

Snabbstartsguide

Citron 7 och 10-kanals stabiliserade mottagare (LM0086, LM0087)

Se *Viktiga instruktioner* [[LÄNK](#)] för mycket mer detaljerad diskussion och fler alternativ.

Denna guide förutsätter användning av en Generation 2 Spektrum-sändare (DX6, DX8G2, NX, iX, etc.) för att styra en eldriven modell. Instruktioner för tidigare Spektrum eller andra sändare kommer.

Att använda mottagare utan stabilisering

- Ström försörjs av gasanslutningen på CH1, som är vanligt för elektriska modeller.¹
- För att binda, använd antingen en bindplugg innan applicera makt, eller knapp B efter applicera makt.²
- Sätt sändaren i bindningsläge (se sändarens instruktioner).
- Röd statuslampa på mottagaren måste blinka under bindningen och måste lysa fast när den är klar.
- Kontrollera att alla servon och gasreglage fungerar korrekt.
- Justera servoriktningar, kast, kontrollhastigheter och eventuella nödvändiga blandningar i sändaren.
- Som standard kommer mottagaren att använda No-Pulse Failsafe. Den gröna inställningslampan kommer att vara AV.

För att använda valfri Preset Failsafe

- Ställ in sändarkontrollerna i önskade positioner vid signalförlust.
- Slå på strömmen till mottagaren. Efter 3 sekunder men inom 60 sekunder, tryck och håll ned F (Failsafe)-knappen. Släpp F när den gröna Setup-lampan tänds. Detta indikerar att alla kanaler är inställda.

För att använda mottagare med stabilisering (sändare med sju eller fler kanaler)

- Ställ in mottagaren enligt ovan. Observera att med stabilisering MÅSTE någon Elevon- eller V-Tail-blandning göras i mottagaren. Se *Viktiga instruktioner*.
- Aktivera ett av följande fem alternativ som indikeras av att röda lysdioder (R1, R2, R3) tänds.

A: Delta Wing (Elevons) – R1

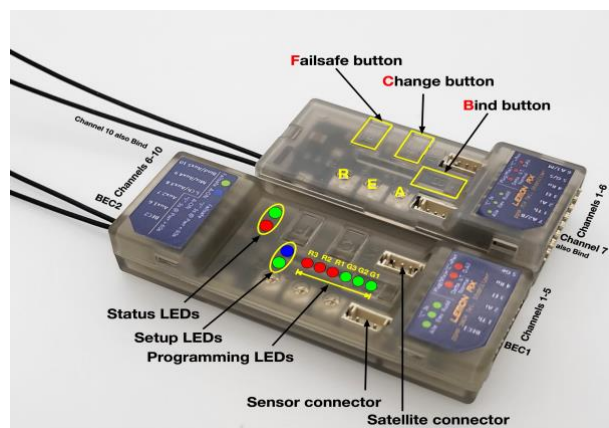
B: V-Tail – R2

C: Normal ving, normal svans – R1+R2 D:

Dual Aileron, normal tail – R1+R2+R3 E:

Dual Aileron, V-Tail – R2+R3

- För att välja ett alternativ:
 1. Med mottagaren AV, placera en Bind Plug på kanal 9 (10 kanaler Rx) eller 6 (7 kanaler Rx).
 2. Tryck på knappen C och håll nere samtidigt som du slår PÅ mottagaren.
 3. Släpp knapp C när alla sex programmeringslysdioder blinkar (tre röda, tre gröna).
 4. Röda lysdioder visar nu varje alternativ i 3 sekunder i följande sekvens: R1, R2, R1+R2, R3.
 5. När önskat alternativ är nått, tryck på knapp C dubbelt i snabb följd.
 6. Tillåt mottagaren att lämna alternativläget.
 7. Om det behövs, upprepa processen för att ställa in dubbla skevroder (R3) på samma sätt.
 8. Ta bort bindpluggen.
- Sändarkanal 7 är tilldelad stabilisator PÅ/AV.³ Ställ in en switch på den kanalen.
- Stabilisator PÅ indikeras av den gröna statuslampan.
- Kanal 8, om tillgänglig på sändaren, är tilldelad Master Gain. Sätt en ratt eller reglage på den kanalen.



Figur 1: Lemon 7 och 10 kanals stabilisatorer.

Lysdioder, knappar och justeringskrukor är identiska på båda.

¹BEC1 och BEC2 på 10-kanalen används för att leverera ström för mer komplexa inställningar. Se de grundläggande instruktionerna.

²Om du har anslutit en satellitmottagare och använder knapp B för bindning, slå på strömmen till mottagaren nu.

³Detta löser problemet med tidigare stabiliserade mottagare att kanal 5 inte var tillgänglig för användning som växelkanal.

För att använda stabilisering med en sexkanalssändare

Ändra Stabilization ON/OFF till CH 5. Se *Viktiga instruktioner* för detaljer.

För att ställa in stabiliseringsriktningar (DET HÄR ÄR VÄLDIGT VIKTIGT)

När planet störs (roteras skarpt) MÅSTE ytorna röra sig momentant i den riktning som motverka störningen.

Till exempel, om höger vinge faller, bör höger skevroder gå ner kort för att lyfta vingen. Om näsan tappar bör hissen gå upp kort för att lyfta näsan. Om planets nos girar åt höger, bör rodret tillfälligt gå åt vänster.

För att vända stabiliseringssvaret på en kontrollaxel:

1. Testa stabiliseringen på alla tre axlarna och notera eventuella som behöver vändas.
2. Med mottagaren påslagen, tryck och håll in knapp C i cirka 3 sekunder.
3. Släpp knapp C när alla sex programmeringslysdioder blinkar (tre röda, tre gröna).
4. Varje grön lysdiod tänds nu i denna sekvens: G1 (Ail), G2 (Ele), G3 (Rud).
5. När lysdioden för en yta som ska vändas blinkar, tryck på knappen Cdubbelt i snabb följd.
6. Låt mottagaren gå ur stabiliseringsriktningsläget.
7. Upprepa vid behov för andra ytor.
8. Kontrollera att gröna lysdioder lyser för axlar som ska vändas.
9. Testa att stabiliseringsriktningarna är korrekta på alla axlar. **Kolla igen för att vara säker!**

Konfiguration för olika modelltyper (programmeringsalternativ)												
Modell typ	Kanaltilldelningar								Vingtyp	Stabilisator lysdioder		
	1	2	3	4	5	6	7	8		R1	R2	R3
Konventionell (en Ail-kanal)	Thr	Ail	Ele	Rud	*		På av	Bemästra Få	Vanligt	✓	✓	X
Konventionell (två Ail-kanaler)	Thr	Järnväg	Ele	Rud	*	LAil	På av	Bemästra Få	Dual Ail/ Flaperon	✓	✓	✓
Delta Wing (Elevons)	Thr	RElev	LElev	Rud	*		På av	Bemästra Få	Vanligt	✓	X	X
V-svans (en Ail-kanal)	Thr	Ail	RTail	LSvans	*		På av	Bemästra Få	Normal	X	✓	X
V-svans (två Ail-kanaler)	Thr	Järnväg	RTail	LSvans	*	LAil	På av	Bemästra Få	Dual Ail/ Flaperon	X	✓	✓

* Används för stabilisering på/av på 6-kanalssändare; annars är den tillgänglig som en normal servoutgång.

För att justera stabiliseringsresponsen

Se *Viktiga instruktioner* för detaljer, men följande borde vara tillräckligt för de flesta modeller.

- Ställ in de tre mottagarens förstärkningspotter till klockan 10. Ställ in Master Gain (om tillgängligt) till mitten (0%).
- Slå av stabilisering (grön status-LED) för att starta provflygning. Slå endast PÅ på säker höjd.
- Se upp för oscillation på någon av de tre axlarna. Om det inträffar, landa och minska förstärkningen på den axeln.
- Denna inställning är tillräcklig för grundläggande stabiliserad flygning.
- För att optimera förstärkningsinställningarna, justera varje förstärkningspott (A, E, R) för att ge respons strax under oscillation.
- Öka känsligheten för var och en i tur och ordning tills svängning i den axeln inträffar – backa sedan lite.
- Master Gain (kanal 8), om tillgänglig, kan användas för att justera gain under flygning. Mittposition (Ch8 = 0%) lämnar vinster oförändrade. Medurs ökar alla tre vinsterna, CCW minskar dem.
- Observera att dessa mottagare stöder frekvensstabiliseringsendast. De stöder inte självnivellering.

»Mottagaren gör momentana korrigeringar för att kompensera för turbulens och därmed jämna ut flygningen.