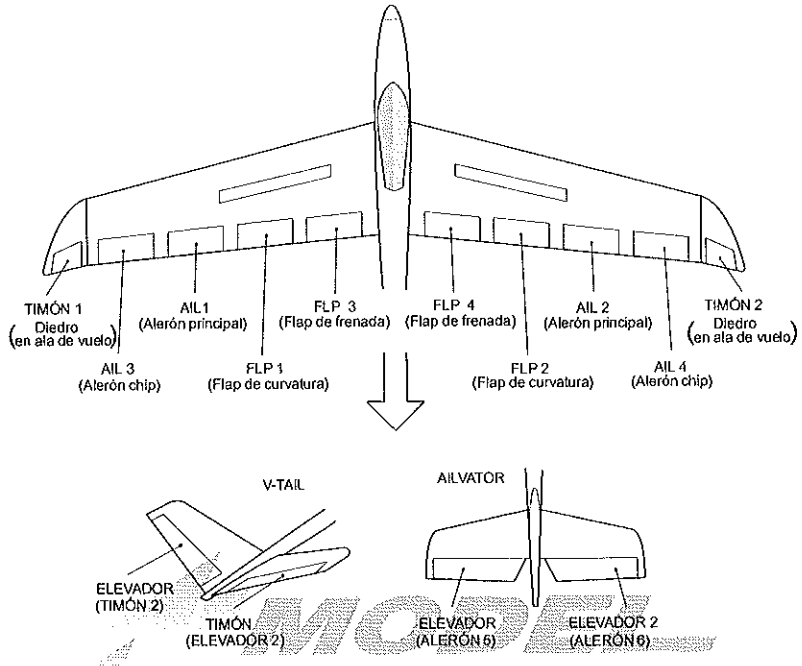
La velocidad operativa, cuando el motor de un F5B y otros veleros EP es arrancado con un interruptor, puede ser ajustada [Aeroplano/velero, general].

RUD to ELE

Esta función se usa para corregir maniobras [roll, knife edge], etc. de aviones acrobáticos [Aeroplano, general].

SNAP ROLL

Esta función selecciona el interruptor de tonel rápido y ajusta el ángulo de dirección de cada timón. La velocidad del servo también es ajustable. [Aeroplano general]



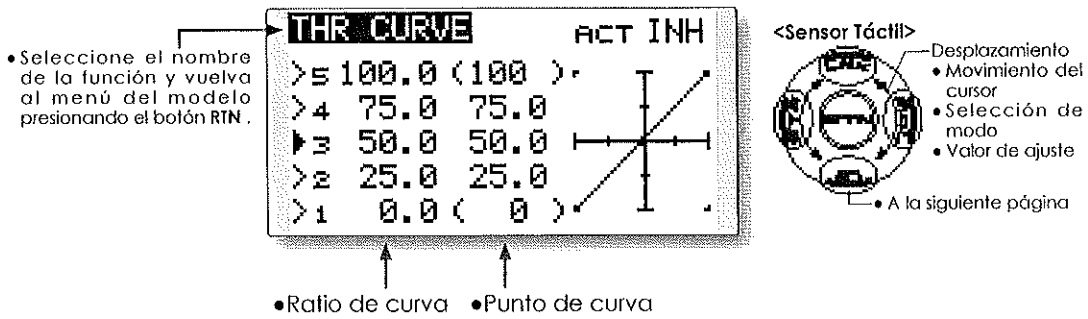
THR CURVE

[Tipo de modelo correspondiente]: Aeroplano, general

La función "THR curve" ajusta la curva de aceleración para conseguir una óptima velocidad de motor con el movimiento del stick de motor.

NOTA: Si la función de curva de aceleración se encuentra activada, no puede usar la función THR-EXP dentro de la función de DUAL RATE simultáneamente.

- Seleccione [THR CURVE] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.



Método de ajuste

•Cómo activar la función

1. Mueva el cursor al comando [ACT] y presione el botón RTN para acceder eal modo de entrada de datos.

   Seleccione el modo ON mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   *La pantalla parpadeará.

   Presione el botón RTN para activar la función y vuelva al modo de selección del cursor.

•Ajuste de la curva 5-puntos

[Ajuste del ratio de curva]

1. Mueva el cursor al comando de ajuste del ratio de curva que quiere ajustar y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Ajuste el ratio mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   Valor inicial: 0%

   Rango de ajuste: 0%~100%

   *Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

   Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y vuelva al modo de selección del cursor.

2. Repita este procedimiento para cada punto.

[Punto de curva de movimiento]

1. Mueva el cursor al comando de ajuste dle punto de curva que quiere ajustar y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Ajuste el punto de curva mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   Valor inicial: P1: (0%), P2: 25%, P3: 50%, P4: 75%, P5: (100%)

   Rango de ajuste: Up to 2.5% in front of the adjoining point

   *Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

   Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y vuelva al modo de selección del cursor.

2. Repita este procedimiento para cada punto.

[Suprimir/devolver el punto de curva]

Mueva el cursor al ajuste del punto de curva que desea suprimir/devolver y presione el botón RTN durante 1 segundo.

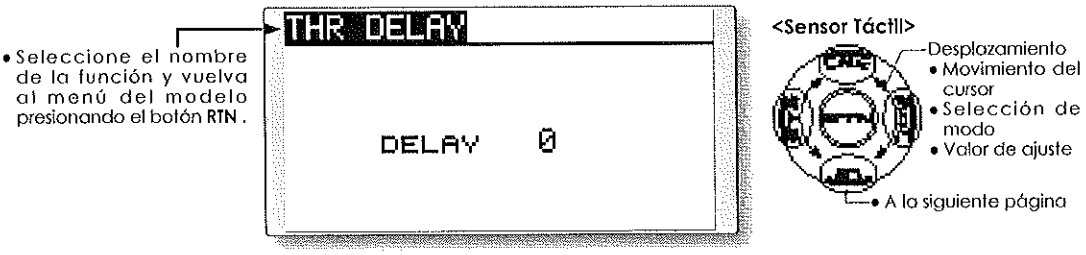
MODEL PORT

THR DELAY

[Tipo de modelo correspondiente]: Aeroplano, general

La función "THR-DELAY" (retardo del motor) se emplea para ralentizar la respuesta del stick de motor para simular la respuesta lenta de un motor de turbina, etc.

• Seleccione [THR DELAY] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.



Método de ajuste

• Ajsute de la velocidad operativa (retardo)

1. Mueva el cursor al comando [DELAY] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Ajuste el ratio de retardo mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   Valor inicial: 0

   Rango de ajuste: 0~27 (máximo retardo)

   *Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

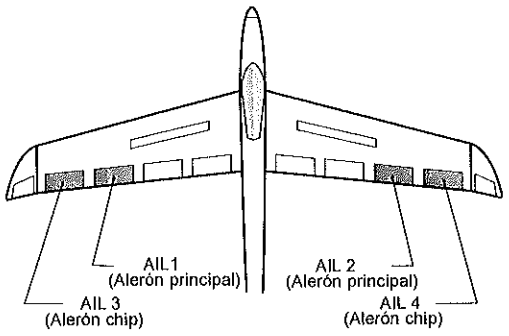
   Presione el botón RTN para activar la función y vuelva al modo de selección del cursor.

AIL DIFF.

[Tipo de modelo correspondiente]: Aeroplano/velero, 2 alerones o más

El diferencial de alerones (izquierda/derecha) puede ser ajustado independientemente.

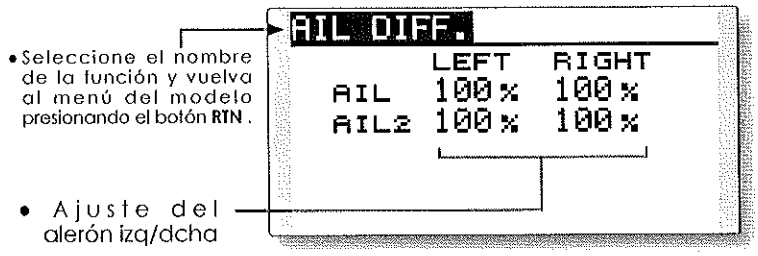
En los veleros, el ratio diferencial en la mezcla mariposa puede ser ajustado.



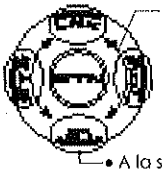
- Seleccione [AIL DIFF.] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.

*La pantalla mostrada es un ejemplo. La pantalla actual depende del Tipo de Modelo.

[Aeroplano (2A+2F)]

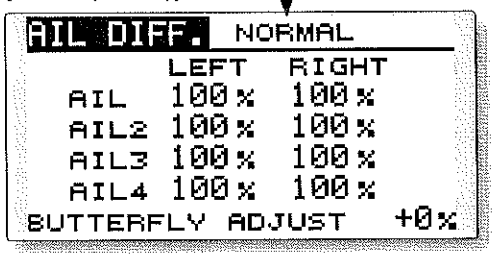


<Sensor Táctil>



[Velero (4A+2F)]

(Nombre de condición actualmente seleccionada).



Método de ajuste

•Ajuste del alerón izquierda/derecha

Mueva el cursor al comando de ajuste del alerón (AIL) 1~4 izquierda (o derecha) y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Ajuste los ángulos del alerón mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil cuando desplace el stick a la izquierda hasta el final (o derecha).

Valor inicial: 100%

Rango de ajuste: 0~120%

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y vuelva al modo de selección del cursor.

•Ajuste del diferencial del alerón en la mezcla de mariposa

Mueva el cursor al comando [BUTTERFLY ADJUST] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Ajuste el ratio diferencial mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: 0%

Rango de ajuste: -120~+120%

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y vuelva al modo de selección del cursor.

MODEL

FLAP SET.

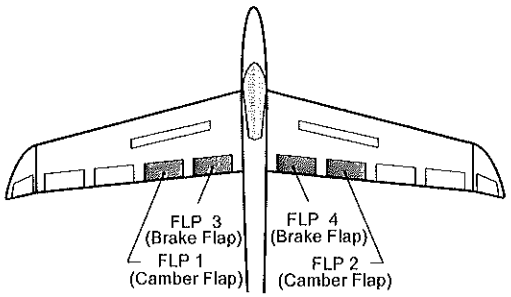
[Tipo de modelo correspondiente]: Aeroplano/velero, 2 flaps o más

El recorrido (arriba/abajo) de cada flap (flaps de curvatura: FLP1/2, flaps de freno: FLP3/4) lpuede ser ajustado independientemente a cada servo conforme al tipo de ala.

- El punto de referencia de cada operación puede ser compensado.

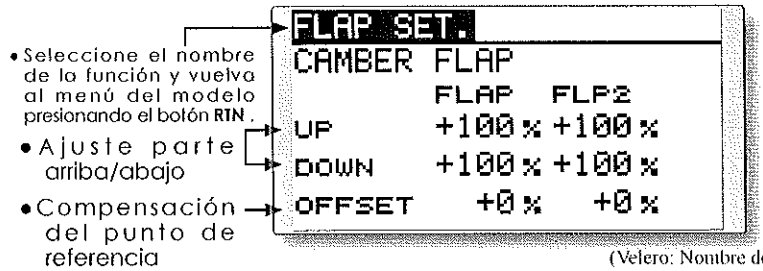
Los flaps de curvatura (4-tipos de flaps) pueden ser mezclados con los flaps de freno (BRKFLP to CMBFLP).

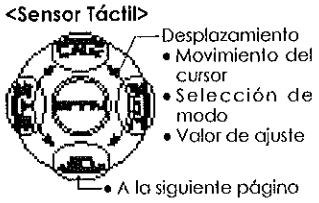
- Puede programar un intrruptor ON/OFF.



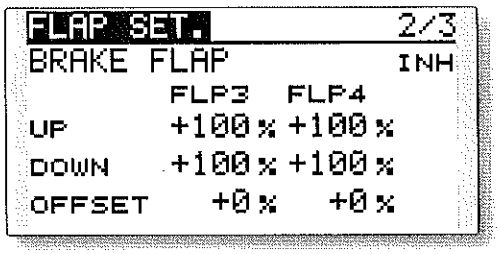
- Seleccione [FLAP SET.] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.

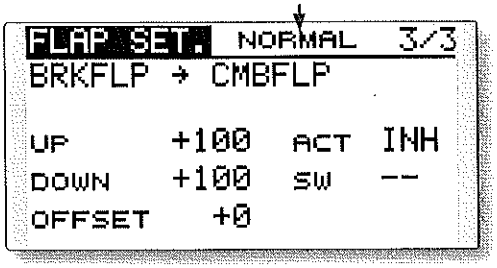
*El display en la pantalla es un ejemplo. La pantalla actual depende del tipo de modelo.





(Velero: Nombre de condición actualmente seleccionada)





Método de ajuste

•Ajuste del flap (arriba/abajo)

Mueva el cursor al flap (FLP) 1~4 arriba o abajo conforme al tipo de ala y presione el botón RTN para acceder el modo de entrada de datos. Ajuste el recorrido independientemente mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: +100%

Rango de ajuste: -120~+120%

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y volver al modo de selección del cursor.

•Ajuste del punto de referencia

Mueva el cursor al comando [OFFSET] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Ajuste el punto de referencia de la operación de cada flap mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: 0%

Rango de ajuste: -100~+100%

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y volver al modo de selección del cursor.

•Cómo activar el Freno FLP a la mezcla de Curvatura FLP

Mueva el cursor al comando [ACT] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione el modo ACT mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

*La pantalla parpadeará.

Presione el botón RTN para activar la función y vuelva al modo de selección del cursor (aparece ON en la pantalla).

Cuando ajuste un interruptor, mueva el cursor al comando [SW] y presione el botón RTN para acceder a la pantalla de selección, seleccione entonces el interruptor y ajuste su dirección ON (siempre ON en el ajuste "--").

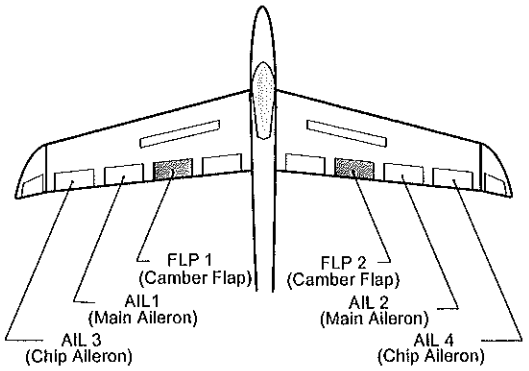
*Para más información sobre el método de selección de interruptores, lea la descripción al final de este manual.

AIL to CMBFLP

[Tipo de modelo correspondiente]: Aeroplano/velero, 2 alerones + 2 flaps o más

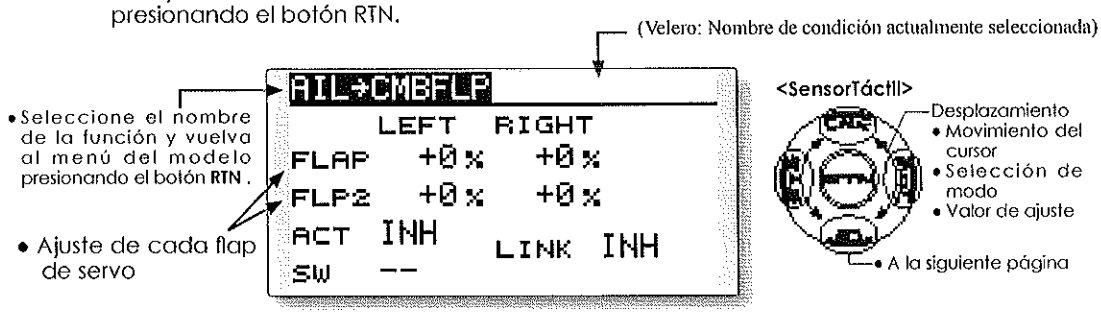
Esta mezcla opera los flaps de curvatura (FLP1/2) en modo alerón. Cuando el stick del alerón es manipulado, los alerones y flaps de curvatura actúan en la operación del alerón simultáneamente y la operación característica del eje de roll es mejorada.

- El ratio de mezcla del alerón izquierda/derecha de cada servo de flap puede ser ajustado.
- Se puede configurar un interruptor ON/OFF.
- Posible conexión de mezclas: Conecte esta mezcla con otras mezclas.



- Seleccione [AIL to CMBFLP] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.

*La pantalla mostrada es un ejemplo. La pantalla actual depende del tipo de modelo.



Método de ajustes

•Cómo activar la función

Mueva el cursor al comando [ACT] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione el modo ACT mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

*La pantalla parpadeará.

Presione el botón RTN para activar la función y vuelva al modo de selección del cursor (se muestra ON en la pantalla).

Cuando ajuste un interruptor, mueva el cursor al comando [SW] y presione el botón RTN para acceder a la pantalla de selección, entonces seleccione el interruptor y ajuste su dirección ON (Siempre ON en el ajuste "--").

*Para más información sobre el método de selección de interruptores, lea la descripción al final de este manual.

•Ajuste del ratio de mezcla

Mueva el cursor al comando (FLP) 3~4 izquierda o derecha y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Ajuste el ratio de la mezcla independientemente mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: 0%

Rango de ajuste: -120~+120%

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y vuelva al modo de selección del cursor.

•Ajuste de modo de conexión

Cuando ajuste una conexión, mueva el cursor al comando [LINK] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione el modo ON mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

*La pantalla parpadea.

Presione el botón RTN para ajustar el modo de link y vuelva al modo de selección del cursor.

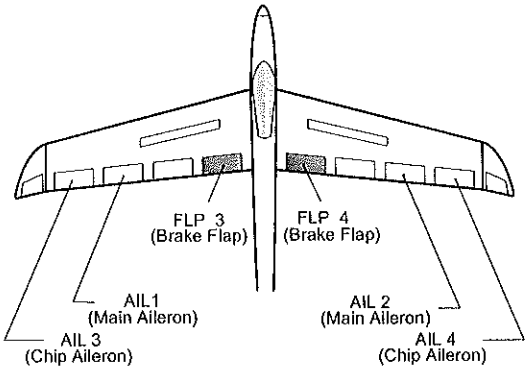
MODEL

AIL to BRAKEFLP

[Tipo de modelo correspondiente]: Velero, 4 flaps

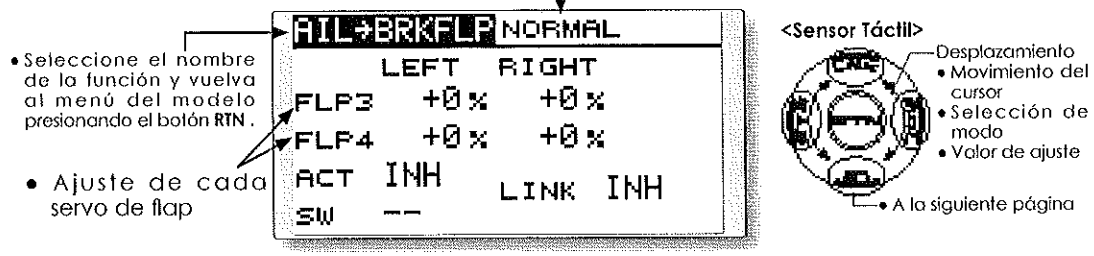
Esta función opera los flaps de frenada (FLP3/4) en modo alerón. Cuando el stick de alerón es manipulado, los flaps de alerón y freno actúan sobre la operación de alerón simultáneamente y y la operación característica del eje de roll es mejorada.

- El ratio de mezcla del alerón izquierda/derecha de cada servo de flap puede ser ajustado.
- Se puede configurar un interruptor ON/OFF para cambiar la mezcla durante el vuelo (Siempre ON en el ajuste "--").
- Posible conexión de mezclas: Conecte esta mezcla con otras mezclas.



- Seleccione [AIL to BRKFLP] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.

*El display en la pantalla es un ejemplo. La pantalla actual depende del tipo de modelo.



Método de ajuste

•Cómo activar la función

Mueva el cursor al comando [ACT] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione el modo ACT mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

*La pantalla parpadeará.

Presione el botón RTN para activar la función y vuelva al modo de selección del cursor (se muestra ON en la pantalla).

Cuando ajuste un interruptor, mueva el cursor al comando [SW] y presione el botón RTN para acceder a la pantalla de selección, entonces seleccione el interruptor y ajuste su dirección ON (Siempre ON en el ajuste "--").

*Para más información sobre el método de selección de interruptores, lea la descripción al final de este manual.

•Ajuste del ratio de mezcla

Mueva el cursor al comando (FLP) 3~4 izquierda o derecha y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Ajuste el ratio de la mezcla independientemente mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: 0%

Rango de ajuste: -120~+120%

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y vuelva al modo de selección del cursor.

•Ajuste del modo de conexión

Cuando ajuste una conexión, mueva el cursor al comando [LINK] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione el modo ON mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

*La pantalla parpadea.

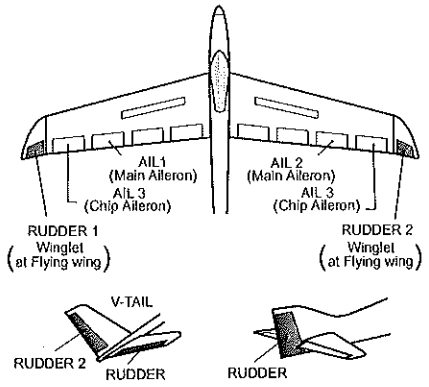
Presione el botón RTN para ajustar el modo de link y vuelva al modo de selección del cursor.

AIL to RUD

[Tipo de modelo correspondiente]: Aeroplano/velero, general

Use esta mezcla cuando quiera mezclar los timones con la operación del alerón. Ladear con un ángulo para planear es posible.

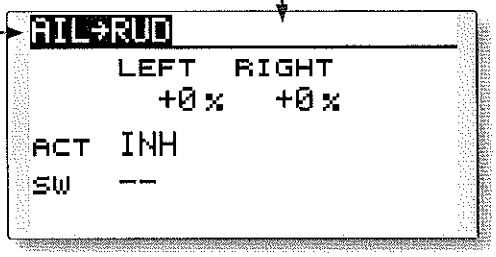
- Puede encender/apagar la mezcla durante el vuelo configurando un interruptor (ON/OFF) (Siempre ON en el ajuste [--])
- El ratio de mezcla puede ser ajustado.



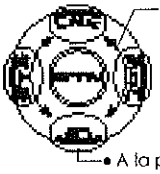
- Seleccione [AIL to RUD] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.

(Velero: nombre de condición actualmente seleccionada)

• Seleccione el nombre de la función y vuelva al menú del modelo presionando el botón **RTN**.



<SensorTáctil>



- Desplazamiento
- Movimiento del cursor
- Selección de modo
- Valor de ajuste
- A la página siguiente

*La pantalla mostrada es un ejemplo. La pantalla actual depende del tipo de modelo.

Método de ajuste

•Cómo activar la función

Mueva el cursor al comando [ACT] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione el modo ACT mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

*La pantalla parpadeará.

Presione el botón RTN para activar la función y vuelva al modo de selección del cursor (se muestra ON en la pantalla).

Cuando ajuste un interruptor, mueva el cursor al comando [SW] y presione el botón RTN para acceder a la pantalla de selección, entonces seleccione el interruptor y ajuste su dirección ON (Siempre ON en el ajuste "--").

*Para más información sobre el método de selección de interruptores, lea la descripción al final de este manual.

•Ajuste del ratio de mezcla

Mueva el cursor al comando de izquierda o derecha y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Ajuste el ratio de mezcla independientemente medianate la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: 0%

Rango de ajuste: -100~+100%

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y vuelva al modo de selección del cursor.

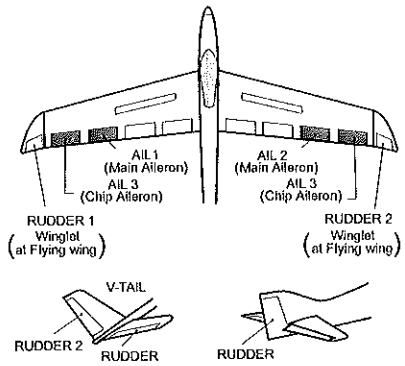
MODEL SPORT

RUD to AIL

[Tipo de modelo correspondiente]: Aeroplano/velero, general

Esta función se usa cuando quiere mezclar las operaciones de alerones con el timón. Se emplea cuando el timón se aplica durante maniobras de roll, knife edge, etc. de aviones acrobáticos. It can be used to bank scale models, large models, etc. like a full size plane.

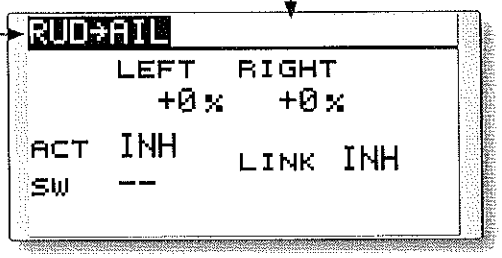
- Puede encender/apagar la mezcla durante el vuelo configurando un interruptor (ON/OFF) (Siempre ON en el ajuste [--])
- El enlace puede ser ajustado: Enlace esta mezcla con otras mezclas.
- El ratio de mezcla puede ser ajustado.



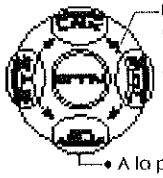
- Seleccione [RUD to AIL] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.

(Velero: Nombre de condición actualmente seleccionada)

• Seleccione el nombre de la función y vuelva al menú del modelo presionando el botón **RTN**.



<Sensor Táctil>



- Desplazamiento
- Movimiento del cursor
- Selección de modo
- Valor de ajuste
- A la página siguiente

*La pantalla mostrada es un ejemplo. La pantalla actual depende del tipo de modelo.

Método de ajuste

•Cómo activar la función

Mueva el cursor al comando [ACT] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione el modo ACT mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

*La pantalla parpadeará.

Presione el botón RTN para activar la función y vuelva al modo de selección del cursor (se muestra ON en la pantalla).

Cuando ajuste un interruptor, mueva el cursor al comando [SW] y presione el botón RTN para acceder a la pantalla de selección, entonces seleccione el interruptor y ajuste su dirección ON (Siempre ON en el ajuste "--").

*Para más información sobre el método de selección de interruptores, lea la descripción al final de este manual.

•Ajuste del ratio de mezcla

Mueva el cursor al comando izquierda/derecha y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Ajuste el ratio de mezcla independientemente mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Initial value: 0%

Ratio de ajuste: -100~+100%

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y vuelva al modo de selección del cursor.

•Ajuste del modo de conexión

Cuando ajuste una conexión, mueva el cursor al comando [LINK] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione el modo ON mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

*La pantalla parpadeará.

Presione el botón RTN para ajustar el modo de conexión y vuelva al modo de selección del cursor.

MODEL

CAMBER MIX

[Tipo de modelo correspondiente]: Aeroplano/velero, 2 alerones o más

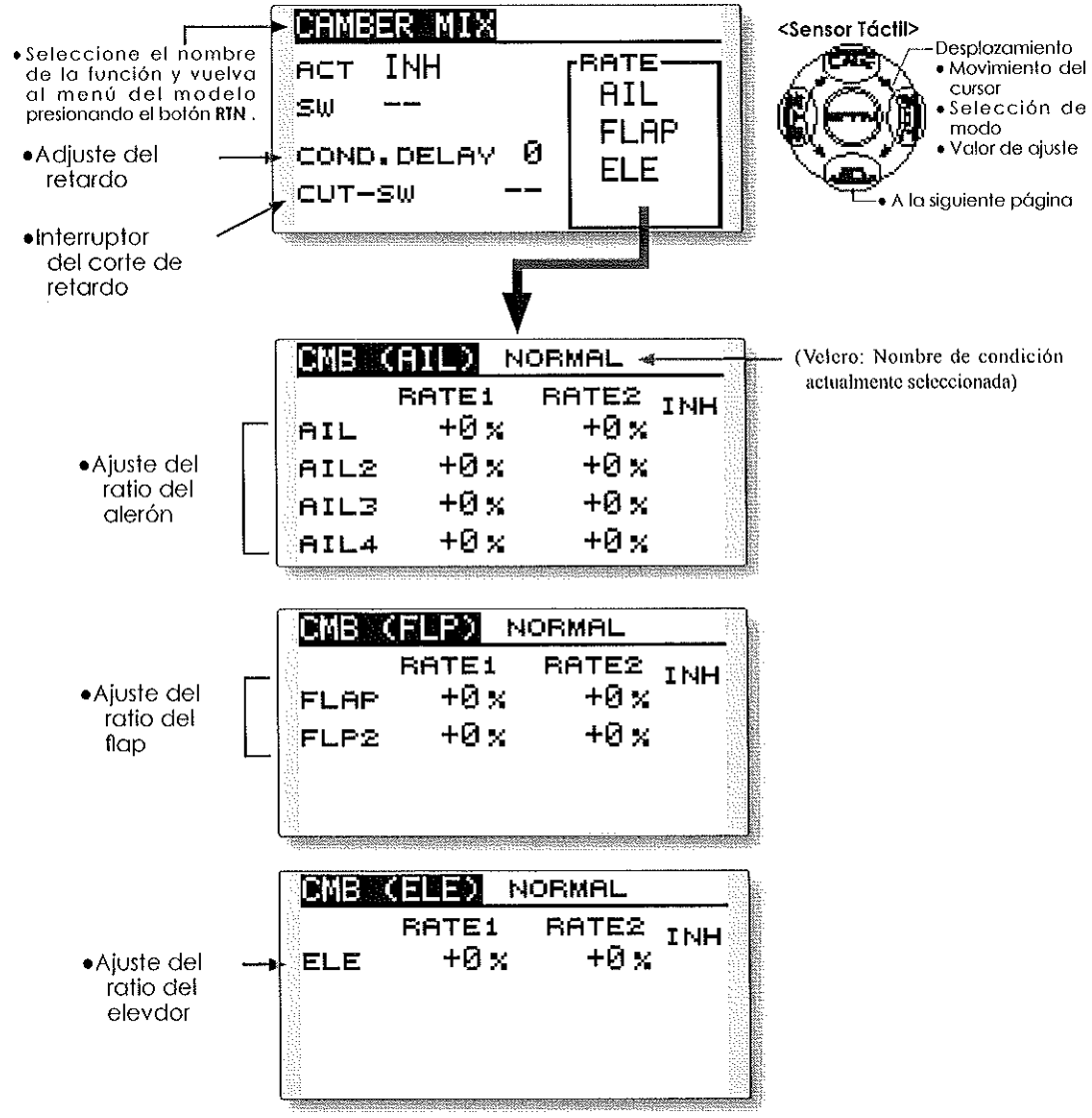
Esta función ajusta el ratio de curvatura que opera en la curvatura alar (alerones, flaps de curvatura, flaps de freno) en los sentidos negativo y positivo. Los ratios de elevatores, alerones y flaps pueden ser también ajustados independientemente y los cambios de actitud causados por la operación de curvatura pueden ser corregidos.

*El ajuste inicial asigna la operación de curvatura a la palanca LS.

- Se puede ajustar los ratios (arriba/ abajo) los servos de los elevadores, alerones y flaps. Si el sentido de la mezcla es invertido por la conexión, puede realizar los ajustes cambiando la polaridad del ratio de mezcla (+ o -).
- Puede encender/apagar la mezcla durante el vuelo configurando un interruptor (ON/OFF) (Siempre ON en el ajuste [--])
- Puede ajustar una condición de retardo. Puede ajustar un corte de interruptor que puede apagar (OFF) la función de retardo.

- Seleccione [CAMBER MIX] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.

*La pantalla mostrada es un ejemplo. La pantalla actual depende del tipo de modelo.



R/C MODEL PORT

Método de ajuste

•Cómo activar la función

Mueva el cursor al comando [ACT] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione el modo ACT mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

*La pantalla parpadeará.

Presione el botón RTN para activar la función y vuelva al modo de selección del cursor (se muestra ON en la pantalla).

Cuando ajuste un interruptor, mueva el cursor al comando [SW] y presione el botón RTN para acceder a la pantalla de selección, entonces seleccione el interruptor y ajuste su dirección ON (Siempre ON en el ajuste "--").

*Para más información sobre el método de selección de interruptores, lea la descripción al final de este manual.

•Ajuste del retardo

Mueva el cursor al comando [COND.DELAY] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Ajuste la condición de retardo mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: 0

Rango de ajuste: 0~27

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y volver al modo de selección del cursor.

Cuando ajuste un interruptor, mueva el cursor al comando [SW] y presione el botón RTN para acceder a la pantalla de selección, entonces seleccione el interruptor y ajuste su dirección ON (Siempre ON en el ajuste "--").

*Para más información sobre el método de selección de interruptores, lea la descripción al final de este manual

•Ajuste del ratio

El ratio es ajustado accediendo a las pantallas de ratio de los alerones, flaps y elevadores.

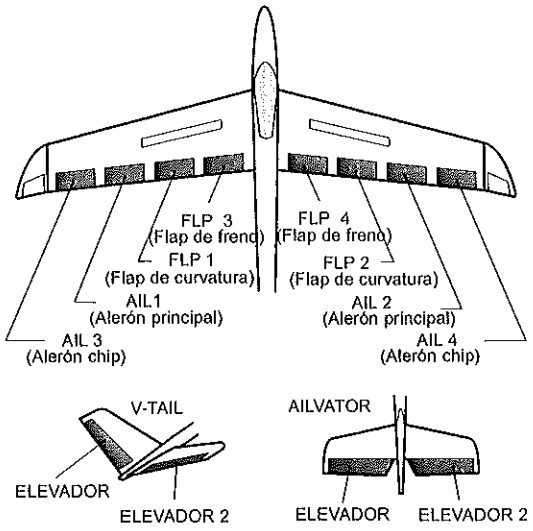
Mueva el cursor al comando [RATE1] o [RATE2] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Ajuste el ratio de mezcla independientemente mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: 0%

Rango de ajuste: -100~+100%

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y volver al modo de selección del cursor.



ELE to CAMBER

[Tipo de modelo correspondiente]: Aeroplano/velero, 2 alerones o más

Utilice esta función cuando desee mezclar la operación de elevación con los flaps de curvatura. Cuando la use, los flaps descienden elevando el elevador, y la elevación puede ser incrementada.

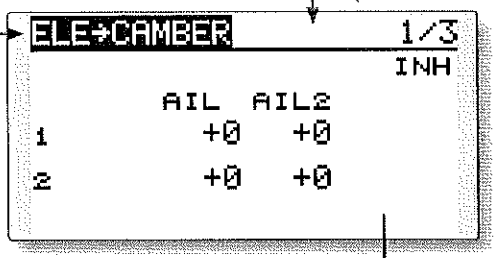
- Puede encender/apagar la mezcla durante el vuelo configurando un interruptor (ON/OFF)(Siempre ON en el ajuste [--])
- Puede ajustar el ratio de mezcla.
- El rango que mezcla, que no funciona cerca del punto neutral de un elevador, puede ser ajustado. (Solo veleros)

Nota: Los elevadores sin ala de cola pueden ser accionados suando esta mezcla se encuentra activa.

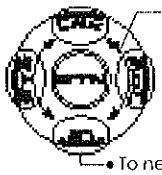
- Seleccione [ELE to CAMBER] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.

(Velero: Nombre de la condición actualmente seleccionada)

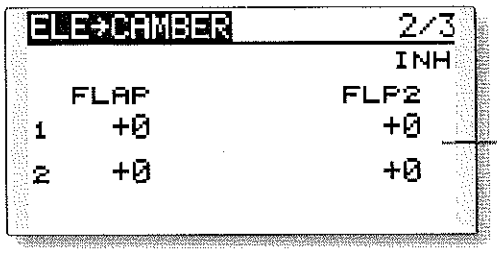
• Seleccione el nombre de la función y vuelva al menú del modelo presionando el botón **RTN**.

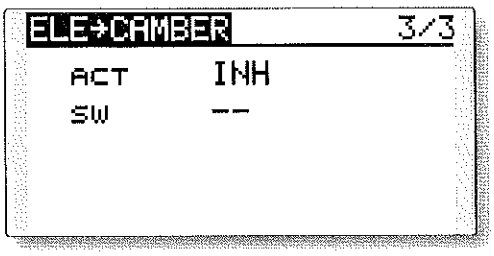


<Sensor Táctil>



*El display mostrado es un ejemplo. La pantalla actual dependerá del tipo de modelo





•Ajuste del ratio de mezcla

Mueva el cursor al comando del ratio de mezcla arriba o abajo para cada servo y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Ajuste el ratio independientemente mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: 0%

Rango de ajuste: -100~+100%

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y vuelva al modo de selección del cursor.

Método de ajustes

•Cómo activar la función

Mueva el cursor al comando [ACT] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione el modo ACT mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

*La pantalla parpadeará.

Presione el botón RTN para activar la función y vuelva al modo de selección del cursor (se muestra ON en la pantalla).

Cuando ajuste un interruptor, mueva el cursor al comando [SW] y presione el botón RTN para acceder a la pantalla de selección, entonces seleccione el interruptor y ajuste su dirección ON (Siempre ON en el ajuste "--").

*Para más información sobre el método de selección de interruptores, lea la descripción al final de este manual.

•Rango de ajustes (sólo veleros)

Mueva el cursor al comando [RANGE] y mantenga el stick elevador a la posición deseada (superior o inferior) y entonces presione el botón RTN durante 1 segundo para ajustar el rango.

*La mezcla no funciona cerca del punto neutral del stick del elevador.

Valor inicial: 0%

Rango de ajuste: 0~100%

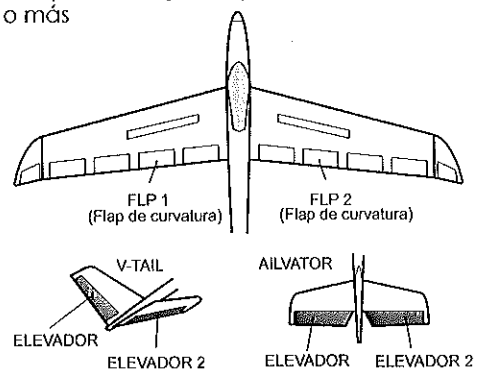
MODEL POINT

CMBFLP to ELE

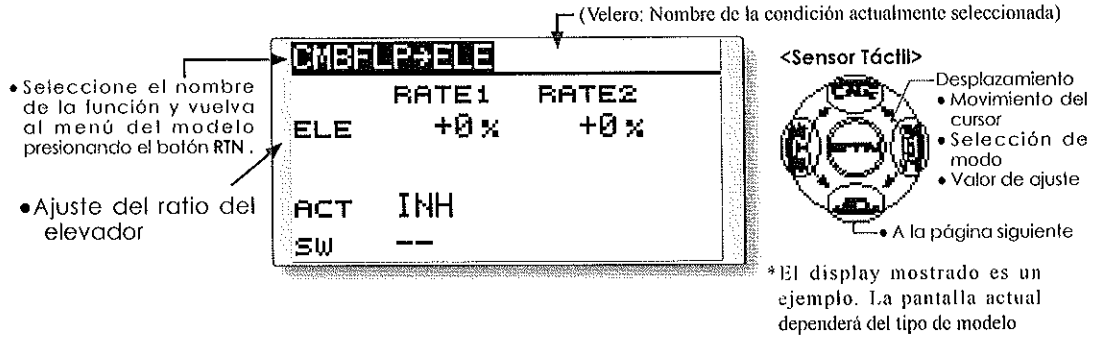
[Tipo de modelo correspondiente]: Aeroplano/velero, 2 alerones + 1 flap o más

Esta mezlca se usa para corregir cambios (dirección de elevador) generada cuando los flaps de curvatura (flaps de velocidad) se encuentran en uso.

- El ratio de los servos elevarodes (arriba/abajo) puede ser ajustado. Cuando el sentido de la mezcla es invertido por la conexión, se pueden realizar los ajustes cambiando la polaridad del ratio de mezcla (+ o –).
- Puede configurar un interruptor para accionar (ON/OFF) la mezcla duranle el vuelo (Siempre ON en el ajuste [--]).



- Seleccione [CMBFLP to ELE] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.



*El display mostrado es un ejemplo. La pantalla actual dependerá del tipo de modelo

Método de ajuste

•Cómo activar la función

Mueva el cursor al comando [ACT] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione el modo ACT mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

*La pantalla parpadeará.

Presione el botón RTN para activar la función y vuelva al modo de selección del cursor (se muestra ON en la pantalla).

Cuando ajuste un interruptor, mueva el cursor al comando [SW] y presione el botón RTN para acceder a la pantalla de selección, entonces seleccione el interruptor y ajuste su dirección ON (Siempre ON en el ajuste "--").

*Para más información sobre el método de selección de interruptores, lea la descripción al final de este manual.

•Ajsute del ratio de mezcla

Mueva el cursor al comando [RATE1] o [RATE2] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Ajuste el ratio de mezcla independientemente mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: 0%

Rango de ajuste: -120~+120%

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y volver al modo de selección del cursor.

BUTTERFLY

[Tipo de modelo correspondiente]: Velero, Normal: 2 alerones o más
Vuelo: 2 alerones + 1 flap o más

Esta función permite una operación podereosa de frenada elevando simultáneamente los alerones izquierdo y derecho y descendiendo los flaps (camber flap de curvatura, flap de freno).

Este ajuste le permitirá que los alerones se eleven mientras los flaps simultáneamente desciendan. La función "Butterfly" (también conocida como "Crow") produce una configuración extemadamente eficiente de aterrizaje llevando a cabo lo siguiente:

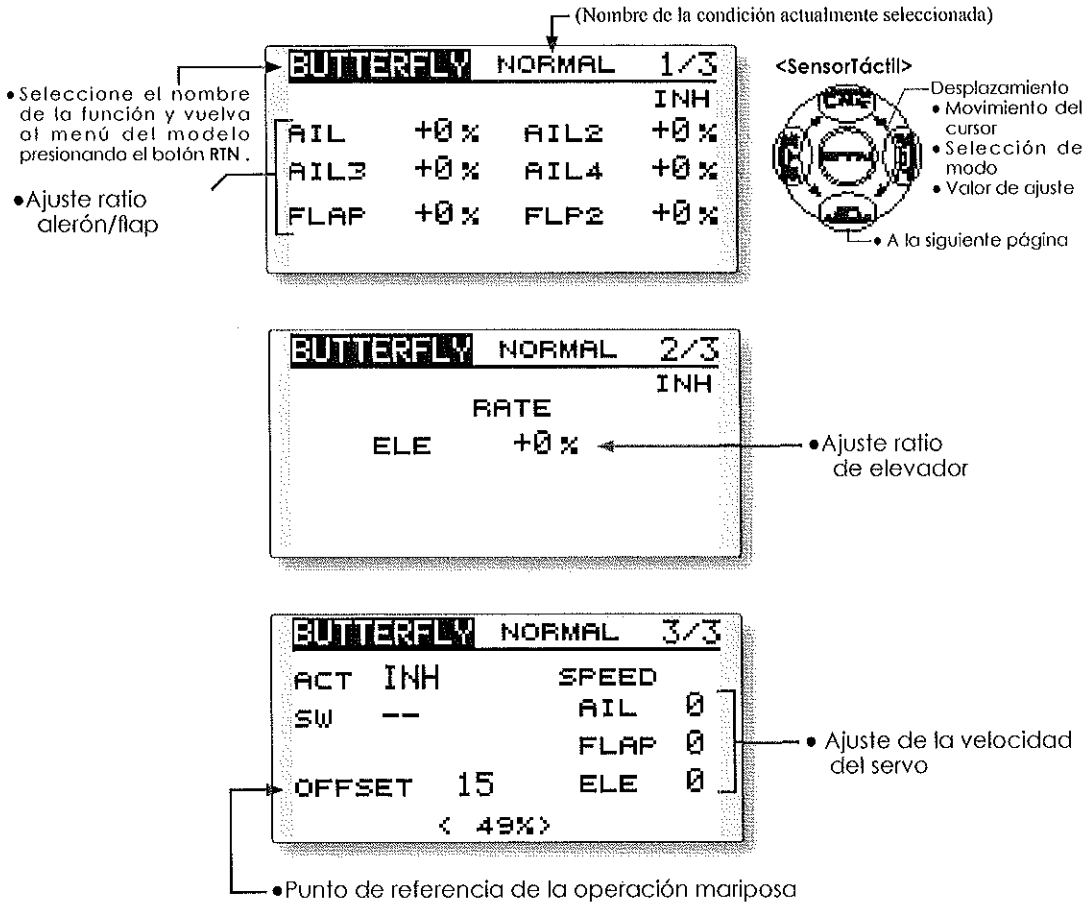
1. Reduce la velocidad del aeromodelo.
2. Proporciona washout en los extremos de las alas para reducir la tendencia de entrar en pérdida.
3. Genera más impulso hacia el centro del ala permitiendo volar a velocidad más reducida.

- Puede configurar un interruptor (ON/OFF) para encender/apagar la mezcla en el vuelo (siempre ON en el ajuste [--]).
- El punto de referencia de la operación mariposa puede ser compensado.
- La velocidad de operación de alerones y flaps puede ser ajustada.
- El ratio de diferencial puede ser ajustado.

*Para más información del étodo de ajuste, lea la función de diferencial del alerón.

- Seleccione [BUTTERFLY] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.

*El display mostrado es un ejemplo. La pantalla actual dependerá del tipo de modelo



Método de ajuste

•Cómo activar la función

Mueva el cursor al comando [ACT] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione el modo ACT mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

*La pantalla parpadeará.

Presione el botón RTN para activar la función y vuelva al modo de selección del cursor. (se muestra ON en la pantalla).

Cuando ajuste un interruptor, mueva el cursor al comando [SW] y presione el botón RTN para acceder a la pantalla de selección, entonces seleccione el interruptor y ajuste su dirección ON (Siempre ON en el ajuste "--").

*Para más información sobre el método de selección de interruptores, lea la descripción al final de este manual.

•Ajuste del ratio

Mueva el cursor al comando del ratio del alerón, flap o elevador y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Ajuste el ratio independientemente mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: 0%

Rango de ajuste: -200~+200% (Elevador: -120~+120%)

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y vuelva al modo de selección del cursor.

•Ajuste del punto de referencia

Mueva el cursor al comando [OFFSET] y mantenga el stick de aerofreno hasta la posición deseada, entonces presione el botón RTN durante 1 segundo para ajustar el punto de referencia de la operación mariposa.

Valor inicial: 0% (lado superior)

Rango de ajuste: 0~100%

•Ajuste de la velocidad del servo

Mueva el cursor al comando de velocidad del alerón, flap o elevador y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

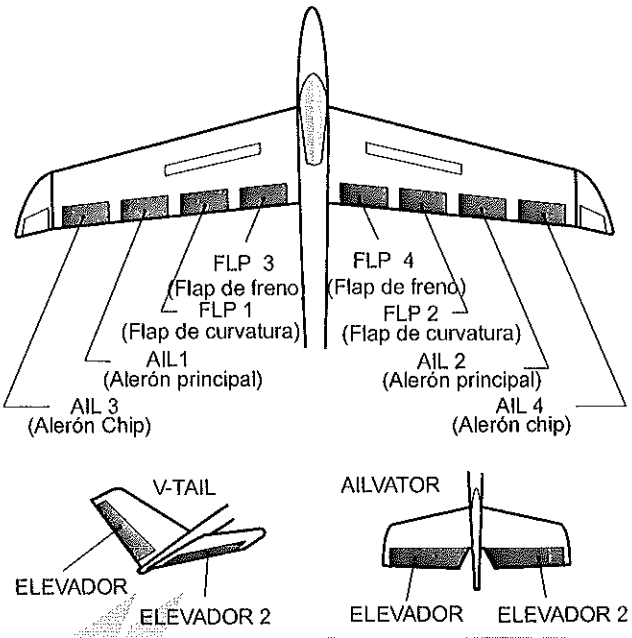
Ajuste el ratio mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: 0

Rango de ajuste: 0~27 (retardo máximo)

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para activar la función y vuelva al modo de selección del cursor.



TRIM MIX

[Tipo de modelo correspondiente]: Velero, 2 alerones o más

Esta función permite al ratio de compensación de los trims de alerones, elevadores y flaps (flaps de curvatura, flaps de freno) un preajuste conforme al estado de vuelo.

Como ejemplo esta función puede ser configurada para aterrizar, con los flaps de velocidad y alerones bajados y una leve cantidad del elevador hacia arriba, y puede ser usado para vuelos de alta velocidad, con ambos alerones y flaps de velocidad ligeramente flexionados y el elevador un poco hacia abajo.

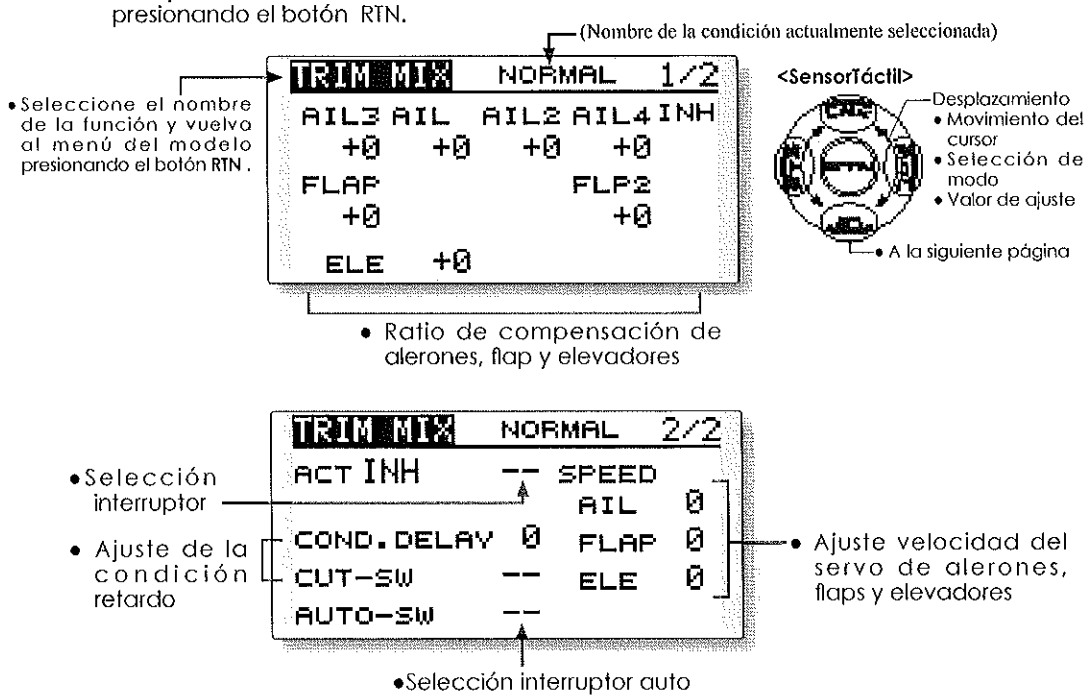
Para prevenir cambios del trim cuando accede a las condiciones de vuelo, puede configurar un retardo para proporcionar una suave transición entre las dos condiciones y además puede seleccionar un corte de interruptor que apagará el retardo.

Puede configurar el interruptor auto, el cuál conectará la mezcla de trim a un stick, interruptor o potenciómetro.

También la velocidad de los servos de alerones, elevadores y flaps puede ser ajustada.

• Seleccione [TRIM MIX] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.

*El display mostrado es un ejemplo. La pantalla actual dependerá del tipo de modelo.



Método de ajuste

•Cómo activar la función

Mueva el cursor al comando [ACT] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione el modo ACT mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

*La pantalla parpadeará.

Presione el botón RTN para activar la función y vuelva al modo de selección del cursor (se muestra ON en la pantalla).

Cuando ajuste un interruptor, mueva el cursor al comando del interruptor y presione el botón RTN para acceder a la pantalla de selección, entonces seleccione el interruptor y ajuste su dirección ON (Siempre ON en el ajuste "--").

*Para más información sobre el método de selección de interruptores, lea la descripción al final de este manual.

•Ajuste del ratio de compensación del trim

Mueva el cursor al comando del ratio del alerón, flap o elevador y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Ajuste el ratio independientemente mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: 0%

Rango de ajuste: -250~+250%

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y volver al modo de selección del cursor.

•Ajuste de la condición de retardo

Mueva el cursor al comando [COND.DELAY] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Ajuste la condición de retardo (delay) mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: 0

Rango de ajuste: 0~27

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y volver al modo de selección del cursor.

Cuando ajuste un interruptor de corte, mueva el cursor al comando [CUT-SW] y presione el botón RTN para acceder a la pantalla de selección, entonces seleccione el interruptor y ajuste su dirección ON. (Siempre ON en el ajuste "--" setting)

*Para más información sobre el método de selección de interruptores, lea la descripción al final de este manual.

•Ajuste de la velocidad del servo

Mueva el cursor al comando de velocidad del alerón, flap o elevador y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Ajuste el ratio mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: 0

Rango de ajuste: 0~27 (retardo máximo)

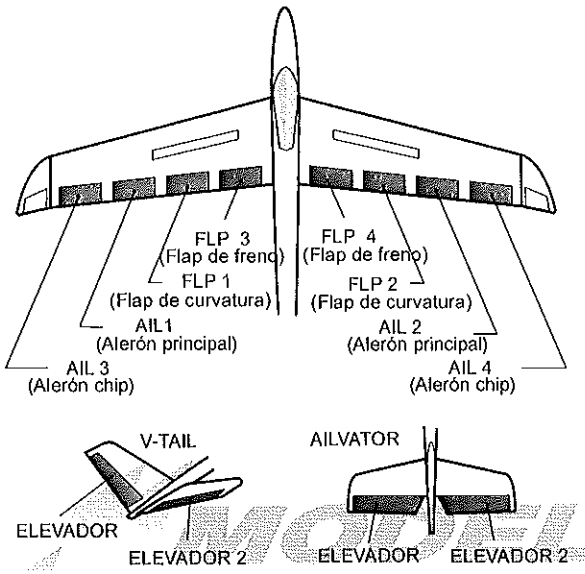
*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para activar la función y vuelva al modo de selección del cursor.

•Selección interruptor auto

Cuando configure un interruptor auto, mueva el cursor al comando [AUTO-SW] y presione el botón RTN para acceder a la pantalla de selección, entonces seleccione el interruptor y ajuste su dirección ON (Siempre ON en el ajuste "--").

*Para más información sobre el método de selección de interruptores, lea la descripción al final de este manual.



AIRBRAKE

[Tipo de modelo correspondiente]: Aeroplano, 2 alerones o más

Esta función se emplea cuando un aerofreno es necesario al aterrizar, etc.

La cantidad de compensación de los elevadores y flaps programados (camber flap, brake flap) pueden ser activados mediante un interruptor.

La cantidad de compensación de los servos del alerón, elevador y flaps puede ser ajustado segun su necesidad. También la velocidad de los servos alerón, elevador y flaps puede ser ajustada. Además puede ajustar el "Auto Modo", que conectará el aerofreno a un stick, interruptor o dial. puede también ajustar un stick, interruptor o dial independiente como interruptor ON/OFF.

Ejemplo de modo de ajuste para F3A y otras especificaciones de flaperón

(Cuando selecciona tipo de modelo de 2 alerones)

Ratio de compensación:

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

Nota: Las entradas numéricas son ejemplos. Ajuste el recorrido para enlazar con el aeromodelo.

Modo de ajuste:

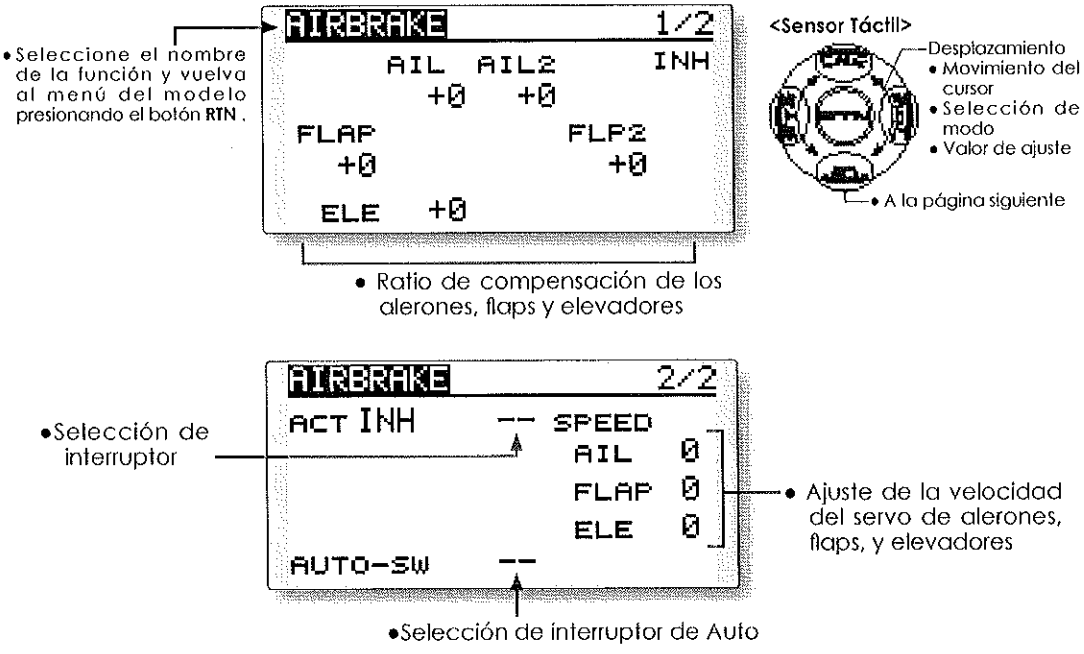
ACT: [ON]

Interruptor: [SW-C]

AUTO-SW: [--]

• Seleccione [AIRBRAKE] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.

*El display de la pantalla es un ejemplo. La pantalla actual dependerá del tipo de modelo.



MODEL PORT

Método de ajuste

•Cómo activar la función

Mueva el cursor al comando [ACT] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione el modo ACT mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

*La pantalla parpadeará.

Presione el botón RTN para activar la función y vuelva al modo de selección del cursor (ON aparece en la pantalla).

Cuando configura un interruptor, mueva el cursor al comando de interruptor y presione el botón RTN para acceder a la pantalla de selección, entonces seleccione el interruptor y ajuste su dirección ON (Siempre ON en el ajuste "--").

*Para más información sobre el método de selección de interruptores, lea la descripción al final de este manual.

•Ajuste del rango de compensación

Mueva el cursor al comando del ratio del alerón, flap o elevador y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Ajuste el ratio independientemente mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: 0%

Rango de ajuste: -250~+250%

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y volver al modo de selección del cursor.

•Ajuste de la velocidad del servo

Mueva el cursor al comando de velocidad del alerón, flap o elevador y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Ajuste el ratio mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: 0

Rango de ajuste: 0~27 (retardo máximo)

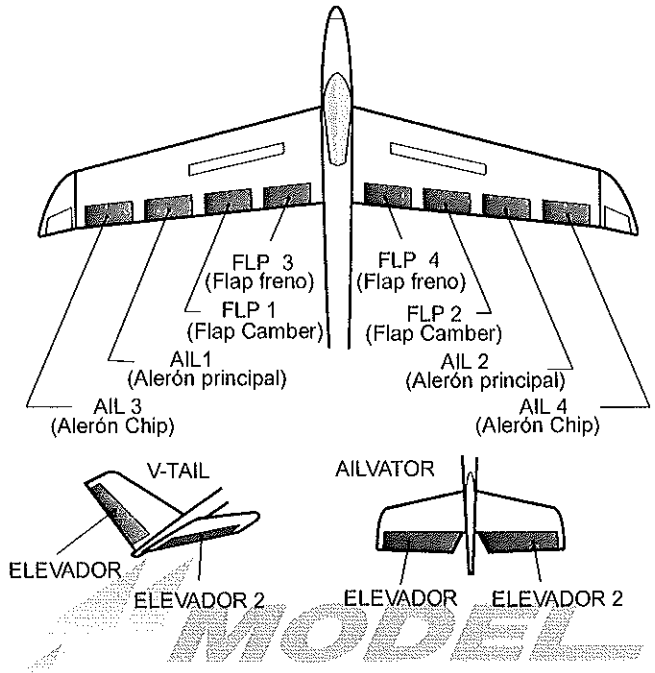
*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para volver al modo de selección del cursor.

•Selección de interruptor Auto

Cuando configure un interruptor auto, mueva el cursor al comando [AUTO-SW] y presione el botón RTN para acceder a la pantalla de selección, entonces seleccione el interruptor y ajuste su dirección ON (Siempre ON en el ajuste "--").

*Para más información sobre el método de selección de interruptores, lea la descripción al final de este manual.



GYRO

[Tipo de modelo correspondiente]: Aeroplano/velero, general

Esta función se usa cuando un giróscopo serie GYA se emplea para estabilizar la actitud del aeromodelo. El modo de uso y la sensibilidad (modo Normal/modo AVCS) puede ser activado por un interruptor.

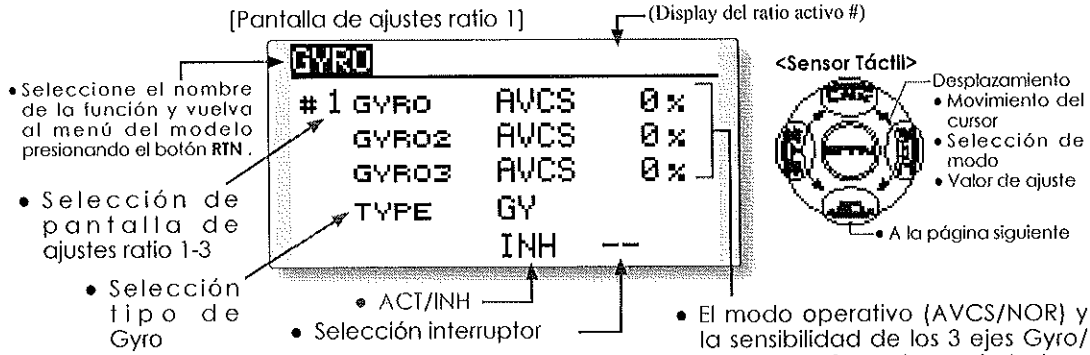
- Puede activar hasta 3 ratios (Ratio 1/Ratio 2/Ratio 3).
- Hasta 3 ejes (Gyro/Gyro 2/Gyro 3) pueden ser controlados simultáneamente.

Nota: En la configuración inicial no se asigna un canal de sensibilidad. Use el menú de Función del menú de Conexiones para asignar el canal de sensibilidad (Gyro/Gyro2/Gyro3) seleccionando previamente un canal vacante.

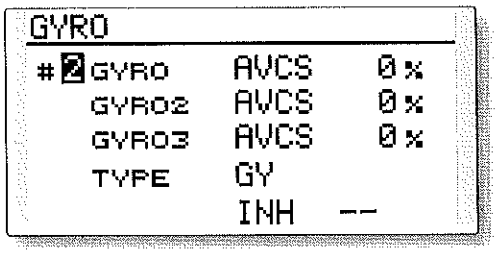
Ajuste [Control] y [Trim] en la función [--].

- Seleccione [GYRO] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.

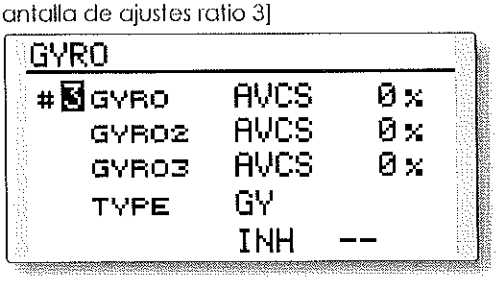
[Pantalla de ajustes ratio 1]



[Pantalla de ajustes ratio 2]



[Pantalla de ajustes ratio 3]



(Ejemplo) Ajuste de 3 ejes utilizando GYA351 o GYA352 (Giro de 2 ejes)

- Tipo de ala: Alerón 2 servos mounted fuselage selected
- Ajuste Giro 1 (GYA351): CH5, Giro 2 (GYA352): CH7, Giro 3 (GYA352): CH8 en el menú Función del menú de Conexiones.
- Ratio 1 [OFF][GY][SE][NORM][60%][NORM][60%][NORM][60%]
  Ratio 2 [INH]
  Ratio 3 [OFF][GY][SE][AVCS][60%][AVCS][60%][AVCS][60%]

*Ajuste para que el Ratio 1 se encienda en la posición trasera del interruptor E y el Ratio 3 se encienda (ON) en la posición frontal. Como el interruptor E está apagado (OFF) en el centro, el Ratio 2 permanece [INH].

Método de ajuste

*Use el menú de Función del menú de Conexiones para asignar el canal de sensibilidad (Gyro/Gyro2/Gyro3) seleccionando previamente un canal vacante.

Ajuste [Control] y [Trim] en la función [--].

•Selección pantalla de ajuste Ratio 1-3

Mueva el cursor al comando de selección en la pantalla de ajustes y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione la pantalla de ajustes # mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Presione el botón RTN para cambiar la pantalla de ajuste volver al modo de selección del cursor.

•Cómo activar la función

Mueva el cursor al comando [INH] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione el modo ACT mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

*La pantalla parpadeará.

Presione el botón RTN para activar la función y volver al modo de selección del cursor.

Cuando ajuste un interruptor de selección de ratio, mueva el cursor al comando del interruptor y presione el botón RTN para acceder a la pantalla de selección, entonces seleccione el interruptor y su dirección ON. (Siempre ON en el ajuste "--").

*Para más información sobre el método de selección de interruptores, lea la descripción al final de este manual.

•Selección de tipo de Giro

Mueva el cursor al comando de selección de tipo de giróscopo y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione el tipo de giróscopo mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

[GY]: Cuando usa un giro GYA de Futaba

[NORM]: Cuando usa un giro diferente al GYA de Futaba.

Presione el botón RTN para cambiar el tipo de giro y volver al modo de selección del cursor.

*Si utiliza un giróscopo GYA de Futaba, cuando selecciona [GY], el valor configurado de sensibilidad es leído directamente en ambos modos AVCS y NORM.

•Selección de modo operativo (giro GYA)

Mueva el cursor al comando de selección de modo operativo y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione el modo operativo mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

[AVCS]: modo AVCS

[NORM]: modo normal

Presione el botón RTN para cambiar el modo operativo y volver al modo de selección del cursor.

•Ajuste de sensibilidad

Mueva el cursor al comando de sensibilidad y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Ajuste la sensibilidad mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: 0%

Rango de ajuste: 0~100%

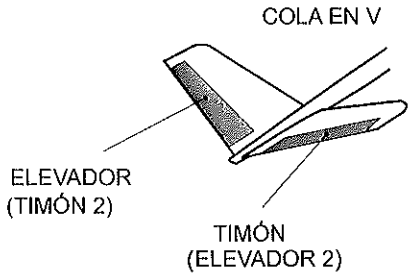
*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para volver al modo de selección del cursor.

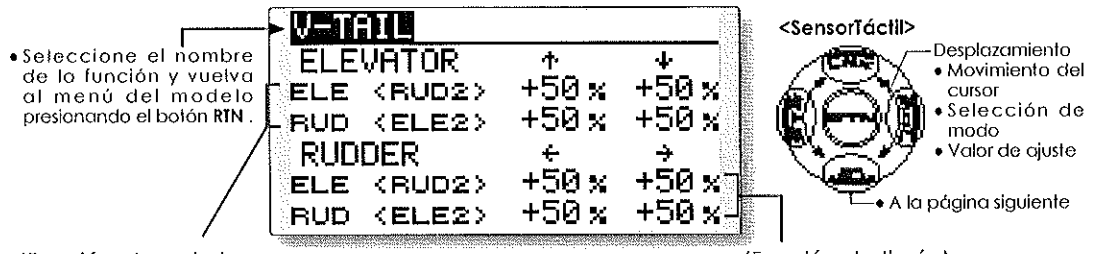
MODEL

Esta función le permite ajustar los cambios de ángulo del timón izquierdo y derecho de un aeromodelo con cola en V (V-tail).

V-tail es cuando 2 servos son usados conjuntamente para controlar el movimiento del timón como elevadores. Además de que cada lado del timón se mueve conjuntamente arriba y abajo, cada lado se mueve en sentido opuesto cuando se mueven como elevadores. En una cola en V, esto también es conocido como "Ruddervator", ya que pueden servir para la misma finalidad.



- Seleccione [V-TAIL] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.



(Función elevador)
Ajuste del recorrido arriba y abajo en la operación de elevador

(Función de timón)
Ajuste del recorrido izquierda y derecha en la operación de timón

Método de ajuste

- **Ajuste del recorrido**

Mueva el cursor al comando que desee ajustar y presione el botón RTN para acceder al modo de introducción de datos.

Ajuste el ratio mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: +50%

Rango de ajuste: -120~+120%

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para volver al modo de selección del cursor.

*Si el sentido de la mezcla es invertido por la conexión, puede realizar los ajustes cambiando la polaridad del ratio de mezcla (+ o -).

*Si se especifica un largo valor de recorrido, cuando los sticks son accionados al mismo tiempo, los controles podrían amarrarse o salirse del recorrido. Reduzca el recorrido hasta que no se produzca el amarre.

MODEL

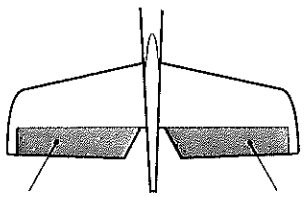
AILEVATOR

[Tipo de modelo correspondiente]: Aeroplano/velero, Ailevator

(Sólo efectivo cuando 2 servos son usados en los elevadores)

Esta función mejora la actuación de operación del "roll axis" (eje de giro) accionando los elevadores como elevadores.

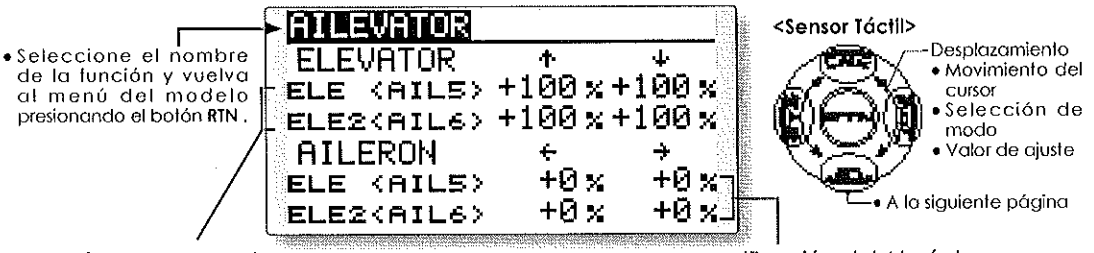
Ailevator es donde cada elevador en un estándar (convencional) o v-tail (cola en v) se mueve independientemente, como alerones en un ala. Además de que cada elevador se mueve conjuntamente arriba y abajo, cada lado se mueve en sentido opuesto cuando se mueven como "Ailevator". En una cola en V, esto también es conocido como "Ruddervator", ya que pueden servir para la misma finalidad. Generalmente, el "ailevator" y los "ailerons" son asociados para maximizar la actuación del tonel, especialmente en aviones de mayor envergadura de alas.



ELEVADOR (ALERÓN 5) — ELEVADOR 2 (ALERÓN 6)

Nota: Seleccione "Ailevator" como tipo de modelo en la pantalla de "Tipo de Modelo". Esto cambia el canal de salida. Compruebe el menú de funciones.

- Seleccione [AILEVATOR] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.



(Función del Elevador)

- El ratio arriba y abajo de los elevadores izquierda y derecha, cuando el stick del elevador es manipulado, pueden ser individualmente ajustados.

(Función del Alerón)

- Cuando los elevadores son usados como alerones, el recorrido del alerón de los elevadores izquierdo y derecho pueden ser ajustados.

Método de ajuste

- **Ajuste del recorrido**

Mueva el cursor al comando que desee ajustar y presione el botón RTN para acceder al modo de introducción de datos.

Ajuste el ratio mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: ELE: +100%, AIL: 0%

Rango de ajuste: -120~+120%

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para volver al modo de selección del cursor.

*Si el sentido de la mezcla es invertido por la conexión, puede realizar los ajustes cambiando la polaridad del ratio de mezcla (+ o -).

*Si se especifica un largo valor de recorrido, cuando los sticks son accionados al mismo tiempo, los controles podrían amarrarse o salirse del recorrido. Reduzca el recorrido hasta que no se produzca el amarre.

MODEL

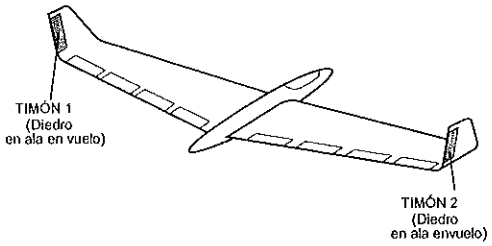
WINGLET

[Tipo de modelo correspondiente]: Aeroplano/velero, diedro

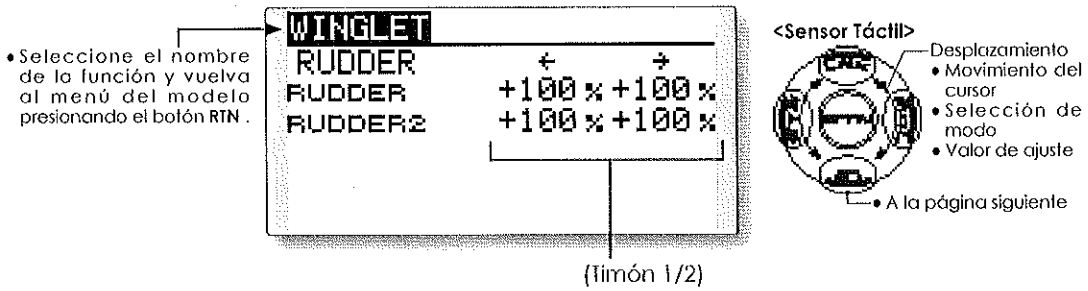
Esta función ajusta los ángulos del timón izquierdo y derecho de aeromodelos con diedros.

Estos diedros son usados para mejorar la eficiencia del descendimiento del aeromodelo por los arrastres inducidos causados por remolinos en las puntas de las alas. Es una extensión angulada o vertical en la punta de cada ala.

Los diedros funcionan aumentando el ratio de orientación efectivo del ala sin añadir enormemente presión sobre su estructura y de ahí el peso necesario de su estructura - una extensión de la envergadura del ala permitiría además el descendimiento del arrastre inducido, aunque causaría resistencia parásita, con lo que requeriría aumentar la fuerza del ala y así su peso - existiría un punto en el que no se habría conseguido un ahorro total útil. el diedro ayuda a solucionar esta situación aumentando efectivamente el ratio de orientación sin añadir envergadura al ala.



- Seleccione [WINGLET] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.



(Timón 1/2)

- El recorrido de stick de la operación del timón puede ser ajustado individualmente.

Método de ajuste

- **Ajuste del recorrido**

Mueva el cursor al comando que desea ajustar y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Ajuste el ratio mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: +100%

Rango de ajuste: -120~+120%

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para volver al modo de selección del cursor.

*Si el sentido de la mezcla es invertido por la conexión, puede realizar los ajustes cambiando la polaridad del ratio de mezcla (+ o -).

MODEL

MOTOR

[Tipo de modelo correspondiente]: Aeroplano/velero, general

Esta función le permite ajustar la velocidad de operación cuando el motor de un F5B u otro velero EP ha sido arrancado por un interruptor. Puede ajustar la velocidad de operación en 2 rangos: baja velocidad de vuelo y alta velocidad de vuelo (Velocidad 1/Velocidad 2). Esta función también puede ser accionada con una función de seguridad configurando un interruptor.

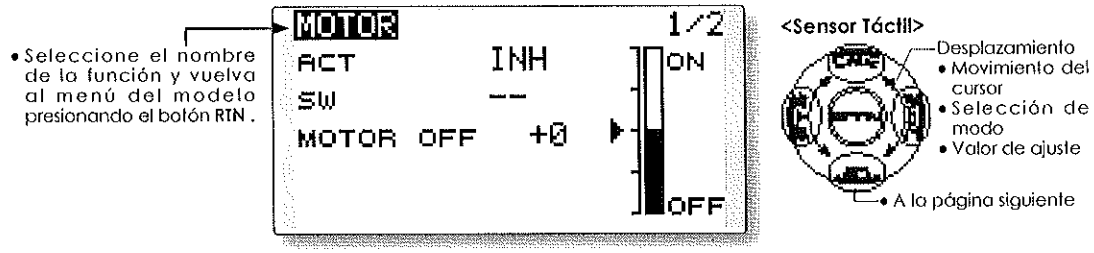
- Las velocidades operativas In/Out pueden ser ajustadas independientemente en 2 rangos (Velocidad 1/Velocidad 2).
- El límite entre ambos rangos puede ser configurado. (De velocidad 1 a Velocidad 2).
- La velocidad operativa puede ser activada sólo en la operación inicial (1 tiempo).Sin embargo, la operación puede ser repetida ajustando un interruptor a OFF antes de que la operación finalice. Si desea reajustar la operación a "1 tiempo", ajuste el comando ACT/INH en [INH] y entonces restáurelo a [ON].
- El canal del motor es controlado mediante [SW-G]. (Velero: Ajuste inicial) Cuando cambie el interruptor o el stick que controla el motor, primeramente acceda a Función del Menú de Conexiones.

Nota: El ajuste inicial no asigna un canal al motor conforme al tipo de modelo. Use el menú de Función del Menú de Conexiones para asignar el canal del motor (MOTOR) usado seleccionando un canal vacante previamente.

Ajuste [Control] al interruptor que desee usar y [Trim] al comando [--].

Nota: Cuando use esta función, compruebe siempre la operación inicial con la hélice extraída.

- Seleccione [MOTOR] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.



Método de ajuste

- **Cómo activar la función**

Cuando use esta función, mueva el cursor al comando [ACT/INH] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione [ACT] mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil y presione el botón RTN.

Cuando configure una función de interruptor ON/OFF, mueva el cursor al comando del interruptor y presione el botón RTN para acceder a la pantalla de selección, entonces seleccione el interruptor y ajuste su dirección ON. (Siempre ON en el ajuste [--]).

*Para más información sobre el método de selección de interruptores, lea la descripción al final de este manual.

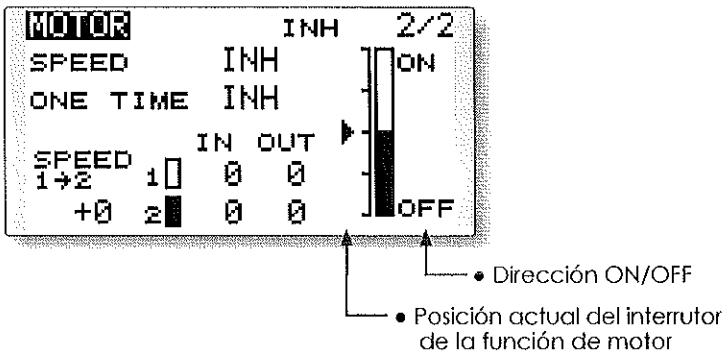
- **Ajuste de la posición del motor OFF**

Mueva el cursor al comando [MOTOR OFF] y presione el botón RTN durante 1 segundo cuando el interruptor de la función del motor (SG, etc.) esté en la posición OFF que desea ajustar. La dirección del interruptor del motor se memorizará. La dirección OFF del display gráfico de la pantalla también se modifica.

Nota:

- **Primero decida la dirección OFF del motor, entonces ajuste la velocidad. Cuando quiera reconfigurar la dirección OFF del motor, también reajuste la velocidad.**
- **Le recomendamos que configure la dirección OFF del Motor en combinación con el "fail safe" (F/S).**
- **Ajuste la dirección de operación básica con la función de inversión (Reverse) para que se ajuste al variador (ESC) empleado.**
- **Ajuste siempre la posición OFF del Motor.**

MODEL



Método de ajuste

• Cómo activar la función de velocidad del motor

Cuando use la función de velocidad del motor, mueva el cursor al comando [INH] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione [ACT] mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil y presione el botón RTN.

• Cómo desplazar el límite entre 2 rangos

Mueva el cursor al comando [SPEED 1>2] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Ajuste la posición de límite mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: 0%

Rango de ajuste: -100~+100%

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el rango se reajusta a su valor inicial).

Presione el botón RTN para volver al modo de selección del cursor.

• Ajuste de la velocidad operativa

Mueva el cursor al comando [IN] ("on" a "off") o [OUT] ("off" a "on") y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Ajuste la velocidad de operación que desea configurar mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: 0

Rango de ajuste: 0~27

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para volver al modo de selección del cursor.

• Ajustar/Reajustar la operación "one time"

Mueva el cursor al comando [ONE TIME] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Seleccione [ACT] mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil y presione el botón RTN para ajustar la operación de "one time".

*Cuando desee reconfigurar la operación "1 time", ajuste el comando ACT/INH en [INH] y entonces seleccione [ON].

MODEL

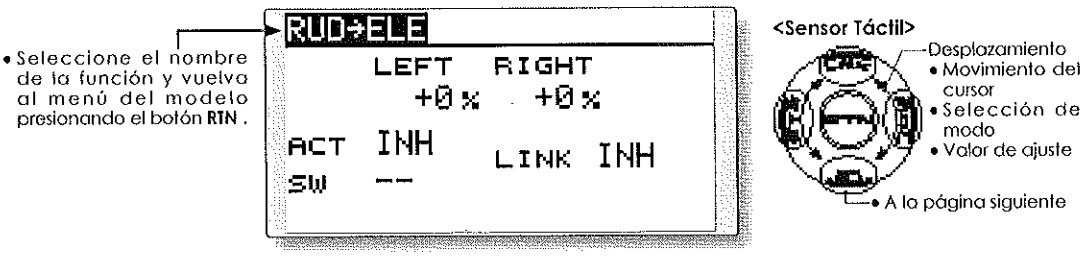
RUD to ELE

[Tipo de modelo correspondiente]: Aeroplano, general

Esta función se usa cuando quiere mezclar la operación de elevador con la operación de timón.. Se emplea para corregir tendencias no deseadas cuando el timón se aplica en maniobras de roll, vuelo a cuchillo, etc. en aviones acrobáticos.

- La mezcla durante el vuelo puede ser encendida o apagada (ON/OFF) configurando un interruptor. (Siempre ON en el ajuste [--]).
- Puede configurar una conexión: enlace esta mezcla con otras mezclas.

- Seleccione [RUD to ELE] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación mediante el botón RTN.



Método de ajuste

•Cómo activar la función

Mueva el cursor al comando [ACT] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione el modo ACT mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

*La pantalla parpadeará.

Presione el botón RTN para activar la función y vuelva al modo de selección del cursor (se mostrará ON).

Cuando configure un interruptor, mueva el cursor al comando [SW] y presione el botón RTN para acceder a la pantalla de selección, entonces seleccione el interruptor y ajuste su dirección ON. (Siempre ON en el ajuste [--]).

*Para más información sobre el método de selección de interruptores, lea la descripción al final de este manual.

•Ajuste del ratio de la mezcla

Mueva el cursor al comando izqierda o derecha y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Ajuste el ratio de mezcla independientemente mediate la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: 0%

Rango de ajuste: -100~+100%

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para terminar el ajuste y vuelva al modo de selección del cursor.

•Ajuste del modo de conexión

Si desea configurar una conexión, mueva el cursor al comando [LINK] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione el modo ON mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

*La pantalla parpadeará.

Presione el botón RTN para ajustar el modo de conexión y vuelva al modo de selección del cursor.

MODEL

SNAP ROLL

[Tipo de modelo correspondiente]: Aeroplano, general

Esta función selecciona el interruptor y ajuste del ratio de alerones, elevadores y el timón cuando se está realizando un "snap roll" (tonel rápido).

- Dispone de cuatro ajustes de dirección (derecha/arriba, derecha/abajo, izq./arriba, izq./abajo).
- Modo operativo: Cuando selecciona el modo [Master], la función de "snap roll" se enciende o apaga (ON/OFF) mediante el interruptor master en el estado en el que la dirección del interruptor fue encendido a la dirección en la que desea realizar el tonel rápido. Cuando selecciona el modo [Single], puede ejecutar el "snap roll" en cada dirección mediante interruptores independientes.
- Puede configurar un interruptor de seguridad, como medida de seguridad, puede ajustar el interruptor para que el "snap roll" no se ejecute cuando, por ejemplo, el tren de aterrizaje se ha bajado, incluso si el interruptor está accidentalmente encendido. El interruptor snap roll se activa sólo cuando el interruptor de seguridad se encuentra en la posición ON.

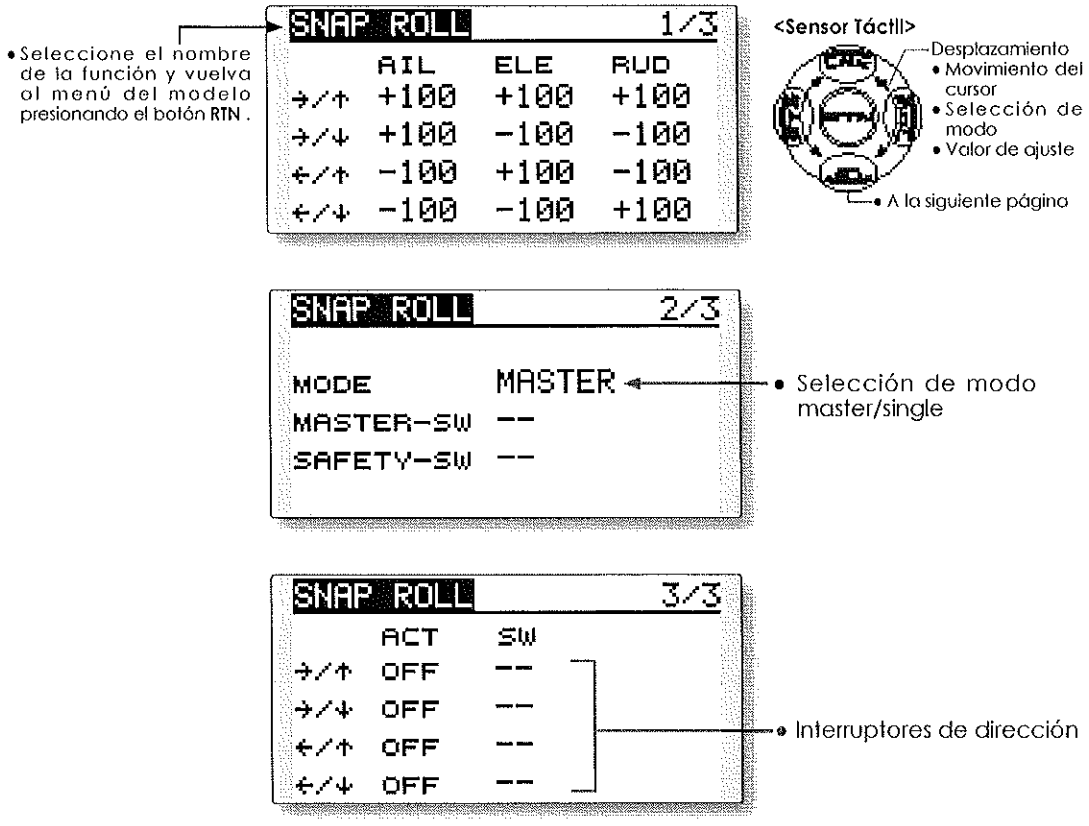
(Ejemplo) Ajustando ejemplo para F3A

- Modo: [Master]
- Safety SW: [SG] (Medida de seguridad)
- Master SW: [SH] (Interruptor principal para ejecutar el snap roll)
- Dirección de los interruptores:

*El snap roll en las direcciones del interruptor arriba (izq y derecha) y abajo (izq. y derecha) se seleccionan aquí.

Derecha/Arriba: OFF [SD]
Derecha/Abajo: OFF [SD]
Izq./Arriba: OFF [SA]
Izq./Abajo: OFF [SA]

- Seleccione [SNAP ROLL] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.



Método de ajustes

•Selección modo master/single

Mueva el cursor al comando [MODE] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione el modo "master" o "single" mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

*La pantalla parpadea.

[MASTER]: Modo "master"

[SINGLE]: Modo "single"

Presione el botón RTN para seleccionar el modo y vuelva al modo de selección del cursor.

Cuando ajuste un interruptor maestro, mueva el cursor al comando [MASTER-SW] y presione el botón RTN para acceder a la pantalla de selección, entonces seleccione el interruptor y ajuste su dirección ON.

*Para más información sobre el método de selección de interruptores, lea la descripción al final de este manual.

Cuando ajuste un interruptor de seguridad, mueva el cursor al comando [SAFETY-SW] y presione el botón RTN para acceder a la pantalla de selección, entonces seleccione el interruptor y ajuste su dirección ON.

•Selección dirección del interruptor

Mueva el cursor al comando de dirección del interruptor y presione el botón RTN para acceder a la pantalla de selección, entonces seleccione el interruptor y ajsute su dirección ON.

*Para más información sobre el método de selección de interruptores, lea la descripción al final de este manual.

•Ajuste de ratios

Mueva el cursor al comando alerón, elevador o timón para cada dirección y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Ajuste el ratio independientemente mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: (Depende del sentido del "snap roll").

Rango de ajuste: -150~+150%

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para terminar el ajuste y vuelva al modo de selección del cursor.

MENÚ DEL MODELO (HELICÓPTEROS)

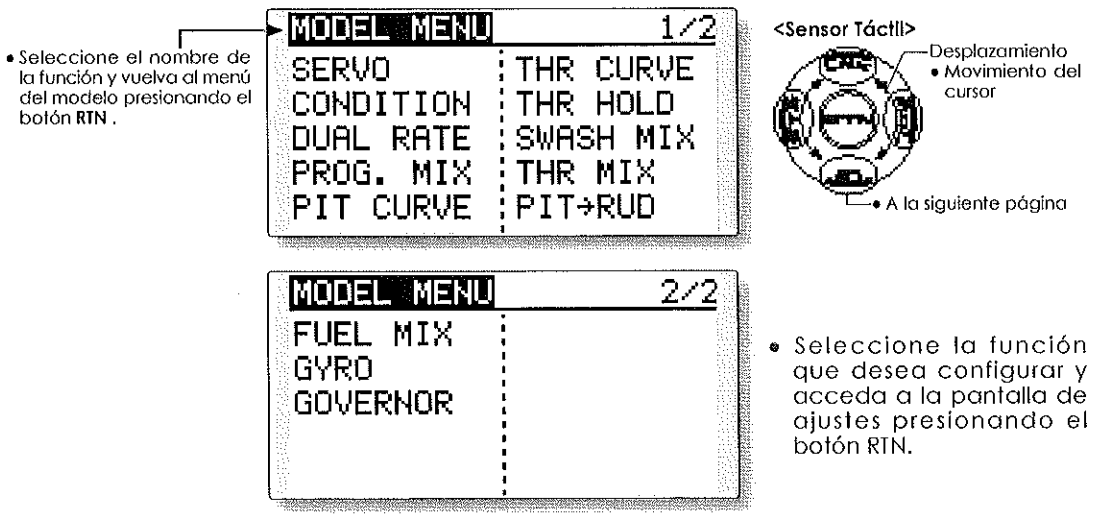
Esta sección contiene información para los comandos aplicados únicamente a helicópteros. Para intrucciones referentes a Aeroplanos y Veleros, remítase a las secciones pertinentes de este tipo de modelos.

Use la función de Tipo de Modelo del Menú de Conexiones para seleccionar el tipo de plato cíclico que cuadra con el fuselaje antes de nada.

Además, active/desactive condiciones de vuelo, conforme con su modelo, en la pantalla de Selección de Condiciones en caso de que sea necesario antes de ajustar los datos del modelo en cada función (Puede usar hasta 5 condiciones).

La función "dual rate" y otras funciones comunes a todos los tipos de modelos se describen en una sección diferente.

• Acceda al menú del modelo mostrado a continuación presionando el botón RTN dos veces en la pantalla de inicio, etc.



Lista de funciones del Menú del Modelo (helicópteros)

PIT CURVE: Ajusta la respuesta en diferentes condiciones de vuelo.

THR CURVE: Ajuste de la curva de aceleración y trim de suspensión.

THR HOLD: Mueve el motor a ralentí durante la auto-rotación.

SWASH MIX: Compensa la respuesta para cada control.

THROTTLE MIX: Compensa una pérdida de alimentación cuando se aplica cíclicamente.

PIT to NEEDLE: Ajusta la curva de respuesta en diferentes condiciones de vuelo.

PIT to RUD: Manipula los cambios del torque desde tomas de ángulo de la curva de paso.

GYRO: Se emplea para cambiar la sensibilidad del giróscopo.

GOVERNOR: Utilizado para cambiar las "RPM" del rotor principal en helicópteros.

MODEL PORT

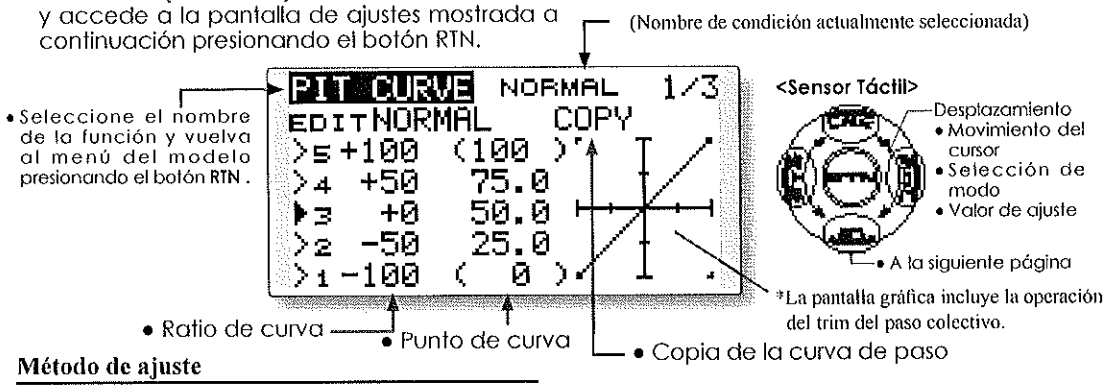
PIT CURVE/PIT TRIM

Curva del paso colectivo

Esta función ajusta la curva de funcionamiento del paso para cada condición de vuelo para un estado de vuelo óptimo relativo al movimiento del stick de motor.

• Seleccione [PIT CURVE] en el menú del modelo y accede a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.

*Se puede crear una simple curva reduciendo el número de puntos de entrada a 2 o 3, y entonces introducir el valor específico en los correspondientes puntos creados.



Método de ajuste

•Ajuste de la curva de 5-puntos

[Ajuste del ratio de curva]

1. Mueva el cursor al comando de ajuste del ratio de curva que quiere ajustar y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Ajuste el ratio mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   Valor inicial: P1: -100%, P2: -50%, P3: 0%, P4: +50%, P5: +100%

   Rango de ajuste: -100%~+100%

   *Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

   Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y volver al modo de selección del cursor.

2. Repita este proceso para cada punto.

[Movimiento del punto de curva]

1. Mueva el cursor al ajuste del punto de curva que quiere ajustar y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Ajuste el punto de curva mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   Valor inicial: P1: (0%), P2: 25%, P3: 50%, P4: 75%, P5: (100%)

   Rango de ajuste: Hasta 2.5% delante del punto colindante.

   *Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, la posición de curva se reajusta a su valor inicial.

   Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y volver al modo de selección del cursor.

2. Repita este proceso para cada punto.

[Supresión/retorno del punto de curva]

1. Mueva el cursor al elemento de ajuste del punto de curva que quiere suprimir/volver y presione el botón RTN durante 1 segundo.

•Función de copia de la curva de paso colectivo

Mueva al comando COPY y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione la condición de destino de copia mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil y presione el botón RTN. Seleccione [YES] y presione el botón RTN.

Ajuste de la curva "Normal"

*Para una curva normal, cree una curva de paso básica centrada sobre la suspensión. Use esta función justo con la función de curva THR (Normal) y ajuste la curva para que el control (arriba/abajo) sea el óptimo en una velocidad de motor constante

Ajuste de la curva "Idle up"

*Para una curva de paso máximo, ajuste el paso máximo que sobrecargue el motor. En el caso de la curva de paso mínimo, cree una curva que combine con loopings, rolls y vuelo 3D entre otras, y con la curva de ralentí conforme a la actuación.

Ajuste de la curva "Throttle hold"

*La curva "Throttle hold" se usa cuando se ejecuta un clavado con auto-rotación.

Precauciones de uso

⚠Atención

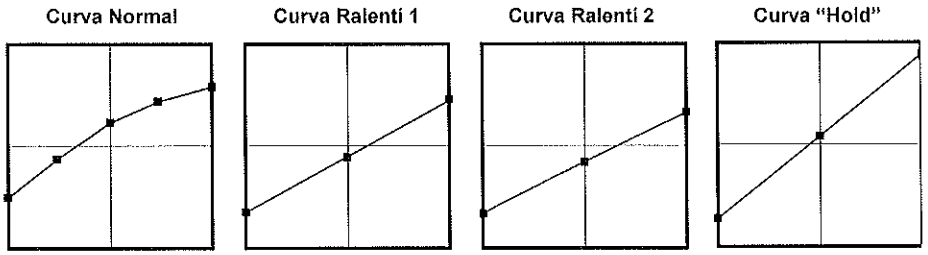
❗Cuando realmente arranca el motor y en vuelo, ajuste siempre el interruptor de la condición de ralentí en OFF y arranque el motor en estado de ralentí.

Ejemplo de ajustes de curva

Las pantallas mostradas a continuación muestran las curvas generadas por la entrada del paso colectivo en el punto bajo, centro y alto (3 puntos o 5 puntos) en cada condición.

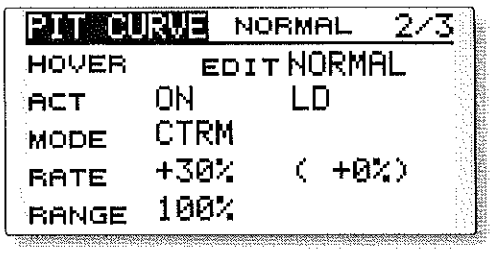
Cuando en realidad se crea una curva, introduzca el ratio especificado en el fuselaje (o el valor de referencia).

•Curva del paso colectivo (Ejemplo)



Trim de la curva (Curvas de paso en suspensión, alta y baja)

[Ajuste del trim de la curva en suspensión]



Trim del paso en suspensión

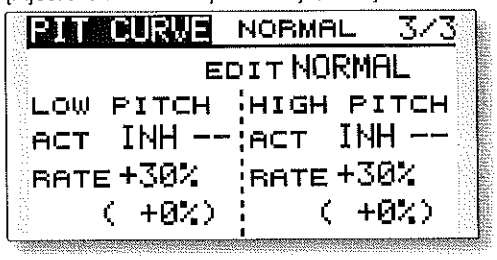
La función del trim del paso de suspensión o "Hovering Pitch" trimea el paso cerca del punto de suspensión. Normalmente, es usado con la condición "hovering" (en suspensión). La curva en suspensión se puede sintonizar correctamente mediante cambios en la velocidad del rotor, acompañado por cambios en la termperatura, humedad y otras condiciones de vuelo. Ajuste el paso en suspensión para que la velocidad del rotor sea constante. Puede utilizar esta función junto con la función del trim "Hovering Throttle" (motor en suspensión) para operaciones más delicadas.

Método de ajuste

- Ajuste la función a ACT [ON] (ajuste inicial).
- Seleccione el botón de ajuste.
  Ejemplo de selección: LD (ajuste inicial).
- El modo de operación del trim (Modo: CTRM/ NORM) puede ser seleccionado.
  CTRM: Cantidad máxima de cambio cerca del centro mediante la operación de trim central (recomendeado).
  Modo NORM: operación de trim normal (trim de movimiento paralelo). La ventaja de usar este modo es que puede ser usado sin modificar la curva.
- El ratio del trim puede ser ajustado y el sentido de operación modificado.
- Configuración del rango a ajuste del Trim (Range):
  Cuando este valor es bajo, el trim sólo puede ser usado cerca del centro.

MODELL SPORT

[Ajuste del trim de paso Bajo/Alto]



Trim de paso Alto/Bajo

El trim de paso Alto/Bajo es la función del trim del servo del paso alto y bajo.

Método de ajuste

- Ajuste la función al comando ACT (ON).
- Seleccione los botones de ajuste.
  Ejemplo de selección: LS (alto), RS (bajo).
- El ratio del trim puede ser ajustado y el sentido operativo cambiado.
- El trim actúa en el paso alto o bajo, situando el centro como punto estándar.

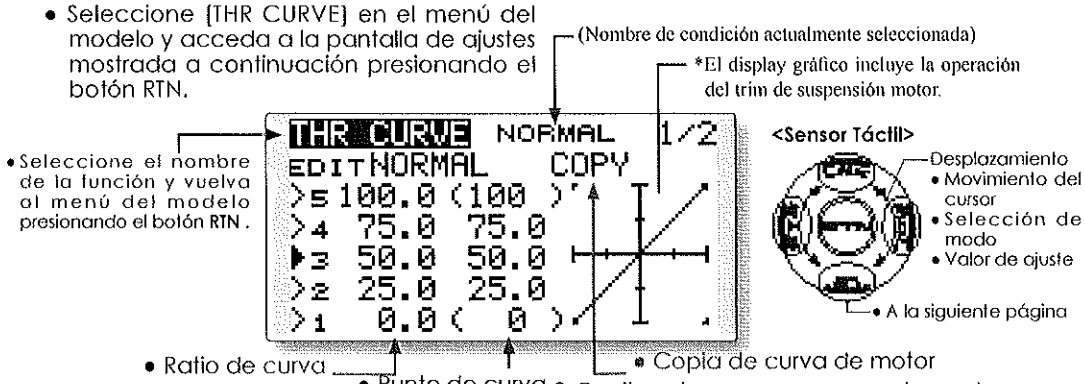
THR CURVE/THROTTLE HOVER TRIM

Curva de motor

La función de curva de motor ajusta la operación de la curva de motor para cada condición para obtener una velocidad óptima del motor desde el movimiento del stick de motor.

La función "Throttle Hover" trima el motor cerca del punto de suspensión. Normalmente, use esta función en condiciones de suspensión en vuelo. Los cambios en la velocidad del rotor junto con cambios de temperatura, humedad y otras condiciones de vuelo pueden ser trimados. Ajuste el motor (aceleración) para que la rotación del rotor sea más estable. Puede realizar operaciones de trimado más delicadas combinando esta función con la función de "Hover Pitch".

- Seleccione [THR CURVE] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.



Método de ajuste

•Ajuste de la curva de 5-puntos

[Ajuste del ratio de curva]

1. Mueva el cursor al comando de ajuste del ratio de curva que quiere ajustar y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Ajuste el ratio mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil

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

   Rango de ajuste: 0%~100%

   *Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

   Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y volver al modo de selección del cursor.

2. Repita este proceso para cada punto.

[Movimiento del punto de curva]

1. Mueva el cursor al ajuste del punto de curva que quiere ajustar y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

   Ajuste el punto de curva mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

   Valor inicial: P1: (0%), P2: 25%, P3: 50%, P4: 75%, P5: (100%)

   Rango de ajuste: Hasta 2.5% delante del punto colindante.

   *Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

   Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y volver al modo de selección del cursor.

2. Repita este proceso para cada punto.

[Supresión/retorno del punto de curva]

1. Mueva el cursor al elemento de ajuste del punto de curva que quiere suprimir/volver y presione el botón RTN durante 1 segundo.

•Función de copia de la curva de motor

Mueva al comando COPY y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione la condición de destino de copia mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil y presione el botón RTN. Seleccione [YES] y presione el botón RTN.

Ajuste de la curva Normal

*La curva Normal crea una curva básica centrada sobre la posición de suspensión. Se usa con la curva de paso normal y su ajuste re realiza para que el control (arriba/abajo) con velocidad motor constante msea más fácil.

Ajuste de la curva Idle-up

*Ajuste una curva de ralentí que mantenga una velocidad constante en todo momento, incluso durante una operación que reduzca al actuación del paso en vuelo. Cree una curva que combine con loopings, rolls y vuelo 3D entre otras, y con la curva de ralentí conforme a la actuación.

Precauciones de uso

⚠Atención

Cuando realmente arranca el motor y en vuelo, ajuste siempre el interruptor de la condición de ralentí en OFF y arranque el motor en estado de ralentí.

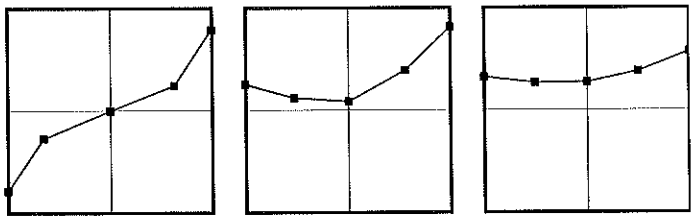
MODEL POINT

Ejemplos de ajuste de curvas

Las curvas mostradas a continuación han sido creadas introduciendo los datos de los 5 puntos (bajo), 25%, 50% (centro), 75%, 100% (alto) de cada condición. Cuando en realidad se crea una curva, introduzca el ratio especificado en el fuselaje (o el valor de referencia).

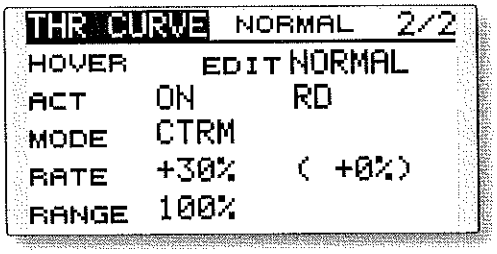
•Curva de motor (Ejemplo)

Curva Normal | Curva Ralentí 1 | Curva Ralentí 2



Ajuste del trim de suspensión de motor "Throttle Hover"

[Ajuste del trim de suspensión de motor]



Método de ajuste

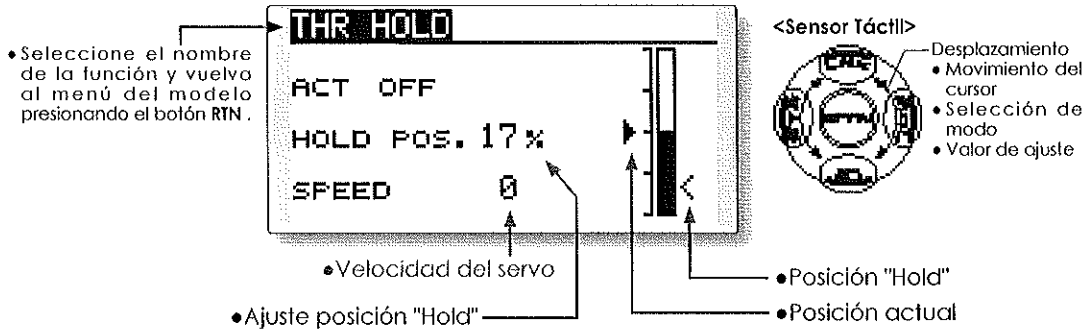
- Ajuste la función a ACT [ON] (ajuste inicial).
- Seleccione el botón de ajuste.
  Ejemplo de selección: RD (ajuste inicial).
- El modo de operación del trim (Modo: CTRM/NORM) puede ser seleccionado.
  CTRM: Cantidad máxima de cambio cerca del centro mediante la operación de trim central (recomendeado).
  Modo NORM: operación de trim normal (trim de movimiento horizontal).
- El ratio del trim puede ser ajustado y el sentido de operación modificado.
- Configuración del rango a ajuste del Trim (Range):
  Cuando este valor es bajo, el trim sólo puede ser usado cerca del centro.

THR HOLD

Esta función ajusta la posición del corte de motor para una auto-rotación. La velocidad operativa del servo motor puede ser ajustada (Velocidad).

Nota: En la configuración inicial no está asignado el interruptor de la condición de auto-rotación. Use el menú de selección de Condición del Menú del Modelo para asignar la función de auto-rotación antes de nada.

• Seleccione [THR HOLD] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.



Método de ajuste

•Selección del interruptor de la condición de "auto-rotación"

Use el menú de selección de Condición del Menú del Modelo para asignar un interruptor para la condición de auto-rotación.

Ejemplo de selección: SG

•Ajuste de la posición de auto-rotación

Mueva el cursor al comando de la posición "hold" y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Ajuste el ratio mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: 17%

Rango de ajustes: 0%~50%

*La posición "Hold" ajusta la posición del corte de motor. Ajuste de tal forma que el carburador se encuentre completamente cerrado.

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y vuelva al modo de selección del cursor.

•Ajuste de la velocidad del servo

Mueva el cursor al comando de velocidad del servo y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Ajuste el ratio mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: 0

Rango de ajuste: 0~27 (retardo máximo)

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para volver al modo se selección del cursor.

Precauciones de uso

⚠Atención

Cuando realmente arranca el motor y en vuelo, ajuste siempre el interruptor de la condición de ralentí en OFF y arranque el motor en estado de ralentí.

MODEL PORT

SWASH MIX

La función de mezcla de plato se usa para corregir el plato cíclico en el sentido del alerón (roll) y elevador (paso cíclico) correspondiente a cada operación para cada condición.

Es posible realizar ajustes de ratios para el alerón, elevador y paso indepencientemente.

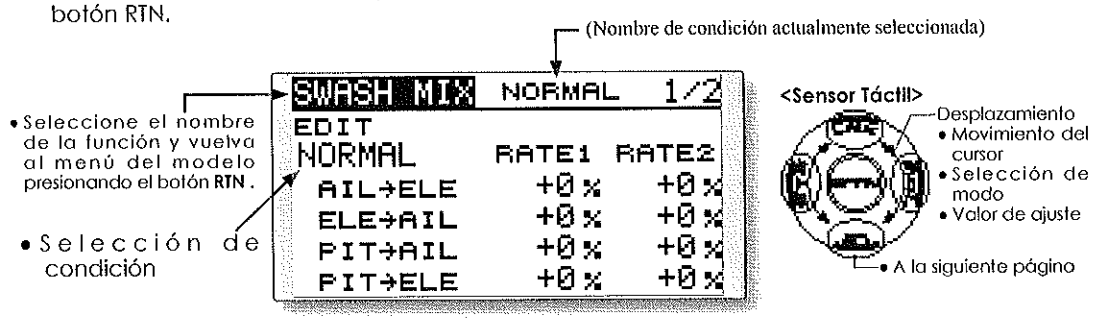
Ejemplo de uso

- Como ejemplo, use la mezcla de plato cíclico para corregir tendencias no deseadas en la dirección de roll.
- Para una condición que use "AIL to ELE", ajuste esta función en posición "ON".

  Cuando alce el morro en un roll, cuando el Ratio 2 es introducido y el alerón derecho está operando, el elevador se mueve hacia abajo. Sintonice ajustando el Ratio.

  Para el roll izquierdo, ajuste al Ratio 1.

- Seleccione [SWASH MIX] en el menú del modelo y accede a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.



Método de ajuste

•Cómo activar la mezcla

Cuando use esta función, mueva el cursor al comando [ACT] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Seleccione el modo ACT mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

*La pantalla parpadeará.

Presione el botón RTN para activar la mezcla y vuelva al modo de selección del cursor (se muestra ON en la pantalla).

[Selección de interruptor]

Cuando el comando [[--]] está seleccionado, la función de mezcla de plato funciona simplemente seleccionando la condición.

Cuando configure un interruptor [ON]/[OFF], mueva el cursor al comando [SW] y presione el botón RTN para acceder a la pantalla de selección; ajuste el interruptor y su posición "ON".

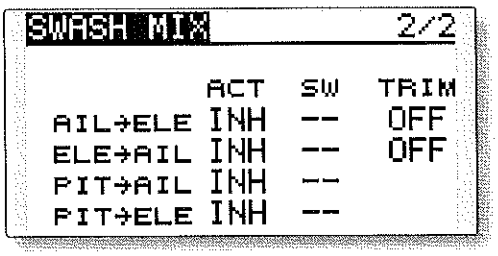
*Para más información sobre el método de selección de interruptores, lea la descripción al final de este manual.

•Ajuste del ratio de mezcla

Mueva el cursor al comando de ratio de mezcla que quiere corregir y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Ajuste el ratio independientemente mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: 0%

Rango de ajuste: -100~+100%



*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y volver al modo de selección del cursor.

•Ajustes del modo de trim ON/OFF

Cuando cambie el modo de trim, mueva el cursor al comando [TRIM] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Seleccione ON/OFF mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

*La pantalla parpadeará.

Presione el botón RTN para cambiar el modo de trim (ON/OFF) y vuelva al modo de selección del cursor.

*Cuando la mezcla incluye el trim MASTER, seleccione [ON] y cuando la mezcla no incluye el trim MASTER, seleccione [OFF].

MODEL

THROTTLE MIX

Esta función corrige la reducción de la velocidad del motor causada por el funcionamiento del plato cíclico durante la operación del alerón o elevador. El método para aplicar un torque en sentido de las agujas del reloj o inverso a las agujas durante una pirueta puede ser corregido.

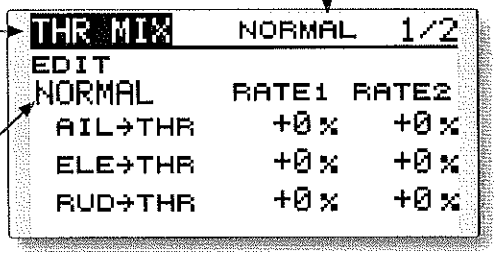
Ejemplo de ajuste

- "AIL to THR" corrige la reducción de la velocidad del motor cuando el stick del aileron fue accionado. Los motores de carreras pueden ser ajustados independendientemente al alerón izquierdo y derecho mediante "Ratios" 1 y 2.

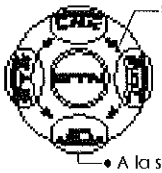
- Seleccione [THROTTLE MIX] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación mediante el botón RTN.

(Nombre de condición actualmente seleccionada)

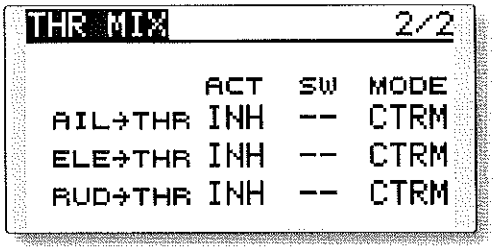
- Seleccione el nombre de la función y vuelva al menú del modelo presionando el botón **RTN**.
- Selección de condición



<Sensor Táctil>



- Desplazamiento
  - Movimiento del cursor
  - Selección de modo
  - Valor de ajuste
- A la siguiente página



Método de ajuste

•Cómo activar la mezcla

Cuando use esta función, mueva el cursor al comando [ACT] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Seleccione el modo ACT mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

*La pantalla parpadeará.

Presione el botón RTN para activar la mezcla y vuelva al modo de selección del cursor (se muestra ON en la pantalla).

[Selección de interruptor]

Cuando configure un interruptor [ON]/[OFF], mueva el cursor al comando [SW] y presione el botón RTN para acceder a la pantalla de selección; ajuste el interruptor y su posición "ON".

*Para más información sobre el método de selección de interruptores, lea la descripción al final de este manual.

•Ajuste del ratio de mezcla

Mueva el cursor al comando de ratio de mezcla que quiere corregir y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Ajuste el ratio independientemente mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: 0%

Rango de ajuste: -100~+100%

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y volver al modo de selección del cursor.

•Ajuste del modo operativo

Mueva el cursor al comando [MODE] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Seleccione el modo operativo mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

*La pantalla parpadeará.

Modo CTRM: Sólo corrige cerca del centro.

Modo LIN.: Corrige el área completa.

Presione el botón RTN para cambiar el modo operativo y volver al modo de selección del cursor.

MODEL

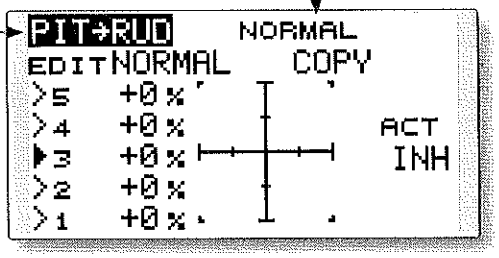
Mezcla PIT to RUD (Mezcla de revoluciones)

Use esta mezcla cuando quiera suprimir la reacción del torque generada por el paso del rotor principal y la velocidad cambie durante el uso del paso. Ajuste para que the nose no se mueva en la dirección del timón.

Nota: Sin embargo, cuando se utiliza un giro "GY Series" u otro tipo de giro, dado que la corrección se realiza por el giro, esta mezcla no se emplea. Si esta función se usa cuando el modo de uso del giro es modo AVCS, la posición neutral cambiará.

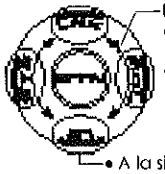
• Seleccione [PIT to RUD] en el menú del modelo y accede a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.

(Nombre de condición actualmente seleccionada)



• Seleccione el nombre de la función y vuelva al menú del modelo presionando el botón **RTN**.

<Sensor Táctil>



• Desplazamiento
• Movimiento del cursor
• Selección de modo
• Valor de ajuste

• A la siguiente página

Método de ajuste

•Cómo activar la mezcla

Cuando use esta función, mueva el cursor al comando [ACT] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Seleccione el modo ACT mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

*La pantalla parpadeará.

Presione el botón RTN para activar la mezcla y vuelva al modo de selección del cursor (se muestra ON en la pantalla).

•Ajuste de la curva 5-puntos

Mueva el cursor al comando de ajuste del ratio de curva que quiere ajustar y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Ajuste el ratio mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: P1~P5: 0%

Rango de ajuste: -100%~+100%

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, el ratio se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y volver al modo de selección del cursor.

Repita este procedimiento para cada punto.

•Función de copia de la curva de paso

Mueva al comando COPY y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione la condición de destino de copia mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil y presione el botón RTN. Seleccione [YES] y presione el botón RTN.

<Curva de mezcla de la condición Normal>

El ratio de la curva de mezcla comienza por un valor pequeño.

Para un rotor con sentido operativo conforme a las agujas del reloj (polaridad), cuando el paso fue accionado en el polo positivo, ajuste la mezcla con sentido conforme a las agujas del reloj. Primero, trime en posición de suspensión y ajuste la posición neutral.

1. Ajuste entre punto lento y suspensión

   Repetidamente mantenga el modelo suspendido en el aire desde el despegue y aterrizaje desde una posición de suspensión en un ratio constante concordando con su propio ritmo y ajuste el paso para que el morro no se desvíe cuando aumenta y reduce la aceleración.

2. Throttle high side (subida y picado desde suspensión)

   Repita la subida y picado desde una posición de suspensión en un ratio constante concordando con su propio ritmo y ajuste el paso para que el morro no se desvíe cuando aumenta y reduce la aceleración.

<Curva de mezcla condición "Idle up">

Ajuste el ratio de mezcla para que la dirección del timón en vuelo de alta velocidad siga adelante Ajuste para cada condición usada.

MODEL

Mezcla GYRO

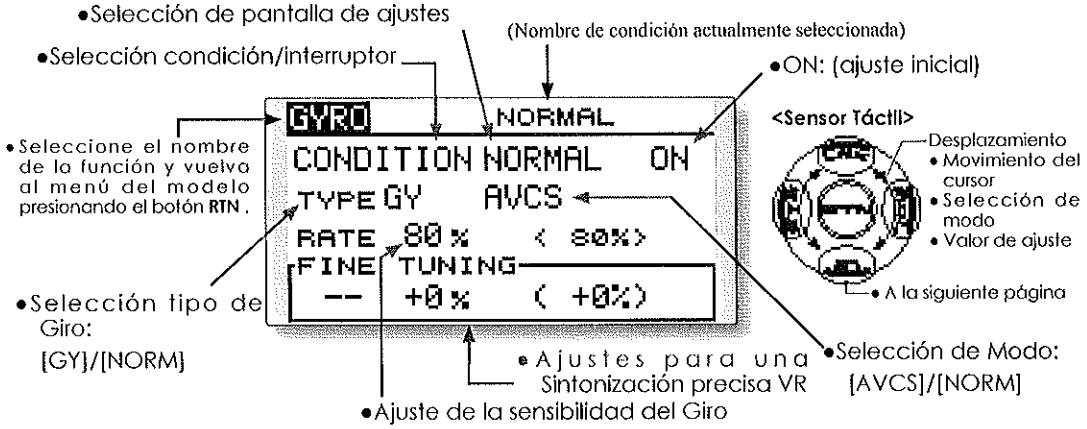
Esta función se emplea para ajustar la sensividad del giróscopo. El modo operativo (modo normal/ modo AVCS) y la sensibilidad pueden ser configurados para cada condición.

Puede cambiar la sensibilidad del diróscopo con cada condición o un interruptor (5 sensibilidades).

Nota: Puede asignar el ajuste de la sensibilidad al canal CH5.

Configure siempre a [--] los comandos de (Control) y (Trim) para la función [Gyro] en el menú de Funciones del Menú de Conexiones.

- Seleccione [GYRO] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.



Método de ajuste

•Selección del tipo de Giro

Mueva el cursor al comando de selección de tipo de giróscopo y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione el tipo de giróscopo mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

[GY]: Cuando utiliza un giro Futaba GYA.

[NORM]: Cuando usa un giro diferente al Futaba GYA.

Presione el botón RTN para cambiar el tipo de giro y vuelva al modo de selección del cursor.

*Cuando utiliza un giro Futaba GYA, cuando selecciona el tipo [GY], el valor de ajuste de la sensibilidad es directamente leído en ambos modos AVCS y NORM.

•Selección de modo operativo (GYA gyro)

Mueva el cursor al comando de selección del modo operativo y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione el modo operativo mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

[AVCS]: Modo AVCS

[NORM]: Modo Normal

Presione el botón RTN para cambiar el modo operativo y vuelva al modo de selección del cursor.

•Ajuste de la sensibilidad

Mueva el cursor al comando del ratio y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Ajuste la sensibilidad mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: 80%

Rango de ajuste: 0~100%

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, la sensibilidad se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para volver al modo de selección del cursor.

•Ajustes para una sintonización percisa VR

Mueva el cursor al comando [--] y presione el botón RTN para acceder a la pantalla de selección y seleccione el control.

*Para más información sobre el método de selección de interruptores, lea la descripción al final de este manual.

Mueva el cursor al comando del ratio y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Ajuste el ratio del trim mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: 0%

Rango de ajuste: -20~+20%

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, la sensibilidad se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para volver al modo de selección del cursor.

MODEL SPORT

Mezcla GOVERNOR

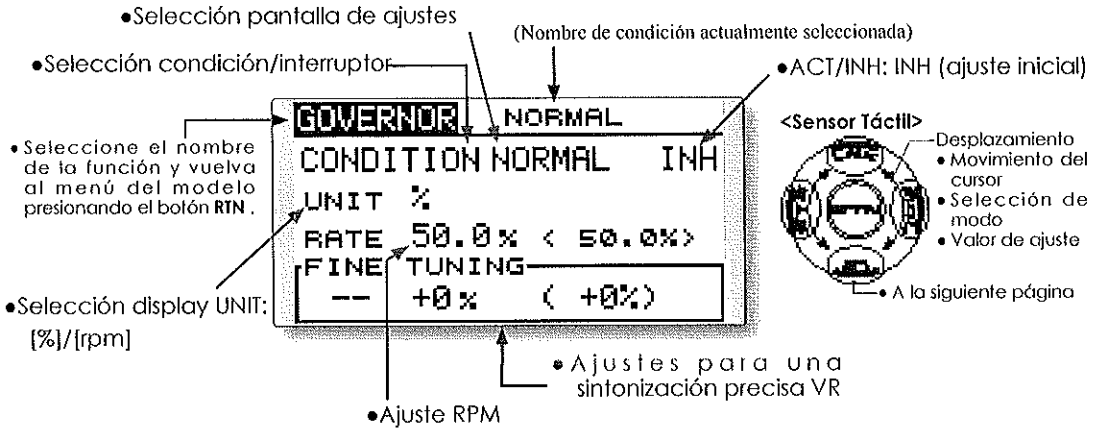
Cuando use el governor GV-1 de Futaba, esta función se usa cambiando las "RPM" del rotor principal del helicóptero. Puede cambiar la velocidad del rotor principal con cada condición o un interruptor

*El governor se usa conectando el canal de ajuste de su velocidad al canal CH7 (ajuste inicial).

*Cuando use un interruptor independiente para el governor [ON]/[OFF], conecte el conector del governor AUX([ON]/[OFF]) al canal CH8 y configure el interruptor al canal CH8 (Governor2) en el menú Función del Menú de Conexiones.

Nota: Configure siempre a [--] los comandos de (Control) y (Trim) para la función [Governor] en el menú de Funciones del Menú de Conexiones.

- Seleccione [GOVERNOR] en el menú del modelo y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación mediante el botón RTN.



Método de ajuste

•Cómo activar la mezcla

Cuando use esta función, mueva el cursor al comando [INH] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Seleccione el modo ACT mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

*La pantalla parpadeará.

Presione el botón RTN para activar la mezcla y vuelva al modo de selección del cursor (se muestra ON en la pantalla).

•Ajuste RPM

Mueva el cursor al comando del ratio y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Ajuste las "rpm" mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: 50% (1500rpm)

Rango de ajuste: OFF, 0~110% (OFF, 1000~2100rpm)

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, la sensibilidad se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para volver al modo de selección del cursor.

•Selección display UNIT

Mueva el cursor al comando UNIT y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Seleccione "unit" mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Presione el botón RTN para cambiar el modo operativo y vuelva al modo de selección del cursor.

•Ajustes para una sintonización precisa VR

Mueva el cursor al comando [--] y presione el botón RTN para acceder a la pantalla de selección y seleccione el control.

*Para más información sobre el método de selección de interruptores, lea la descripción al final de este manual.

Mueva el cursor al comando del ratio y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Ajuste el ratio del trim mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

Valor inicial: 0% (0rpm)

Rango de ajuste: -20~+20% (-200~+200rpm)

*Cuando presiona el botón RTN durante 1 segundo, la sensibilidad se reajusta a su valor inicial.

Presione el botón RTN para volver al modo de selección del cursor.

MODEL

TEMPORIZADOR ST1/ST2

Configuración del temporizador

Puede configurar el temporizador para cualquier tiempo que desee controlar, por ejemplo, el tiempo del motor en funcionamiento, tiempos específicos para cometiciones, etc. Dispone de dos temporizadores independientes para su uso. Los temporizadores se guardan independientemente con cada modelo, lo que significa que cuando cambia la selección de un modelo a otro, el temporizador asociado con el nuevo modelo aparece también el temporizador asociado automáticamente.

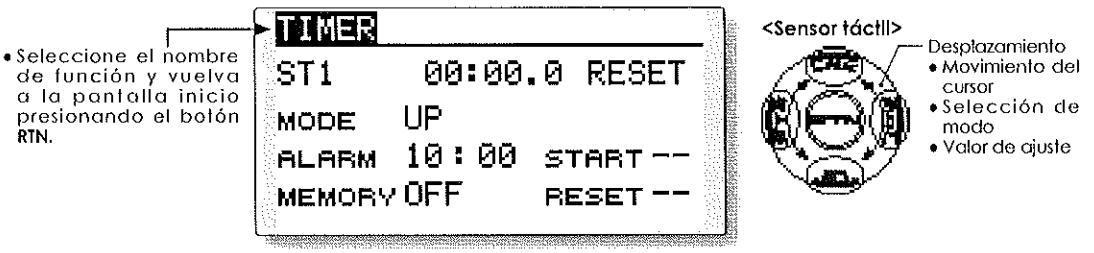
Los temporizadores pueden ser ajustados para iniciar y parar mediante el movimiento de cualquier interruptor o stick. Puede ajustar las posiciones de ON y OFF libremente. Cada temporizador dispone de una capacidad de hasta 59 minutos 59 segundos.

Cada temporizador puede ser configurado para contar hacia delante o cuenta atrás con un tiempo objetivo.

Si ha programado un tiempo objetivo y el temporizador alcanza el mismo, se generará un timbre de aviso para cada cuenta.

Los temporizadores de cuenta atrás dan un tono corto durante los últimos 20 segundos y dos tonos cortos durante los últimos 10 segundos antes de alcanzar el tiempo objetivo, para dar un tono largo cuando alcanza el tiempo y continuar contando mostrando en la pantalla el signo menos (-). Con la cuenta hacia delante también da el mismo tono en los últimos 20 y 10 segundos y con el tiempo cumplido, y continúa contando hasta que lo apague.

- Seleccione el temporizador ST1 o ST2 en la pantalla de inicio y acceda a la pantalla de ajustes mostrada a continuación presionando el botón RTN.



Ajustes del temporizador

•Ajustes cuenta adelante/atrás

Mueva al cursor al comando [MODE] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Seleccione el modo mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil y presione el botón RTN.

[UP]: Hacia delante

[DOWN]: Cuenta atrás

•Ajuste del tiempo del temporizador

Mueva el cursor al comando [ALARM] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Ajuste el tiempo mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.

[00]:[00]:[min]:[seg]

Presione el botón RTN para finalizar el ajuste y volver al modo de selección de comandos.

•Ajuste del interruptor

Mueva el cursor al comando del interruptor que desea ajustar, acceda a la pantalla de ajustes presionando el botón RTN y seleccione el interruptor y la posición de ON.

[Para mayor información sobre el método de ajuste, lea [Método de Configuración de Interruptores] en la siguiente página].

[START]: Iniciar/Parar interruptor

[RESET]: Reinicializar interruptor

•Ajuste de memoria

Mueva el cursor al comando [MEMORY] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.

Seleccione el modo mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil y presione el botón RTN.

[OFF]: Función memoria OFF

[ON]: Modo donde el temporizador no está reinicializado cuando apaga la alimentación y conecta el modelo.

Funcionamiento del temporizador

- Los temporizadores ST1 y ST2 son iniciados/parados mediante un interruptor pre-seleccionado de inicio/paro.
- Para reiniciar un temporizador, accione el interruptor preseleccionado o mueva el cursor al comando [RESET] mostrado en la pantalla del temporizador y presione el botón RTN.

MODEL IMPORT

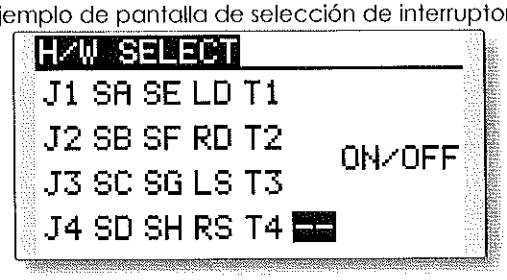
Método de Ajustes de Interruptores

Varias funciones de la emisora T8FG pueden ser seleccionadas mediante un interruptor. El método de configuración de interruptores (incluyendo cuando un stick, palanca trim o correderas VR se usan como interruptores) son comunes para todas las funciones.

Selección de interruptor

Cuando selecciona un interruptor desde una función de mezclas, etc., accederá a la pantalla de selección mostrada a continuación.

(Ejemplo de pantalla de selección de interruptor)

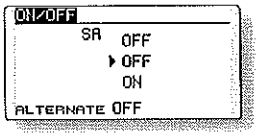


Selección de Interruptor

1. Use el sensor táctil para mover el cursor (en relieve) al interruptor que quiere seleccionar y presione el botón RTN.
   *La pantalla parpadea.
2. Para volver a la pantalla precedente, mueva el cursor a [H/W SELECT] en el inicio de la pantalla y presione el botón RTN.
   O mueva el cursor al comando [ON/OFF] y acceda a la posición ON/OFF en la pantalla de ajustes presionando el botón RTN.

Cuando ha seleccionado el interruptor

Cuando el interruptor ha sido seleccionado, el ajuste de la posición ON/OFF también ha sido accionado.

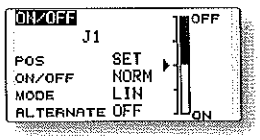


*El estado de ajuste de cada posición ON/OFF se muestra en la pantalla.

1. Si quiere cambiar el ajuste ON/OFF, use el sensor táctil para mover el cursor y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Acceda a la pantalla ON/Off mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.
   *ON/OFF en la pantalla parpadeará.
3. Cuando presiona el botón RTN, el ajuste ON/OFF será modificado. (Presione el botón S1 para parar el cambio).
4. Para volver a la pantalla precedente, mueva el cursor a [ON/OFF] en el inicio de la pantalla y presione el botón RTN.

Cuando selecciona un tick, trim o botón

Cuando usa un stick, palanca de trim o botón como interruptor, puede seleccionar dos modos operativos:



1. Cuando quiera cambiar de modo, mueva el cursor al comando [MODE] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos. Conecte la pantalla al modo que desea cambiar mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil y realice el cambio presionando el botón RTN.
   •Modo: [LIN]/[SYM]

*Ajuste el punto ON/Off mediante el método descrito en la siguiente página.

Ajuste del modo alternativo

•Modo ALTERNATE: [OFF]/[ON]

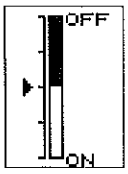
1. Mueva el cursor al comando [ALTERNATE] y presione el botón RTN para acceder a la pantalla de entrada ded datos.
2. Cambie al modo que quiere ajustar mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.
   *La pantalla del modo parpadea.
3. Presione el botón RTN. (Presione el botón S1 para parar el cambio).
4. Para volver a la pantalla precedente, mueva el cursor a [ON/OFF] en el inicio de la pantalla y presione el botón RTN.

MODEL IMPORT

Modos operativos

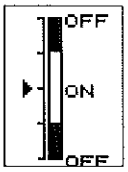
Los modos operativos, cuando selecciona un stick, palanca del trim o botón, se describen a continuación.

Modo lineal [LIN]



Este modo se ajusta ON/OFF a la izquierda o derecha (arriba o abajo) con el punto configurado como la referencia.

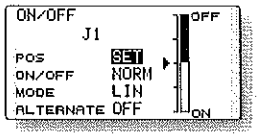
Modo smétrico [SYM]



Las operaciones de izquierda y derecha (arriba y abajo) son simétricas respecto a la posición neutral. Por ejemplo, cuando quiere encender el "Dual Rate" con el stick del alerón, cuando el stick es accionado a izquierda o derecha, el D/R puede ser encendido en la misma posición de izquierda y derecha.

Cómo desplazar el punto ON/Off

El punto ON/OFF puede ser desplazado. Puede desplazar ON/OFF a una posición libre.



- Rango negro: rango OFF
- Rango blanco: rango ON

[Método de ajuste]

1. Primeramente, use el sensor táctil para mover el cursor al comando [POS].
2. Mueva el stick, palanca del trim o botón al punto que quiere desplazar y presione el botón RTN. El punto ha sido movido.
3. Para volver a la pantalla precedente, mueva el cursor a [ON/OFF] en el inicio de la pantalla y presione el botón RTN.

Interruptor lógico (sólo para la función Selección de Condición)

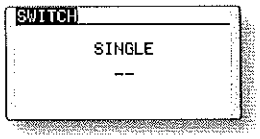
La función de interruptor lógico le permite encender y apagar una operación mediante la combinación de dos interruptores.

Modo lógico

AND: Cuando ambos interruptores están encendidos (ON), la condición es ON.

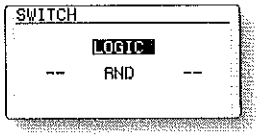
OR: Cuando ningun interruptor se encuentra encendido (ON), la condición es ON.

EOR: Cuando los dos interruptores se encuentran en diferentes estados, la condición es ON.



Selección de modo de interruptor

1. Mueva el cursor al comando [SINGLE] y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.
2. Seleccione [LOGIC] mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil.
   *[LOGIC] parpadea en la pantalla.
3. Presione el bóton RTN para cambiar al modo de interruptor lógico.
   (Pantalla de ajuste del interruptor lógico)



Selección de modo lógico

1. Mueva el cursor al comando de modo lógico y presione el botón RTN para acceder al modo de entrada de datos.
2. Seleccione el modo lógico mediante la barra de desplazamiento del sensor táctil [AND, OR o EOR].
   *La pantalla de modo parpadeará.
3. Presione el botón RTN para cambiar al modo lógico.

Selección de interruptor

1. Seleccione el interruptor de izquierda y derecha respectivamente. (Mencionado en la descripción de la página previa).
   Para volver a la pantalla precedente, mueva el cursor a [SWITCH] en el inicio de la pantalla y presione el botón RTN.

©FUTABA CORPORATION 2009, 08 (1)