

## Esempio di programmazione: elicotteri

In questo esempio di programmazione si presuppone che si abbia già familiarità con i singoli menu e con la pratica della trasmissione. Inoltre l'elicottero dev'essere montato esattamente secondo le corrispondenti istruzioni. Le possibilità elettriche della trasmissione non possono servire a correggere grandi insufficienze meccaniche.

Nella programmazione dell'Inx-13s ci sono spesso diverse strade e possibilità per ottenere un determinato effetto. Nel seguente esempio sarà spiegata una procedura chiaramente strutturata per ottenere una facile programmazione. Se ci sono più possibilità, verrà prospettata anzitutto la soluzione più semplice e chiara. Se l'elicottero poi funzionerà senza difetti, si potranno liberamente provare altre soluzioni forse migliori.



Per l'esempio di programmazione verrà usato l'elicottero STARLET 50 della GFAUFNER, con tre prufi di aggancio disposti ciascuno a 120°, armonizzazione della sella senza aumentare la curva del gas, senza influenza del giroscopio da parte della trasmissione e senza regolatore di giri. Questa semplice programmazione è stata scelta intenzionalmente per dimostrare che anche con una programmazione minima, un elicottero può volare in modo pulito.

Per effettuare questo esempio di programmazione, bisogna richiamare, dal menu "memor mod" il sottomenu ...

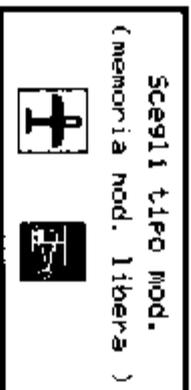
104 Esempio di programmazione per elicotteri

"chiamata modello" (pag. 36)

e selezionate con il bilanciere destro uno spazio di memoria libero:



Dopo aver premuto ENTER o SELECT, ...



... selezionate il tipo modello "E1". Nelle indicazioni di base il riferimento cambia immediatamente dopo che avrete confermato con ENTER o SELECT.

Se compare l'avvertimento "gas troppo alto", hicog-na forate lo stick del pitch nella posizione di rimbuc - come standard "verso avanti".

Ora si dovrebbe memorizzare il nome del modello, che viene effettuato nel menu ...

"Impostazioni di base" (pag. 42 ... 46)

Dopo l'immissione del "nome modello", impostate le "assegnazioni dei comandi" ...



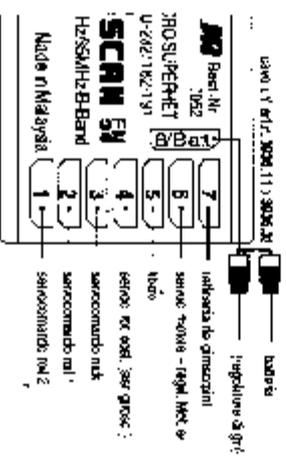
... agli stick e selezionate la modulazione "PPM" o "SPCM".

Nelle successive tre righe vengono effettuate le prime impostazioni propriamente specifiche dell'elicottero



Nella riga "tipo di piatto oscil.", selezionate con quanti servocomandi viene comandato il piatto oscillante. Nella riga "direzione del rot." indicate se il rotore - visto dall'alto - gira in senso orario (a destra) o antiorario (a sinistra) e per il "minimo del pitch" selezionate "verso avanti" o "all'indietro", secondo la vostra preferenza. Questa impostazione non può essere cambiata in nessun caso in seguito, durante la programmazione della direzione del stick o del gas.

Ora bisogna anche caratterizzare i servocomandi sulle rive-vente nella prevista sequenza.



Le quote di miscelazione e la direzione dei servocomandi del piatto oscillante per pitch, roll e nick sono già previste ciascuna al 01% nel menu ...