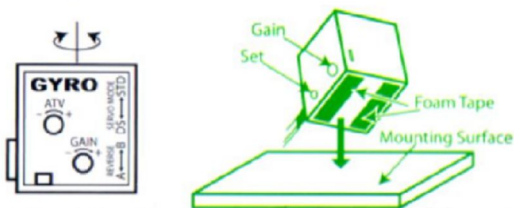


GYROSCOPE A VERROUILLAGE DE CAP ET GAIN STANDARD

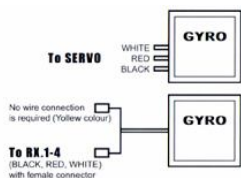
Note: Quand le gyro est prêt, le servo d'anti-couple peut partir dans une direction (en mode head lock). Ce phénomène est normal. Le gyro est vendu tel qu'il est. Aucune modification ne sera effectuée.



Installer le gyroscope:
Scotchez le gyro en utilisant le scotch fourni. Vérifiez que le gyro est sur une plateforme solide et dans un endroit bien ventilé.

Connexion du gyro:
Connectez simplement le gyroscope en série avec entre le récepteur et le servo d'anti-couple.

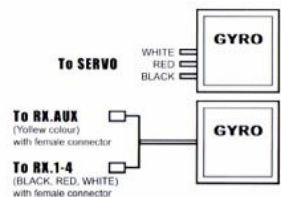
Connexion en mode simple gain:
Seul le mode verrouillage de cap sera utilisable. Voir plus bas pour le mode double.



Etape 1 : Connectez le servo d'AC à la prise "servo" du gyro. Une rallonge sera peut-être nécessaire.
Etape 2 : Pour les radios Futaba PCM/PPM: Connectez le câble "RX.1-4" du gyro à la voie 4 du récepteur.
Pour les radios JR PPM/SPCM/ZPCM : Connectez le câble "RX.1-4" du gyro à la voie "RUDD" du récepteur.

Tableau des connexions:

		RX-1-4 connect to receiver's
Radio Transmitter	JR PPM/SPCM	"RUDD"
Radio Transmitter	Futaba PPM/PCM	Channel 4
Radio Transmitter	JR ZPCM	"RUDD"



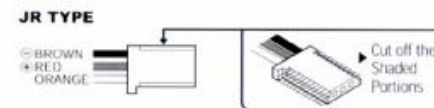
Connexion en mode double gain:
Étape 1 : Connectez le servo d'AC à la prise "servo" du gyro. Une rallonge sera peut-être nécessaire.
Étape 2 : Pour les radios Futaba PCM/PPM: Connectez le câble

"RX.1-4" du gyro à la voie 4 du récepteur.
Pour les radios JR PPM/SPCM/ZPCM: Connectez le câble "RX.1-4" du gyro à la voie "RUDD" du récepteur.

Étape 3 : Pour les radios Futaba PPM/PCM: Connectez le câble "RX.AUX" du gyro à la voie 5 du récepteur.
Pour les radios JR PPM/SPCM/ : Connectez le câble "RX.AUX" du gyro à la voie "AUX2" ou "AUX3" ** du récepteur.
Pour les radios JR ZPCM : Connectez le câble "RX.AUX" du gyro à la voie "AUX2" du récepteur.

Tableau des connexions:

		RX-1-4 connect to receiver's	RX-AUX connect to receiver's
Radio Transmitter	JR PPM/SPCM	"RUDD"	"AUX 2" or "AUX 3" + **
Radio Transmitter	Futaba PPM/PCM	Channel 4	Channel 5
Radio Transmitter	JR ZPCM	"RUDD"	"AUX 2" + **



Réglages :

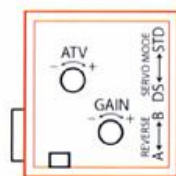
- 1) Allumez votre radiocommande.
- 2) Allumez le récepteur de votre hélicoptère, et NE LE BOUGEZ PAS tant que la LED du gyro n'est pas allumée (peut prendre quelques secondes).
- 3) Programmez votre radiocommande. Désactivez toutes les options suivantes:
 - *ATS (stabilisation automatique de la queue)
 - * !!!!! Pas pu traduire: Pilot authority mixing !!!!!
 - *Mixage gaz -> anti-couple
 - *Mixage anti-couple -> gyro
 - *Mixage pas -> anti-couple
 - *Mixage de rotation
- 4) Réglez l'interrupteur A-B du gyro pour que l'anti-couple compense dans le bon sens.
- 5) Réglage du gain:
 - *Mode simple gain: Ajustez le potentiomètre de gain (- +) sur le gyro (utilisez un petit tournevis) pour obtenir les meilleures performances.
 - *Mode double gain: Ajustez le gain sur votre radiocommande via la voie du gain.
- 6) Pour régler l'ATV du gyro: Tournez le potentiomètre sur le gyro en utilisant un petit tournevis de façon que la tringlerie n'abime pas le servo au maximum de sa course.

7) Pour sélectionner le mode de fonctionnement en utilisant le switch du gyro:

A. Si le switch du gyro est sur "DS", il supportera un servo digital.

Important: NE JAMAIS CONNECTER UN SERVO STANDARD QUAND LE MODE "DS" EST ACTIF.

B. Si le switch du gyro est réglé sur "STD", le gyro supportera un servo standard.



Réglage du trim d'anti-couple avant le vol:

Pour que l'hélico puisse voler correctement, il est important de bien trimmer le gyro.

1) Placez le trim d'anti-couple au neutre (et le subtrim si disponible).

2) Identifiez le switch de gain sur votre transmetteur qui détermine le mode verrouillage de cap ou le mode standard. Vous pouvez le voir en observant le servo d'anti-couple: En mode standard, si vous bougez le manche de l'AC sur votre télécommande, le servo retournera rapidement dans sa position initiale. En mode verrouillage de cap, le servo aura tendance à partir vers un des côtés, jusqu'à ce qu'il soit arrivé en fin de course. (Connections simple gain: Ignorez cette étape)

3) Sélectionnez le mode verrouillage de cap: Le servo va se déplacer plus ou moins lentement vers une direction.

4) Réglez le trim d'anti-couple (ou de préférence le sub-trim) de façon que le servo ne bouge plus ou presque. Il est possible qu'il reste un léger déplacement, mais le servo doit mettre plus de 10 secondes pour parcourir sa course en entier.

5) Une fois que cette position du trim a été trouvée, aucun ajustement n'est nécessaire. Néanmoins, un ajustement des tringleries de commandes peut toujours être nécessaire pour réduire tout effet de rotation en mode standard. Cela ne peut être fait qu'après des essais en vol.

6) Sélectionnez le mode verrouillage de cap et faites décoller l'hélicoptère.

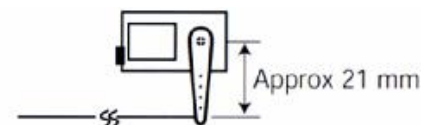
7) Appliquez de petits mouvements à la queue de l'hélicoptère et observez ce qu'il se passe. Si la queue oscille rapidement, réduisez le gain. Si elle n'oscille pas, augmentez-le. Le but est d'avoir le maximum de gain sans avoir d'oscillations.

8) Si vous avez utilisé le sub-trim pour régler le "rampage" du gyroscope, vous pouvez utiliser le trim d'anti-couple pour affiner le réglage de la queue.

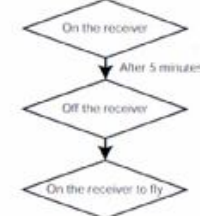
9) Sélectionnez le mode standard et répétez l'exercice. Dans ce cas, toute rotation de la queue doit être réglée via les tringleries d'anti-couple.

Important :

1) Si après avoir ajusté le gain du gyro avec l'émetteur la queue vibre toujours sensiblement, déplacez la tringle de commande vers une position différente sur le palonnier du servo (la dernière position est recommandée).



2) Pour laisser le gyro s'adapter à la température et à l'humidité de l'air au lieu de vol, il est hautement recommandé de laisser le gyro et le récepteur allumés pendant au moins 5 minutes, avant de l'éteindre puis de le rallumer pour réinitialiser le récepteur.



Attention :

Cet objet n'est pas un jouet.

La prudence est extrêmement importante.

Nous n'acceptons aucune responsabilité en conséquence à des dommages causés par le produit ou quelque autre événement. Notre garantie ne peut excéder le prix original du produit.

Traduction de Clément Ferrec. Cette traduction ne compte en aucun cas remplacer la notice d'origine, mais en faciliter la compréhension. Je ne pourrais en aucun cas être tenu responsable de quoi que ce soit.