



GUEC GU-210 Heading Hold Gyro

Manuale di istruzioni

Specifiche

Sistema di controllo: AHTCS (Active Helicopter Tail Control System)

Voltaggio operativo: 4 – 6Volts DC

Dimensioni: 25 x 26.5 x 14 mm

Peso: 10.2g

Fig. 5 Delay

Fig. 6 Più è alto il valore di LIMIT, maggiore è l'escursione del servocomando di coda

1. Installare l'unità gyro **GU-210** utilizzando il foam biadesivo fornito nella confezione. Assicurarsi che l'unità sia installata perpendicolarmente all'albero rotore (vedi figura).
2. Collegare il connettore (1) al canale **RUDDER** (tipicamente CH4) ed il connettore(2) al canale CH5 della ricevente (**GEAR** per Futaba, **AUX2** per JR/Spektrum). Fare riferimento comunque al manuale del trasmettitore utilizzato per il collegamento del connettore (2).
3. Collegare il servocomando di coda all'unità gyro **GU-210** prestando attenzione alla polarità. Se si utilizza un servocomando digitale, posizionare lo switch **DS** (3) in posizione ON.
4. Sulla trasmittente disabilitare la funzione **REVO MIX** (revolution mixing o miscelazione PITCH->RUDDER) impostando la stessa a **0%** o ad **OFF**, accendere la trasmittente e poi la ricevente. L'unità gyro **GU-210** si inizializza ogni qualvolta viene collegata l'alimentazione all'apparato ricevente e viene impostata la posizione di neutro dello stick di comando della coda. Durante la fase di inizializzazione non muovere il modello per almeno 3 secondi. Sull'unità sono presente un led di stato (7) che si illumina di rosso se l'unità è in modalità **NORMAL** (rate mode), mentre si illumina di verde quando si è in modalità **HEADING HOLD**. Regolare il punto neutro del comando di coda in modalità **NORMAL**, in modo tale che la squadretta del servocomando del servo sia a 90° rispetto al tirante di comando. Non utilizzare la funzione **TRIM** sulla trasmittente per regolare il punto neutro dello slider di coda. Nel caso regolare

la lunghezza della tiranteria di comando o spostare (se possibile) la posizione del servocomando di coda.

5. Controllare la direzione di correzione dell'unità gyro GU-210, verificando che quando il muso del modello si sposta sulla destra, il servocomando di coda deve muoversi come se venisse applicato comando di coda a sinistra. Se così non fosse, la direzione di correzione del giroscopio non è corretta ed è necessario agire sullo switch (4) e posizionarlo su **REV**.
6. Regolare il trimmer **DELAY** (5) a 0 se viene utilizzato un servocomandi digitale o un servocomando analogico veloce. Regolare il trimmer **DELAY** (5) ad un valore intorno al 50% in caso di utilizzo di un servocomando standard, in modo tale da preservare la durata dello stesso (vedi fig. 5)
7. Muovere lo stick del comando di coda a destra e sinistra regolando con il trimmer **LIMIT** (6) l'escursione del comando stesso facendo attenzione a non provocare impuntamenti dello stesso. Durante il volo, il servocomando non supererà mai i limiti impostati precedentemente (vedi fig. 6). Dopo aver installato l'unità gyro **GU-210**, il servocomando di coda è controllato dalla stessa unità che invia i segnali di correzione/comando. La funzione Travel Volume (ATV/EPA/EndPoint) sulla trasmittente regolerà la velocità di piroetta del modello.
8. Regolare la sensibilità dell'unità gyro **GU-210** partendo da un valore nel range 70%-80% per l'hovering e nel range 60%-70% in **IDLE-UP**. Regolare durante i voli di collaudo la sensibilità in modo tale da adattarla al particolare modello utilizzato.
9. In modalità **HEADING HOLD**, se si dovesse verificare un leggero drift della coda in una direzione, utilizzare il **TRIM** sulla trasmittente sino alla scomparsa del fenomeno.



FlightTech Italia Distribution - Piazza Boito, 20 - 32014 Ponte nelle Alpi (BL)
Tel. 0437 1835301 - Fax 02 39296745 - www.flighttech.it - ✉ sales@flighttech.it

