

Digital 6CH Digital Proportional R/C SYSTEM

T6HP

Manual de Instrucciones

para T6HP de 6 Canales



Modulacion FM / PPM

RadioLink
[Www.radiolink.com.cn](http://www.radiolink.com.cn)

TABLA DE CONTENIDOS

- Introducción
- Contenido y especificaciones
- Introducción al sistema
- Controles del transmisor y descripciones
- Instalación de la radio
- Conexiones de receptor y servo
- Controles de programación y LCD
- Programación de la radio T6HP
- MODL función de selección de modelo
- REST función de restablecimiento de datos
- PULS función de selección de la modulación
- Ajustes de Nombre de modelo
- REVR inversión del servo
- D/R Dual Rate y configuración del exponencial
- D/R Configuración de Dual Rate
- EXPO Exponenciales
- EPA Ajustes de Punto Final
- TRIM Configuración de Ajustes
- N · TH Curva normal del aceleración
- N · PI Curva normal de afinación
- I · TH Función de la curva de aceleración
- I · PI Función de la curva de pitch
- HOLD Throttle función de sostener
- REVO Pitch - timón función de mezcla
- GYRO Gyro función de mezcla
- SWSH · Selección de tipo de placa oscilante y Swash AFR
- FS Fail safe (modo PCM)
- Diagrama de flujo
- Otras funciones de T6EXHP
- Función Entrenamiento
- Ajustes de control
- Cambio de modo de control
- Preparación del vuelo

INTRODUCCION

Gracias por la compra del sistema digital Radiolink T6HP digital proporcional para helicópteros de radiocontrol. Si este es su primer "equipo" de radio, puede estar seguro de que está diseñado para hacer que la configuración inicial y ajuste de campo de su helicóptero sea más fácil y más preciso de lo que sería usando un equipo no digital. Este es un sistema pensado para principiantes y amateurs, con los requisitos de estos usuarios en mente. Con el fin de sacarle el mayor partido a su RadioLink T6HP y operar de forma segura, usted debe leer atentamente todas las las instrucciones. Sugerencia: Si al leer las instrucciones, algunos procedimientos o funciones no le quedan demasiado claras o se "bloquea" en alguna de ellas, continúe leyendo de todos modos. A menudo, la función o procedimiento se explicará más adelante, de una manera diferente, y dispondrá de otra perspectiva desde la que entenderlo. Otra sugerencia es

conectar la batería, el interruptor y los servos al receptor y, de hecho funcionar con la radio en su mesa de trabajo mientras realiza cambios de programación. Entonces, usted podrá ver los efectos de sus variaciones de programación.

CONTENIDO Y ESPECIFICACIONES

Transmisor: T6EXHP T6HP
Transmisor con 6 modos de memoria.
Transmite a 35,36, 40, 41, o 72 MHz banda.
Sistema operativo: stick doble, sistema de 6 canales
Modulación: FM (PPM)
Alimentación: batería Ni-Cd 9.6V o batería alcalina de 12V
Corriente: 250mA
Receptor: R6F R6F banda estrecha, receptor de FM 6 canales.
Recepción de 35, 40, 41, o 72 MHz banda.
Tipo: FM, conversión individual
Frecuencias intermedias: 455kHz, 10,7 MHz 455kHz
Requisitos de energía: 4.8V-6V
Corriente: 9.5mA @ 4.8V
Otros componentes:
Arnés Switch
Manual de instrucciones
* Las especificaciones y clasificaciones están sujetas a cambios sin previo aviso

INTRODUCCION AL SISTEMA T6EXHP

IMPORTANTE: Siempre encienda primero el transmisor, después el receptor. Cuando apague el sistema, apague siempre primero el receptor. El objetivo no es tener encendido sólo el receptor. De lo contrario, los servos o superficies de control pueden resultar dañados, o en el caso de modelos eléctricos, el motor puede ponerse en marcha inesperadamente y a su vez causar lesiones graves.

IMPORTANTE: Nunca cierre de la antena del transmisor presionando hacia abajo desde la parte superior. Si uno de los segmentos se queda momentáneamente bloqueado puede dañar la antena. En su lugar, cierre la antena desde la parte inferior, segmento a segmento.

Transmisor

La pantalla LCD en la cara frontal de la carcasa compacta y de diseño ergonómico es fácil de leer y permite una rápida introducción de datos. El sistema también tiene memoria independiente para seis modelos diferentes. La longitud ajustable de los sticks proporcionan una sensación de mayor comodidad. El Double Rate (D / R), Idle up, acelerador y sentido del giroscopio puede ser operados por interruptores.

Controles del Transmisor

El diagrama y las explicaciones describen brevemente las funciones del transmisor T6HP.



DESCRIPCIÓN:

Alerón, elevador y el timón doble · conmutador de velocidad Utilice este modificador para "saltar" entre los ajustes de los alerones, el elevador y el control del timón. El empuje se puede configurar como usted prefiera, pero por lo general, cuando el interruptor está "arriba" el empuje es mayor ("alta tasa") y cuando el interruptor está "abajo" el empuje es menor ("baja tasa"). Este interruptor también salta entre las tasas exponenciales (Si se están utilizando)

Interruptor del acelerador · Este interruptor opera para mantener el motor en la posición de ralentí lo y lo desconecta del acelerador. Es común su uso en la práctica de auto-rotación.

Gancho para correa de cuello · punto de agarre para una correa de cuello opcional.

Alerón / Palanca de control del acelerador – Controla los servos conectados al canal 1 (alerones) y de Canal 2 (acelerador) en el receptor.

Palancas de ajuste (todas) - Se usan para cambiar la posición neutra o central de cada servo como en el diagrama.

NOTA: La palanca de ajuste del acelerador está destinado a afinar el servo del acelerador cuando el motor está en ralentí. El ajuste del acelerador no afecta al servo del acelerador cuando la palanca de control del acelerador está al máximo de su posición (en el tope superior, así las RPM del ralentí pueden ajustarse sin afectar la configuración del acelerador a través del resto del movimiento del stick).

Jack del cargador - Puerto para cargar las baterías del transmisor con el cargador de batería incluido.

Interruptor ON-OFF

Palanca de Entrada de Datos DATA INPUT - palanca que se utiliza para cambiar los valores de las diferentes funciones mostradas en la pantalla LCD.

Pantalla de cristal líquido (LCD) - Muestra los modos de programación y los valores incorporados.

Tecla MODE - Se utiliza para desplazarse a través de las diferentes funciones.

Tecla SELECT - Se utiliza para mostrar los valores de la función actual.

Corte del acelerador (Throttle Cut) · botón para usar la función de corte del acelerador. Bajar el stick del acelerador hasta el final, a continuación, presione el botón de corte del acelerador para cerrar completamente el carburador y parar del motor.

Stick de control del acelerador y del timón - controla los servos conectados al canal 3 (acelerador) y canal 4 (timón) en el receptor. Interruptor de ralenti- Este interruptor modifica la condición de lucha que se establece en el acelerador.

Curva y curva del pitch para maniobras a medio aire (giros, loops, vueltas) y vuelo 3D.

Interruptor Gyro / Canal 5 · Puede conectar el ajuste del sentido en el conector para el canal 5 del receptor para el funcionamiento del giroscopio que tiene dos sentidos diferentes de vuelo.

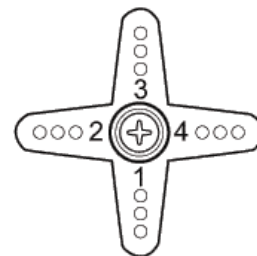
Antena – Envía las señales al receptor. Nunca haga volar un modelo sin extender la antena completamente o podría crear interferencias con otros pilotos y la disminución de la potencia de alcance de la señal del transmisor. La antena puede ser retirada y reemplazada por otra en caso de que sufrir rotura o daños.

Instalación de la radio

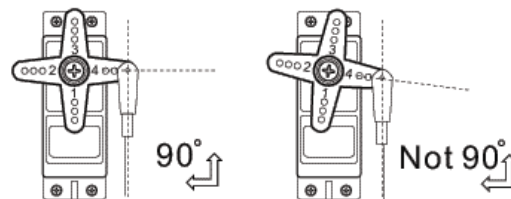
Siga estas instrucciones para montar adecuadamente los servos, el receptor y la batería. Asegúrese de que la lengüeta de alineación en la batería, el interruptor y conectores servo esté orientada correctamente y las "claves" en la ranura correspondiente en el receptor o conectores antes de conectarlos. Cuando desenchufe los conectores, nunca tire de los cables. Siempre tire del conector plástico.

Monte siempre los servos con las arandelas de goma suministradas. No ajuste demasiado los tornillos. Ninguna parte de la carcasa del servo debe comunicarse con los rieles de montaje, bandeja de servo o con cualquier otra parte de la estructura del helicóptero. De lo contrario, la vibración será transmitida al servo causando un desgaste prematuro y / o un error en el servo.

Fijese en el pequeño número (1, 2, 3, 4) moldeado en cada uno de los brazos de los servos. Los números indican cuántos grados cada brazo está "fuera" de 90 grados para corregir las mínimas desviaciones de fabricación del servo.



Para centrar los servos, conéctelos al receptor y encienda el transmisor y el receptor. Centre los ajustes en el transmisor, y luego busque el brazo que tiene que estar perpendicular a la varilla de empuje cuando se coloca en el servo.



Después de instalar los servos, operar cada servo en su recorrido completo y verifique que la varillas de empuje y los brazos del servo no entran en contacto entre sí. También asegúrese de que los controles no requieren de una fuerza excesiva para operarlos. Si hay un zumbido desagradable procedente de un servo, significa que éste opone excesiva resistencia. Busque y corrija el problema. Incluso si no hay daños en el servo, se traducirá en un exceso de consumo de la batería. Al instalar un arnés al helicóptero, por favor, use el cobertor. Introduzca el marco entre el switch y el cobertor y apriete firmemente los tornillos. La instalación puede variar según el modelo. En ese caso, por favor, siga las instrucciones del manual del modelo.

IMPORTANTE: Nunca corte la antena receptora o la monte en el modelo sin desplegarla. Si lo hace, va a cambiar su longitud eléctrica, posiblemente reduciendo la distancia que el piloto necesita para poder controlar el modelo ("radio de alcance"). La antena del receptor puede ser interna o externa al modelo:

Montaje de antena interna:

Puede montar la antena en el interior de un contenedor no metálico dentro del fuselaje, pero su alcance puede verse reducido si la antena se encuentra cerca de varillas de empuje de metal, de fibra de carbono o de cables. Evite el contacto de la antena con los servos, interruptores, o con los arneses de la batería. Asegúrese de realizar una comprobación de alcance antes del vuelo (ver página 23).

Montaje de antena externa :

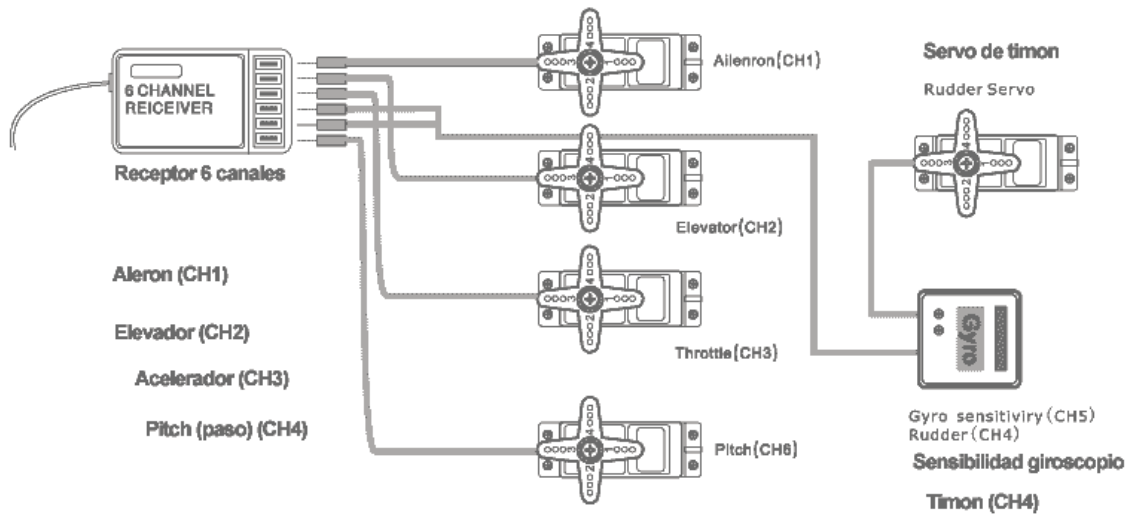
Por favor, use arandelas de goma o un tubo de silicona para protegerla de cortes o cables pelados para su aislamiento a través del agujero de la antena en el fuselaje. Coloque la antena del receptor fuera del fuselaje de tubo de metal no instalado en patín etc. Por favor, mantenga la antena lejos de las partes realizadas en metal y en fibra de carbono. El receptor contiene piezas de precisión electrónica. Es el componente de radio más delicado a bordo del modelo y debe ser protegido de las vibraciones, golpes y temperaturas extremas. Para proteger el receptor, envolverlo en espuma de goma u otros materiales que absorban las vibraciones. Si es necesario, proteja el receptor del agua (humedad) colocándolo en una bolsa de plástico y cierre el extremo abierto con una cinta elástica de goma antes de envolverlo en la espuma. Si la humedad entra en el receptor, la operatividad puede verse interrumpida a intervalos o causar una avería.

Envolver el receptor en una bolsa de plástico también lo protege de los combustibles y residuos de escape, que, en algunos modelos, puede introducirse en el fuselaje.

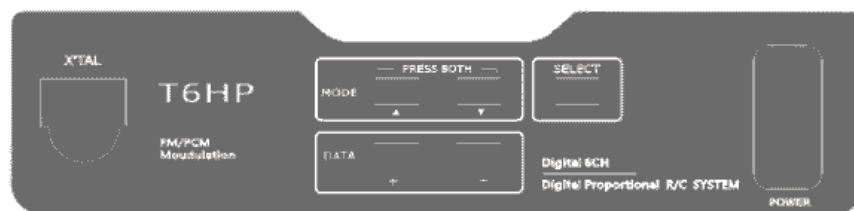
CONEXIONES DE RECEPTOR Y SERVOS

Conecte los servos al receptor para realizar las funciones indicadas

CANAL DE SALIDA DEL RECEPTOR	funcion	CANAL DE SALIDA DEL RECEPTOR	funcion
1	Aleron	5	Sensibilidad Gyro
2	Elevador	6	Pitch
3	Acelerador	7	No asignado
4	Timon	B	Interruptor del receptor



LCD DISPLAY SCREEN



Pantalla LCD

Cuando el transmisor se enciende inicialmente, el número de memoria, el nombre del modelo en memoria, tipo de modulación y el voltaje de la batería del transmisor se muestran en la pantalla LCD. A petición del usuario, también se pueden leer en la pantalla las funciones y los ajustes almacenados en la memoria. El usuario accede a las diferentes funciones utilizando las teclas de modo y selección y puede realizar cambio en los valores y configuraciones mediante el uso de entrada de datos (Data Input).

Nota: Siéntase libre para explorar desplazándose a través de los programas y visualizando los valores: las teclas MODE y SELECT. sólo determinan lo que aparece en la pantalla y no va a cambiar cualquiera de las opciones. Sólo cuando se utiliza la palanca de entrada de datos (Data Input) se podrá cambiar cualquiera de los ajustes.

Número de memoria de modelo y nombre de modelo

El Radiolink T6HP tiene capacidad para almacenar datos de 6 modelos. Esto significa que todos los datos (control de lanzamiento, ajustes, puntos finales, etc) de hasta seis modelos diferentes pueden ser almacenados en el transmisor y pueden activarse en cualquier momento (dependiendo del modelo que elija para volar ese día). Esto elimina la necesidad de reconfigurar el transmisor cada vez que pilota un modelo diferente. Cuando el transmisor se enciende el número de modelo, el nombre del modelo, la modulación y el voltaje del transmisor se indicará en la pantalla LCD.

Antes de cada de vuelo asegúrese de que el número de modelo que aparece en la pantalla se corresponde con el modelo que tiene la intención de utilizar. Si el transmisor no está operando el modelo correcto, algunos (o todos) de los controles podría invertirse y los ajustes podrían ser incorrectos. Hacer volar un modelo con el programa equivocado puede provocar un accidente, de modo que siempre esté seguro de que el número y nombre del modelo en el transmisor son los correctos. Una forma de asegurar esto es para escribir el número de modelo correspondiente directamente en el helicóptero, o adjuntar una lista en el fondo o parte posterior de el transmisor.

Voltaje de la batería del transmisor

Además del número de modelo, la pantalla LCD también muestra el voltaje de la batería del transmisor. Cuando el voltaje desciende por debajo de aproximadamente 8,5 voltios el icono de la batería emite un flash y la alarma de batería baja emitirá un pitido constante hasta que apague el transmisor. Desde que la alarma de la batería empieza a sonar, dispone aproximadamente de cuatro minutos (o menos) para hacer aterrizar su modelo antes de perder el control. Usted nunca debe permitir que el voltaje del llegue a niveles tan bajos durante el vuelo, pero si lo hace, aterrice inmediatamente.



Nota: Cuando el voltaje llegue a los 8,9 voltios, usted todavía dispondrá de aproximadamente diez minutos (o menos) antes de perder el control, así que éste absolutamente el voltaje mínimo recomendado. Si el transmisor alguna vez llega a 8,9 voltios, tome tierra tan pronto como sea posible hacerlo con seguridad. Un mayor margen de seguridad razonable sería dejar de volar durante el resto del día (o recargar las baterías).

DIRECTRICES PROPUESTAS

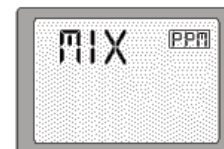
9,4 voltios – No vuele de nuevo hasta la recarga.

8,9 voltios - Aterrice tan pronto como sea posible hacerlo con seguridad.

8,5 voltios – **Emergencia: ¡aterrice inmediatamente!**

Alerta de advertencia de controles mixtos activados

La advertencia muestra una alerta que le avisa cada vez que intente apagar el transmisor con demasiados interruptores de mezcla activados. Esta alerta desaparecerá cuando el interruptor culpable o el control haya sido desactivado. La alerta de interruptores que se activará durante el encendido son el interruptor del acelerador y el del ralenti.



Programación de la radio

En cualquier momento que desee ver o cambiar cualquiera de los valores actuales en el transmisor, se debe acceder primero al modo de programación, por supuesto encendiendo primero la emisora y luego pulsando las teclas "SELECT" "+" y "-" simultáneamente, manteniendo la presión durante un segundo.

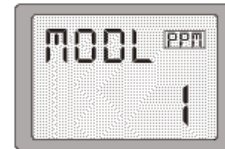
Una vez en el programa, la tecla MODE se utilizará para desplazarse por las funciones (número de modelo), fecha de venta, el nombre del modelo, inversión, exponenciales, dual rate, ajustes de punto final (EPA), ajustes (trim), curva normal del acelerador, curva de pitch, curva de ralentí, curva de ralentí del pitch, pausa del acelerador, revoluciones, la sensibilidad de giro y tipos de placa oscilante (swashplate). La tecla SELECT permite acceder a los ajustes dentro de la función. Cuando realmente se requiera un cambio de datos, la palanca "Entrada de Datos" (DATA INPUT) se utiliza para aumentar o disminuir el valor del elemento que aparece en pantalla, esto es suficiente para realizar el cambio de valor.

Usted puede regresar a la pantalla de inicio (donde se muestra el número de modelo y el voltaje de la batería) pulsando MODE "flecha arriba" y "flecha abajo" simultáneamente durante un segundo. Nota: Las funciones se enumeran y describen en el orden en que aparecen en el transmisor. Lea todas las instrucciones de programación antes de configurar el modelo (si no va a utilizar cualquiera de las funciones combinadas por un tiempo, puede leer esas instrucciones cuando vaya a usarlas). Consulte también el diagrama de flujo del manual.

Selección de Modelo/Reconfiguración/ Nombre del Modelo

Función MODL – Selección de modelo

1. Acceder a la función de Selección de Modelo en el modo de programación de (pulsando las teclas MODE "flecha arriba" y "flecha abajo" simultáneamente y mantener la presión por un segundo.) El número del modelo activo parpadeará.
2. Para activar un modelo diferente utilice la palanca "Data Input" hasta que aparezca el modelo deseado.
3. Ahora el modelo ha sido seleccionado. Todas las entradas de programación de de aquí en adelante sólo tendrán efecto para el número de modelo seleccionado en la de pantalla (hasta que se seleccione otro número).



Función REST – Reconfiguración de datos

Todos los datos de cualquier modelo de memoria se pueden restablecer a los valores predeterminados originales de fábrica. A menudo esto se hace para conseguir un "nuevo comienzo" y borrar la memoria antes de introducir nuevo conjunto de configuraciones para un nuevo modelo.

Para restablecer los datos:

1. Acceda la función de Selección de Modelo en el modo de programación de (pulsando la tecla MODE y Teclas de selección de forma simultánea por un segundo). Use la palanca DATA INPUT para seleccionar la memoria del modelo que desea restaurar.
2. Una vez que el número de modelo deseado aparece en la pantalla, pulse la tecla SELECT. Un "REST" aparecerá en la pantalla.
3. Presione ENTRADA DE DATOS hacia arriba o hacia abajo durante unos 2 segundos para limpiar y restablecer la memoria. "CLR" parpadea primero, y luego deja de parpadear, con un sonido. Ahora, los datos del modelo se han restablecido al valor inicial que es el valor predeterminado establecido en la fábrica. La modulación existente y la configuración del tipo placa oscilante (swashplate) no se restablecen. Si se interrumpe la alimentación (se apaga la emisora) durante el proceso de reset, los datos no serán modificados.



PRECAUCIÓN: Al restablecer la memoria del modelo seleccionado eliminará permanentemente toda la información de programación para ese modelo. Los datos no se pueden recuperar (a menos que lo haya grabado en un Hoja de Registro de Modelo al final de este manual. No elimine el modelo a menos que esté seguro de que desea liberar esa memoria y empezar de cero. Cuando efectivamente cree un modelo debe tener el modelo delante de usted para poder comprobar realmente los efectos de su programación y medir el control de acciones.

Función del nombre de modelo

1. Acceder a la función de Selección de Modelo en el modo de programación (pulsando el botón MODE "flecha arriba" y "flecha abajo" simultáneamente las teclas y presionando durante un segundo). Utilice la palanca de entrada de datos DATA INPUT para seleccionar el número de modelo que desea cambiar.
2. Pulse la tecla SELECT dos veces después de ver en la pantalla la memoria de modelo en el que desea establecer el nombre del modelo, entonces verá el nombre del modelo en la pantalla.
3. Elija un carácter para el primer dígito, utilizando la palanca DATA INPUT. Luego, pase al siguiente dígito pulsando la tecla SELECT y elija un carácter de la misma manera. Continuar la elección de caracteres para el tercer y cuarto dígito. Puede usar hasta cuatro caracteres para el nombre.

REVR Función de Inversión del Servo

La función de inversión del servo se utiliza para cambiar la dirección en la que un servo responde a un control de entrada del transmisor (stick o interruptor). Después de utilizar la función de inversión, compruebe todos los controles sobre el modelo para estar seguro de que están operando en la dirección correcta y que no ha invertido un servo distinto del previsto inadvertidamente. Revertir un servo equivocado (y no comprobar la respuesta de los controles antes de cada vuelo) puede ser la causa más común de un accidente!

Para revertir un servo:

1. Entre en el modo de programación y use la tecla MODE para acceder a la función REVR.
2. Use la tecla SELECT para seleccionar el canal que desea.
3. Presione el botón "-" para invertir el servo (REV), o presione el botón "+" para que el servo funcione normalmente. (NOR). La flecha indica el estado de los servos (normal o invertido).
4. Use la tecla SELECT para mostrar otros canales.



DUAL RATES / EXPONENCIALES

El alerón, elevador y las tasas de timón doble en el T6HP son activados a la vez por el conmutador de velocidad dual (Dual Rate Switch). El importe de la disminución de recorrido para cada control se puede establecer entre 0% y el 100% de los valores establecidos los puntos finales.

Nota: Es posible establecer un valor de tipo doble cero, lo que causa una ausencia de respuesta de ese canal. Si inadvertidamente se configuran a cero ambos valores, podría provocarse un accidente.

Nota: Al realizar la configuración inicial del modelo, debe establecer con anterioridad los EPA (ajustes de punto final) antes que los valores de los Dual Rates.. Cuando se configuran por primera vez, éstos deben establecerse en el 100%.

D/R Configuración de Dual Rate

Para establecer el Dual Rate:

1. Entre en el modo de programación. Acceda a la pantalla D/R con la tecla MODE.

2. Seleccione el canal a ajustar (1-alerones, 2-elevador, 4-timón) pulsando la tecla SELECT hasta que el número del canal deseado sea visible al lado izquierdo de la pantalla. Nota: Si "EXPO" apareciera en la pantalla, significa que ha presionado la tecla SELECT demasiadas veces y se muestran los valores para los exponenciales (explicados más adelante). Pulse la tecla SELECT para volver a los valores de Dual Rate.

3. Coloque el interruptor Dual Rate en la posición deseada para el valor que desea cambiar. (En general, los pilotos prefieren tener el interruptor en la posición superior para la tasa alta (alta velocidad) y la posición inferior para la tasa baja.

4. Cambiar el valor de la tasa de dual rate con la palanca DATA INPUT hasta lograr el valor deseado. Si quiere cambiar el el valor para la otra posición del interruptor al mismo tiempo, cambie el interruptor a la posición inversa e introduzca el valor.



5. Repita el procedimiento para los otros canales (canal 2 – elevador, 4-timón).

EXPO Configuración de los Exponenciales

Los "exponenciales" están en la misma función que el Dual Rate. Lo mismo que éste último, los "expos" se pueden establecer para ambas posiciones del interruptor. El exponencial negativo (-) disminuye el movimiento inicial del servo. El exponencial positivo (+) Aumenta el movimiento inicial del servo. El exponencial "curva" puede oscilar entre -100% y +100%.

Para establecer los exponenciales:

1. Entre en el modo de programación. Acceda a la pantalla D/R con la tecla MODE.
2. Acceda a la pantalla "EXPO" con la tecla SELECT.
3. Seleccione el canal (1-alerones, 2-elevador, 4-timón) que desea configurar pulsando la tecla SELECT . El número de canal activo se muestra en la pantalla. Nota: Si un "D/R" aparecerá en la la pantalla, es que ha presionado la tecla SELECT demasiadas veces y se muestran los valores para el D / R (valores dobles de velocidad). Presione SELECT para volver los exponenciales.
4. Coloque el interruptor Dual Rate en la posición del valor que desea cambiar.
5. Introduzca el valor deseado de exponencial con la palanca de la entrada de datos DATA INPUT. (Como se indica a continuación, un valor exponencial con un "-" delante hace el movimiento inicial del servo menor, o "más suave. ").
6. Cambie el interruptor a las demás posiciones para las que desea establecer un valor exponencial.
7. Repita el procedimiento para la configuración de los demás canales.



EPA Ajustes de Punto Final

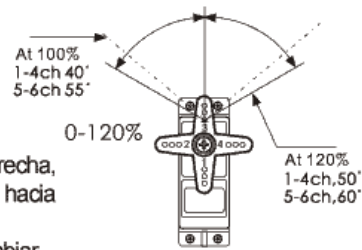
Nota: Como al cambiar el "punto final" también cambiarán los valores de Dual Rate, los puntos finales deben establecerse antes de la fijación de los Dual Rates. Si establece las tasas y su doble, y después vuelve atrás y cambia los puntos finales, los valores de doble tasa también cambiarán.

El valor de control debe ser configurado para el "punto final" tan cercano al 100% como sea posible. Si los valores de los EPA son inferiores al 70% superiores al 120% para conseguir el empuje deseado, debe considerar seriamente la posibilidad cambiar las conexiones de la varilla de empuje (pushrod) para que los valores se puedan establecer más cerca del 100%.

Para definir los puntos finales:

1. Entre en el modo de programación y use la tecla MODE para acceder a la pantalla de los "EPA". El número de canal se visualizará a la izquierda de la pantalla y el símbolo "%" parpadeará.

- Para cambiar el alerón derecho mueva la palanca del alerón hacia la derecha, a continuación, empuje la palanca ENTRADA DE DATOS (DATA INPUT), hacia arriba o hacia abajo para cambiar el valor y el tiro.
- Mueva la palanca a la izquierda y use la palanca DATA INPUT para cambiar el empuje del alerón izquierdo . 4. Use la tecla SELECT para mostrar los otros canales y establecer los otros puntos finales. Tenga en cuenta que al mover el stick (o interruptor) de un extremo a otro cambia el valor visualizado y de la posición de la flecha para ese "final" de control.



TRIM configuracion de recortes

Hay cuatro niveles de recorte de ajuste ("trims") en la parte frontal del transmisor. Tres de los sticks son para ajustar la posición neutra de los alerones, elevador y los servos del timón. El cuarto trim se usa para establecer las r.p.m. del motor inactivo cuando la palanca del acelerador está al final de su recorrido.

El uso previsto de los sticks es hacer pequeños ajustes del servo, en vuelo, para lograr que el modelo desarrolle un vuelo "ajustado" (vuela recto y a nivel). Ya que los sticks están destinados a ser usados durante el vuelo, no es necesario ajustar los "recortes" (trims) en el programa. Simplemente empuje o tire de las palancas de ajuste durante el vuelo y la posición neutral de los servos cambiará. Tenga en cuenta que debe comenzar con las superficies de control centradas cuando los servos están a vez centrados y los sticks están a "cero" (o casi cero). SOLO ENTONCES, en vuelo, puede ajustar el trim.

Centrado de los servos:

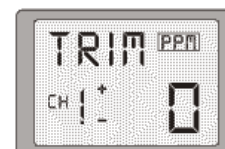
- Encienda el transmisor y el receptor. Opere con los controles para asegurarse de que los servos responden en la dirección correcta. Utilice la función de inversión (REVR) para revertir un servo, si es necesario .
- Centre la palanca de control del acelerador.
- Coloque los brazos de los servos en el servo de manera que aquellos estén perpendiculares a las varillas de empuje (ver página 5). Cortar los brazos del servo que no se necesiten si se estima necesario.
- Conecte las varillas (pushrods) a las superficies de control. Ajuste la longitud de las varillas de empuje hasta que la superficie de control se centra cuando los servos están también centrados.

Nota: El ajuste del acelerador afecta el servo del acelerador sólo cuando la palanca del acelerador está por debajo de medio recorrido. De esta manera, el cierre definitivo del carburador puede ajustarse sin afectar al servo y su conjunto.

Para ajustar la configuración de los recortes ("trims"):

Una vez que los servos y superficies de control han sido conectados y el control de empuje, los puntos finales y los dual rate han sido configurados, haga volar su aparato. Ajuste el trim (recorte) como sea necesario para obtener el modelo vuele en línea recta y a nivel. Si es necesario demasiado trim (recorte) en cualquiera de los controles, es una buena idea reajustar las varillas de empuje para que el trim puede ser devuelto a la posición neutra (cero). El ajuste de los recortes con la palanca de trims, hará variar la posición del servo en incrementos de "4." Si se requieren ajustes más finos, haga aterrizar el modelo, a continuación entre en el programa, tal y como se describe a continuación, para ajustar el trim en incrementos de "1":

- Entre en el modo de programación y use la tecla MODE para activar el menú de recortes "trim".
- Pulse la tecla SELECT para visualizar el canal que debe ajustarse (la figura muestra el ajuste fino del canal 1(CH1)).
- Ajuste el valor usando la palanca DATA INPUT. Tenga en cuenta que inicialmente los valores cambiarán en incrementos de "1", pero si la palanca DATA INPUT se mantiene en la posición el tiempo suficiente, los valores cambiarán más rápidamente.
- Repita los pasos para otros canales que requieran ajustes.

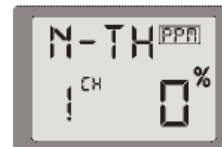


N-TH Función de Curva de Aceleración Normal

Se utiliza para establecer la curva de aceleración para un vuelo normal. La curva de aceleración de 5 puntos se utiliza para adaptar mejor el paso colectivo de la pala (collective pitch) a las rpm del motor para la carga consistente en éste último. La curva del acelerador puede ajustarse de 0-100% para cada punto. Esta curva normal del acelerador crea la curva básica de entorno de inseguridad. Utilice esta función junto con la curva de paso normal (normal pitch) (véase la curva de paso normal) para que el control "arriba/abajo" proporcione al motor una velocidad constante .

Para establecer la curva normal de aceleración:

1. Entre en el modo de programación y use la tecla MODE para acceder a la función "N-TH". El número de posición del stick del acelerador aparecerá en el lado izquierdo de la pantalla y el símbolo "%" parpadeará..
2. Utilice SELECT para seleccionar el punto de la curva que desee. El Punto 1 que aparecerá mostrado en primer lugar es la posición del stick del acelerador en el punto extremo inferior de su recorrido (lento). El Punto 5 representa la posición del stick al máximo de su recorrido (rápido).
3. Empuje la palanca DATA INPUT para fijar la posición del servo.
4. Utilice tecla SELECT para establecer otros puntos de la misma manera.



N-PI Función de Curva Normal de Pitch (paso)

Se utiliza para establecer la curva de paso para el vuelo normal. Esta curva de paso de 5 puntos se utiliza para ajustar mejor el paso colectivo de las palas (collective pitch) a las rpm del motor para la carga consistente en éste último. La curva de paso (pitch) se puede ajustar del 0 la 100% en cada punto. Esta curva de paso normal crea la curva básica de entorno de inseguridad. Utilice esta función junto con de la curva normal del acelerador para que el control arriba / abajo proporcione una velocidad constante al motor.

Para establecer la curva de paso normal:

1. Entre en el modo de programación y use la tecla MODE para acceder a la función "N-PI". El número de posición del stick del acelerador aparecerá en el lado izquierdo de la pantalla y el símbolo "%" parpadeará.
2. Utilice SELECT para seleccionar el punto de la curva que desee. El Punto 1 que aparecerá mostrado en primer lugar es la posición del stick del acelerador en el punto extremo inferior de su recorrido (lento). El Punto 5 representa la posición del stick al máximo de su recorrido (rápido).
3. Empuje la palanca DATA INPUT para fijar la posición del servo.
4. Utilice tecla SELECT para establecer otros puntos de la misma manera.



I-TH Función de la curva de ralentí del acelerador

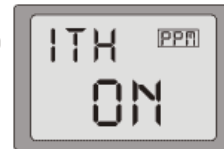
Se utiliza para establecer la curva de aceleración del vuelo en ralentí. La curva de aceleración de 5 puntos se utiliza para adaptar mejor el paso colectivo de la pala (collective pitch) a las rpm del motor para la carga consistente en éste último mientras la función ralentí (Idle-Up) está activada. La curva del acelerador puede ajustarse de 0-100% para cada punto.

Esta función de ralentí está prevista para que las rpm del motor sean constantes y se puede activar en cualquier momento durante la ejecución de maniobras aéreas , como bucles, loops, y vuelo 3D, incluso cuando el paso colectivo de las palas (collective pitch) es reducido.

1. Entre en modo de programación y use la tecla MODE para acceder a la función "I-TH".
2. Empuje la palanca DATA INPUT "+" hacia arriba. Esto hará que el intermitente "INH" cambie a "ON", también parpadeará. Ahora, la función I-TH está activada. Presione la tecla SELECT, el número de posición del stick del acelerador aparece en el lado izquierdo de la pantalla y el símbolo "%" parpadea.



3. Utilice SELECT para seleccionar el punto de la curva que desee. El Punto 1 que aparecerá mostrado en primer lugar es la posición del stick del acelerador en el punto extremo inferior de su recorrido (lento). El Punto 5 representa la posición del stick al máximo de su recorrido (rápido).



4. Presione "+" o "-" en la palanca DATA INPUT para establecer la posición del servo.

5. Utilice tecla SELECT para establecer otros puntos de la misma manera.



I-PI Idle-up función Curva de Afinación

Se utiliza para establecer la curva de paso para el vuelo en ralentí. La curva de aceleración de 5 puntos se utiliza para adaptar mejor el paso colectivo de la pala (collective pitch) a las rpm del motor para la carga consistente en éste último durante el uso del ralentí. La curva del paso de ralentí puede ajustarse de 0-100% para cada punto. La parte alta de la curva de paso debe ser configurada para no sobrecargar el motor y mantener las rpm constantes. Generalmente se configura un valor de paso de ralentí menor que el valor de paso (pitch) normal.

Para ajustar la curva de afinación de paso de ralentí:

1. Acceda al modo programación y use la tecla MODE para acceder a la función "I-PI".
2. Presione el signo "+" de la palanca DATA INPUT. Esto hará que "INH" parpadee en la pantalla hasta cambiar a un "ON" también parpadeante. Ahora, la función I-TH está activada. La posición de la palanca del acelerador se mostrará en el lado izquierdo de la pantalla y el símbolo "%" parpadeará. Esta función no se puede utilizar cuando "I-TH" función no es activado. Cuando se establece la función "I-PI", la función I-TH debe estar activada.
3. Utilice SELECT para seleccionar el punto de la curva deseado. El punto 1 que se muestra inicialmente representa el acelerador en el extremo inferior de su recorrido (lento). El punto 5 representa el acelerador en el extremo superior máximo (rápido).
4. Presione el botón "+" o "-" de DATA INPUT para fijar la posición del servo. 5. Utilice tecla SELECT para establecer otros puntos de la misma manera.



HOLD Función Hold del Acelerador

La función HOLD del acelerador se utiliza para la auto-rotación mientras que el control de pitch (paso) sólo se utiliza para hacer un descenso y aterrizaje. Simplemente gire el interruptor Hold para poner el motor en ralentí o posición de corte y se desconecte del stick del acelerador. Se puede establecer a partir de (-) 50 % a (+) 50 % de recorte de la posición del acelerador.

Para establecer la función HOLD:

1. Entre en el modo programación y use de la tecla MODE para acceder a la función HOLD.
2. Empuje la palanca DATA INPUT hacia arriba. Esto hará que el indicador "INH" parpadee y cambie a "ON". Ahora, la función HOLD está activada.



3. Pulsar tecla SELECT una vez. Esto hará que el indicador "%" parpadee en la pantalla. Empuje la palanca HOLD hacia usted. Presione hacia arriba o hacia abajo DATA INPUT para establecer la posición de HOLD para la aceleración del servo.



Para desactivar función HOLD:

En la función HOLD en modo de programación, presione "SELECT" una vez, esto causa que un indicador "ON" parpadee en pantalla. A continuación, pulse el botón "-". La pantalla mostrará "INH". Ahora, la función HOLD está desactivada.



REVO Función mixta Paso-Timón

Esta función mixta añade timón en relación con el paso o pitch. Esto ayuda a compensar la rotación del helicóptero causada por la torsión del motor. (Nunca use REVO con un giroscopio tipo heading-hold/AVCS que se está ejecutando en modo heading-hold/AVCS. Sin embargo, puede ser usado cuando el giroscopio heading-hold/AVCS está configurado en modo normal.

Para activar la función REVO :

1. Entre en modo de programación y use la tecla MODE para acceder función REVO.
2. Pulse "+" en DATA INPUT. Esto hará que "INH" pantalla empiece a parpadear hasta que cambia al indicador "ON" también parpadeante. Ahora la función REVO está activada.
3. Presione la tecla SELECT una vez. Esto provocará el parpadeo del símbolo "%" en la pantalla. Se puede establecer la cantidad de mezcla en el acelerador para un máximo y un mínimo por separado. Cuando se mueve acelerador desde la posición neutra hacia abajo, una flecha indicará la dirección hacia abajo. Presione "+" o "-" en DATA INPUT para fijar la cantidad de mezcla mínima. Cuando se mueve el acelerador desde la posición neutral hacia arriba una flecha indicará la dirección hacia arriba. Presione "+" o "-" en DATA INPUT para fijar la cantidad de mezcla del máximo.



Para desactivar la función de mezcla REVO:

En la función REVO en la pantalla, pulse SELECT pulse el botón "-" de DATA INPUT, el indicador "ON" parpadeará y después cambiará a "INH". Ahora la función REVO está desactivada.

GYRO Función mixta de Giroscopio

La función mixta GYRO se usa para el ajuste de la ganancia del giro. Se pueden establecer dos ajustes diferentes en el interruptor Gyro del transmisor.

Para activar la función GYRO:

1. Enchufe el ajuste de sensibilidad del giro en el canal 5 del receptorreceptor (no se puede reasignar a un canal diferente).
2. Seleccionar EPA del canal 5 (ver página 11-12) para establecer el 100%, tanto hacia arriba como hacia ABAJO.
3. Entre en modo programación y use la tecla MODE para acceder a la función GYRO.
4. Presione el botón "+" de DATA INPUT. Esto hará que el indicador "LNH" parpadee en la pantalla para cambiar acto seguido a un "ON" parpadeante. Ahora la función está activada.

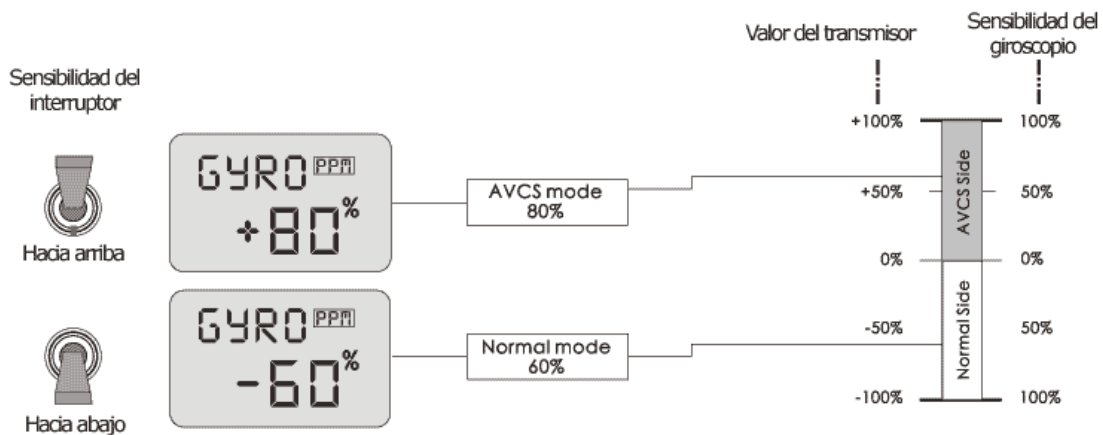


5. Presione la tecla SELECT una vez. Esto le mostrará la configuración de la ganancia del giroscopio y parpadeará el símbolo "%" en la pantalla.

Gire el interruptor del giro (Canal 5) para cambiar de arriba abajo. Esto hará que la flecha apunte hacia arriba y abajo en la pantalla simultáneamente con la operación de cambio y mostrará la posición del interruptor. Pulse "+" o "-" en DATA INPUT para ajustar la posición de la ganancia del giro arriba y abajo. La ganancia se puede ajustar de -100% a +100%.



Relación entre la configuración del valor de la radio y la sensibilidad del giroscopio.



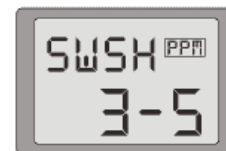
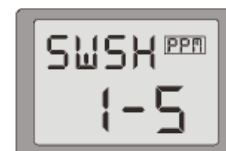
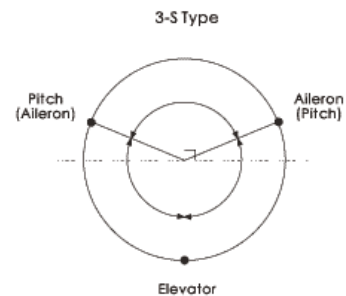
SWSH Selección Tipos de Plato Oscilante (SwashPlate) y Swash AFR

Esta función permite dos opciones de placa oscilante. Se puede configurar Swash AFRS, si elige el tipo 3-S.

1-S: Alerón independiente, con pitch y servos elevadores vinculados a la placa oscilante. La mayoría de los kits son de tipo 1-S. 3-S: A comandos de alerón, el alerón y los servos inclinan la placa oscilante a izquierda y derecha. A órdenes del elevador, los tres servos inclinan la placa a proa y a popa. A comandos del pitch, los 3 servos mueven la placa oscilante arriba y abajo.

Para seleccionar los tipos de placa oscilante:

1. Entre en modo de programación y use la tecla MODE para acceder a la función "SWSH".
2. Use DATA INPUT para seleccionar el tipo placa oscilante. Si desea elegir el tipo "1 -S" ,presione el botón "+" en DATA INPUT. Si desea seleccionar el tipo 3-S, presione "-" en DATA INPUT. Cuando se cambia el tipo de placa oscilante de el indicador 1-S o 3-S parpadea lentamente hasta que se fija el tipo seleccionado. Entonces deja de parpadear mostrando el tipo elegido y emite un sonido de confirmación.
3. Ahora el tipo de placa oscilante está seleccionado.



Para configurar Swash AFR:

Esta función sólo se puede establecer cuando se ha seleccionado el tipo de placa oscilante 3-S. No existen ajustes Swash AFR para el tipo de placa 1-S. Esta función AFR Swash se utiliza para cambiar la dirección y la cantidad de movimiento del servo de los alerones, elevador y pitch.

Inicialmente, la vinculación y configuración de la longitud de los servos de alerón, elevador y pitch vienen configurados según el manual de instrucciones del modelo. Básicamente, el "EPA" se encuentra cerca del 100% en estos tres servos para configurar la función "reverse" del servo de manera que la placa oscilante se mantiene horizontal y se mueve en la dirección correcta cuando se manipula el control del pitch (stick del acelerador arriba y abajo).

1. Entre en modo de programación y use la tecla MODE para acceder a la función "SWSH".
2. Confirme que el tipo de placa activado es 3-S. Si el tipo 3-S no está seleccionado, por favor consulte "Para seleccionar los tipos de placa oscilante" y active el tipo 3-S.
3. Use la tecla SELECT para seleccionar el canal que quiera establecer.: inicialmente aparecerá en pantalla el canal del alerón "CHA" y el símbolo "%" parpadeando. Mueva el stick del alerón a izquierda y derecha para configurar la dirección y la cantidad de movimiento hacia arriba o hacia abajo en el servo presionando la flecha arriba o abajo en DATA INPUT.. El movimiento del alerón se puede ajustar de -100% a 100%.
4. Seleccionar otro canal (elevador o pitch) con la tecla de selección para establecer la dirección del movimiento y la cantidad de movimiento del servo de la misma manera que acaba de hacer para el canal del alerón. El canal del elevador es "CHE" y "CHP" el correspondiente al pitch.

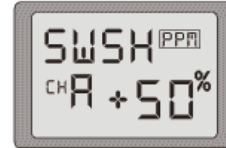
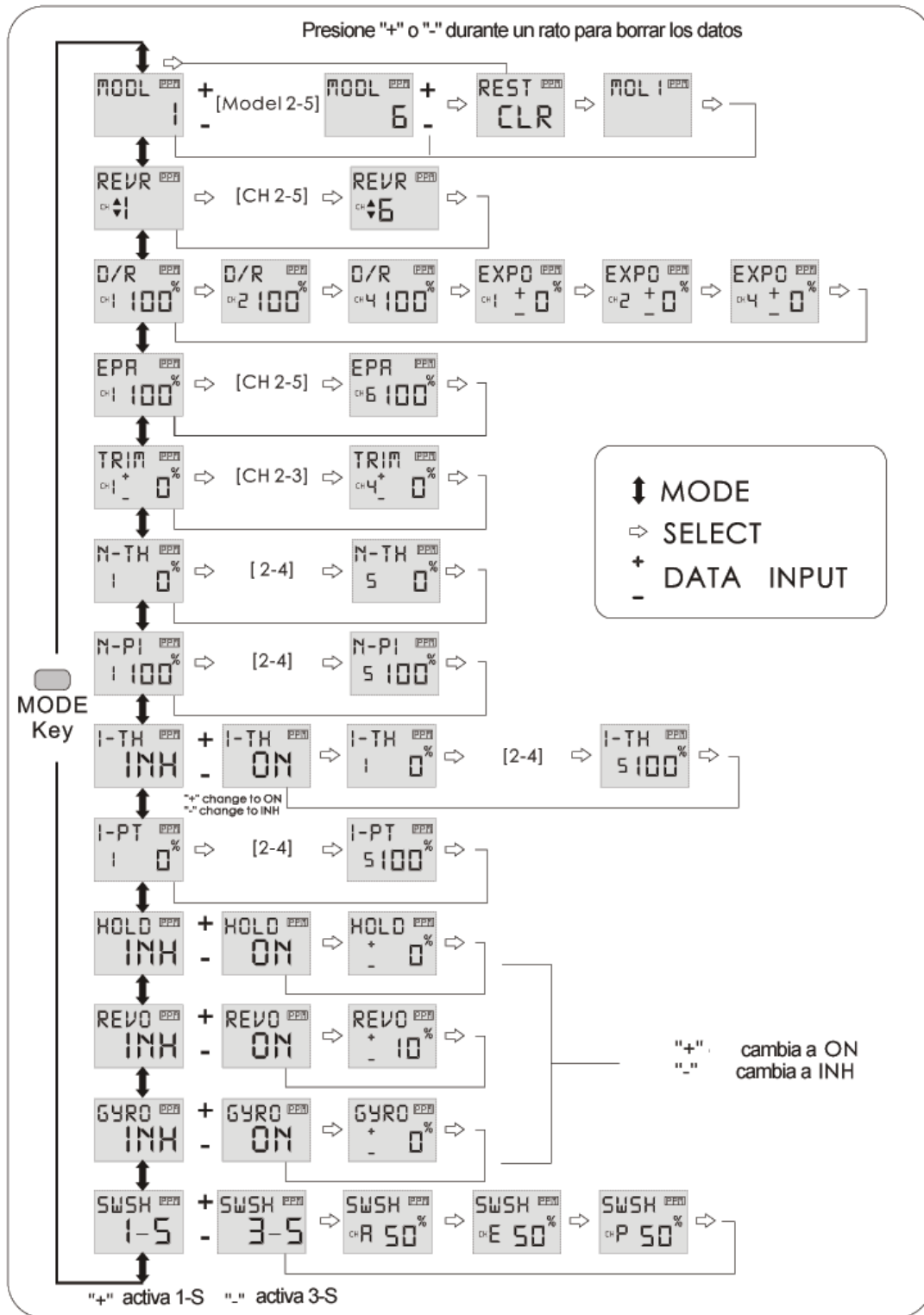


Diagrama de Flujo



Otras Funciones del T6HP

Función Entrenamiento (sólo para principiantes)

La función de entrenamiento de la T6HP le permite la práctica de vuelo como estudiante mediante la conexión de la T6HP al transmisor del instructor. Cuando dos emisoras están conectadas con el cable de entrenamiento, ambos son capaces de pilotar el modelo, pero suele ser conveniente que el instructor opere con la emisora que ha sido configurada para el modelo de avión utilizado (ya que está programado para hacer volar el modelo). Cuando el instructor tiene presionado el interruptor de entrenamiento "Trainer" en su radio, el estudiante tendrá el control. Cuando el instructor desea recuperar el control, simplemente libera el interruptor. La recuperación del control total por parte del instructor es inmediata.

Para utilizar la función de entrenamiento:

1. Es conveniente que el instructor utilice el transmisor que ya está configurado para el modelo.
2. Fije el transmisor T6HP de su estudiante en la misma modulación. Para que la radio del estudiante siga la misma modulación, sintonizar el radio en PPM.
3. Cierre la antena del estudiante y extienda completamente la antena del instructor.
4. Con el transmisor apagado, conecte ambas radios con el cable de entrenamiento (En el T6HP la conexión para el cable se encuentra en el centro de la parte posterior de la emisora. No fuerce el enchufe en el transmisor y fijese que el enchufe sólo puede entrar en una determinada posición.
5. Encienda el transmisor del instructor. **NO** encienda el del estudiante al mismo tiempo. El transmisor se encenderá automáticamente, pero no transmitirá ninguna señal. Establezca los valores de REVR y los ajustes de trim de la radio del principiante para que coincidan con los del instructor.
6. Encienda el interruptor del receptor en el modelo. Presione el interruptor de entrenamiento en la radio del instructor. Use la radio del principiante y opere los controles (alerones, elevador, timón de dirección, etc) y observe cómo responden. Realice los ajustes necesarios en el transmisor del principiante para lograr que los controles respondan correctamente.
7. Compruebe que los ajustes están sincronizados pulsando y soltando el botón de entrenamiento "Trainer" varias veces. Los controles en el modelo deben permanecer estacionarios. Si los controles no permanecen estacionarios, esto indica que la configuración de los ajustes en la radio principiante no coinciden con los del instructor. Modifique los ajustes de la emisora del principiante como sea necesario.

Función de Corte del Acelerador

Esta función de corte del acelerador sirve para apagar el motor. El motor puede ser convenientemente apagado pulsando el botón "THR Cut". La función de corte del acelerador impide que inadvertidamente se apague el motor cuando se baja el stick del acelerador hasta su límite inferior (como sucede al ejecutar un aterrizaje). Esta función sólo es operativa cuando la palanca del acelerador está abajo. Para activar esta función de corte, encienda el transmisor y el receptor. Accione la función de corte, presionado y soltando rápidamente el interruptor dos veces.

Observe la posición del carburador en el motor. Debe de estar completamente cerrado (por lo tanto, el motor apagado). Si es necesario, utilice el E.P.A. del acelerador (canal 3) para cerrar completamente el carburador cuando se activa el corte de aceleración. Después use ajuste del acelerador para abrir el barril del carburador por lo que el motor funcionará al ralentí con las RPM deseadas cuando se lleve la palanca del acelerador a su límite inferior.

Cambio de modo de control

El transmisor puede ser operado en cuatro "modos" de control diferentes (1, 2, 3 y 4). Los modos determinan las funciones que serán operadas por palancas de control. Inicialmente, el transmisor está en el "modo 2" y debe quedar en modo de 2 a menos que usted sea un piloto experimentado y haya aprendido a volar en un modo diferente.

Para cambiar el modo, presione simultáneamente las teclas MODE y SELECT, luego encienda la emisora. El modo actual aparecerá en la pantalla LCD. Utilice DATA INPUT para cambiar el modo. Si se selecciona un modo que establece el control del acelerador en la palanca derecha, el mecanismo de tope del acelerador tendrá que ser trasladado también.

Digital 6CH Digital Proportional R/C SYSTEM

T6HP

Manual de Instrucciones

para T6HP de 6 Canales

The logo for RadioLink, featuring the word "RadioLink" in a bold, black, sans-serif font. A red swoosh underline is positioned beneath the letters "Radio", and a thin red line extends from the top of the letter "k" to the right.

[Www.radiolink.com.cn](http://www.radiolink.com.cn)

Traducción al español ofrecida por:

The logo for discochip, featuring the word "discochip" in a bold, black, sans-serif font. A green circle is placed between the words "disco" and "chip".

www.discochip.com

