

Bigaole BGL-6G-AP

Använda autopilot utan GPS.

Kalibrering.

TX behövs inte nu.

Ställ switcharna S1 och S2 på ON – ON.

Rx till.

Led börjar blinka, övergår efter en stund till fast sken, kalibreringen är då klar.

Slå av Rx.

Ställ tillbaka S1 och S2 till OFF – OFF.

Rx till.

Led skall nu lysa fast. Kalibreringen är nu kontrollerad och slutförd.

Kontrollera stabiliseringen:

(Efter ovanstående kalibrering)

TX till.

Tx switch B bakåt (1,2 mS)

Luta AP i sidled och skevrodren skall då kompensera.

Luta AP fram/baklänges och höjdrodret skall kompensera.

Tx switch B fullt framåt (1,8 mS)

All stabilisering är nu bortkopplad. Det går bara att styra från Tx.

Inställning av kompensationsriktning resp. förstärkning av compensationen.

Två potentiometrar finns för justering av skevrodret och höjdrodret.

ELE resp. AIL

Respektive potentiometers mittläge ger ingen förstärkning.

Båda ändlägen ger max förstärkning.

Ena ändläget ger roderkompensering i en riktning medan andra ändläget ger kompensering i motsatt riktning.

Beroende på hur det praktiska utfallet blir skall AP häva oönskade lutning av planet som då kan justeras med AP's potentiometrar.

Note.

Sw control har en specialkabel:

Brun kopplas till Rx GEAR

Röd kopplas till Rx Rud

Gol kopplas till Rx Ele

Använda autopilot med GPS.

OBS. måste ske utomhus för att hitta satelliter.

Upprätta kommunikation mellan AP och GPS-mottagaren.

Tx behövs inte här.

Anslut GPS-mottagaren till AP.

Ställ S1 och S2 på ON – ON.

Rx till.

Led blinkar för att övergå till fast sken i c:a 2 sek. Något roder rycker till.

GPS-mottagaren har initialt blå Led med fast sken.

Då kommunikationen är upprättad minskar blinkfrekvensen något hos den röda Led, samt att GPS-mottagarens blå Led börjar sakta blinka.

Nu är kommunikationen klar.

Kalibrering.

Tx behövs inte här.

Ställ S1 och S2 på ON – ON.

Rx till.

GPS-mottagaren blinkar sakta med blått sken.

AP's röda Led blinkar ett tag för att bli till fast sken i c:a 2 sek för att sen övergå till blinkande igen.

Tryck in och håll AP's tryckknapp tills dess röda Led ger fast sken, släpp då tryckknappen.

Det fasta röda skenet övergår då till blinkand sken och höjdrodret gör en cykle som indikerar att kalibreringen är klar.

Ställ tillbaka S1 och S2 till OFF – OFF.

OBS.

Evt. kan ny bindning behövas av Rx om

höjd- och sidorodren stör varandra. Rx blinkar då.

Return home.

S1 och S2 skall stå i läge OFF – OFF.

Tx till.

TX switch B i fullt läge framåt (1,8 mS)

Rx till. Några roder rycker till.

GPS-mottagaren blinkar sakta med blått sken.

AP's Led ger fast rött sken under c:a 2 sek. för att sen bli blinkande.

Tryck och håll ner AP's tryckknapp tills den röda Led ger fast sken, släpp då tryckknappen.

Då den röda Led övergått till blinkande sken är return to home positionen fastställd.

Kontrollera stabiliseringen och inställningarna.

Tx's switch B fullt bakåt (1,2 mS).

Planet går att fullt kontrollera från TX samt att AP's stabilisering häver oönskade lutningar.

Ställ Tx's switch B i mittläge.

Planet går att kontrollera fullt från Tx men ingen stabilisering finns.

Ställ Tx's switch B fullt framåt (1,8 mS).

AP's stabilisering fungerar och häver oönskade lutningar.

Kontrollerna att TX's skevroder och höjdroder inte påverkar planet, dock kan sidorodret styras.

Flyga utan GPS.

Sw B bakåt = Full stabilisering och full styrning från Tx.

Sw B framåt = Ingen stabilisering men full styrning från Tx.

Flyga med GPS.

Ställ först in ”return home”.

Sw B bakåt = Full stabilisering och full styrning från Tx.

Sw B i mittläge = Ingen stabilisering men full styrning från Tx.

Sw B framåt = Return Home. Återvänder till startpositionen och cirklar på den höjd planet hade då switchen slogs om.

Full stabilisering men ingen styrning från Tx förutom sidorodret.