

## **PROGRAMMEERHULP voor electro zwever op zender FUTABA T8FG**

Deze aantekeningen beschrijven het programmeren van een electro zwever met gebruikmaking van de volgende sticks :

Stick J1 - Ailerons / rolroeren  
Stick J2 - Elevator / hoogteroer  
Stick J3 - Motor / gas in start- en landingspositie  
Stick J4 - Rudder / richtingroer

De schakelaars SE en SA worden ingesteld voor 5 verschillende vliegcondities ;

SE in middenstand en SA in middenstand : Normale conditie  
SE in middenstand en SA naar voren : Conditie Snelheid  
SE in middenstand en SA naar achteren : Conditie Afstand  
SE naar voren : START conditie (stand SA niet van belang)  
SE naar achteren : LANDINGS conditie (stand SA niet van belang)

Dus, gedurende de vlucht, hoeft er slechts één schakelaar (SA) bedient te worden. De schakelaar (SE) wordt alleen gebruikt voor om de keuze tussen "power" en "landing" te maken.

In elke van volgend genoemde condities zijn de rolroeren, hoogteroer en richtingroer onafhankelijk beschikbaar. Instellingen als exponentieel, differentieel en trim kunnen opgeslagen worden voor iedere conditie apart. (Aanvullende mixen kunnen eenvoudig toegevoegd worden aan een conditie of ondergebracht worden onder een niet-gebruikte schakelaar) Waar mogelijk, worden vertragingen geprogrammeerd om een vloeiende overgang te bewerkstelligen bij het omschakelen tussen verschillende condities.

**START** conditie geeft proportionele motorcontrole met de flaps in neutraalstand. De conditie-schakelaar werkt als een effectieve veiligheid om de motor pas te laten werken als de schakelaar op AAN staat. Indien de schakelaar op AAN staat terwijl de zender ingeschakeld word, zal er een alarm klinken.

**NORMAL** conditie geeft als resultaat dat de flaps in de neutraalstand komen.

**SPEED** conditie zorgt ervoor dat de flaps en rolroeren licht omhoog staan met een lichte correctie op het hoogte-roer. De motor is uitgeschakeld.

**AFSTAND** conditie geeft lichte uitslag naar beneden van de flaps en rolroeren om de camber/welving van de vleugel te verminderen met tevens compensatie van het hoogteroer. De rolroeren zijn gemixed met het richtingroer. De motor is uitgeschakeld.

**LANDINGS** conditie geeft proportionele controle "kraai-rem" (Butterfly) met rolroeren omhoog en flaps naar beneden inclusief noodzakelijke compensatie op het hoogteroer.

## INITIELE MODEL INSTELLINGEN

Via [LNK] toets, Model Selectie en NIEUW (bevestigen) verschijnt het MODEL TYPE menu. Stel in Type, Zwever, Normaal 2 rolroeren + 2 Flaps, Staart Normaal en bevestig dit.

Via [LNK] toets, Frequentie, kies voor MULTI bij het gebruik van de R6008HS ontvanger.

Via [LNK] toets, MODEL selectie, selecteer het nieuw gecreerde model NEW1 en bevestig dit met [RTN]. Selecteer Hernoemen, en verander de naam naar eigen wens en bevestig met [RETURN]

Nota Bene; Als je een bestaand model hernoemd hebt, ga dan naar het [LNK] menu en kies voor DATA RESET en reset alle modelinstellingen.

## FUNCTIE instellingen

Kies [LNK] menu, gevolgd door Functie menu en verander in de schermen

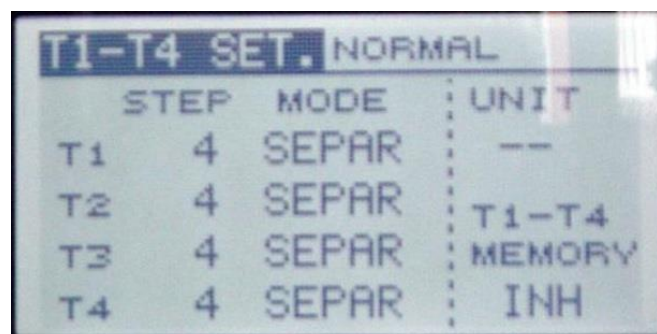
1 t/m 4 de MOT controle van SE naar stik J3 om een proportionele controle te bewerkstelligen. Géén trim toevoegen. Het is niet nodig bij een ESC en kan de invloed hebben op de motor-uitzet-mix.

Op het 2e scherm (van 4) schakelaar LS toevoegen aan de FLAPS en FLAPS2.

Dit is een tijdelijke oplossing om de flaps servo's in te stellen en wordt later weer verwijderd.

Op het 3e scherm (van 4) is stik J3 al geprogrammeerd voor BUTTERFLY.

LINKAGE menu - T1 - T4 ; stel met MODE alle 4 de trims in op COMBINatie met SEPARaat. Dit geeft je de mogelijkheid de trim voor iedere conditie apart in te stellen. De ingestelde trim zal opgeslagen worden bij het overschakelen naar een andere conditie.



T1-T4 SET. NORMAL			
	STEP	MODE	UNIT
T1	4	SEPAR	--
T2	4	SEPAR	T1-T4
T3	4	SEPAR	MEMORY
T4	4	SEPAR	INH

LINKAGE menu - scherm 2 (van 4) Waarschuwing bij het veranderen van de TRIM MIX instelling naar UIT. De trim-mix is permanent actief bij deze instelling. Hierdoor zal het waarschuwings-alarm steeds klinken als de zender wordt aangezet.

## SERVO SETUP

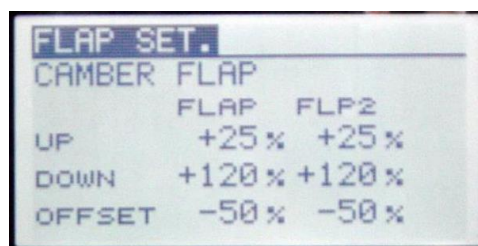
Notitie. Ik stel voor om de ontvanger-mode 'Normaal' in te stellen ipv 'High speed' mode. Dit omdat het dan later niet uitmaakt of er gebruik gemaakt wordt van normale of dure digitale servo's.

Het FUNCTIE menu laat zien hoe er gewisseld kan worden tussen de kanalen welke zijn ingesteld in de zender. Verbind de servo's volgens onderstaand overzicht aan de ontvanger :

Kanaal 1 - rolroer links	Kanaal 2 - hoogteroer
Kanaal 3 – escape	Kanaal 4 - richtingroer
Kanaal 5 – reserve	Kanaal 6 - rolroer rechts
Kanaal 7 - linker flap	Kanaal 8 - rechter flap

Maak stikkertjes (kleur of nummer) aan de (verleng) kabeltjes van de servo's zodat deze bij montage gelijk herkend worden en niet verwisseld worden tijdens het opbouwen.

MODEL menu - FLAP instelling. Verander beide 'OP' waarden tot +25% en beide 'NEER' waarden tot -50%.



Alle servo's bewegen standaard in alle richtingen in gelijke proporties vanaf nul-instelling. Dit vliegtuig vereist voor de flaps een kleine uitslag bij UP (bij SPEED mode) maar een grote uitslag bij DOWN (REM bij LANDINGS conditie) Bij het instellen van een compensatie, wordt de rust positie van de servo's gewijzigd.

Ga naar het SERVO MONITOR menu om het effect hiervan te controleren.

Positioneer de schakelaar LS in de midden-positie en je zult zien dat de kanalen 7 en 8 gecompenseerd zijn.

Beweeg de schakelaar LS en je zult meer beweging van de servo's zien naar één van beide kanten.

Controleer of de schakelaar LS in zijn middenstand staat en dat tevens alle trims centraal staan.

Bevestig nu de servo-armen zodat ze netjes haaks op de lengterichting van de servo staan, en ook haaks op de stuurstang

als de servo in zijn ruststand staat. Dit is bijzonder belangrijk bij de bevestiging op de vleugel, als de rolroerservo in goede harmonie moet werken bij toegenomen welving . Merk op dat FUTABA servo armpjes iets uit het midden staan (zie de nummers op de servo armpjes) en verzet het servo armpje om de meest perfecte afstelling te verkrijgen.

LINKAGE MENU – REVERSE (OMKERING) beweeg iedere geveer (J1, J2, J3, J4 en LS) en controleer voorzichtig of alle instellingen juist zijn en de servo's in de juiste richting bewegen. Indien een servo de verkeerde draairichting heeft, kan deze hier omgezet worden door de schakelen tussen NORM en REV.

Verbindt alle servo's en pas eventueel de kwiklinks aan om de juiste uitslagen te verkrijgen. Gebruik hiervoor **niet** de functie EINDPUNT in de zender. Wees er zeker van dat alle sticks in de middenpositie staan en dat de rolroeren en flaps netjes in lijn staan met de vleugeloppervlak uiteinden. Teneinde een perfect mechanische afstelling te verkrijgen. Indien noodzakelijk kan in de zender de functie SUBTRIM in het LNK menu gebruikt worden om nog fijner af te stellen. Teveel subtrim geeft ongelijke bewegingen van de servo's.

LINKAGE MENU – EIND PUNT De buitenste kolommen (standaard 135%) geven de uiterste uitslag weer in beide richtingen, voor iedere servo apart. De binnenste kolommen (standaard 100%) geven de servo-weg-eind-punt aan.

Het doel van 'eind-punt' is de servo's te beschermen tegen te ver doordraaien, omdat door het gebruik van mixen de servo voorbij dit punt zou kunnen draaien. Voorbeeld : bij gebruik van volle kraai-rem worden de rolroeren omhoog gezet. Als nu de stuurknuppel gebruikt wordt zou de servo voorbij zijn eindpunt kunnen draaien.

Voorafgaande aan het aanpassen van het eindpunt dient gecontroleerd te worden of de scharnieren netjes vrij draaien. Hier een voorstel om de instellingen voor eind-punt in te stellen ; voor ieder kanaal apart de bijbehorende stik in de uiterste positie brengen en de waarde 'eind-punt' verhogen in de zender totdat de servo net niet begint te brommen. Herhaal dit voor de uitslag van de servo naar de andere zijde. Hierdoor zal bereikt worden dat ondanks het gebruik van mixen de servo's normaal hun werk kunnen doen.

Ga nu terug naar het LINKAGE MENU – FUNCTIE MENU pagina 2 van 4 en reset de bediening voor flaps van LS naar '--' (zie FUNCTIE setup bovenaan)

## TOEWIJZEN SCHAKELAAR EN PRIORITEIT BIJ EEN CONDITIE

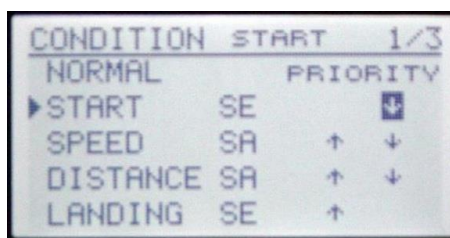
Model Menu – CONDITIE blader door naar de volgende ‘- -’ en vervolgens START en klik op RTN-knop (rondje op zender) Het SCHAKELAAR scherm verschijnt. Verlaat SINGLE en beweeg naar ‘- -’ en klik op RTN-knop. Het H/W selecteer scherm verschijnt. Selecteer SE en klik op RTN-knop 2x om naar het AAN/UIT scherm te gaan. Verander de instellingen naar AAN, UIT, UIT gelezen vanaf boven naar beneden.



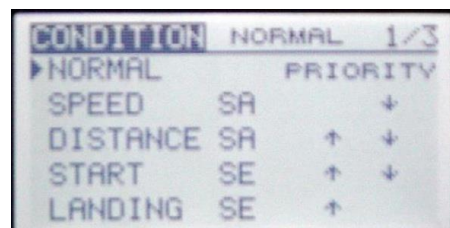
Ga terug naar MODEL MENU – CONDITIE en volg de instructies hierboven en stel de resterende CONDITIES-schakelaars als volgt :

SPEED	schakelaar SA	ON,OFF,OFF (van boven naar beneden)
AFSTAND	schakelaar SA	OFF,OFF,ON
LANDEN	schakelaar SE	OFF,OFF,ON

Ga terug naar MODEL MENU – CONDITIE en blader naar beneden naar de naar beneden wijzende pijl naast ‘start’



Tik 2x op RTN om START naar beneden te bewegen, net boven ‘Landing’. Je scherm zal er nu zo uitzien.



Dit geeft deze CONDITIE prioriteit. Het is goed mogelijk om 2 condities gelijktijdig aan te schakelen. Indien dit gebeurt zal de conditie welke het dichtst bij de onderkant van het scherm is, prioriteit krijgen. Bijvoorbeeld, als beide schakelaars in de richting van voorkant van de

zender zijn gezet, zowel LANDING als AFSTAND zijn geselecteerd maar alleen LANDING zal actief worden als het een hogere prioriteit krijgt. Verplaats schakelaar SE naar de middenstand (OFF) en AFSTAND wordt actief.

Zet beide schakelaars SE en SA in hun middenpositie (OFF) en ga terug naar het hoofdscherm. Nu dient NORMAL onder in het scherm te staan. Schakel met schakelaar SA naar voren en naar achteren, en de conditie zal verspringen naar AFSTAND en SPEED zolang als schakelaar SE in de middenpositie (OFF) staat. Als schakelaar SE is verzet zal deze schakelaar SA 'overrulen' en START of LANDING conditie activeren.

Al de complexe mixen die zijn geprogrammeerd zijn slechts met deze 2 schakelaars te selecteren. Met uitzondering van START en LANDING, hoeft alleen schakelaar SA bedient te worden.

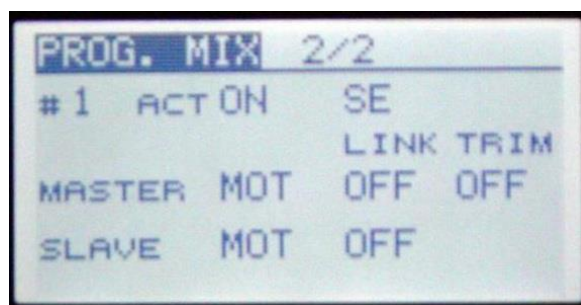
## DE MOTOR INSTELLEN

Stick J3 is in het FUNCTIE menu toegewezen aan het proportioneel bedienen van de motor, maar we willen deze alleen gebruiken bij de START conditie. Dit kan bereikt worden door een programma mix te gebruiken waarbij MOTOR zowel als master als slave ingesteld is. Stick J3 volledig naar achteren geeft gas-dicht en volledig naar voren geeft volgas. De mix werkt in tegenovergestelde richting, zo dat als de mix actief is, J3 probeert de bewegingen gelijk te verdelen in elke richting, ongeacht de positie. Effectief schakelt deze hem uit.

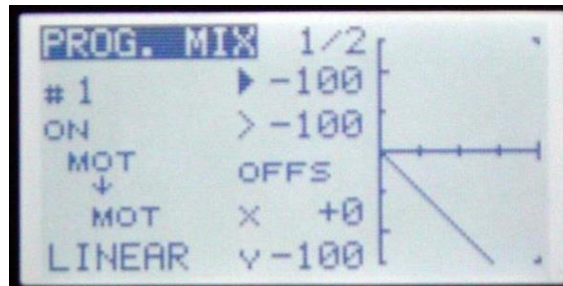
MODEL MENU – PROGRAMMA MIX Scroll naar de eerste mix en tik op RTN-toets. Blader naar pagina 2 (van 2). Verander ACT van INH naar ACT en verplaats de cursor naar "--" en tik weer op RTN-toets om naar het H/W SELECT scherm te gaan.

Blader naar schakelaar SE en tik 2x op RTN-toets om naar het ON/OFF scherm te gaan. Zet de schakelaar naar OFF, ON, ON (vanaf boven naar beneden gezien). Onthoud dat wanneer de mix aan is, het gas uitgeschakeld is, zo het moet UIT zijn bij ingeschakelde startconditie, maar AAN in alle andere gevallen.

Ga terug naar het PROG MIX scherm 2 (van 2) en zet MASTER naar MOT en slave naar MOT. Je scherm moet er nu uitzien als hieronder, als de schakelaar SE in de middenpositie staat.



Keer terug naar het PROG MIX scherm 1 of 2 en verander beide waarden van de bovenste 2 regels naar -100. De min waarde zorgt ervoor dat de mix in tegenovergestelde richting van de normale stick-werking werkt. Zet de Y compensatie onderin het scherm ook naar -100 om de ESC naar OFF/UIT te forceren als de mix actief is. Het scherm dient er zo uit te zien.

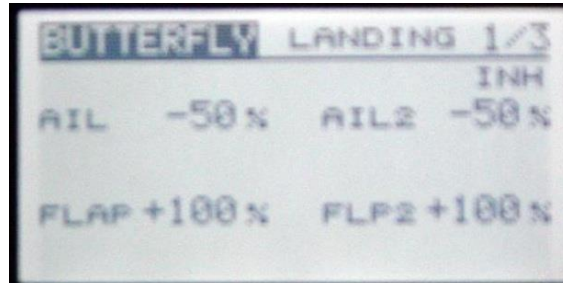


Controleer de werking in het servo-monitor-scherm. In START-conditie (schakelaar SE naar voren) moet je volledige controle/beschikking hebben over kanaal 3 via stick J3. Met SE in andere posities zal kanaal 3 geblokkeerd zijn in de nul-stand.

## KRAAI-REM INSTELLEN

In zender MODEL MENU, pagina 2 – BUTTERFLY

Trek schakelaar SE naar je toe om LANDINGS conditie te selecteren. Zie scherm 1 van 3. Pas beide instellingen 'AIL' aan op dit scherm, tot -50%, en beide FLAP instellingen tot +100%, als hieronder.



N.B. Dit zijn instellingen ter illustratie met als doel het programmeren te laten zien ; je dient de waarden te veranderen zoals geschikt voor je eigen model .

Verander de waarde 'ELE' op pagina 2 (van 3) naar +15%. In dit scherm kan de bewegingsrichting van het hoogteroer gewijzigd worden. (zie hiervoor mijn supplement 8FG)

Verander de waarde ACT op scherm 3 (van 3) van INH naar ON/AAN. Laat de schakelaar als '- -' ingesteld staan, omdat BUTTERFLY automatisch door het selecteren van LANDINGS conditie geselecteerd wordt door gebruik van schakelaar SE.

De snelheid van werking van BUTTERFLY kan later aangepast worden ; laat deze nu op 0 ingesteld staan.

De standaard ingestelde waarde OFFSET is 15% op scherm 3 (van 3) Dit betekent dat je stick J3 15% naar je toe moet trekken voordat de werking van KRAAI-rem begint te werken. Dit geeft een fout-marge als de rem volledig uit is of zelfs als stick J3 niet volledig naar voren is gezet. Om dit probleem plotselinge rem-effect te reduceren als je naar LANDINGS conditie overschakeld, zou je dit zo kunnen instellen dat ze alleen gaan werken als stick J3 halverwege getrokken is. Om dit te bewerkstelligen, ga naar OFFSET en stel deze in op 15% en verplaats stick J3 naar het punt waar de kraai-rem moet beginnen te werken. Het getoonde % scherm hier beneden verandert mee met de stick positie. Overschrijd niet de waarde van 49% want dan zal de remwerking omgekeerd worden. Druk RTN toets in tot de zender een piep-sigitaal geeft.

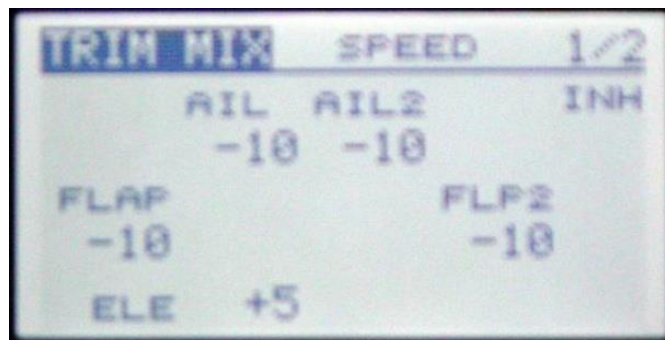
Controleer nu de werking van de rem functie door met ingestelde LANDINGS conditie stick J3 te bewegen. Wees er zeker van dat de rolroeren nu naar boven gaan, beide flaps naar beneden gaan en het hoogteroer ook naar beneden gaat. Als de werking niet juist is (verkeerde richting), ga dan terug naar de schermen 1 en 2 van BUTTERFLY en verander de waarden van '-' naar '+' of omgekeerd.

## SPEED CONDITIE INSTELLEN

In zender MODEL MENU pagina 2 – TRIM MIX

Selecteer SPEED cinditie (schakelaar SE in middenstand en schakelaar SA naar boven) SPEED moet nu boven in scherm 1(van 2) vermeld staan. Verander beide AIL en FLAP waarden naar -10 en de ELE waarde naar +5.

N.B. Dit zijn instellingen ter illustratie, als voorbeeld. Je dient eigen waarden in te stellen welke geschikt zijn voor je vliegtuig. Een suggestie hoe de beste waarden gevonden kunnen worden zal ik later geven.



Verander op scherm 2 (van 2) ACT van INH naar ON/AAN. Laat schakelaar als '-' in gesteld staan omdat de TRIM MIX automatisch geselecteerd wordt door SPEED conditie te kiezen. Verander CONDITIE VERTRAGING naar 20 om er zeker van te zijn dat de beweging naar "reflex wing camber" soepel verloopt .



Schakel nu schakelaar SA naar NORMAL conditie en stel ook hier conditievertraging in op 20. Stel ook voor DISTANCE/afstand, START en LANDING de vertraging in op 20, zodat alle beweging soepel verlopen.

Controleer nu de werking van de 'reflex achterraand' door SPEED conditie te activeren. Weet zeker dat beide rolroeren en beide flaps met dezelfde waarde omhoog gaan en het hoogteroer omlaag gaat. Als een uitslag de verkeerde richting in gaat, ga dan terug naar TRIM MIX op scherm 1 en verander de instellingen van '-' naar '+' of omgekeerd. Als de mechanische instellingen juist zijn zal de hele achterzijde van de vleugel zich in één beweging verplaatsen. Verander, indien noodzakelijk, de waarden op het TRIM MIX scherm iets voor iedere roervlak.

## CONDITIE (DISTANCE) AFSTAND INSTELLEN

Een rolroer tot richtingroer mix is inclusief deze conditie om het cirkelen in thermiek op grote hoogte te beoordelen en coördineren. Instellen gaat als volgt.

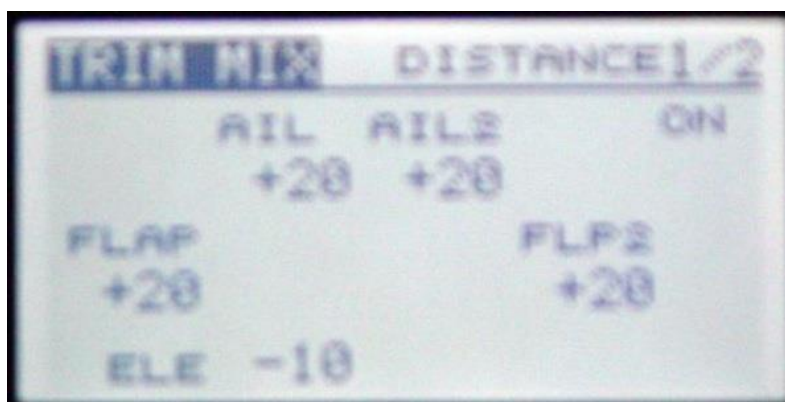
### MODEL MENU – AIL to RUD

Selecteer DISTANCE conditie (schakelaar SE in middenstand en SA naar beneden) Bovenin het scherm dient nu DISTANCE vermeld te staan. Verander beide Links en Rechts waarden to +50% en verander ACT van INH naar ON/AAN. Laat schakelaar ingesteld op '-' omdat de mix is actief wordt bij gekozen conditie.

De overige instellingen voor deze conditie is vergelijkbaar met die van SPEED, behalve dat de vleugelachterkant naar beneden is ingesteld om camber/welving te verhogen in plaats van omgekeerd.

### MODEL MENU pagina 2 – TRIM MIX

Selecteer de conditie DISTANCE (schakelaar SE in middenstand en SA naar beneden). Nu dient DISTANCE in de bovenkant van het scherm (1 van 2) vermeld te staan. Stel de waarden van AIL en beide FLAP in op +20, en stel de waarde ELE(hoogte) in op -10, zoals hier beneden getoond.



N.B. Dit zijn instellingen ter illustratie ; u dient instellingen te kiezen welke bij uw toestel passen.  
Een suggestie hoe u de beste instellingen kunt vinden zal later volgen.

Check nu de werking van verlaagde achterkant van de vleugel door te kiezen voor de AFSTAND-  
conditie. Verzekert u ervan dat beide rolroeren en beide flaps langzaam dalen met dezelfde waarde /  
uitslag, en dat het hoogteroer omhoog komt. Als een werking in de verkeerde richting is, ga dan  
terug naar het TRIM MIX scherm 1 en verander de instelling van min naar plus of vice versa.

## **RATE schakelaar instellen**

### **MODEL MENU – DUAL RATE**

Blader naar SW en klik op RTN-knop en verander vervolgens naar COND. Je zult de actuele conditie  
onder in het scherm afgebeeld zien welke je kunt wijzigen door de schakelaar SE en SA. Schakel naar  
iedere conditie en stel RATE en EXPONENTIEEL in voor ieder stuurvlak, op de normale manier. Je  
kunt bijvoorbeeld lage RATE setting voor START conditie en hoge RATE voor LANDINGS conditie  
instellen waar de lage luchtsnelheid het effect op de roeren zal afnemen. EXPO zal je helpen om  
meer met rustige bewegingen te vliegen bij DISTANCE conditie, maar EXPO op het hoogteroer kan  
averechts helpen als de uitslag plotseling groot wordt bij “flare out” . Het is vooral een persoonlijke  
keuze en er zijn reusachtig veel mogelijkheden onder slechts 2 schakelaartjes.

## **ROLROER DIFFERENTIEEL INSTELLEN**

Dit is belangrijk bij zwevers waarbij de rolroeren in hun hoogste uitslag-verhouding een nadelige  
afwijking van richting veroorzaken.

### **MODEL MENU – AIL DIFF**

Schakel naar iedere conditie met de schakelaars SE en SA en stel je differentieel instellingen in.

## **FAILSAFE INSTELLEN**

FAILSAFE dient er vooral voor om de motor uit te schakelen om riscovolle situaties te voorkomen.  
Andere instellingen zijn een persoonlijke voorkeur, maar onthoud dat het hoofdzaak is het  
minimaliseren van risico's voor

de mensen op de grond als er radio/verbingsproblemen ontstaan. Persoonlijk zou ik bij zwevers een volledige KRAAI-REM instellen om de snelheid te minimaliseren en risico's op verlies hopelijk ook.

#### LINKAGE MENU – FAIL SAFE

Verander voor iedere controlevlak HOLD naar F/S. Blader naar de 0% positie. Houd de toegewezen controlestik in de positie zoals je wenst bij een failsafe situatie (verloren verbinding) en houd RTN ingedrukt. (Begin in de START conditie om de motor failsafe in te stellen). De plaatjes hieronder laten de failsafe instellingen zien voor een KRAAI-REM in de situatie van een lege ontvanger-accu.



	F/S	B.F/S	POS
1 AIL	F/S	OFF	-50%
2 ELE	F/S	OFF	-7%
3 MOT	F/S	OFF	+100%
4 RUD	F/S	OFF	+0%



	F/S	B.F/S	POS
5 AUX5 HOLD		OFF	
6 AIL2	F/S	OFF	+49%
7 FLAP	F/S	OFF	+24%
8 FLP2	F/S	OFF	-24%

Ik heb geen ervaring met het gebruik van accu-failsafe in een situatie met BEC, daarom is deze uitgeschakeld in het bovenstaande voorbeeld.

## SUGGESTIES om instellingen te bepalen

Vlieg het model met NORMAL conditie ingeschakeld. Trim het model uit en pas eventueel het zwaartepunt aan. Stel de stuurstangen zo af dat in de zender de trim op nul ingesteld kan staat.

Nu in START conditie experimenteren met de hoogteroer-trim zo ingesteld dat een goede stijglijn bereikt wordt zonder aan de stik te moeten trekken. Kijk op de servo-monitor hoeveel trim er gegeven is (op kanaal 2) om dit te bereiken. Zet de hoogteroer-trim weer naar nul-positie. Ga naar TRIM MIX. Als je zeker weet dat je in START-CONDITIE bent, verander dan de +0 hoogteroer instelling met de dubbele waarde als zojuist hierboven genoteerd. Controleer nu weer de servo-monitor en blijf de hoogteroer compensatie in TRIM MIX aanpassen totdat de servo-monitor dezelfde waarde aangeeft welke met trimmen bereikt werd.

Een manier om SPEED en DISTANCE in te stellen is om een tijdelijke CAMBER MIX als volgt in te stellen.

## LINKAGE MENU – FUNCTION MENU

Op scherm 2 (van 4) schakelaar LS toewijzen aan zowel FLAP als FLAP2.

MODEL MENU – CAMBER MIX verander ACT van INH naar AAN.

Controleer dat de conditie NORMAAL is ingeschakeld. Zet alle waarden voor AIL en FLAP naar +30%. Beweeg schakelaar LS terwijl het model gemonteerd is en de flaps en rolroeren moeten op en neer gaan. Ga indien noodzakelijk terug naar CAMBER MIX en verander de waarden van + naar – van ieder stuurvlak welke in de verkeerde richting beweegd.

Wees er van overtuigd dat schakelaar LS in de middenstand staat en vlieg het model nu in de NORMAAL conditie. Gebruik van schakelaar LS zal de achterkant van de vleugel geleidelijk doen laten zakken ; gebruik de hoogteroer trim als nodig totdat je de beste langzaam-vlieg positie bereikt zonder te dalen, zoals gebruikelijk bij thermiek vliegen. Laat LS in stand zoals deze nu is en schakel naar nu naar LANDINGS conditie en land het model. Schakel terug naar NORMAAL conditie en controleer de servo-monitor. Neem notitie van de afwijkende waarden van beide rolroeren, beide flaps en het hoogteroer.

Zet LS en de hoogteroer trim naar de middenpositie. Ga naar TRIM MIX. Selecteer AFSTAND conditie. Stel de waarden bij van van rolroeren, flaps en hoogteroer en controleer de servo-monitor totdat de zelfde doorbuiging is bereikt zoals bereikt met schakelaar LS en de hoogteroer-trim.

Vlieg nu het model in NORMAAL conditie en laat de achterkant van de vleugel nu omhoog komen met schakelaar LS en stel het hoogteroer trim indien noodzakelijk om de snelste vlucht te bereiken zonder hoogte te verliezen. Wanneer je tevreden bent ga dan landen en herhaal deze procedure voor de SNELHEID conditie.

Ga als laatste terug naar CAMBER MIX en maak het geremd. Ga naar FUNCTIE MIX pag 2 (van 4) en reset de controls voor rolroer en rolroer2 van schakelaar LS naar ‘- - ‘

Het fijn instellen van de LANDINGS conditie is vooral een kwestie van proberen om de best gecontroleerde afdaling te verkrijgen door het aanpassen van de instellingen in BUTTERFLY.

Malcom Holt

Januari 2011

[Malcom.holt@ntlworld.com](mailto:Malcom.holt@ntlworld.com)

NL vertaling door Ron

Maart 2013

modelvliegen@gmail.com