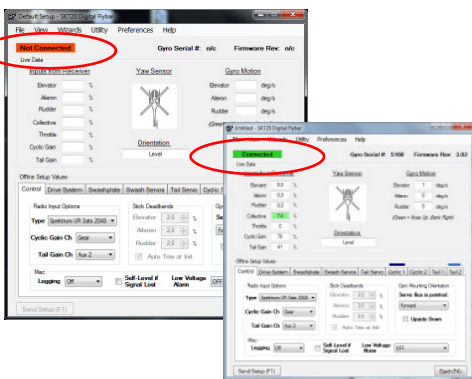


# ERSTE SCHRITTE SK720 & SK540



## Vorbereitung der Fernsteuerung:

Führen Sie am Sender einen RESET aus und stellen dann ein Helimenü und den Taumelscheibentyp H1 (Futaba), 1 Servo (Graupner) ein.



## Verbinden und Reset des SK720:

Starten Sie die Software und schließen danach das SK720 an den USB Port an (in diesem Schritt stecken noch KEINE Servos oder Empfängerleitungen) warten Sie bis das SK720 mit der Software verbunden ist (grüner Hinweis links oben).

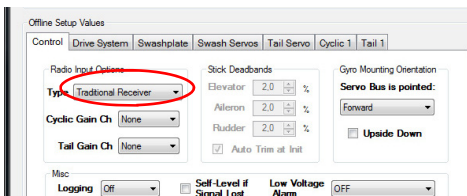
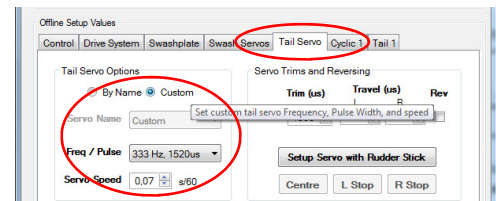
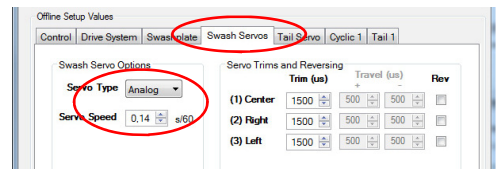
Gehen Sie dann links oben in das FILE Menü und dann auf **RESET TO SCALE SETUP** und drücken anschließend die F1 Taste.

## Servoauswahl für die Taumelscheibe und das Heck:

Gehen Sie danach auf den Reiter SWASH SERVOS und stellen dort Ihre Servos ein die Sie verwenden wollen.

Das gleiche auch unter dem Reiter TAIL SERVO hier Bitte besonders acht geben ob Sie ein Narrow Pulse Servo (z.B. BLS251) verwenden oder nicht.

Anschließend Bitte wieder die F1 Taste oder auf den Button SEND SETUP links unten.



## Empfängertyp Auswahl:

Danach wählen Sie Bitte ihren Empfängertyp aus in unseren Beispiel ein Traditioneller (Standard) Empfänger unter dem Reiter Control.

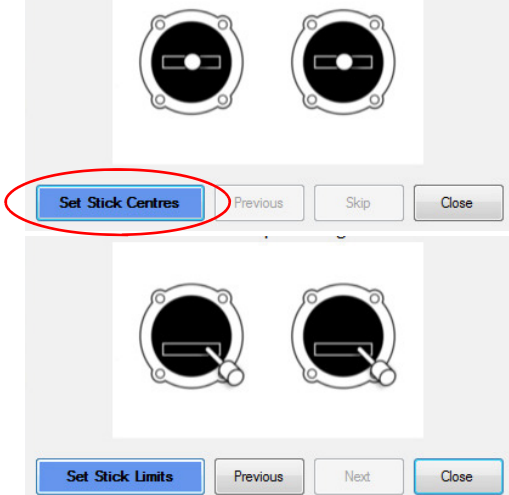
Anschließend Bitte wieder die F1 Taste .

## Empfänger mit dem SK720 verbinden:

Verbinden Sie nun Ihren Empfänger mit dem SK720 nach der Beschreibung. Die Servos werden noch NICHT angeschlossen.



## Nullstellung und Endausschläge kalibrieren:



Gehen Sie in das Menü UTILITY und drücken dort auf SET CONTROL STICK SCALING es erscheint ein Menü.

Bringen Sie nun alle Knüppel und Trimmungen des Senders in Neutralstellung und drücken **SET STICK CENTERS**.



Danach bewegen und HALTEN Sie beide Knüppel nach rechts unten auf Vollausschlag und drücken **SET STICK LIMITS**.



Überprüfen Sie anschließend alle Funktionen im Live Data Bereich.



Nick ziehen (also Nase hoch): Das Fenster muss grün aufleuchten und 100% anzeigen.



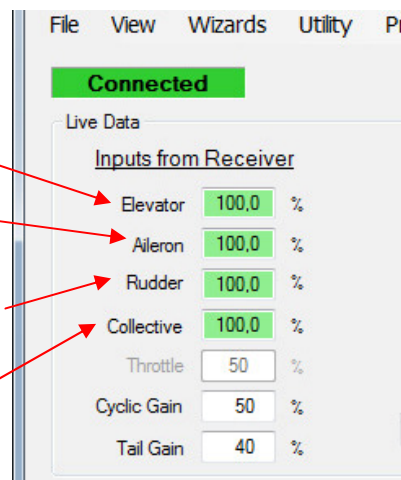
Roll rechts Das Fenster muss grün aufleuchten und 100% anzeigen.



Heck rechts (Nase nach rechts): Das Fenster muss grün aufleuchten und 100% anzeigen.



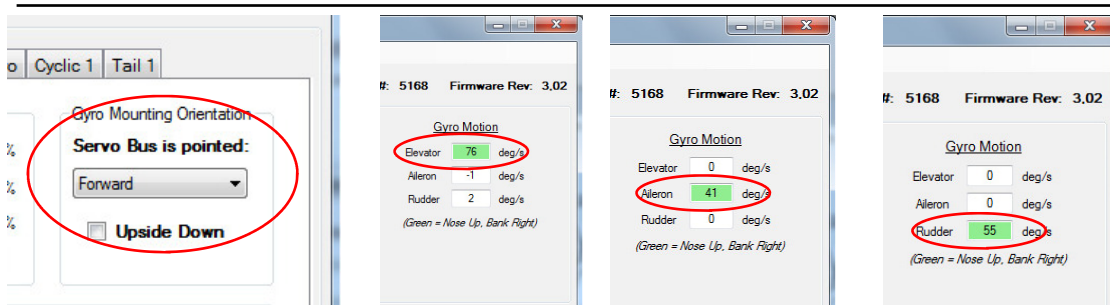
Pitch Maximum (Steigen): Das Fenster muss grün aufleuchten und 100% anzeigen.



### HINWEIS:

Immer wenn sich der Helikopter nach oben bewegt (VOLLPITCH, NICK ziehen also Nase hoch) muss das entsprechende Fensterchen grün aufleuchten.

Immer wenn der Helikopter sich nach rechts bewegt (ROLL rechts, Heck rechst (Nase geht nach rechts) muss das entsprechende Fensterchen ebenso grün aufleuchten.



### Die Wirkrichtung des SK720 Einstellen und Überprüfen:

Stellen Sie anschließend im Reiter **Control** die **Gyro Mounting Orientation** ein ob die Steckleiste für die Servos nach vorne, hinten, links oder rechts steht im Helikopter und mit UPSIDE DOWN falls das SK720 an Kopf steht spricht Aufkleber nach unten.

### Überprüfen:

Nehmen Sie hierzu ihren Heli und Nicken Ihn (Nase nach oben) das Feld unter Gyro Motion sollte grün werden die Prozente sind nicht relevant. Das gleiche machen Sie mit Roll rechts und Nase nach rechts hier sollte jeweils passend ein grünes Feld erscheinen.

Falls dies nicht der Fall ist einfach die Gyro Mounting Orientation überprüfen.

# ERSTE SCHRITTE

## Wo ist heading hold? (entfällt ab V4.02)

In der Speicherbanken **TAIL 1** und **TAIL 2** kann der Integralanteil (Heading Hold Anteil) frei hinterlegt werden. Dies geschieht im Eingabefeld HOLD GAIN

Ein Wert von **0% HOLD GAIN** entspricht einem Gyroverhalten das als „**Normal Mode**“ bezeichnet wird.  
Ein Wert von **60% HOLD GAIN** entspricht einem typischen „**Heading Hold**“ Gyro

### 1. Hinweis:

Je höher der Wert der HOLD GAIN, desto weniger ist das Bestreben des Heckservos in Neutrallage zurück zu kehren.

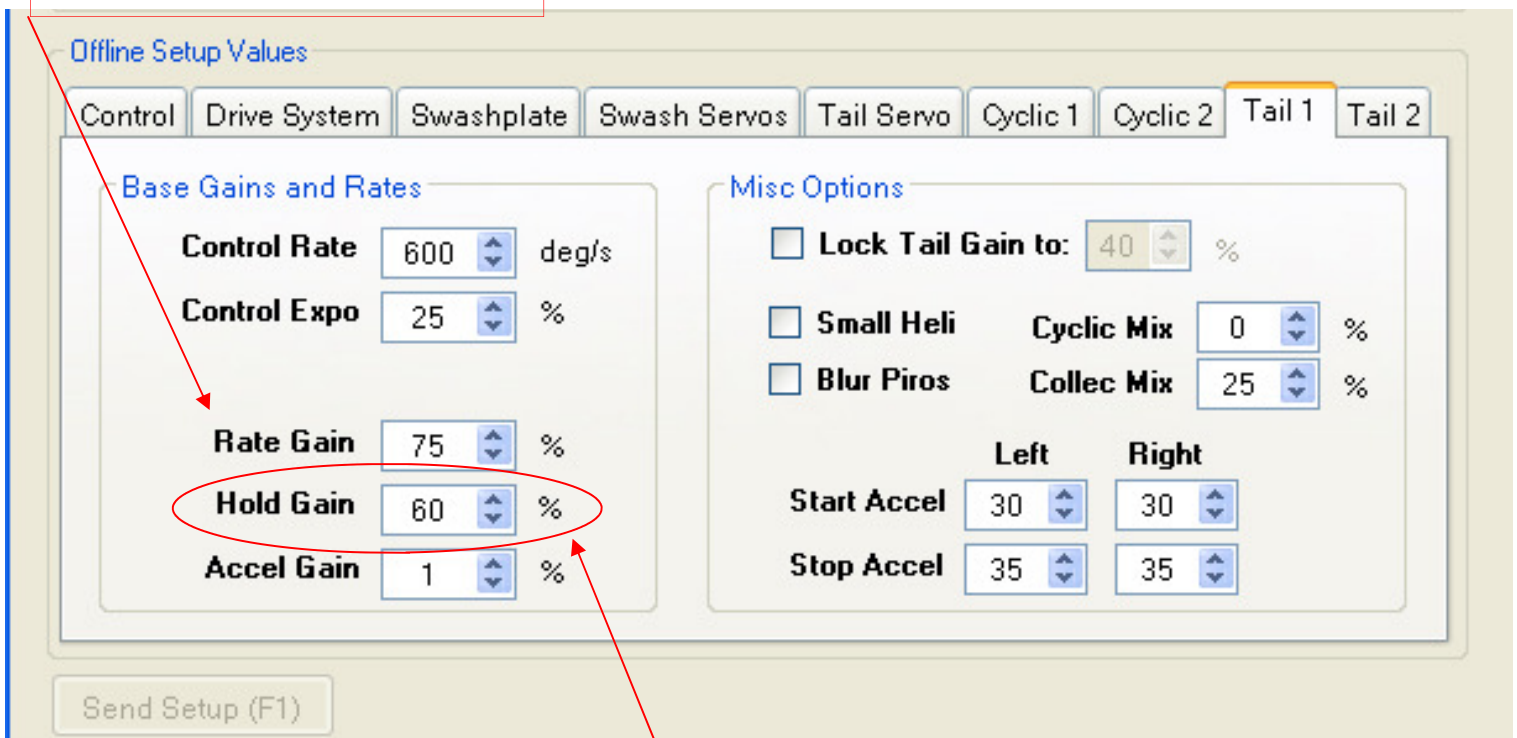
### 2. Hinweis:

Im **Basic** oder **3D Tuning** Interface ist je eine Speicherbank mit 0% (normal Mode) und 60% (Heading Hold) vorbelegt. Wird das Interface auf Advanced umgeschaltet können die Werte der HOLD GAIN (Integralanteil) frei vergeben werden. Beispielsweise wäre ein Wert von 55% passend für ein Scale Modell bei dem das Heck nicht extrem einrasten soll. Zusätzlich kehrt das Heckservo (langsam) in die Neutralstellung zurück, was ein Plus an Komfort bedeutet.

### 3. Hinweis:

Die Empfindlichkeitseinstellung des Heckgyros wird als TAIL GAIN bezeichnet und erfolgt über den Sender. Wahlweise kann der Einstellwert auch fixiert werden. Dazu wird ein Häkchen in das Feld „Lock Tail Gain to:“ gesetzt.

Es empfiehlt sich in den meisten Fällen, die RATE GAIN auf 75% zu belassen



Offline Setup Values

Control Drive System Swashplate Swash Servos Tail Servo Cyclic 1 Cyclic 2 Tail 1 Tail 2

Base Gains and Rates

Control Rate 600 deg/s

Control Expo 25 %

Rate Gain 75 %

Hold Gain 60 %

Accel Gain 1 %

Misc Options

Lock Tail Gain to: 40 %

Small Heli Cyclic Mix 0 %

Blur Piro Collec Mix 25 %

Left Right

Start Accel 30 30

Stop Accel 35 35

Send Setup (F1)

In diesem Beispiel verhält sich der Gyro im typischen „Heading Hold“ Mode