

250HT2B

Vis sans tête six pans creux (1,5x6) x 2

Vis sans tête (M2x2) x 1

250HT2C

Vis six pans creux (1,5 x8) x 1

Pivot sphérique A (Ø3,5x5,3) x 1

Appliquer du produit T 43 à cet endroit

Pale de rotor arrière

Pré-assemblé

Concavité pour vis sans tête M2x2

Vis six pans creux 1,5x6

Vis sans tête M2x2

Palonnier de commande

Manchon

Pivot sphérique A Ø3,5x5,3

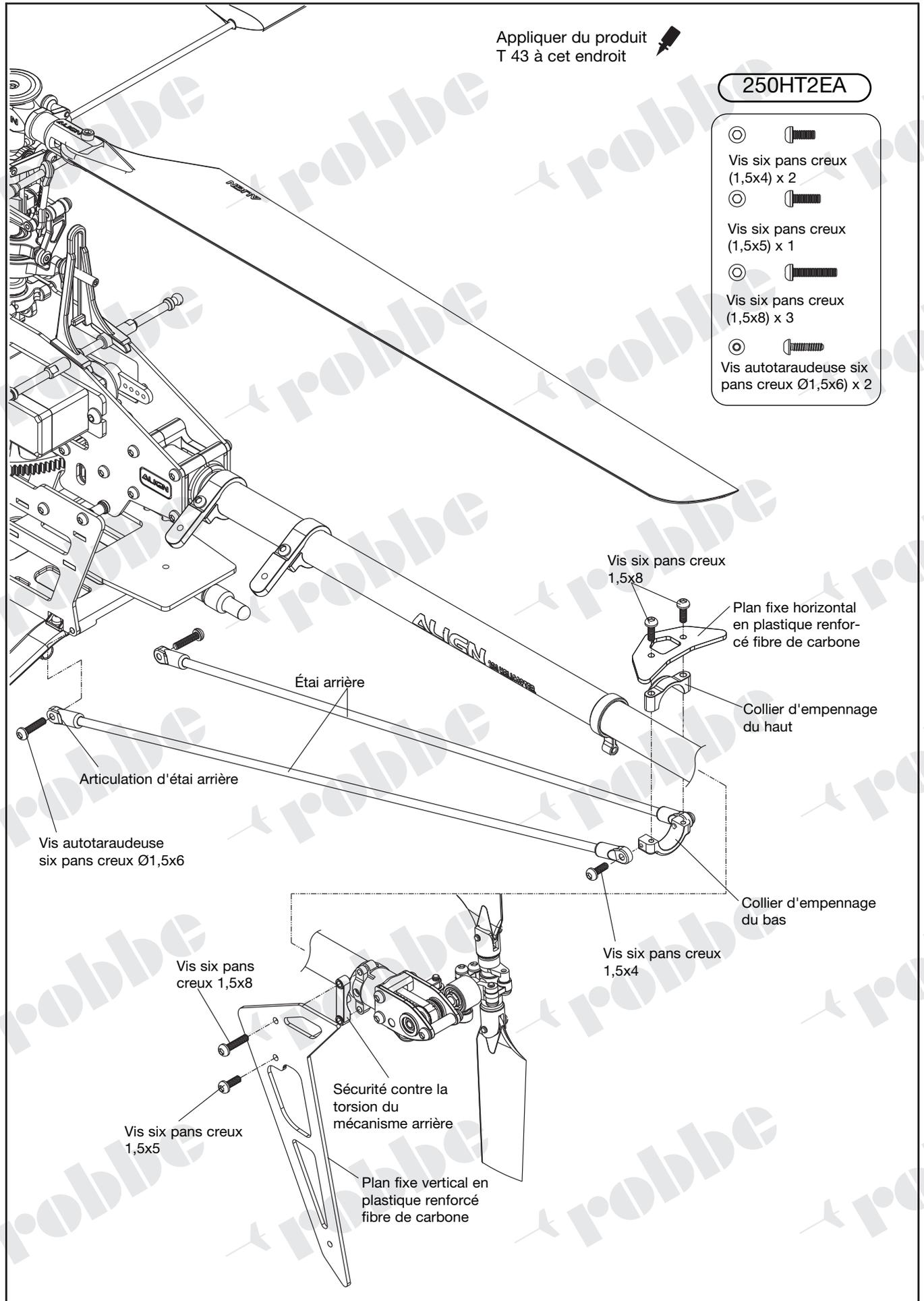
Vis six pans creux 1,5x8

Bloquer le pivot sphérique avec une goutte de produit CA

Veiller à ce que les supports de pales de rotor arrière se déplacent aisément.

Pré-assemblé

Veiller à ce que le débattement soit suffisant bilatéralement pour les pales du rotor arrière. Le palonnier de commande doit se trouver parallèle par rapport à l'arbre du rotor arrière.



Mise en place de l'ensemble de réception

Affectation des voies sur le récepteur 6 voies robbe Futaba / Hitec

Fonc. roulis
Voie 1

Fonc. tangage
Voie 2

Gaz (variateur)
Voie 3

Rotor arrière
Voie 4

Pas
Voie 6

Voie 5: Sensibilité du gyro

Récept 6 voies

Il faut disposer d'un récepteur d'au moins 6 voies : fonction de roulis, fonction de tangage, gaz (Variateur), rotor arrière, sensibilité du gyroscope (voie 5), pas (voie 6).

Affectation des voies sur le récepteur 7 voies JR 7

Gaz (variateur)
Voie 1

Fonc. roulis
Voie 2

Fonc. tang.
Voie 3

Rotor arrière
Voie 4

Pas
AUX 1

Voie 5: Sensibilité du gyro

Récept 7 voies

Il faut disposer d'un récepteur d'au moins 7 voies : fonction de roulis, fonction de tangage, gaz (Variateur), rotor arrière, sensibilité du gyroscope (AUX 2), pas (AUX 1).

Mise en place du gyroscope

ALIGN

Pour la fixation de l'accu utilisez un ruban auto agrippant.
 Coller la partie accrocheuse sur la plaque de logement de l'accu B et la partie pelucheuse sur l'accu lui-même.

Bande pelucheuse Bande accrocheuse

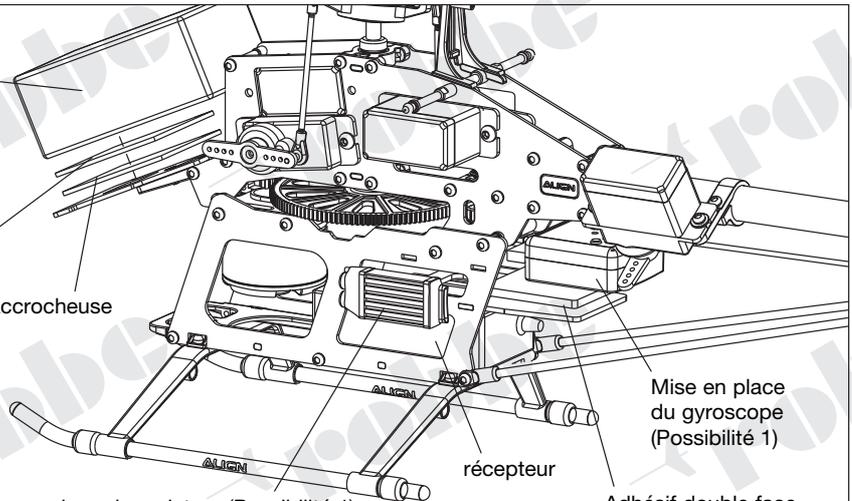
Pour éviter les perturbations, monter le variateur à une distance d'au moins 5 cm par rapport au récepteur.

Mise en place du variateur (Possibilité 1)

récepteur

Mise en place du gyroscope (Possibilité 1)

Adhésif double face

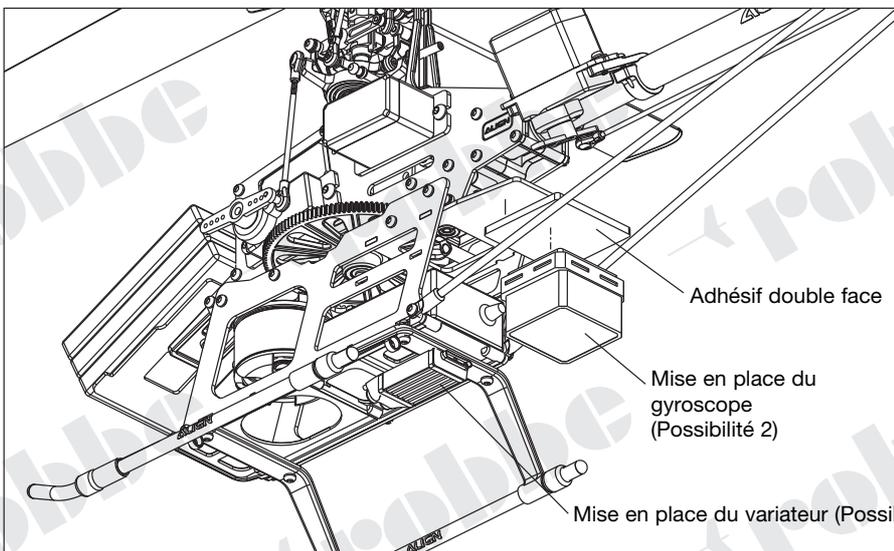


Pour éviter les perturbations, monter le variateur à une distance d'au moins 5 cm par rapport au récepteur.

Adhésif double face

Mise en place du gyroscope (Possibilité 2)

Mise en place du variateur (Possibilité 2)



Embout réducteur pour le calibre de pas

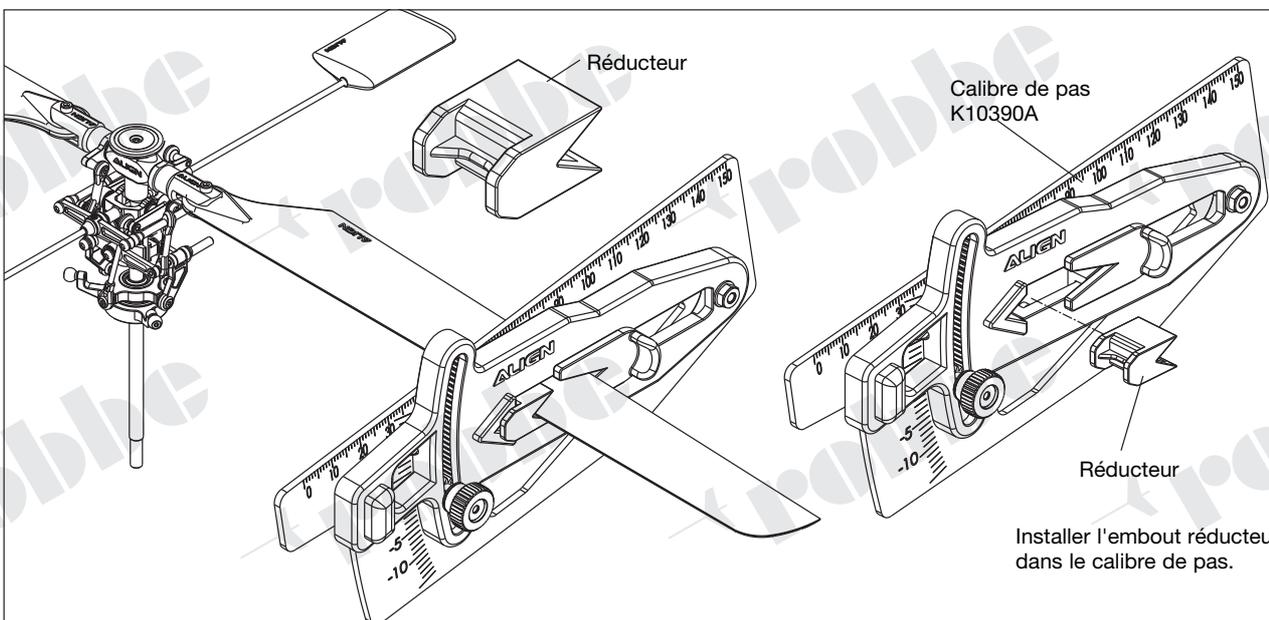
ALIGN

Réducteur

Calibre de pas K10390A

Réducteur

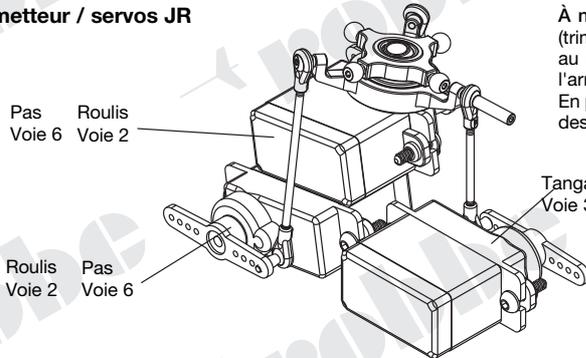
Installer l'embut réducteur dans le calibre de pas.



Mise au point des servos

Pour mettre les servos au point, mettre l'ensemble de radiocommande en marche, raccorder l'accu. Le moteur ne doit pas encore être raccordé au variateur pour éviter tout démarrage inopiné du moteur.

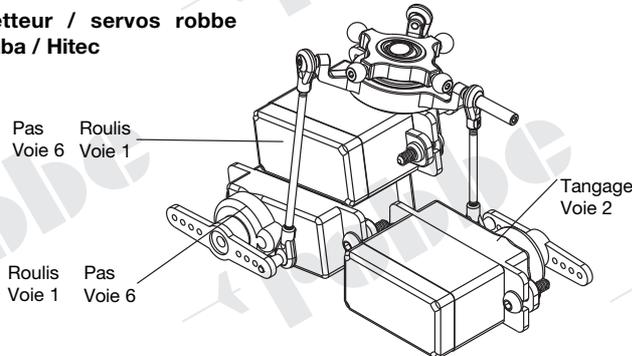
Émetteur / servos JR



À noter : Pour le premier vol, amener tous les dispositifs de réglage de précision (trims) au neutre. Si le modèle a tendance lui-même à quitter sa trajectoire, rectifiez au niveau de la tringle D. Pour les translations longitudinales vers l'avant / vers l'arrière : corrigez au niveau des deux tringles D. En présence de mouvements vers la droite/vers la gauche : corrigez au niveau d'une des tringles D. En position neutre, le plateau cyclique doit demeurer horizontal.

Disposez l'émetteur sur mode CCPM 120°. Il est possible d'intervir les voies 2 et 6 sur le récepteur. Déplacez le manche de pas en butée vers l'avant. Si un ou deux servos du plateau cyclique se déplacent vers le bas, corriger le sens de déplacement du servo concerné à l'aide du dispositif d'inversion de la course des servos sur l'émetteur. Si tous les 3 servos se déplacent vers le bas, inverser (+/-) le réglage du plateau cyclique de la voie 6. Lorsque la fonction de tangage et celle de roulis sont inversées, inversez le réglage du plateau cyclique des voies 2 et 3.

Émetteur / servos robbe Futaba / Hitec



Disposez l'émetteur sur mode CCPM 120°. Il est possible d'intervir les voies 1 et 6 sur le récepteur. Déplacez le manche de pas en butée vers l'avant. Si un ou deux servos du plateau cyclique se déplacent vers le bas, corriger le sens de déplacement du servo concerné à l'aide du dispositif d'inversion de la course des servos sur l'émetteur. Si tous les 3 servos se déplacent vers le bas, inverser (+/-) le réglage du plateau cyclique de la voie 6.

Lorsque la fonction de tangage et celle de roulis sont inversées, inversez le réglage du plateau cyclique des voies 1 et 2.

Mise au point du gyroscope et du servo de rotor arrière

Il est recommandé d'utiliser un gyroscope avec correction automatique ("Heading Hold" Head-Lock).

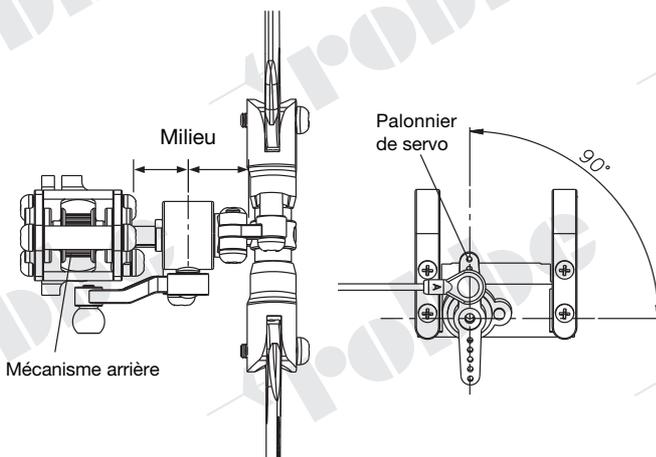
Coupez la fonction Revolution mix (RVMX) sur l'émetteur. Disposez la sensibilité du gyroscope à partir de l'émetteur sur 40%.

Raccordez l'accu, ne déplacez pas le manche de commande ni le modèle. Attendez 3 secondes.

Réglez le palonnier du servo de rotor arrière à 90° par rapport à l'axe longitudinal du servo. Le décalage du pas du rotor arrière (élément coulissant) doit se trouver exactement au milieu.

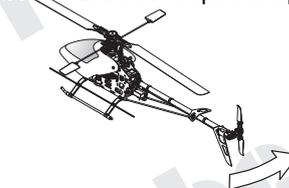
Position neutre du rotor arrière

Régler le palonnier du servo comme indiqué sur l'illustration. Disposez le rotor arrière sur "Milieu" en modifiant la longueur de la timonerie du rotor arrière



Contrôle du sens d'intervention du gyroscope

Déplacez la queue du modèle dans le sens contraire des aiguilles d'une montre. Le palonnier du servo doit se déplacer dans le sens des aiguilles d'une montre, sinon inversez le sens de déplacement du servo à l'aide du dispositif approprié sur l'émetteur.



Sens de déplacement de la queue de l'hélicoptère dans le sens contraire des aiguilles d'une montre.

Sens du déplacement du palonnier du servo dans le sens des aiguilles d'une montre.

