

BLADE® 180CFX

Advanced Settings

The 180 CFX default settings are appropriate for most users. We recommend flying with the default parameters before making any adjustments.

WARNING: To ensure your safety, always disconnect the motor wires from the ESC before performing the following steps. After you have completed the adjustments, reconnect the motor wires to the ESC before attempting to fly the model.

Transmitter Setup

Before accessing the Gain Parameter Adjustment or Servo Adjustment, you must assign channel 7 (AUX2) to the bind switch on the transmitter.

Transmitter	Channel Input Configuration	Reversing Setup
DX6, DX6i	No setup required	
DX7s, DX8, DX9, DX18	7(AUX2): Switch I	AX2 = Reverse

Gain Parameters

1. Cyclic P Gain Adjustment (Default 100%)

Higher gain will result in greater stability. Setting the gain too high may result in random twitches if your model has an excessive level of vibration. High frequency oscillations may also occur if the gain is set too high.

Lower gain will result in less stability. Too low of a value may result in a less stable model particularly outdoors in winds.

If you are located at a higher altitude or in a warmer climate, higher gains may be beneficial—the opposite is true for lower altitude or colder climates.

2. Cyclic I Gain Adjustment (Default 100%)

Higher gain will result in the model remaining still, but may cause low frequency oscillations if increased too far.

Lower gain will result in the model drifting slowly.

If you are located at a higher altitude or in a warmer climate, higher gains may be beneficial—the opposite is true for lower altitude or colder climates.

3. Cyclic D Gain Adjustment (Default 100%)

Higher gain will improve the response rate of your inputs. If the gain is raised too much, high frequency oscillations may occur.

Lower gain will slow down the response to inputs.

4. Cyclic Response (Default 100%)

Higher cyclic response will result in a more aggressive cyclic response.

Lower cyclic response will result in a less aggressive cyclic response.

5. Tailrotor P Gain Adjustment (Default 100%)

Higher gain will result in greater stability. Setting the gain too high may result in random twitches if your model has an excessive level of vibration. High frequency oscillations may also occur if the gain is set too high.

Lower gain may result in a decrease in stability. Too low of a value may result in a less stable model particularly outdoors in winds.

If you are located at a higher altitude or in a warmer climate, higher gains may be beneficial—the opposite is true for lower altitude or colder climates.

6. Tailrotor I Gain Adjustment (Default 100%)

Higher gain results in the tail remaining still. If the gain is raised too far, low speed oscillations may occur.

Lower gain will result in the tail drifting in flight over time.

If you are located at a higher altitude or in a warmer climate, higher gains may be beneficial—the opposite is true for lower altitude or colder climates.

7. Tailrotor D Gain Adjustment (Default 100%)

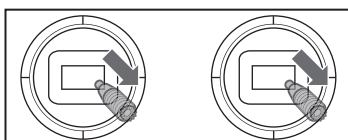
Higher gain will improve the response rate to your inputs. If raised too far, high frequency oscillations may occur.

Lower gain will slow down the response to inputs, but will not have an effect on stability.

Entering Gain Adjustment Mode

DX6 and DX6i Users:

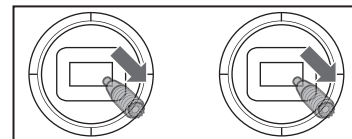
1. Lower the throttle stick to the lowest position.
2. Power ON the transmitter.
3. Install the flight battery on the helicopter frame, securing it with the hook and loop strap.
4. Connect the battery connector to the ESC.
5. Before initialization is complete, move and hold both transmitter sticks to the bottom right corner as shown.



6. When the servos move, you have entered Gain Adjustment Mode.
7. Release the sticks and proceed to Adjusting the Gain Values to make any desired changes.

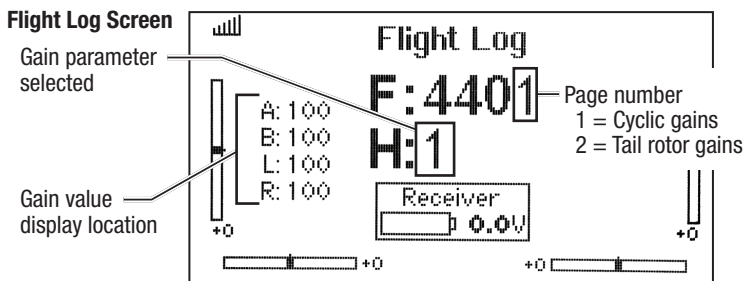
DX7s / DX8 / DX9 / DX18 Users:

1. Lower the throttle stick to the lowest position.
2. Power ON the transmitter.
3. Install the flight battery on the helicopter frame, securing it with the hook and loop strap.
4. Connect the battery connector to the ESC.
5. Place the helicopter on a flat surface and leave it still until the orange receiver LED glows solid, indicating initialization is complete.
6. Move and hold both transmitter sticks to the bottom right corner as shown.
7. Press and hold the bind/panic switch until the swash servos move.
8. Release the sticks and the bind/panic switch. The model is now in Gain Adjustment Mode.
9. Proceed to Adjusting the Gain Values to make any desired changes.



Adjusting the Gain Values

If you are using a Spektrum™ telemetry-enabled transmitter, the gain adjustments can be viewed on the Flight Log screen. Refer to your transmitter instructions to locate this screen. The gain parameter currently selected will flash on the transmitter screen. If you are not using a Spektrum telemetry-enabled transmitter, the parameter and gain values are indicated by the position of the swashplate on the helicopter.



Once you have entered Gain Adjustment Mode, you can move the cyclic stick right and left to select the gain parameter you would like to adjust. Moving the stick right will select the next parameter. Moving the stick left will select the previous parameter.

The selected gain parameter is indicated on the Flight Log screen and by the lean of the swashplate on the roll axis.

Parameter #	Display location	Swash Position	Page #
1	A	100% to the Left	1
2	B	50% to the Left	1
3	L	25% to the Left	1
4	R	Swashplate Level	1
5	A	25% to the Right	2
6	B	50% to the Right	2
7	L	100% to the Right	2

The current gain value for the selected parameter is indicated on the Flight Log screen and by the angle of the swashplate (forward or backward) as shown in the table at the right.

Swash Position	Gain Value
Full backward	0%
50% backward	50%
Level forward and backward	100%
50% forward	150%
Full forward	200%

Move the cyclic stick forward or backward to adjust the gain value.

Moving the stick *forward* will increase the gain value. Moving the stick *backward* will decrease the gain value.

It is always best to adjust one gain at a time. Make small adjustments (5% or less) and test fly the model to evaluate the adjustments that were made.

If you would like to reset the current gain value to the default value of 100%, move and hold the rudder stick full right for 1 second. The swash will level on the pitch axis, indicating a 100% gain setting.

Blade 180 CFX Servo Adjustment

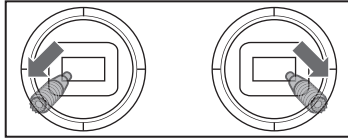
Your Blade 180 CFX was setup at the factory and test flown. The servo adjustment steps are usually only necessary in special circumstances, such as after a crash or if a servo or linkage is replaced.

WARNING: To ensure your safety, always disconnect the motor wires from the ESC before performing the following steps. After you have completed the adjustments, reconnect the motor wires to the ESC before attempting to fly the model.

Entering Servo Adjustment Mode

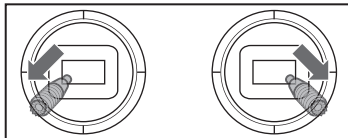
DX6 and DX6i Users:

1. Lower the throttle stick to the lowest position.
2. Power ON the transmitter.
3. Install the flight battery on the helicopter frame, securing it with the hook and loop strap.
4. Connect the battery connector to the ESC.
5. Before initialization is complete, hold the left stick to the bottom left corner and the right stick to the bottom right corner as shown.
6. When the swashplate servos move, you have entered Servo Adjustment Mode.
7. Release the sticks and proceed to Adjusting the Servo Neutral Position to make any desired changes.



DX7s / DX8 / DX9 / DX18 Users:

1. Lower the throttle stick to the lowest position.
2. Power ON the transmitter.
3. Install the flight battery on the helicopter frame, securing it with the hook and loop strap.
4. Connect the battery connector to the ESC.
5. Place the helicopter on a flat surface and leave it still until the orange receiver LED glows solid, indicating initialization is complete.
6. Hold the left stick to the bottom left corner and the right stick to the bottom right corner as shown.
7. Hold the bind/panic switch until the swash servos move.
8. Release the sticks and the bind/panic switch. The model is now in Servo Adjustment Mode.
9. Proceed to Adjusting the Servo Neutral Position to make any desired changes.



Saving the Gain Adjustments

DX6 and DX6i Users:

1. Lower the throttle stick to the lowest position and release the sticks.
2. Move the tail rotor stick to the left and hold until the servos move.
3. Release the tail rotor stick to save the gain adjustments.
4. Reconnect the main drive motor to the ESC. Your model is now ready for flight.

DX7s / DX8 / DX9 / DX18 Users:

1. Lower the throttle stick to the lowest position and release the sticks.
2. Press and hold switch I until the swash servos move.
3. Release switch I to save the gain adjustments.
4. Reconnect the main drive motor to the ESC. Your model is now ready for flight.

Adjusting the Servo Neutral Position

With the model in Servo Adjustment Mode, the control stick and gyro inputs are disabled and the servos are held in the neutral position. Check the position of the servo arms to see if they are perpendicular to the servos.

- If the arms are perpendicular to the servos, no adjustment is necessary. Exit Servo Adjustment Mode.
- If one or more servo arm is not perpendicular to the servos, continue the servo adjustment process.

While watching the swashplate servos, apply right cyclic and release. One of the servos will jump, indicating which servo is selected. Press right cyclic and release until the servo that needs to be adjusted is selected.

Once the servo you wish to adjust is selected, move the cyclic stick forward or backward to adjust the servo neutral position in the desired direction.

If you would like to reset the current servo to the default neutral position, hold the rudder stick full right for 1 second.

The range of adjustment is limited. If you are unable to adjust the servo arm to be perpendicular to the servo, you must reset the servo to the default neutral position, remove the servo arm and place it back onto the servo as close to perpendicular as possible. You may then adjust the servo neutral position using the forward/backward cyclic stick.

Swashplate Leveling

Before saving your adjustments and exiting servo adjustment mode, verify the swashplate is level and both main rotor blades are at 0 degrees.

If they are not, make linkage adjustments as necessary.

Saving the Servo Adjustments

DX6 and DX6i Users:

1. Lower the throttle stick to the lowest position and release the sticks.
2. Move the tail rotor stick to the left and hold until the servos move.
3. Release the tail rotor stick to save the servo adjustments.
4. Reconnect the main drive motor to the ESC. Your model is now ready for flight.

DX7s / DX8 / DX9 / DX18 Users:

1. Lower the throttle stick to the lowest position and release the sticks.
2. Press and hold switch I until the swash servos move.
3. Release switch I to save the servo adjustments.
4. Reconnect the main drive motor to the ESC. Your model is now ready for flight.

All of the settings are stored internally, so your adjustments will be maintained each time you initialize the model.

Die Standardeinstellungen für den 180 CFX sind für die meisten Piloten geeignet. Wir empfehlen zuerst mit diesen Einstellungen zu fliegen, bevor Sie Änderungen vornehmen.

! WARNUNG: Zur Gewährleistung der Sicherheit trennen Sie immer die Motorkabel vom Regler bevor Sie die folgenden Schritte durchführen. Verbinden Sie nach den Einstellungen wieder die Kabel bevor Sie das Modell fliegen.

Sendereinstellungen

Bevor Sie die Gain Parameter oder Servoeinstellungen ändern müssen Sie den Kanal 7 (AUX2) dem Bindschalter am Sender zuweisen.

Sender	Kanalzuweisung	Reverseinstellungen
DX6, DX6i	Keine Einstellung erforderlich	
DX7s, DX8, DX9, DX18	7(AUX2): Schalter I	AX2 = Reversieren

Gain (Verstärkung) Parameter

1. Zyklische P Gain Einstellung (Standard 100%)

Mit höheren Gainwerten erreichen Sie eine größere Stabilität. Eine zu hohe Einstellung kann ein zufälliges Zucken zur Folge haben wenn das Modell ein hohes Maß an Vibrationen zeigt. Hochfrequente Schwingungen können ebenfalls auftreten.

Eine niedrige Einstellung hat eine kleinere Stabilität zur Folge. Dieses kann sich besonders draußen bei Wind bemerkbar machen.

Sollten Sie sich in größeren Höhen oder in wärmeren klimatischen Gegenden aufhalten, können höhere Gainwerte hilfreich sein - für kalte klimatische Gegenden gilt das Gegenteil.

2. Zyklische I Gain Einstellung (Standard 100%)

Höhere Gainwerte sorgen dafür, dass das Modell still steht, können aber wenn sie zu hoch eingestellt sind zu niedrig frequenten Schwingungen führen.

Niedrige Gainwerte können zur Folge haben, dass das Modell langsam driftet.

Sollte Sie sich in größeren Höhen oder in wärmeren klimatischen Gegenden aufhalten, können höhere Gainwerte hilfreich sein - für kalte klimatische Gegenden gilt das Gegenteil.

3. Zyklische D Gain Einstellung (Standard 100%)

Höhere Gainwerte verbessern die Reaktionszeiten der Steuereingaben. Sollte die Gain-einstellung zu hoch gestellt sein, können hochfrequente Schwingungen entstehen.

Niedrigere Gainwerte verlangsamen die Reaktionszeiten der Steuereingaben.

4. Zyklische Reaktionen (Standard 100%)

Höhere zyklische Reaktionswerte ergeben eine aggressivere Reaktion.

Niedrigere zyklische Reaktionswerte ergeben weniger aggressive Reaktionen.

5. Heckrotor P Gain Einstellung (Standard 100%)

Mit höheren Gainwerten erreichen Sie eine größere Stabilität. Eine zu hohe Einstellung kann ein zufälliges Zucken zur Folge haben wenn das Modell ein hohes Maß an Vibrationen zeigt. Hochfrequente Schwingungen können ebenfalls auftreten.

Eine niedrige Einstellung hat eine kleinere Stabilität zur Folge. Dieses kann sich besonders draußen bei Wind bemerkbar machen.

Sollten Sie sich in größeren Höhen oder in wärmeren klimatischen Gegenden aufhalten, können höhere Gainwerte hilfreich sein - für kalte klimatische Gegenden gilt das Gegenteil.

6. Heckrotor I Gain Einstellung (Standard 100%)

Höhere Gainwerte sorgen dafür, dass das Modell still steht, können aber wenn sie zu hoch eingestellt sind zu niedrig frequenten Schwingungen führen.

Niedrige Gainwerte können zur Folge haben, dass das Heck während des Fluges driftet.

Sollten Sie sich in größeren Höhen oder in wärmeren klimatischen Gegenden aufhalten, können höhere Gainwerte hilfreich sein - für kalte klimatische Gegenden gilt das Gegenteil.

7. Heckrotor D Gain Einstellung (Standard 100%)

Höhere Gainwerte verbessern die Reaktionszeiten der Steuereingaben. Sollte die Gain-einstellung zu hoch gestellt sein, können hochfrequente Schwingungen entstehen.

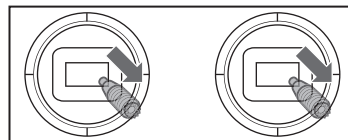
Niedrige Gainwerte verlangsamen die Reaktionszeiten der Steuereingaben.

Aktivieren des Gain-Einstellungsmodus

DX6 und DX6i Nutzer

1. Bringen Sie den Gashebel in die niedrigste Position.
2. Schalten Sie den Sender ein (ON).
3. Setzen Sie den Flugakku in den Hubschrauber ein und sichern ihn mit dem Klettband.
4. Schließen Sie den Flugakku an den Regler an.

5. Bewegen Sie bevor die Initialisierung durchgeführt ist, beide Steuerknüppel in die unteren rechten Ecken und halten Sie dort.

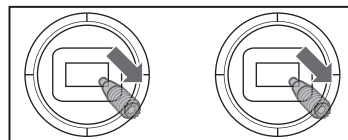


6. Wenn sich jetzt die Servos bewegen ist der Gain-Einstellungsmodus aktiviert.

7. Lassen Sie die Steuerknüppel los und beginnen mit der Einstellung der gewünschten Gainwerte.

DX7s / DX8 / DX9 / DX18 Nutzer

1. Bringen Sie den Gashebel in die niedrigste Position.
2. Schalten Sie den Sender ein (ON).
3. Setzen Sie den Flugakku in den Hubschrauber ein und sichern ihn mit dem Klettband.
4. Schließen Sie den Flugakku an den Regler an.
5. Stellen Sie den Hubschrauber auf eine ebene Oberfläche und lassen ihn still stehen bis die Orange LED leuchtet und so die durchgeführte Initialisierung anzeigt.
6. Bewegen Sie beide Steuerknüppel wie abgebildet in die unteren rechten Ecken und halten Sie dort.
7. Drücken und halten Sie den Binde/Panikscharter bis sich die Servos bewegen.
8. Lassen Sie die Steuerknüppel und den Bindschalter los. Das Modell befindet sich jetzt im Gain-Einstellungsmodus.
9. Beginnen mit der Einstellung der gewünschten Gainwerte.



Einstellung der Gainwerte

Wenn Sie einen mit Telemetrie ausgestatteten Spektrum Sender verwenden, können Sie die Einstellungen im Flight Log Menü sehen. Lesen Sie dazu in der Bedienungsanleitung des Senders nach. Der ausgewählte Parameter blinkt auf dem Senderdisplay. Wenn Sie keinen mit Telemetrie ausgestatteten Sender verwenden können Sie die Parameter und Gainwerte an der Position der Taumelscheibe erkennen.

Flight Log Anzeige

Ausgewählter Gainparameter

Anzeige des Gainwertes

Seitennummer
1 = Zyklische Gains
2 = Heckrotorgains

Im GainEinstellungsmodus können Sie den Taumelscheibensteuerknüppel nach links oder rechts bewegen um die gewünschten Werte einzustellen. Bewegen Sie den Steuerknüppel nach rechts wird der nächste Wert gewählt, bewegen Sie den Steuerknüppel nach links wird der vorherige Wert gewählt.

Der gewählte Wert wird im Flight Log Menü angezeigt und mit dem Neigewinkel der Taumelscheibe.

Parameter #	Displayanzeige	Taumelscheibenposition	Seite #
1	A	100% Links	1
2	B	50% Links	1
3	L	25% Links	1
4	R	Taumelscheibe ist gerade	1
5	A	25% Recht	2
6	B	50% Recht	2
7	L	100% Recht	2

Der aktuelle Wert für die ausgewählten Parameter wird im Flight Log Menü und mit der Position der Taumelscheibe (vorwärts oder rückwärts), wie in der Liste auf der rechten Seite angezeigt.

Taumelscheibenposition	Gainwert
Voll nach hinten	0%
50% nach hinten	50%
Richtet sich nach vorne und hinten aus	100%
50% nach vorne	150%
Voill nach vorne	200%

Bewegen Sie den Taumelscheibensteuerknüppel nach vorne oder hinten um den Gainwert einzustellen.

Bewegen Sie den Steuerknüppel nach *vorne* wird der Wert erhöht, bewegen Sie den Steuerknüppel nach *hinten* wird dieser verringert.

Wir empfehlen nur einen Wert zur Zeit zu erhöhen. Führen Sie die Änderungen immer nur in kleinen Schritten durch und fliegen dann um die Änderungen zu bewerten.

Wenn Sie den eingestellten auf den Standartwert von 100% zurückstellen wollen bewegen und halten Sie den Seitenrudersteuerknüppel voll nach rechts für eine Sekunde. Die Taumelscheibe richtet sich auf der Pitchachse aus und zeigt damit die 100% Gaineinstellung an.

Blade 180 CFX Servoeinstellung

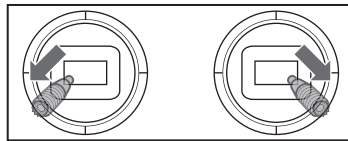
Ihr Blade 180 CFX ist ab Werk eingestellt und eingeflogen. Neue Servoeinstellungen sind normalerweise nur unter besonderen Umständen notwendig. So zum Beispiel nach einem Chash oder wenn ein Servo oder eine Anlenkung gewechselt wird.

! WARNUNG: Zur Gewährleistung Ihrer Sicherheit trennen Sie immer die Kabel vom Regler bevor Sie die folgenden Schritte durchführen. Schließen Sie die Kabel nach den Einstellungen wieder an den Regler an.

Aktivieren des Servoeinstellmenüs

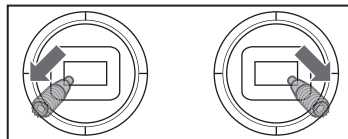
DX6 und DX6i Nutzer

1. Bringen Sie den Gashebel in die unterste Position.
2. Schalten Sie den Sender ein.
3. Setzen Sie den Flugakku in den Hubschrauber ein und sichern ihn mit dem Klettband.
4. Schließen Sie den Akkustecker an den Regler an.
5. Halten Sie bevor die Initialisierung durchgeführt wie abgebildet den linken Steuerknüppel in die linke untere Ecke und den rechten Steuerknüppel in die rechte untere Ecke.
6. Bewegt sich die Taumelscheibe haben Sie den Servoeinstellmode aktiviert.
7. Lassen Sie die Steuerknüppel los und fahren fort mit der Einstellung des Servoneutralpunktes.



DX7s / DX8 / DX9 / DX18 Nutzer

1. Bringen Sie den Gashebel in die niedrigste Position.
2. Schalten Sie den Sender ein ON.
3. Setzen Sie den Flugakku in den Hubschrauber ein und sichern ihn mit dem Klettband.
4. Schließen Sie den Flugakku an den Regler an.
5. Stellen Sie den Hubschrauber auf eine ebene Oberfläche und lassen ihn still stehen bis die Orange LED leuchtet und damit die durchgeführte Initialisierung anzeigt.
6. Halten Sie bevor die Initialisierung durchgeführt wie abgebildet den linken Steuerknüppel in die linke untere Ecke und den rechten Steuerknüppel in die rechte untere Ecke.
7. Drücken und halten Sie den Binde/Panikschalter bis sich die Servos bewegen.
8. Lassen Sie die Steuerknüppel und den Bindschalter los. Das Modell befindet sich jetzt im Servo-Einstellungsmodus.
9. Lassen Sie die Steuerknüppel los und fahren fort mit der Einstellung des Servoneutralpunktes.



Speichern der Gain-Einstellungen

DX6 und DX6i Nutzer

1. Bringen Sie den Gashebel in die niedrigste Einstellung und lassen die Steuerknüppel los.
2. Bewegen Sie den Heckrotorsteuerknüppel nach links und halten ihn dort bis sich die Servos bewegen.
3. Lassen Sie den Heckrotorsteuerknüppel los um die Gaineinstellung zu speichern.
4. Schließen Sie den Motor wieder an den Regler an. Das Modell ist nun flugbereit.

DX7s/DX8/DX9/DX18 Nutzer

1. Bringen Sie den Gashebel in die niedrigste Einstellung und lassen die Steuerknüppel los.
2. Drücken und halten Sie den I Schalter bis sich die Taumelscheibenservos bewegen.
3. Lassen Sie den I Schalter los um die Gaineinstellungen zu speichern.
4. Schließen Sie den Motor wieder an den Regler an. Das Modell ist nun flugbereit.

Einstellen der Servoneutralposition

Befindet sich das Modell im Servoeinstell- Menü sind die Kreiselfunktion und die Steuerknüppeleingaben deaktiviert und die Servos befinden sich in Neutralposition. Prüfen Sie ob die Servoarme rechtwinklig zu den Servos stehen.

- Sind die Servoarme rechtwinklig zu den Servos ist keine Einstellung notwendig. Beenden Sie das Menü.
- Sollte einer oder mehrere Servoarme nicht im rechten Winkel zum Servo stehen, führen Sie die Servoeinstellung durch.

Steuern Sie die Taumelscheibe nach rechts und achten dabei auf die Taumelscheibe. Ein Servo wird springen und zeigt damit das ausgewählte Servo an. Steuern Sie weiter rechts bis das gewünschte Servo ausgewählt ist.

Haben Sie das gewünschte Servo ausgewählt, bewegen Sie den Taumelscheibensteuerknüppel nach vorne oder hinten um das Servo in die gewünschte Neutralposition zu bringen.

Zum Rückstellen auf die Standarteinstellungen halten Sie den Seitenrudersteuerknüppel für eine Sekunde voll nach rechts um das Servo in diese Position zu bringen.

Der mögliche Einstellweg ist begrenzt. Sollte es nicht möglich sein das Servo einzustellen, resettet Sie es wie oben beschrieben in die Standardposition, nehmen den Servoarm ab und setzen ihn so rechtwinklig wie möglich auf. Justieren Sie dann den Servohebel mit dem Taumelscheibensteuerknüppel nach vorne oder hinten wie beschrieben.

Ausrichten der Taumelscheibe

Bevor Sie die Einstellungen speichern und das Menü beenden versichern Sie sich, dass die Taumelscheibe gerade ist und die Rotorblätter auf 0 Grad sind.

Sollte das nicht der Fall sein, justieren Sie die Anlenkungen wie nötig.

Speichern der Servoeinstellungen

DX6 und DX6i Nutzer

1. Bringen Sie den Gashebel in die niedrigste Einstellung und lassen die Steuerknüppel los.
2. Bewegen Sie den Heckrotorsteuerknüppel nach links und halten ihn dort bis sich die Servos bewegen.
3. Lassen Sie den Heckrotorsteuerknüppel los um die Gaineinstellung zu speichern.
4. Schließen Sie den Motor wieder an den Regler an. Das Modell ist nun flugbereit.

DX7s/DX8/DX9/DX18 Nutzer

1. Bringen Sie den Gashebel in die niedrigste Einstellung und lassen die Steuerknüppel los.
2. Drücken und halten Sie den I Schalter bis sich die Taumelscheibenservos bewegen.
3. Lassen Sie den I Schalter los um die Servoeinstellungen zu speichern.
4. Schließen Sie den Motor wieder an den Regler an. Das Modell ist nun flugbereit.

Die Einstellungen werden im Modell gespeichert so dass diese nach jedem Initialisieren aktiv sind.

Les paramètres par défaut du 180 CFX conviennent à la majorité des utilisateurs.

AVERTISSEMENT: Pour assurer votre sécurité, toujours déconnecter les câbles reliant le moteur au contrôleur avant d'effectuer les étapes suivantes. Après avoir terminé les ajustements, reconnectez les câbles du moteur et du contrôleur avant d'effectuer le vol.

Paramétrage de l'émetteur

Avant d'accéder à l'ajustement des gains ou à l'ajustement des servos vous devez assigner la voie 7 (AUX2) au bouton BIND de l'émetteur.

Emetteur	Configuration de la voie	Direction de la voie
DX6, DX6i	Pas de paramétrage requis	
DX7s, DX8, DX9, DX18	7 (AUX2): Inter I	AX2 = Inversion

Paramètre de gain

1. Ajustement du gain P du cyclique (100% par défaut)

Une valeur de gain élevée entraîne une stabilité plus élevée. Une valeur trop élevée de gain peut entraîner des mouvements secs aléatoires si votre modèle vibre. Des oscillations à haute fréquence peuvent également se produire.

Une valeur de gain plus faible diminuera la stabilité. Une valeur trop faible diminuera la stabilité particulièrement en extérieur dans le vent.

Si vous êtes situé dans une zone à altitude ou température élevée, des valeurs de gain élevées peuvent être bénéfiques; l'opposé est valable pour une altitude ou température plus faible.

2. Ajustement du gain I du cyclique (100% par défaut)

Une valeur de gain plus élevée entraîne un verrouillage du modèle, mais peut entraîner des oscillations basse fréquence si cette valeur est trop élevée.

Une valeur de gain plus faible entraîne une glisse lente du modèle.

Si vous êtes situé dans une zone à altitude ou température élevée, des valeurs de gain élevées peuvent être bénéfiques; l'opposé est valable pour une altitude ou température plus faible.

3. Ajustement du gain D du cyclique (100% par défaut)

Une valeur de gain plus élevée entraînera une réponse plus élevée des commandes. Si la valeur de gain est trop élevée des oscillations haute fréquence peuvent se produire.

Une valeur de gain plus faible diminuera la réponse des commandes.

4. Réponse du cyclique (100% par défaut)

Une réponse plus élevée au cyclique entraînera une réponse plus agressive au cyclique.

Une réponse plus faible au cyclique entraînera une réponse plus douce au cyclique.

5. Ajustement du gain P de l'anticouple (100% par défaut)

Une valeur de gain élevée entraîne une stabilité plus élevée. Une valeur trop élevée de gain peut entraîner des mouvements secs aléatoires si votre modèle vibre. Des oscillations à haute fréquence peuvent également se produire.

Une valeur de gain plus faible diminuera la stabilité. Une valeur trop faible diminuera la stabilité particulièrement en extérieur dans le vent.

Si vous êtes situé dans une zone à altitude ou température élevée, des valeurs de gain élevées peuvent être bénéfiques; l'opposé est valable pour une altitude ou température plus faible.

6. Ajustement du gain I de l'anticouple (100% par défaut)

Une valeur de gain plus élevée entraîne un verrouillage du modèle, mais peut entraîner des oscillations basse fréquence si cette valeur est trop élevée.

Une valeur de gain plus faible entraîne une glisse lente du modèle.

Si vous êtes situé dans une zone à altitude ou température élevée, des valeurs de gain élevées peuvent être bénéfiques; l'opposé est valable pour une altitude ou température plus faible.

7. Ajustement du gain D de l'anticouple (100% par défaut)

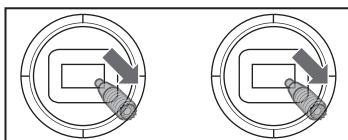
Une valeur de gain plus élevée entraînera une réponse plus élevée des commandes. Si la valeur de gain est trop élevée des oscillations haute fréquence peuvent se produire.

Une valeur de gain plus faible diminuera la réponse des commandes mais n'affectera pas la stabilité du modèle.

Entrée dans le Mode d'ajustement des gains

Utilisateurs de DX6 et DX6i:

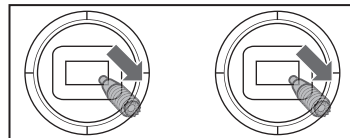
- Baissez le manche des gaz à la position la plus basse.
- Mettez l'émetteur sous tension.
- Installez la batterie sur le châssis de l'hélicoptère, fixez-la à l'aide de la sangle auto-agrippante.
- Connectez la batterie au contrôleur.
- Avant la fin de l'initialisation, déplacez et maintenez les manches dans les coins inférieurs droits comme sur l'illustration.



- Les servos effectuent un mouvement pour indiquer l'entrée dans le Mode d'ajustement des gains.
- Relâchez les manches et effectuez les ajustements désirés aux valeurs des gains.

Utilisateurs de DX7s/ DX8/ DX9 et DX18:

- Baissez le manche des gaz à la position la plus basse.
- Mettez l'émetteur sous tension.
- Installez la batterie sur le châssis de l'hélicoptère, fixez-la à l'aide de la sangle auto-agrippante.
- Connectez la batterie au contrôleur.
- Placez l'hélicoptère sur une surface plane et laissez le immobile jusqu'à la fin de l'initialisation indiquée par l'allumage fixe de la DEL orange du récepteur.
- Relâchez les manches et le bouton BIND. Le modèle est maintenant en Mode Ajustement des gains.
- Maintenez appuyé le bouton BIND jusqu'au mouvement des servos du plateau cyclique.
- Relâchez les manches et le bouton BIND. Le modèle est maintenant en Mode Ajustement des gains.
- Effectuez les ajustements désirés aux valeurs des gains.



Ajustement des valeurs de gains

Si vous utilisez un émetteur Spektrum muni de la télémétrie, vous pouvez visualiser les valeurs des gains sur l'écran Flight Log de la télémétrie. Consultez les instructions de votre émetteur pour accéder à cet écran. Le paramètre de gain sélectionné clignote à l'écran. Si vous utilisez un émetteur sans télémétrie, les gains et leur valeurs seront indiqués par la position du plateau cyclique de l'hélicoptère.

Ecran télémétrie

Flight Log

Paramètre de gain sélectionné

Zone d'affichage des valeurs de gain

Receiver 0.0V

Numéro de la page
1= Gains du cyclique
2= Gains de l'anticouple

Une fois que vous êtes dans le Mode d'ajustement des gains, vous pouvez déplacer le manche du cyclique vers la gauche ou la droite pour sélectionner le paramètre que vous souhaitez modifier. Déplacez le manche vers la droite pour passer au paramètre suivant, déplacez le manche vers la gauche pour revenir au paramètre précédent.

Le paramètre sélectionné est indiqué à l'écran de télémétrie et par l'abaissement du plateau cyclique sur l'axe du roulis.

Paramètres	Zone d'affichage	Position du plateau cyclique	Page #
1	A	100% vers la gauche	1
2	B	50% vers la gauche	1
3	L	25% vers la gauche	1
4	R	Plateau à plat	1
5	A	25% vers la droite	2
6	B	50% vers la droite	2
7	L	100% vers la droite	2

Enregistrement des valeurs de gain

Le paramètre sélectionné est indiqué à l'écran de télémétrie et par l'abaissement du plateau cyclique vers l'avant ou l'arrière comme indiqué dans le tableau de droite.

Position du plateau	Valeur du gain
Complètement en arrière	0%
50% en arrière	50%
De niveau entre l'avant et l'arrière	100%
50% en avant	150%
Complètement en avant	200%

Déplacez le manche du cyclique vers l'avant ou l'arrière pour ajuster la valeur du gain. En déplaçant le manche vers l'avant, la valeur augmentera. En déplaçant le manche vers l'arrière, la valeur diminuera.

Il est conseillé de régler qu'un seul gain à la fois. Effectuez les ajustements par petits incréments (5% ou moins) et testez le modèle en vol pour évaluer vos ajustements.

Si vous désirez remettre la valeur courant à la valeur par défaut de 100%, déplacez et maintenez le manche de la dérive totalement à droite durant 1 seconde. Le plateau cyclique va se mettre à niveau sur l'axe du pas, indiquant que le gain est à 100%.

Utilisateurs de DX6 et DX6i:

1. Placez le manche des gaz en position basse et relâchez les manches.
2. Déplacez le manche d'anticouple vers la gauche et maintenez-le jusqu'au mouvement des servos.
3. Relâchez le manche de l'anticouple pour enregistrer les ajustements des valeurs de gain.
4. Reconnectez le moteur au contrôleur. Votre modèle est maintenant prêt à voler.

Utilisateurs de DX7s/ DX8/ DX9 et DX18:

1. Placez le manche des gaz en position basse et relâchez les manches.
2. Appuyez sur le bouton BIND I et maintenez-le jusqu'au mouvement des servos.
3. Relâchez le bouton BIND I pour enregistrer les ajustements des valeurs de gain.
4. Reconnectez le moteur au contrôleur. Votre modèle est maintenant prêt à voler.

Réglage du neutre des servos du Blade 180 CFX

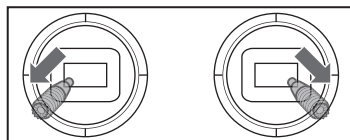
Votre Blade 180 CFX a été testé et réglé à l'usine. Le réglage du neutre des servos est nécessaire que dans certaines circonstances comme après un crash ou après le remplacement d'un servo ou de sa tringlerie.

AVERTISSEMENT: Pour assurer votre sécurité, toujours déconnecter les câbles reliant le moteur au contrôleur avant d'effectuer les étapes suivantes. Après avoir terminé les ajustements, reconnectez les câbles du moteur et du contrôleur avant d'effectuer le vol.

Entrée dans le Mode de réglage du neutre des servos

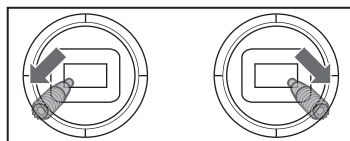
Utilisateurs de DX6 et DX6i:

1. Baissez le manche des gaz à la position la plus basse.
2. Mettez l'émetteur sous tension.
3. Installez la batterie sur le châssis de l'hélicoptère, fixez-la à l'aide de la sangle auto-agrippante.
4. Connectez la batterie au contrôleur.
5. Avant la fin de l'initialisation, déplacez et maintenez le manche de gauche dans le coin inférieur gauche et déplacez et maintenez le manche de droite dans le coin inférieur droit comme sur l'illustration.
6. Les servos effectuent un mouvement pour indiquer l'entrée dans le Mode de réglage du neutre des servos.
7. Relâchez les manches et effectuez le réglage des neutres des servos.



Utilisateurs de DX7s/ DX8/ DX9 et DX18:

1. Baissez le manche des gaz à la position la plus basse.
2. Mettez l'émetteur sous tension.
3. Installez la batterie sur le châssis de l'hélicoptère, fixez-la à l'aide de la sangle auto-agrippante.
4. Connectez la batterie au contrôleur.
5. Placez l'hélicoptère sur une surface plane et laissez le immobile jusqu'à la fin de l'initialisation indiquée par l'allumage fixe de la DEL orange du récepteur.
6. Déplacez et maintenez le manche de gauche dans le coin inférieurs gauche et le manche de droite dans le coin inférieur droit comme sur l'illustration.
7. Maintenez appuyé le bouton BIND jusqu'au mouvement des servos du plateau cyclique.
8. Relâchez les manches et le bouton BIND. Le modèle est maintenant en Mode réglage du neutre des servos.
9. Effectuez le réglage des neutres des servos.



Réglage du neutre des servos

Avec le modèle en Mode réglage du neutre des servos, les commandes et les gyros sont désactivés, les servos sont maintenus au neutre. Contrôlez la position des bras de servos, ils doivent être à la perpendiculaire des servos.

- Si les bras sont à la perpendiculaire des servos, aucun réglage est nécessaire. Quittez le Mode de réglage du neutre des servos.
- Si un ou plusieurs bras de servos ne sont pas à la perpendiculaire des servos, effectuez le réglage du neutre.

En regardant le plateau cyclique, déplacez le manche du cyclique vers la droite et relâchez. Un des servo va effectuer un mouvement, indiquant qu'il est sélectionné. Déplacez le manche du cyclique vers la droite et relâchez jusqu'à la sélection du servo que vous souhaitez régler.

Une fois que le servo est sélectionné, déplacez le manche du cyclique vers l'avant ou l'arrière pour régler le neutre du servo.

Si vous souhaitez réinitialiser la position du servo sélectionné, maintenez le manche du cyclique vers la droite durant 1 seconde.

L'amplitude de réglage est limitée. Si vous ne parvenez pas à positionner la bras à la perpendiculaire du servo, vous devez réinitialiser sa position, retirer son bras et le replacer le plus perpendiculairement possible au servo. Vous pouvez maintenant affiner la position du neutre en déplaçant le manche du cyclique vers l'avant ou l'arrière.

Alignement du plateau cyclique

Avant d'enregistrer vos réglages et d'avoir quitté le Mode de réglage du neutre des servos, contrôlez que le plateau cyclique est parfaitement à plat et que les pales principales ont 0° d'incidence. Si ce n'est pas le cas, ajustez les tringleries.

Enregistrement du neutre des servos

Utilisateurs de DX6 et DX6i:

1. Placez le manche des gaz en position basse et relâchez les manches.
2. Déplacez le manche d'anticouple vers la gauche et maintenez-le jusqu'au mouvement des servos.
3. Relâchez le manche de l'anticouple pour enregistrer les ajustements des valeurs de gain.
4. Reconnectez le moteur au contrôleur. Votre modèle est maintenant prêt à voler.

Utilisateurs de DX7s/ DX8/ DX9 et DX18:

1. Placez le manche des gaz en position basse et relâchez les manches.
2. Appuyez sur le bouton BIND I et maintenez-le jusqu'au mouvement des servos.
3. Relâchez le bouton BIND I pour enregistrer les ajustements des valeurs de gain.
4. Reconnectez le moteur au contrôleur. Votre modèle est maintenant prêt à voler.

Tous les réglages sont enregistrés dans la mémoire interne et seront maintenus à chaque initialisation du modèle.

Le regolazioni di default del 180 CFX sono adatte a molti utenti. Noi raccomandiamo di volare inizialmente con queste regolazioni prima di fare qualsiasi modifica.

AVVERTENZA: per motivi di sicurezza bisogna sempre scollegare i fili del motore dall'ESC prima di procedere con i passi seguenti. Dopo aver terminato le regolazioni, ricollegare i fili del motore all'ESC prima di far volare il modello.

Impostazioni del trasmettitore

Prima di regolare i parametri della sensibilità e dei servi, bisogna assegnare il canale 7 (AUX2) all'interruttore Bind del trasmettitore.

Trasmettitore	Configurazione Canale Ingresso	Impostazione Reverse
DX6, DX6i	Nessuna regolazione necessaria	
DX7s, DX8, DX9, DX18	7(AUX2): interruttore I	AX2 = Reverse

Parametri della sensibilità

1. Regolazione sensibilità del Ciclico P (default 100%)

Una sensibilità alta darà maggior stabilità. Però se fosse troppo alta potrebbe dare degli scuotimenti casuali se il modello avesse un livello di vibrazioni esagerato. Le oscillazioni ad alta frequenza si possono verificare anche se la sensibilità fosse troppo alta.

Una sensibilità bassa darà minor stabilità. Troppo bassa di valore può rendere il modello meno stabile specialmente all'esterno e con il vento.

Se si è ad una quota più elevata o in un clima più caldo, sensibilità maggiori sono più appropriate. In caso di quote più basse e climi più freddi, è vero il contrario.

2. Regolazione sensibilità del Ciclico I (default 100%)

Una sensibilità alta darà maggior stabilità. Però se fosse troppo alta potrebbe causare oscillazioni a bassa frequenza.

Una sensibilità bassa causerà una lenta deriva al modello.

Se ci si trova ad una quota più elevata o in un clima più caldo, sensibilità maggiori sono più appropriate. In caso di quote più basse e climi più freddi, è vero il contrario.

3. Regolazione sensibilità del Ciclico D (default 100%)

Una sensibilità alta aumenterà il rateo di risposta ai comandi. Se la sensibilità fosse troppo alta, si avrebbero delle oscillazioni ad alta frequenza.

Una sensibilità bassa ridurrà la risposta ai comandi.

4. Risposta del ciclico (default 100%)

Aumentando la risposta del ciclico, si ottiene una maggior aggressività dei comandi. Riducendo la risposta del ciclico, si ottiene una minor aggressività dei comandi.

5. Regolazione sensibilità del rotore di coda P (default 100%)

Una sensibilità alta darà maggior stabilità. Però se fosse troppo alta potrebbe dare degli scuotimenti casuali se il modello avesse un livello di vibrazioni esagerato. Le oscillazioni ad alta frequenza si potrebbero verificare anche se la sensibilità fosse troppo alta.

Una sensibilità bassa darà minor stabilità. Troppo bassa di valore può rendere il modello meno stabile specialmente all'esterno e con il vento.

Se si è ad una quota più elevata o in un clima più caldo, sensibilità maggiori sono più appropriate. In caso di quote più basse e climi più freddi, è vero il contrario.

6. Regolazione sensibilità del rotore di coda I (default 100%)

Una sensibilità alta darà maggior stabilità. Però se fosse troppo alta potrebbe causare oscillazioni a bassa velocità.

Una sensibilità bassa causerà una lenta deriva della coda ogni tanto.

Se si è ad una quota più elevata o in un clima più caldo, sensibilità maggiori sono più appropriate. In caso di quote più basse e climi più freddi, è vero il contrario.

7. Regolazione sensibilità del rotore di coda D (default 100%)

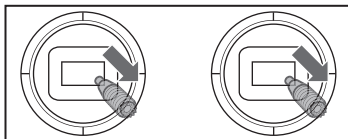
Una sensibilità alta aumenterà il rateo di risposta ai comandi. Se la sensibilità fosse troppo alta, si avrebbero delle oscillazioni ad alta frequenza.

Una sensibilità bassa ridurrà la risposta ai comandi, ma non avrà effetto sulla stabilità.

Entrare nella modalità di regolazione della sensibilità

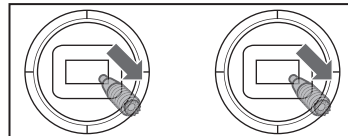
Utenti di DX6 e DX6i:

1. Abbassare completamente lo stick del motore.
2. Accendere il trasmettitore.
3. Installare la batteria di bordo sull'elicottero, fissandola con la fascetta a strappo.
4. Collegare il connettore della batteria all'ESC.
5. Prima che l'inizializzazione sia completata, portare entrambi gli stick del trasmettitore in basso a destra e mantenerli in questa posizione.
6. Quando i servi si muovono, si è entrati nella modalità di regolazione della sensibilità (Gain Adjustment Mode).
7. Rilasciare gli stick e procedere nelle regolazioni della sensibilità per fare i cambiamenti desiderati.



Utenti di DX7s / DX8 / DX9 / DX18:

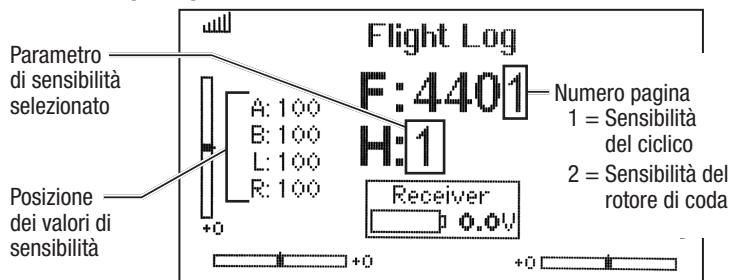
1. Abbassare completamente lo stick del motore.
2. Accendere il trasmettitore.
3. Installare la batteria di bordo sull'elicottero, fissandola con la fascetta a strappo.
4. Collegare il connettore della batteria all'ESC.
5. Mettere l'elicottero su di una superficie piana e lasciarlo fermo finché il LED arancio del ricevitore non si accende fisso, indicando che l'inizializzazione è terminata.
6. Portare entrambi gli stick del trasmettitore in basso a destra e mantenerli in questa posizione, come illustrato.
7. Tenere premuto l'interruttore Bind/Panic finché non si muovono i servi del piatto.
8. Rilasciare gli stick e l'interruttore Bind/Panic. Adesso il modello si trova nella modalità di regolazione della sensibilità (Gain Adjustment Mode).
9. Procedere nelle regolazioni della sensibilità per fare i cambiamenti desiderati.



Regolazione dei valori di sensibilità

Se si sta usando un trasmettitore Spektrum abilitato per la telemetria, le regolazioni della sensibilità si possono vedere nella schermata Flight Log. Per individuare questa schermata si faccia riferimento al manuale del proprio trasmettitore. I parametri di sensibilità attualmente selezionati lampeggiano sullo schermo del trasmettitore. Se non si sta usando un trasmettitore Spektrum abilitato per la telemetria, i parametri e i valori di sensibilità vengono indicati dalla posizione del piatto oscillante dell'elicottero.

Schermata Flight Log



Dopo essere entrati nella modalità di regolazione della sensibilità, si può muovere lo stick del ciclico a destra e a sinistra per scegliere i parametri di sensibilità che si vuole regolare. Muovendo lo stick a destra si passa al parametro successivo, muovendolo a sinistra si passa al precedente.

I parametri di sensibilità selezionati vengono indicati sulla schermata Flight Log e dall'inclinazione del piatto oscillante sull'asse di rollio.

Parametro #	Posizione display	Posizione del piatto	Pagina #
1	A	100% a sinistra	1
2	B	50% a sinistra	1
3	L	25% a sinistra	1
4	R	Piatto oscillante livellato	1
5	A	25% a destra	2
6	B	50% a destra	2
7	L	100% a destra	2

L'attuale valore di sensibilità del parametro selezionato, viene indicato sulla schermata Flight Log e dalla inclinazione del piatto (in avanti o indietro), come indicato nella tabella qui a destra.

Muovere lo stick del ciclico in avanti o indietro per regolare il valore di sensibilità. Spostando lo stick in avanti si aumenta il valore di sensibilità, mentre muovendolo indietro si riduce.

È sempre meglio regolare una sensibilità per volta. Fare delle regolazioni di piccola entità (5% o meno) e provare il modello in volo per valutare le regolazioni fatte.

Se si vuole riportare l'attuale valore di sensibilità al valore di default del 100%, tenere lo stick del timone completamente a destra per un secondo. Il piatto si livella sull'asse del beccheggio, indicando l'impostazione della sensibilità al 100%.

Posizione del piatto	Valore di sensibilità
Completamente indietro	0%
50% indietro	50%
Avanti e indietro livellati	100%
50% in avanti	150%
Completamente in avanti	200%

Regolazioni servo del Blade 180 CFX

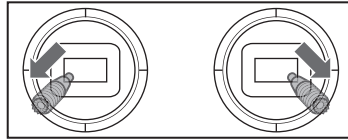
Il Blade 180 CFX è stato regolato in fabbrica e con la prova in volo. La regolazione dei servi è necessaria solo in particolari circostanze, come, ad esempio, dopo un incidente o nel caso si debba cambiare un servo o i rinvii.

AVVERTENZA: per motivi di sicurezza bisogna sempre scollegare i fili del motore dall'ESC prima di procedere con i passi seguenti. Dopo aver terminato le regolazioni, ricollegare i fili del motore all'ESC prima di far volare il modello.

Entrare nella modalità di regolazione dei servi

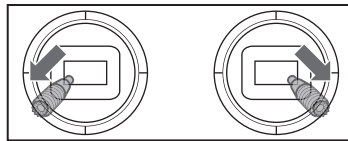
Utenti di DX6 e DX6i:

1. Abbassare completamente lo stick del motore.
2. Accendere il trasmettitore.
3. Installare la batteria di bordo sull'elicottero, fissandola con la fascetta a strappo.
4. Collegare il connettore della batteria all'ESC.
5. Prima che l'inizializzazione sia completata, portare lo stick di sinistra in basso a sinistra e lo stick di destra in basso a destra e mantenerli in questa posizione, come illustrato.
6. Quando i servi del piatto oscillante si muovono, si è entrati nella modalità di regolazione dei servi (Servo Adjustment Mode).
7. Rilasciare gli stick e procedere nelle regolazioni dei servi per fare i cambiamenti desiderati.



Utenti di DX7s / DX8 / DX9 / DX18:

1. Abbassare completamente lo stick del motore.
2. Accendere il trasmettitore.
3. Installare la batteria di bordo sull'elicottero, fissandola con la fascetta a strappo.
4. Collegare il connettore della batteria all'ESC.
5. Mettere l'elicottero su di una superficie piana e lasciarlo fermo finché il LED arancio del ricevitore non si accende fisso, indicando che l'inizializzazione è terminata.
6. Portare lo stick di sinistra in basso a sinistra e lo stick di destra in basso a destra e mantenerli in questa posizione, come illustrato.
7. Tenere premuto l'interruttore Bind/Panic finché non si muovono i servi del piatto.
8. Rilasciare gli stick e l'interruttore Bind/Panic. Adesso il modello si trova nella modalità di regolazione dei servi (Servo Adjustment Mode).
9. Procedere nelle regolazioni dei servi per fare i cambiamenti desiderati.



Memorizzare le regolazioni della sensibilità

Utenti di DX6 e DX6i:

1. Abbassare completamente lo stick del motore e rilasciare gli stick.
2. Portare a sinistra lo stick della coda e tenerlo fermo finché i servi si muovono.
3. Rilasciare lo stick della coda per salvare le regolazioni di sensibilità.
4. Ricollegare il motore all'ESC. Il modello adesso è pronto per il volo.

Utenti di DX7s / DX8 / DX9 / DX18:

1. Abbassare completamente lo stick del motore e rilasciare gli stick.
2. Tenere premuto l'interruttore I finché i servi del piatto non si muovono.
3. Rilasciare l'interruttore I per salvare le regolazioni di sensibilità.
4. Ricollegare il motore all'ESC. Il modello adesso è pronto per il volo.

Regolazione del punto neutro dei servi

Con il modello nella modalità di regolazione dei servi, i comandi provenienti dagli stick e dal giroscopio sono disabilitati e i servi sono fissi nella posizione neutra. Verificare che le squadrette dei servi siano perpendicolari ai servi.

- Se le squadrette sono perpendicolari ai servi, non è necessario fare regolazioni. Quindi si può uscire da questa modalità (Exit Servo Adjustment Mode).
- Se una o più squadrette dei servi non è perpendicolare al servo stesso, continuare la procedura di regolazione.

Guardando i servi del piatto oscillante, dare comando del ciclico a destra e rilasciare. Uno dei servi avrà un sussulto, indicando quello selezionato. Premere il ciclico a destra e rilasciare finché si trova il servo che deve essere regolato.

Una volta scelto il servo da regolare, muovere lo stick del ciclico avanti o indietro per regolare la posizione neutra del servo nella direzione desiderata.

Se si vuole riportare il servo in oggetto alla posizione neutra di default, tenere lo stick del timone completamente a destra per 1 secondo.

Il campo di regolazione è limitato. Se non si riesce a portare la squadretta perpendicolare al servo, bisogna riportare il servo alla posizione neutra di default, togliere la squadretta e rimetterla cercando di trovare la posizione più perpendicolare possibile. Adesso si può regolare la posizione neutra del servo usando il movimento avanti/indietro dello stick del ciclico.

Livellamento del piatto oscillante

Prima di salvare le regolazioni fatte e uscire dalla modalità di regolazione del servo, verificare che il piatto oscillante sia livellato e che entrambe le pale del rotore principale siano a 0 gradi. Se così non fosse, regolare i rinvii meccanici secondo necessità.

Memorizzare le regolazioni dei servi

Utenti di DX6 e DX6i:

1. Abbassare completamente lo stick del motore e rilasciare gli stick.
2. Portare a sinistra lo stick della coda e tenerlo fermo finché i servi si muovono.
3. Rilasciare lo stick della coda per salvare le regolazioni dei servi.
4. Ricollegare il motore all'ESC. Il modello adesso è pronto per il volo.

Utenti di DX7s / DX8 / DX9 / DX18:

1. Abbassare completamente lo stick del motore e rilasciare gli stick.
2. Tenere premuto l'interruttore I finché i servi del piatto si muovono.
3. Rilasciare l'interruttore I per salvare le regolazioni dei servi.
4. Ricollegare il motore all'ESC. Il modello adesso è pronto per il volo.

Tutte le regolazioni vengono memorizzate internamente così che vengono richiamate tutte le volte che si inizializza il modello.