

# RadioLink A560

## Bedienungsanleitung v2.0



CE FCC RoHS



## INHALTSVERZEICHNIS

Haftungsausschluss und Warnung .....	1
Lieferumfang .....	2
I Allgemeine Einführung .....	3
1.1 Bewegungsprinzip des Starrflügels .....	3
1.1.1 Querruder .....	4
1.1.2 Höhenruder .....	4
1.1.3 Seitenruder .....	4
1.1.4 Antriebsprinzip .....	4
1.2 A560-Anordnung .....	5
1.3 Anweisungen des Zubehörs .....	6
1.3.1 Nutzungshinweis .....	6
1.3.2 Fernsteuerung und Empfänger .....	6
1.3.3 Flugregler Byme-A V2.0 .....	8
1.3.4 Motor .....	8
1.3.5 ESC .....	9
1.3.6 Servo .....	9
1.3.7 Propeller .....	9
1.3.8 Batterie .....	9
1.3.9 Ladegerät .....	10
II A560-Montage .....	11
III Flugmodus .....	12
3.1 Einstellung des Flugmodus .....	12
3.2 Sechs Flugmodi .....	13
3.2.1 Stabilisierungsmodus .....	14
3.2.2 Vertikalmodus (Multirotor) .....	15
3.2.3 Vertikalmodus (Starrflügel) .....	16
3.2.4 Gyro-Modus .....	17
3.2.5 Acrobat-Modus .....	18
3.2.6 Manueller Modus .....	18
IV Flugvorkehrungen .....	18
V Einschalten und Gyro-Selbsttest .....	19
VI Einstellungskalibrierung .....	19
VII Gyro-Phase .....	20
7.1 Gyro-Phasentest .....	20
7.2 Gyro-Phaseneinstellung .....	21
VIII Fernsteuerungseinstellung .....	22
8.1 Einstellungen zur Fernsteuerungsphasen .....	22
8.2 Fernsteuerungsphasentest .....	22

Es gibt zwei Versionen der A560, darunter die RTF-Version und die PNP-Version.  
Informationen zur RTF-Version finden Sie auf Seite 3-24 dieser Bedienungsanleitung und zur PNP-Version auf Seite 25-29.

## A560 (PNP) Bedienungsanleitung

Haftungsausschluss und Warnung .....	24
Lieferumfang .....	24
I Allgemeine Einführung .....	24
II A560 Montage .....	24
2.1 A560-Montage .....	24
2.2 Empfängeranschluss .....	25
III Flugmodus .....	25
3.1 Einstellung des Flugmodus .....	25
3.2 Sechs Flugmodi .....	26
IV Flugvorkehrungen .....	26
V Einschalten und Gyro-Selbsttest .....	27
VI Einstellungskalibrierung .....	27
VII Gyro-Phase .....	28
VIII Fernsteuerungseinstellung .....	28
8.1 Modelltyp-Setup .....	28
8.2 Fernsteuerungsphase .....	28
8.3 Fernsteuerungsphasentest .....	29

## Haftungsausschluss und Warnung

Vielen Dank, dass Sie sich für die RadioLink-3D-Starrflügelflugzeug-A560 entschieden haben.

Um die Vorteile dieses Produkts in vollem Umfang nutzen zu können und die Sicherheit zu gewährleisten, lesen Sie bitte das Handbuch sorgfältig durch und richten Sie das Gerät gemäß den Anweisungen ein. Dieses Produkt ist kein Spielzeug und **NICHT** für Kinder unter 14 Jahren geeignet. Erwachsene sollten das Produkt außerhalb der Reichweite von Kindern aufbewahren und Vorsicht walten lassen, wenn sie dieses Produkt in Gegenwart von Kindern bedienen.

Unsachgemäßer Betrieb kann zum Verlust von Eigentum oder zu unbeabsichtigter Lebensgefahr führen. Sobald das RadioLink-Produkt in Betrieb genommen wird, bedeutet dies, dass der Pilot diese Haftungsbeschränkung versteht und akzeptiert, die Verantwortung für den Flug zu übernehmen.

Beachten Sie unbedingt die örtlichen Gesetze und stimmen Sie den Grundsätzen von RadioLink zu.

Bitte haben Sie Verständnis dafür, dass RadioLink den Produktschaden oder die Unfallursache nicht analysieren und keinen Kundendienst anbieten kann, wenn keine Flugaufzeichnungen vorliegen. Soweit gesetzlich zulässig, übernimmt RadioLink keine Verantwortung für Verluste, die durch indirekte/Folge-/Unfall-/Sonder-/Strafschäden verursacht werden, einschließlich Verlusten durch Kauf, Betrieb und Betriebsausfall in allen Fällen. Sogar RadioLink wird im Voraus über den möglichen Verlust informiert.

Gesetze in bestimmten Ländern können die Ausnahme von den Garantiebedingungen verbieten. Daher können die Verbraucherrechte in verschiedenen Ländern unterschiedlich sein.

In Übereinstimmung mit den Gesetzen und Vorschriften behält sich RadioLink das Recht vor, die oben genannten Geschäftsbedingungen auszulegen. RadioLink behält sich das Recht vor, diese Bedingungen ohne vorherige Ankündigung zu aktualisieren, zu ändern oder zu beenden.

### Warnung

1. Bitte fliegen Sie nicht im Regen! Regen oder Feuchtigkeit können zu Fluginstabilität oder sogar Kontrollverlust führen. Fliegen Sie niemals, wenn es blitzt. Es wird empfohlen, bei gutem Wetter zu fliegen (kein Regen, Nebel, Blitz, Wind).
2. Beim Fliegen müssen Sie sich strikt an die örtlichen Gesetze und Vorschriften halten und sicher fliegen! Fliegen Sie nicht in Flugverbotsgebieten wie Flughäfen, Militärstützpunkten usw.
3. Bitte fliegen Sie auf freiem Feld, fern von Menschenmassen und Gebäuden.
4. Bitte seien Sie beim Fliegen in Innenräumen sehr vorsichtig. Für kleine Veranstaltungsorte können Sie im Vertikalmodus fliegen. Der konkrete Flugmodus sollte entsprechend der Größe des Flugortes bestimmt werden.
5. Führen Sie keine Operationen durch, wenn Sie Alkohol trinken, müde sind oder sich in

einem anderen schlechten Geisteszustand befinden. Bitte befolgen Sie bei der Bedienung strikt das Produkthandbuch.

6. Seien Sie bitte vorsichtig, wenn Sie in der Nähe elektromagnetischer Störquellen fliegen, einschließlich, aber nicht beschränkt auf: Hochspannungsleitungen, Hochspannungsübertragungsstationen, Mobilfunkbasisstationen und Fernsehsignaltürme. Bei Flügen an den oben genannten Orten kann es zu Störungen der Funkübertragungsleistung der Fernbedienung kommen. Bei zu starken Störungen kann die Signalübertragung der Fernbedienung und des Empfängers unterbrochen werden, was zu einem Absturz führen kann.

## Lieferumfang

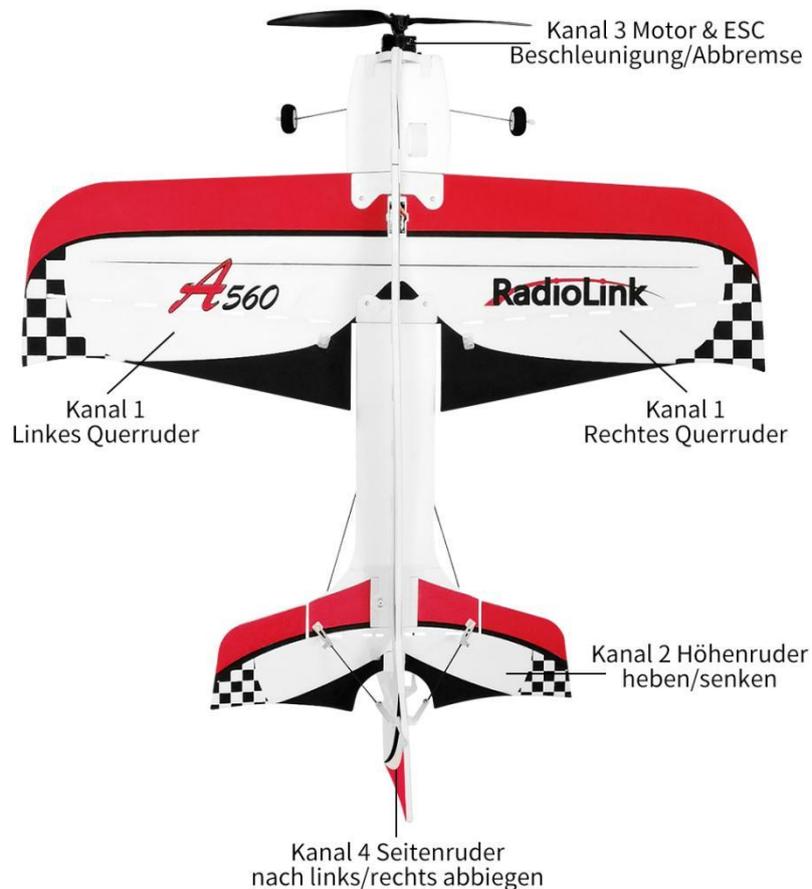
Artikel	Bilder	PNP	RTF
Rumpf PP 5mm 560mm		1	1
Flügel PP 5mm 580mm		1	1
RadioLink-Fernsteuerung-T8S		0	1
RadioLink-Empfänger-R8XM		0	1
RadioLink Flugregler Byre-A V2.0		1	1
2S 7,4V LiPo-Akku		1	1
2200-kV-Motor		1	1
15A bürstenloser Regler		1	1
Propeller, Durchmesser 7 mm		2	2
Querruderservo, mit 54 mm Ruderarm		1	1
4,3g Heckservo		2	2
RadioLink Balance Charger CM210 für 2S LiPo-Akku		0	1
Fahrwerk		1	1
Knopf zum Fixieren des Flügels		4	4
Ruderband zur Befestigung des Propellers		5	5
2.0 Kreuzschraubendreher		1	1

Ersatzfaserband		1	1
Ersatzverschluss für Deichsel/Stange		2	2
Ersatzruderwinkel		3	3
Montage- und Demontageanleitung		1	1
Bedienungsanleitung		1	1
Wasserdichtes Paket (mit Schultergurt)		1	1

## I Allgemeine Einführung

### 1.1 Bewegungsprinzip des Starrflügels

Wie im Bild unten gezeigt, sind neben dem Propeller auch die beiden Querruder/Höhenruder/Seitenruder die beweglichen Teile der A560.



### **1.1.1 Querruder**

Die Querruder werden von einem Servo gesteuert. Wenn sich das linke Querruder nach oben und das rechte nach unten bewegt, das linke Querruder durch den Luftstrom nach unten und das rechte Querruder durch den Luftstrom nach oben gedrückt wird, neigt sich die A560 nach links oder rollt nach links. Wenn sich das linke Querruder nach unten und das rechte nach oben bewegt, wird das linke Querruder durch den Luftstrom nach oben und das rechte Querruder nach unten gedrückt, dann neigt sich die A560 nach rechts oder rollt nach rechts.

### **1.1.2 Höhenruder**

Wenn sich die Höhenruder nach oben bewegen, werden die Höhenleitwerke durch den Luftstrom nach unten gedrückt und der Bug der A560 hebt sich. Wenn sich die Höhenruder nach unten bewegen, werden die Höhenleitwerke durch den Luftstrom nach oben gedrückt und der Bug der A560 senkt sich.

### **1.1.3 Seitenruder**

Ähnlich wie bei der Höhenruder wird, wenn sich das Seitenruder nach links bewegt, das Seitenleitwerk durch den Luftstrom nach rechts gedrückt und der Bug der A560 dreht sich nach links. Wenn sich das Seitenruder nach rechts bewegt, wird das Seitenleitwerk nach links gedrückt und der Bug der A560 dreht sich nach rechts.

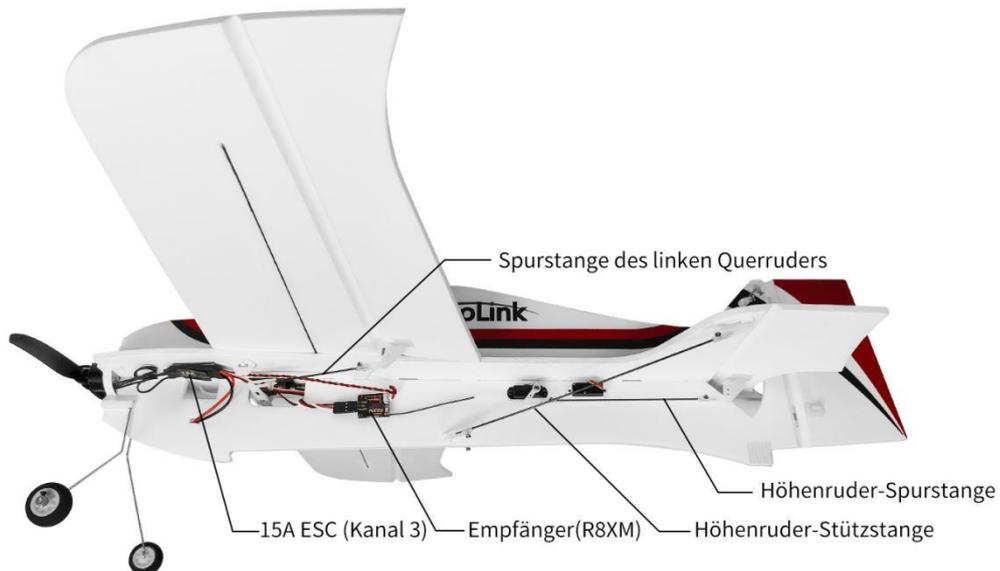
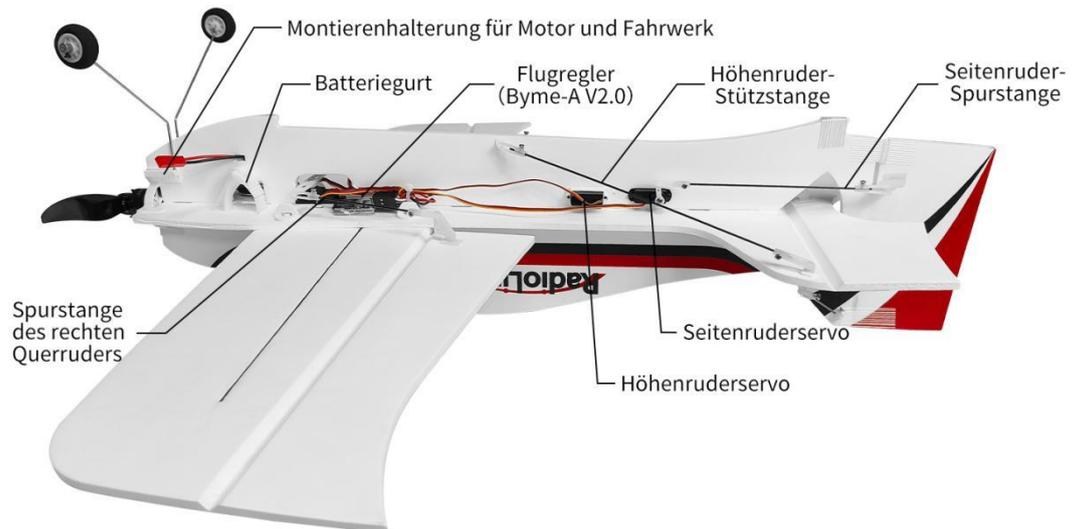
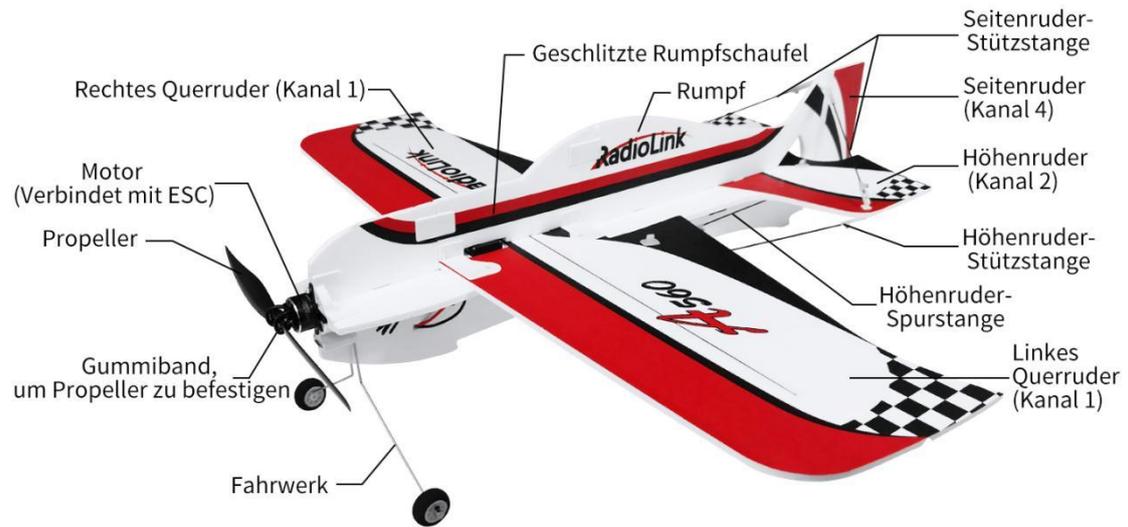
**Hinweis:** Die oben genannte Richtung bezieht sich auf das Flugzeug und nicht auf den Boden. Das heißt, wenn das Flugzeug umgekehrt ist, ist seine Oberseite der Boden und nicht der Himmel/die Decke. Wenn kein Flugregler unterstützt wird oder sich im MANUELLEN MODUS befindet und das Höhenruderservo maximiert wird, rollt das Flugzeug wie eine Achterbahnfahrt, anstatt sich nach oben zu bewegen. Bei Unterstützung des Flugreglers im VERTIKALMODUS oder STABILISIERUNGSMODUS ist der maximale Nickwinkel begrenzt. Wenn das Höhenruderservo maximiert ist, fliegt das Flugzeug weiter nach oben, anstatt sich zu überschlagen.

Außerdem hängt die Funktion aller Servos mit dem Motor/Gas (Propellerdrehzahl) zusammen. Denn wenn sich das Flugzeug schneller bewegt, übt der Luftstrom mehr Kraft auf die Servos aus.

### **1.1.4 Antriebsprinzip**

Der Servo passt den Winkel entsprechend dem Ausgangssignal des Empfängers in Echtzeit an. Im Allgemeinen beträgt der Winkel nicht mehr als 90°.

## 1.2 A560-Anordnung



## 1.3 Anweisungen des Zubehörs

### 1.3.1 Nutzungshinweis

Keine Fremdkörper wie Wasser, Öl, Sand usw. im Inneren der A560.

Stellen Sie sicher, dass das komplette Gerät inkl. Die A560 und Fernsteuerung, Batterie funktioniert gut.

Ändern Sie das Flugzeug oder zugehörige Teile niemals selbst. Oder es kann die Funktionalität beeinträchtigen und möglicherweise einen Flugunfall verursachen.

### 1.3.2 Fernsteuerung und Empfänger

Die A560 RTF-Version (Ready To Fly) ist mit der RadioLink 8-Kanal-Fernsteuerung T8S und dem Miniempfänger R8XM ausgestattet, mit einer stabilen Steuerentfernung von bis zu 4000 Metern und integrierter Echtzeit-Telemetriefunktion. (Die maximale Reichweite wurde in unbehinderten, störungsfreien Bereichen getestet und kann je nach örtlichen Vorschriften variieren.)

Wenn Sie die PNP-Version erworben haben, lesen Sie bitte für weitere Einzelheiten die Handbücher der verwendeten Fernsteuerung und des Empfängers.

### Joystick-Modus

Für Anfänger ist es sehr wichtig zu verstehen, welche Joysticks mit den verschiedenen Kanälen verbunden sind, und den am besten geeigneten Modus auszuwählen.

Zunächst wird das Gas durch Umschalten des Joysticks nach oben (max. 100 %) und nach unten (min. 0 % unten) gesteuert. Die folgende Erklärung dient als Beispiel für MODUS 2 mit Gas-Joystick auf der linken Seite.

Linker Joystick: Nach oben und unten schalten, um den Motor zu steuern (nach oben zum Beschleunigen und nach unten zum Abbremsen). Schalten Sie nach links und rechts um, um das Ruder zu steuern (links gegen den Uhrzeigersinn und rechts im Uhrzeigersinn).

Rechter Joystick: Nach oben und unten schalten, um das Höhenruderservo zu steuern (nach oben, um zu sinken, und nach unten, um den festen Flügel anzuheben). Schalten Sie nach links und rechts um, um das Querruderservo zu steuern (nach links rollt der Starrflügel nach links, nach rechts rollt er nach rechts).



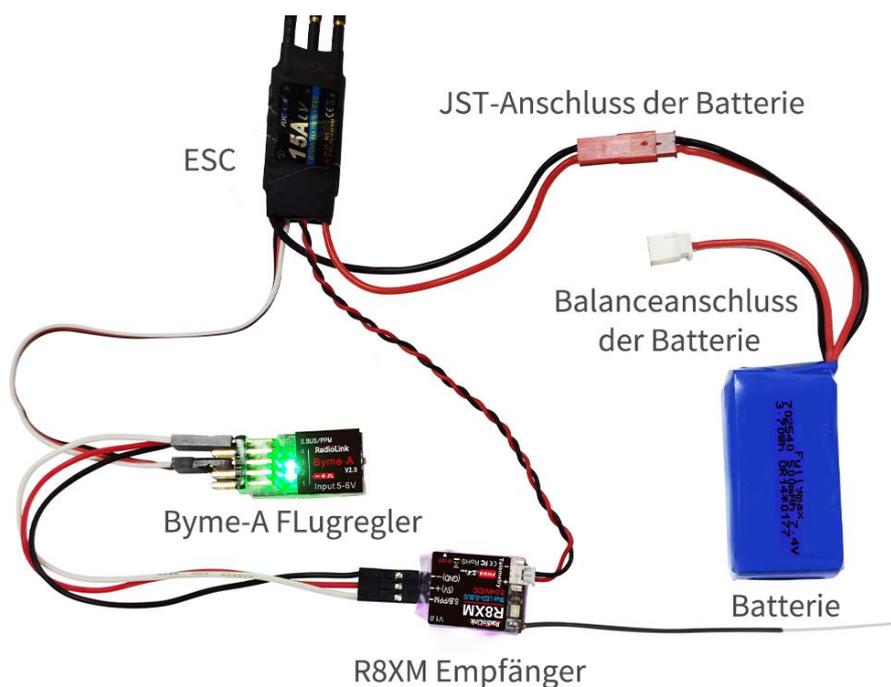
Modus 2

Verwendung der T8S-Fernsteuerung:

1. Stellen Sie sicher, dass die Fernsteuerung vollständig aufgeladen ist.
2. Wenn die Fernsteuerung gewechselt wird, muss der Bindungsvorgang vor der Verwendung erneut durchgeführt werden. Weitere Funktionen finden Sie im Benutzerhandbuch des T8S. Eine ausführliche Bedienungsanleitung für T8S finden Sie auf der offiziellen Website von RadioLink: [https://www.radiolink.com/t8s\\_manual](https://www.radiolink.com/t8s_manual)

3. Stellen Sie sicher, dass Sie die A560 bei der Landung vor der Fernsteuerung ausschalten.

Der standardmäßig verpackte Empfänger R8XM, unterstützt die Echtzeitübertragung von RSSI, Empfängerspannung und Modellspannung. Die Telemetriereichweite entspricht der Kontrollreichweite von 4000 Metern. Verbinden Sie den Balance-Anschluss des Akkus mit dem Telemetrieanschluss des R8XM, die Modellspannung wird angezeigt. (Bei der A560 RTF ist der Telemetrieanschluss des R8XM direkt mit dem Regler verbunden, ohne dass er an den Balance-Anschluss angeschlossen werden muss.) Und der R8XM unterstützt bis zu 6S (25,2 V) Batteriespannungstelemetrie.



Wenn der zurückgegebene RSSI, die Empfängerspannung und die Modellspannung niedriger als der eingestellte Alarmwert sind, gibt der Fernsteuerung einen Alarmton aus:

1. Alarm bei niedriger Fernsteuerungsspannung: Halten Sie den DDDD-Piepton schnell und kontinuierlich
2. Alarm bei niedriger Empfängerspannung: Fünf DDDDD-Pieptöne als kontinuierliche Signaltonaufforderung des Geräts
3. Alarm bei niedriger Modellspannung: Drei DDD-Pieptöne als kontinuierliche Signaltonaufforderung
4. Niedriger RSSI-Alarm: Vier DDDD-Pieptöne als kontinuierliche Pieptonaufforderung des Geräts

Der Alarm für die zurückgegebene Modellspannung ist standardmäßig auf 7,4 V (2S-Batterie) eingestellt. Wenn die Batteriespannung der A560 niedriger als 7,4 V ist, gibt der Fernsteuerung drei DDD-Pieptöne aus, um einen Alarm auszulösen.

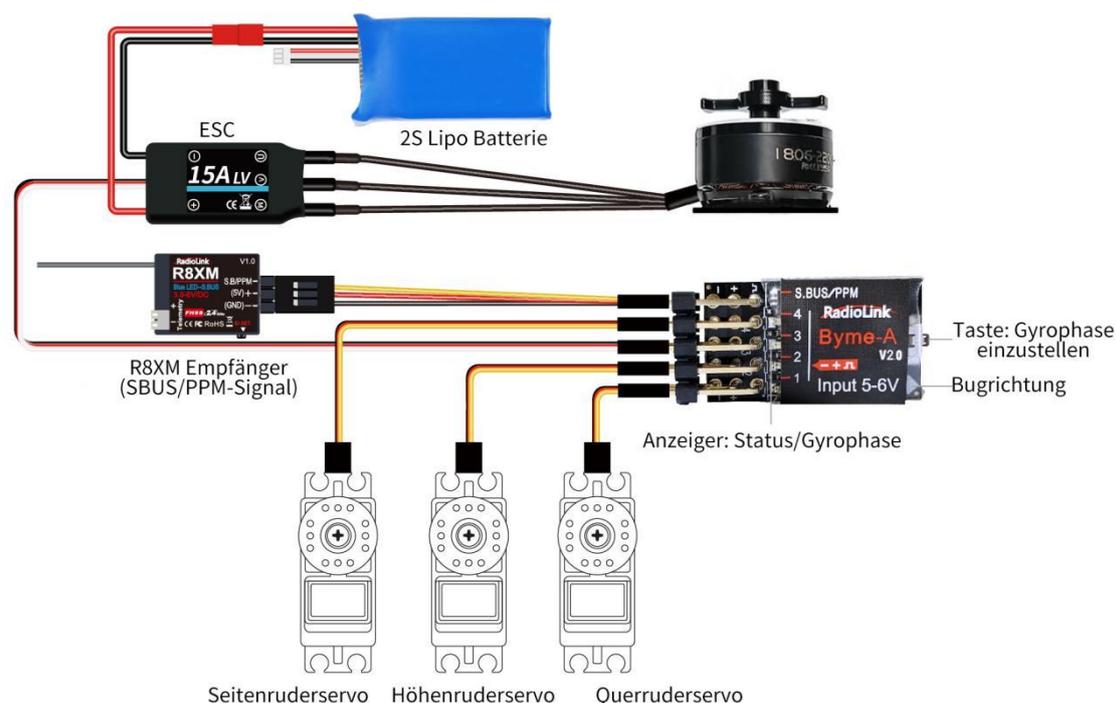
Eine ausführliche Anleitung zum R8XM-Empfänger finden Sie auf der offiziellen Website von RadioLink:

[https://www.radiolink.com/r8xm\\_manual](https://www.radiolink.com/r8xm_manual)

Hinweis: Die Telemetriereichweite des R8XM-Empfängers, entspricht der Steuerreichweite von 4000 Metern. Wegen des starken Signals, halten Sie einen Abstand zwischen der Fernsteuerung und dem R8XM-Empfänger von mehr als 50 Zentimetern beim Binden ein. Wenn T8S und R8XM zu nahe beieinander liegen, kann es leicht zu einer Signalblockierung führt und die Bindung kann nicht erfolgreich sein. Nach erfolgreicher Bindung kommt es auch zu einer Signalblockierung, wenn zwei nahe beieinander liegen. Wenn sich beispielsweise die T8S zu nahe an die A560 befindet, drücken Sie den Joystick und das Flugzeug reagiert möglicherweise nicht. Bitte bringen Sie die Fernsteuerung und den R8XM-Empfänger weiter auseinander, der Signalverlust verschwindet automatisch.

### 1.3.3 Flugregler Byme-A V2.0

In die A560 RTF-Version ist standardmäßig der Flugregler Byme-A V2.0 installiert. Stellen Sie beim Installieren oder Ersetzen des Flugreglers sicher, dass der Pfeil auf Byme-A V2.0 auf die A560-Kopf zeigt, wobei die 3M-Paste auf der A560 angebracht ist. Es wird empfohlen, den Flugregler nahe am Schwerpunkt der A560 zu installieren und die Servokabel, Regler- und Empfängerkabel an den entsprechenden Flugregler-Anschluss anzuschließen.



Kanäle auf dem Flugregler Byme-A V2.0: CH1-Querruder, CH2-Höhenruder, CH3-Gas, CH4-Seitenruder, S.BUS/PPM-Verbindung zum Empfänger, SBUS/PPM-Signal unterstützt.

### 1.3.4 Motor

Der im A560 installierte Motor ist ein bürstenloser 2200-KV-Motor. (Motor mit höherem KV-Wert bedeutet höhere Drehzahl und kleinere Torsionskraft; Motor mit niedrigerem KV-Wert bedeutet niedrigere Drehzahl und größere Torsionskraft.)

Verwendung des Motors:

1. Stellen Sie sicher, dass die Motoren fest installiert sind und sich reibungslos drehen.

Wenn sich die Fernsteuerung nicht dreht, stellen Sie den Betrieb der Fernsteuerung sofort ein und ziehen Sie den Gashebel in die unterste Position, um eine Beschädigung der Motoren zu vermeiden.

2. Ändern Sie die Motorstruktur niemals selbst.

3. Wenn der Motor aufhört zu rotieren, berühren Sie ihn niemals sofort, da es sonst zu Verbrennungen kommen kann.

4. Verdecken Sie niemals die Entlüftungsöffnung am Motor. Stellen Sie sicher, dass sich keine Fremdkörper in den Motoren befinden.

5. Stellen Sie sicher, dass die Motoren vollständig zum Stillstand kommen, bevor Sie die A560 und den Fernsteuerung ausschalten.

### **1.3.5 ESC**

Die Funktion des ESC besteht darin, den Gleichstrom in Wechselstrom zur Stromversorgung des Motors umzuwandeln und seine Drehzahl basierend auf dem Gasbefehl zu ändern. Eine weitere Funktion des Reglers besteht darin, die Modellspannung für den Empfänger auf 5 V zu senken, da der für die A560 verwendete Akku ein 7,4-V-2S-LiPo-Akku ist. Daher gibt es drei ESC-Anschlüsse für Batterie, Motor und Empfänger. Der in der A560 eingesetzte Regler ist ein bürstenloser 15-A-Regler.

Verwendung von ESC:

Stellen Sie sicher, dass beim Einschalten des Flugzeugs ein ESC-Ton ertönt.

### **1.3.6 Servo**

Die A560 verwendet ein 8G-Servo als Querruderservo und zwei 4,3G-Servos als Höhenruderservo bzw. Seitenruderservo.

### **1.3.7 Propeller**

Die A560 ist standardmäßig mit 2 Propellern ausgestattet. Wenn ein neuer Propeller ausgetauscht werden muss, befestigen Sie Propeller und Motor mit einem Gummiband.

Der Propeller muss korrekt identifiziert werden. Bei einer Verwechslung von Vorwärts- und Rückwärtsfahrt konnte das Flugzeug nicht fliegen, selbst wenn das Gas maximiert wurde. Die Drehrichtung von Motor und Propeller sollte gleich sein. Das heißt, wenn sich der Motor im Uhrzeigersinn dreht, dreht sich auch der Propeller.

Verwendung des Propellers:

Stellen Sie vor dem Flug sicher, dass der Propeller in gutem Zustand ist. Wenn es gealtert, beschädigt oder verformt ist, tauschen Sie es bitte gegen ein einwandfreies Modell aus.

Trennen Sie unbedingt die Stromversorgung, bevor Sie den Propeller berühren.

Da der Propeller dünn ist, verwenden Sie zum (De-)Installieren bei Bedarf Werkzeuge und achten Sie darauf, versehentliche Kratzer zu vermeiden.

Stellen Sie vor dem Flug sicher, dass der Propeller gut und fest montiert ist.

Kommen Sie nicht in die Nähe des rotierenden Propellers und Motors (z. B. um ein landendes Flugzeug mit der Hand aufzunehmen), um Schnittverletzungen zu vermeiden

### **1.3.8 Batterie**

Die A560 unterstützt 2S-3S LiPo-Akkus. Die A560 ist mit einem 2S 7,4 V 600 mAh LiPo-Akku ausgestattet. Mit voll aufgeladenem LiPo-Akku können Piloten 10 Minuten lang Vertikalflug und 20 Minuten Horizontalflug genießen.



**Batterieverbrauch:**

Stellen Sie sicher, dass die Stromverbindung von der Fernsteuerung und dem Flugzeug trocken ist.

Stellen Sie sicher, dass die Fernsteuerung und das Flugzeugbatterie vollständig aufgeladen sind.

Wenn die Fernsteuerung DDD-Pieptöne ausgibt, um eine niedrige Batteriespannung zu warnen, und wenn die Leistung des Flugzeugs beim Drücken des Gashebels sinkt, reicht die Batteriespannung des Flugzeugs nicht aus. Bitte geben Sie das Flugzeug sofort zurück, um zu vermeiden, dass das Flugzeug nicht zurückkehren kann und die Batterie aufgrund einer unzureichenden Batteriespannung zu stark entladen wird.

**1.3.9 Ladegerät**

Die A560 ist mit dem Balance-Ladegerät RadioLink CM210 (nur für 2S-Lipo-Akkus) ausgestattet.

CM210-Spezifikationen:

Größe: 40,5 x 21 x 15 mm	Gewicht: 9 g
Eingangsspannung: 5 V	Unterstützter Akku: 2S LiPo-Akku
Ladegenauigkeit: 0,02 V	Ladespannung: max. 4,2 V für jede Batteriezelle
Ladestrom: 1,5 A	Ausgleichsstrom: 0,8 A
Max. Ausgangsleistung: 20 W	Netzteil-Eingangsanschluss: USB-Typ-C
Ladeanschlusschnittstelle: 2S-Batterieausgleichsanschluss	Arbeitsmodi: Lademodus, Balance-Modus, Reparaturmodus (selbstadaptiv, ohne dass eine Einstellung erforderlich ist)

Der Anschluss von CM210, Batterie und Kabel ist wie folgt:



Anweisungen zur Verwendung des CM210-Ladegeräts:

1. Stecken Sie ein Ende des Standard-USB-Kabels in den Typ-C-Eingangsanschluss des CM210-Ladegeräts (wie im Bild oben gezeigt) und verbinden Sie dann das andere Ende des USB-Kabels mit Stromversorgungsgeräten wie Powerbank oder Computer , Mobiltelefonadapter usw. Nach der richtigen Verbindung leuchtet die rote LED-Anzeige immer.
2. Stecken Sie den Balance-Anschluss des Standard-2S-Lithium-Akkus der A560 in den Ladeanschluss des CM210 (wie im Bild oben gezeigt). Dann beginnt die grüne LED-Anzeige zu blinken, was bedeutet, dass der Akku aufgeladen wird. (Hinweis: Die grüne LED-Anzeige blinkt während des Ladevorgangs, um einen normalen Ladevorgang anzuzeigen. Wenn die rote LED-Anzeige während des Ladevorgangs blinkt, weist dies auf einen abnormalen Ladevorgang hin. Bitte schließen Sie den Akku und das Kabel wieder an, um die Störung zu beheben.)
3. Wenn alle vier LED-Anzeigen durchgehend grün leuchten, ist der Akku vollständig aufgeladen und das Ladegerät stoppt den Ladevorgang automatisch.
4. Entfernen Sie den Akku und trennen Sie dann die Stromversorgung.

#### Status der CM210-LED-Anzeige:

LED-Farbe	Status	Bedeutung
Rot	Blitz	Das Ladegerät erkennt eine Anomalie.
	Immer auf	Es ist keine Batterie angeschlossen.
Grün	Alle vier grünen LEDs blinken einmal.	Das Ladegerät ist eingeschaltet.
	Die erste grüne LED blinkt und die anderen LEDs sind aus.	Die Batteriespannung liegt unter 7,4 V.
	Die erste grüne LED leuchtet immer und die zweite grüne LED blinkt. Die anderen LEDs sind aus.	Die Batteriespannung liegt unter 7,8 V.
	Die beiden vorderen grünen LEDs leuchten immer und die dritte grüne LED blinkt. Die anderen LEDs sind aus.	Die Batteriespannung liegt unter 8,2 V.
	Die vorderen drei grünen LEDs leuchten immer und die vierte grüne LED blinkt. Die andere LED ist aus.	Die Batteriespannung liegt unter 8,4 V.
	Alle vier grünen LEDs leuchten immer.	Der Akku ist vollständig geladen.

Fehlerbehebung für das Ladegerät CM210:

1. Nachdem das Ladegerät eingeschaltet ist, blinkt das rote Licht unmittelbar nach dem Einlegen des Akkus oder innerhalb einer Minute.
2. Der Stromerkennungswiderstand ist durchgebrannt und die MCU erkennt, dass der Strom zu groß ist. Die Schaltröhre ist beschädigt und kann daher nicht normal schalten. Es erfolgt keine Stromausgabe oder der Ausgangsstrom des Netzteils ist zu klein.

3. Nachdem das Ladegerät eingeschaltet ist, legen Sie den Akku ein und der Ladevorgang funktioniert eine Zeit lang normal, dann blinkt das rote Licht.
  4. Der Ausgangsstrom des Netzteils ist zu gering oder die Batterie ist beschädigt.
- Lösung: Ersetzen Sie das Netzteil oder den Akku, um es erneut aufzuladen. Wenn das ungewöhnliche Phänomen weiterhin auftritt, ist das Ladegerät beschädigt.

## II A560-Montage

Alle elektronischen Komponenten der A560 sind bereits eingestellt. Wenn es sich um die RTF-Version handelt (mit T8S-Fernsteuerung und R8XM-Empfänger verpackt), müssen Sie nach dem Auspacken nur noch den Flügel zusammenbauen und ihn dann fliegen. Bitte befolgen Sie die mitgelieferte Montage- und Demontageanleitung für die A560, um den Zusammenbau abzuschließen. Sie können sich das Montage-Tutorial auch auf der offiziellen Website von Radiolink ansehen:  
[https://www.radiolink.com/a560\\_video](https://www.radiolink.com/a560_video)

## III Flugmodus

### 3.1 Einstellung des Flugmodus

Mit dem dreiachsigen Gyroskop und dem dreiachsigen Beschleunigungssensor sowie dem vollständigen Fluglagenalgorithmus, Steueralgorithmus und digitalen Filter unterscheidet sich der integrierte Flugregler Byme-A V2.0 speziell für 3D-Starrflügel vom herkömmlichen manuellen Modus. Byme-A V2.0 arbeitet mit Gyro zur Unterstützung der Stabilisierung und erleichtert den Flug erheblich.

Es gibt sechs Flugmodi: Stabilisierungsmodus, Gyro-Modus, manueller Modus, Akrobat-Modus, Vertikalmodus (Multirotor) und Vertikalmodus (Starrflügel).

Nr.	Flugmodus	Beschreibung
1	Stabilisierungsmodus	Der Flugregler hilft beim Ausbalancieren die A560. Wenn sich der Joystick wieder in der Mitte befindet, kehrt die A560 zur Waagerechten zurück. Es gibt einen maximalen Rollwinkel/Nickwinkel.
2	Gyro-Modus	Der Flugregler hilft beim Ausbalancieren die A560. Wenn sich der Joystick wieder in der Mitte befindet, kehrt die A560 NICHT in die Waagerechten zurück.
3	Manueller Modus	Kein Flugregler oder Gyro-Assistent zum Ausbalancieren. Das fortgeschrittenste Level für Profis.
4	Akrobat-Modus	Kombination aus Stabilisierungsmodus und Gyro-Modus. Wenn sich der Joystick wieder in der Mitte befindet, kehrt die A560 zur Waagerechten zurück. Es gibt KEINEN maximalen Rollwinkel oder Nickwinkel. Ein Überschlagen ist möglich.

5	Vertikalmodus (Multirotor)	Die A560 kann die vertikale Fluglage automatisch beibehalten. Ein Schalter zum vertikalen Flug. Schalten Sie im Vertikalmodus (Multirotor) den Querruder-Joystick um, um die Bewegung der A560 nach links oder rechts zu steuern, und schalten Sie den Seitenruder-Joystick um, um die Bewegung der A560 (gegen) den Uhrzeigersinn zu steuern. Die Joystick-Bedienung ist die gleiche wie bei Multirotoren.
6	Vertikalmodus (Starrflügel)	Die A560 kann die vertikale Fluglage automatisch beibehalten. Betätigen Sie im Vertikalmodus (Starrflügel) den Querruder-Joystick, um die Bewegung der A560 (gegen den Uhrzeigersinn) zu steuern, und betätigen Sie den Seitenruder-Joystick, um die Bewegung des Flugzeugs nach links oder rechts zu steuern.



Die Flugmodi werden standardmäßig über CH5 (3-Position-Schalter SWB) und CH7 (3-Position-Schalter SWA) eingestellt.



## 3.2 Sechs Flugmodi

Alle Einstellungen nehmen Modus 2 als Beispiel.

### 3.2.1 Stabilisierungsmodus

Verschiedene Formen der manuellen Steuerung, der Stabilisierungsmodus mit Flugregler-Ausgleich, eignen sich für Anfänger zum Üben des Horizontalflugs.

Die Modelllage (Neigungswinkel) wird über Joysticks gesteuert. Wenn sich der Joystick wieder in der Mittelstellung befindet, nivelliert sich die A560. Der maximale Neigungswinkel beträgt  $70^\circ$  zum Rollen, während der zum Nicken  $45^\circ$  beträgt.

Nach links gedrückt



Das Flugzeug neigt sich nach links



nach rechts gedrückt



Das Flugzeug neigt sich nach rechts



nach links gedrückt



Das Flugzeug dreht sich nach links



nach rechts gedrückt



Das Flugzeug dreht sich nach rechts



Wird der Gashebel nach oben geschoben, beschleunigt die A560. Beim Herunterschalten wird die A560 abgebremst.

### 3.2.2 Vertikalmodus (Multirotor)

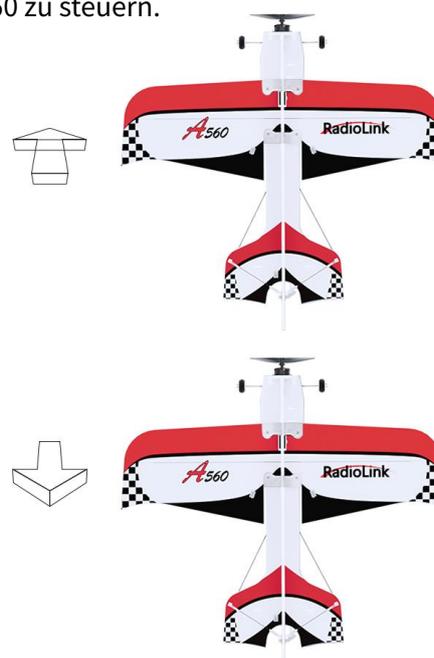
Der vertikale Flugmodus kann mit einem Schalter geändert und als Multikopter gesteuert werden. Piloten können den Starrflügel automatisch in vertikaler Haltung fliegen lassen. Das Tutorial-Video kann über <https://youtu.be/N2Gm4OUhu-c> angesehen werden.

In diesem Modus behält die A560 automatisch die vertikale Ausrichtung bei. Der Lagealgorithmus des Flugreglers wandelt die Joystick-Ausgabe in horizontale Koordinaten um und steuert mit voller Körperhaltung.

Wenn die A560 vertikal steht, betätigen Sie den Querruder-Joystick (CH1), um die Bewegung der A560 nach links oder rechts zu steuern.



Wenn die A560 vertikal steht, betätigen Sie den Höhenruder-Joystick (CH2), um die Vorwärts- oder Rückwärtsbewegung der A560 zu steuern.



Wenn die A560 vertikal steht, betätigen Sie den Ruder-Joystick (CH4), um die Bewegung der A560 (gegen den Uhrzeigersinn) zu steuern.



Wenn der Gas-Joystick nach oben gedrückt wird, steigt die A560 in vertikaler Fluglage nach oben. Wenn die A560 nach unten geschaltet wird, sinkt er in vertikaler Richtung.

### 3.2.3 Vertikalmodus (Starrflügel)

Im Vertikalmodus (Starrflügel) behält die A560 seine vertikale Haltung und Richtung bei. Der Höhenalgorithmus von Byme-A V2.0 ordnet die Joystick-Bedienung auf horizontalen Koordinaten ab und übernimmt die Kontrolle über die volle Höhe.

Wenn die A560 vertikal steht, betätigen Sie den Querruder-Joystick (CH1), um die Bewegung der A560 (gegen den Uhrzeigersinn) zu steuern.



Wenn die A560 vertikal steht, betätigen Sie den Höhenruder-Joystick (CH2), um die Vorwärts- oder Rückwärtsbewegung der A560 zu steuern.



Wenn die A560 vertikal steht, betätigen Sie den Ruder-Joystick (CH4), um die Bewegung des Flugzeugs nach links oder rechts zu steuern.



Wenn der Gas-Joystick nach oben gedrückt wird, steigt die A560 in vertikaler Fluglage nach oben. Wenn die A560 nach unten geschaltet wird, sinkt er in vertikaler Richtung.

### 3.2.4 Gyro-Modus

In diesem fortgeschritteneren Modus trägt der integrierte Drei-Achsen-Gyro zur Erhöhung

der Stabilität bei. Aber die A560 lässt sich nicht ausrichten, auch wenn sich der Joystick wieder in der Mittelstellung befindet. Der Joystick steuert die Drehung (Winkelgeschwindigkeit) der A560. Das heißt, wenn der Roll-, Nick- oder Ruder-Joystick umgeschaltet wird, dreht sich die A560 mit der entsprechenden Geschwindigkeit.

### **3.2.5 Acrobat-Modus**

Durch die Kombination des Stabilisierungsmodus und des Gyro-Modus können verschiedene freie Stile wie Rollen, schnelles Nicken, Rückwärtsflug, Seitenflug und spiralförmiger Sinkflug ganz einfach umgesetzt werden.

Die A560 nivelliert sich, wenn sich der Joystick wieder in der Mittelstellung befindet. Wenn der Joystick mit kleiner Reichweite umgeschaltet wird, bewegt sich die A560 in die entsprechenden Richtungen.

Beim Umschalten von Joysticks mit großer Reichweite dreht sich die A560 in die entsprechenden Richtungen.

### **3.2.6 Manueller Modus**

Keine Unterstützung durch Flugsteuerungsalgorithmen oder Kreisel, alle Flugbewegungen werden manuell ausgeführt, was höchste Fähigkeiten erfordert.

Anfängern wird dringend empfohlen, zum Üben den Vertikalmodus oder den Stabilisierungsmodus zu wählen. Wenn Sie sich auf kleinem Raum befinden, kann der Vertikalmodus so eingestellt werden, dass er startet und landet und dann bei Erreichen einer bestimmten Höhe in den Horizontalflug (Stabilisierungsmodus/Gyro-Modus/Akrobat-Modus/Manueller Modus) wechselt. Wenn Sie vom Vertikalmodus in einen anderen Flugmodus wechseln, denken Sie daran, den Höhenruder-Joystick zu ziehen, um den Aufstieg der A560 sicherzustellen. Sonst stürzt die A560 ab.

Im Vertikalmodus ist die Joystick-Bedienung dieselbe wie bei Multitrottern.

Im Stabilisierungsmodus/Gyro-Modus/Akrobat-Modus/manuellen Modus ist die Joystick-Bedienung die Standardbedienung des Starrflügels. Anfänger sollten besser mit Simulatoren üben und sich im Voraus mit der Bedienung der Quer-/Höhenruder-/Gas-/Seitenruder-Joysticks vertraut machen.

## **IV Flugvorkehrungen**

1. Überprüfen Sie vor dem Start, ob alle Teile in einwandfreiem Zustand sind.
2. Stellen Sie sicher, dass die Knöpfe (zum Befestigen von Querruder/Heck) fest sitzen, um einen Absturz durch die losen Knöpfe zu vermeiden.
3. Stellen Sie vor dem Start sicher, dass der Akku vollständig geladen und ordnungsgemäß am Rumpf befestigt ist.
4. Stellen Sie sicher, dass die Vorder- und Rückseite des Propellers korrekt installiert sind und der Propeller nicht geneigt ist.
5. Halten Sie die A560 während der Einschalt- und Fluglagenkalibrierung mit der Vorderseite nach oben und nicht mit der Oberseite nach unten.
6. Nach der Einstellung der Kanalrichtung in der Fernsteuerung kalibrieren Sie bitte einmal die Fluglage. Wechseln Sie dann in den manuellen Modus und drücken Sie den

Joystick, um zu prüfen, ob die Bewegung der Steuerfläche korrekt ist. Ist dies nicht der Fall, ändern Sie bitte die Richtung des entsprechenden Kanals am Flugregler.

7. Im Stabilisierungs-/Gyro-/Acrobat-Modus kann das Querruder aufgrund des an der Stabilisierung beteiligten Gyroskops von selbst schwingen, um das Gleichgewicht zu unterstützen, was ein normales Phänomen ist.

8. Im manuellen Modus ist es normal, dass sich die Steuerfläche ohne Betätigung der Fernsteuerung nicht bewegt, da an der Stabilisierung kein Gyroskop beteiligt ist.

9. Wenn Sie in Innenräumen fliegen, wählen Sie bitte den vertikalen Modus. Für den Outdoor-Flug stehen sechs Flugmodi zur Verfügung. Anfängern wird empfohlen, zum Starten und Üben den Stabilisierungsmodus zu wählen.

10. Es wird empfohlen, eine andere Batterie auszutauschen, um eine Tiefentladung der Batterie zu vermeiden, wenn die Fernsteuerung DDD-Pieptöne ausgibt, um eine niedrige Batteriespannung zu alarmieren.

11. Sollte es während des Fluges zu Unregelmäßigkeiten kommen, landen Sie bitte sofort und ermitteln Sie die Ursache.

## V Einschalten und Gyro-Selbsttest

Jedes Mal, wenn der Flugregler eingeschaltet wird, führt der Kreisel des Flugreglers einen Selbsttest durch, wobei die grüne LED schnell blinkt, was bedeutet, dass der Kreiselselbsttest durchgeführt wird. Daher wird empfohlen, zuerst die Batterie einzubauen, dann das Flugzeug auf den Boden zu stellen, dann das Flugzeug einzuschalten und es still auf dem Boden zu lassen, bis DEE-Geräusche aus dem Motor zu hören sind. Wenn die grüne LED ständig leuchtet, ist der Selbsttest abgeschlossen.

Hinweis: Schieben Sie den Gashebel der Fernsteuerung zuerst in die unterste Position und schalten Sie dann das Flugzeug ein. Wenn der Gashebel in die höchste Position gedrückt wird und dann das Flugzeug eingeschaltet wird, wechselt der Regler in den Kalibrierungsmodus.

## VI Einstellungskalibrierung

Der Flugregler Byme-A V2.0 muss die Fluglagen/Niveau kalibrieren, um den Gleichgewichtsstatus sicherzustellen.

1. Das Flugzeug kann bei der Fluglagenkalibrierung flach auf den Boden gestellt werden. Für Anfänger wird empfohlen, den Modellkopf in einem bestimmten Winkel (20 Grad empfohlen) anzuheben, um



sicherzustellen, dass die Kalibrierungsgenauigkeit und die Fluglagekalibrierung vom Flugregler aufgezeichnet werden, sobald sie erfolgreich abgeschlossen ist.

2. Drücken Sie den linken Stick (nach links und unten) und den rechten Stick (nach rechts und unten) wie unten beschrieben und halten Sie ihn länger als 3 Sekunden gedrückt. Wenn die grüne LED einmal blinkt, ist die Kalibrierung abgeschlossen. Es ist auch normal, dass zu diesem Zeitpunkt die Steuerfläche einmal schwingt oder sich der Motor einmal dreht.



## VII Gyro-Phase

### 7.1 Gyro-Phasentest

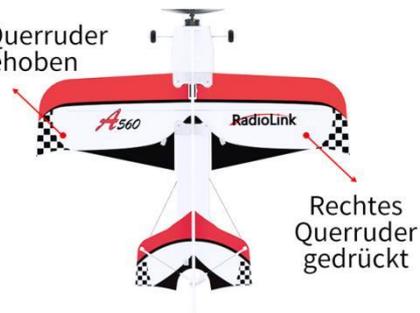
Stellen Sie sicher, dass die Lagekalibrierung vor dem Kreiselphasentest durchgeführt wird. Weil der Flugregler bei der Fluglagenkalibrierung automatisch NOR/REV erkennt und die Kreiselrichtung ändert.

Halten Sie im Stabilisierungsmodus die A560 gedrückt und simulieren Sie die tatsächliche Flugbewegung, um zu überprüfen, ob die Kreiselphase von Querruder, Höhenruder und Seitenruder richtig ist oder nicht. Beim Testen der Kreiselphase muss die Fernsteuerung nicht betätigt werden. Die Bewegung von Querruder, Höhenruder und Seitenruder im Stabilisierungsmodus ist entgegengesetzt zu der im manuellen Modus, da der Kreisel der A560 dabei hilft, das Gleichgewicht zu halten.

Halten Sie das Flugzeug  
und neigen Sie es nach links



Linke Querruder  
angehoben



Halten Sie das Flugzeug und  
lassen Sie es abtauchen



Höhenruder  
angehoben



Halten Sie das Flugzeug fest und drehen Sie es im Uhrzeigersinn

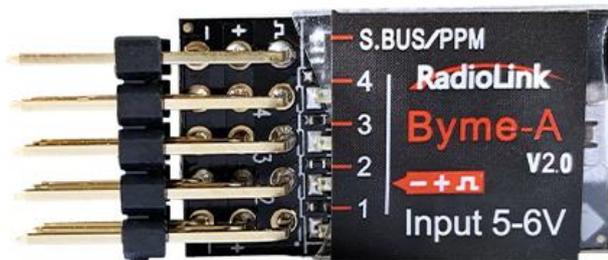


Seitenruder dreht sich nach links

Wenn im Stabilisierungsmodus die Kreiselphase umgekehrt ist, passen Sie die Kreiselphase bitte mit dem Flugregler Byme-A V2.0 an. Informationen zur Einstellungsmethode finden Sie im folgenden Kapitel.

## 7.2 Gyro-Phaseneinstellung

Wenn die Kreiselphase umgekehrt ist, muss die Phase vom Flugregler angepasst werden. Drücken Sie die Taste an der Vorderseite des Flugreglers Byme-A V2.0, um die Kreiselphase zu ändern. Die Anpassungsmethode ist wie folgt:



Die Taste zum Wechsel der Gyrophase

Nr.	Kanal	Wenn die Kreiselphase umgekehrt ist	Anzeige-LED
1	Querruder	Drücken Sie die Taste einmal kurz	Grüne LED von Kanal 1 ein/aus
2	Höhenruder	Drücken Sie die Taste zweimal kurz	Grüne LED von Kanal 2 ein/aus
3	Gas	N/A	Grüne LED leuchtet immer
4	Seitenruder	Drücken Sie die Taste viermal kurz	Grüne LED von Kanal 4 ein/aus

**Hinweis:** Weder die immer eingeschaltete noch die ausgeschaltete grüne LED bedeutet eine umgekehrte Phase. Nur durch Umschalten der Joysticks kann überprüft werden, ob die entsprechenden Servophasen umgekehrt sind. Wenn die Kreiselphase des Flugreglers umgekehrt ist, passen Sie die Kreiselphase an, indem Sie die Tasten am Flugregler drücken.

## VIII Fernsteuerungseinstellung

### 8.1 Einstellungen zur Fernsteuerungsphasen

Die A560 RTF-Version hat die Fernsteuerungsphase bereits eingerichtet, aber bitte überprüfen Sie sie vor dem Start noch einmal. Bitte überprüfen Sie die Fernsteuerungsphase in der T8S Parameter Setup APP. Rufen Sie das Grundmenü auf.

Disconnect		READ		WRITE		STORE		LOAD			
SERVO	BASIC	ADVANCED	PROG.MIX	TX:	3.0V	RX:	0.0V	EXT:	0.0V	RSSI:	null
-CH-	-REV-	-SUB-	-EPA-L	-EPA-R	-F/S-	DELAY					
CH1:	NORM	0	96	96	50	100					
CH2:	NORM	0	96	96	50	100					
CH3:	REV	0	96	96	0	100					
CH4:	NORM	0	96	96	50	100					
CH5:	NORM	0	96	96	50	100					
CH6:	NORM	0	96	96	50	100					
CH7:	NORM	0	96	96	50	100					
CH8:	NORM	0	96	96	50	100					

Stellen Sie CH1/CH2/CH4 auf NORM und CH3 auf REV, wie unten gezeigt:

Klicken Sie auf [https://www.radiolink.com/t8s\\_apps](https://www.radiolink.com/t8s_apps), um die T8S-Parameter-Setup-App für Android-Mobiltelefone herunterzuladen. Für iPhone suchen Sie bitte im App Store nach „T8S“, um die T8S-Parameter-Setup-App zu installieren. Klicken Sie bitte auf [https://www.radiolink.com/t8s\\_manual](https://www.radiolink.com/t8s_manual), um das ausführliche Handbuch von T8S herunterzuladen.

### 8.2 Fernsteuerungsphasentest

Stellen Sie vor dem Flug sicher, dass die Fernsteuerungsphase korrekt sind. Alle Einstellungen nehmen Modus 2 als Beispiel. Bitte überprüfen Sie die Fernsteuerungsphase im manuellen Modus.

Legen Sie im **manuellen Modus** das Flugzeug auf den Boden und halten Sie horizontal. Überprüfen Sie die Phase vom Querruder, Höhenruder und Seitenruder, indem Sie die Joysticks der Fernsteuerung drücken.

Schalten Sie den Querruder -Joystick nach links, linker Querruder wird angehoben und rechts wird gedrückt. Schalten Sie den Joystick nach rechts um, linker Querruder wird gedrückt und rechts wird angehoben.

Der rechte Joystick nach rechts gedrückt



Der linke Querruder angehoben



Der rechte Querruder gedrückt

Der rechte Joystick nach links gedrückt



Der rechte Querruder angehoben



Der linke Querruder gedrückt

Schalten Sie den Höhenruder-Joystick nach unten, der Höhenruder (horizontaler Schwanz) wird angehoben; Schalten Sie den Joystick nach oben, der Höhenruder (horizontaler Schwanz) wird gedrückt.

Der rechte Joystick nach unten gedrückt



Höhenruder angehoben



Der rechte Joystick nach oben gedrückt



Höhenruder gedrückt



Umschalten Sie den Seitenruder-Joystick nach links, Seitenruder (vertikaler Schwanz) dreht sich nach links; Schalten Sie den Joystick nach rechts um.

Der linke Joystick nach rechts gedrückt



Seitenruder nach links gedreht

Der linke Joystick nach links gedrückt



Seitenruder nach rechts gedreht

Betreiben Sie im manuellen Modus den Joystick der Fernsteuerung. Wenn die Bewegung der Kontrollfläche des entsprechenden Kanals umgekehrt ist, geben Sie die Einstellseite der Fernsteuerung ein, um die Fernsteuerungsphase des entsprechenden Kanals anzupassen.

## A560 (PNP) Bedienungsanleitung

### Haftungsausschluss und Warnung

Weitere Informationen finden Sie in A560 RTF Haftungsausschluss und Warnung.

### Lieferumfang

Weitere Informationen finden Sie in der A560 RTF Lieferumfang.

## I Allgemeine Einführung

Weitere Informationen zu A560 RTF Kapitel 1 Allgemeine Einführung.

## II A560 Montage

### 2.1 A560-Montage

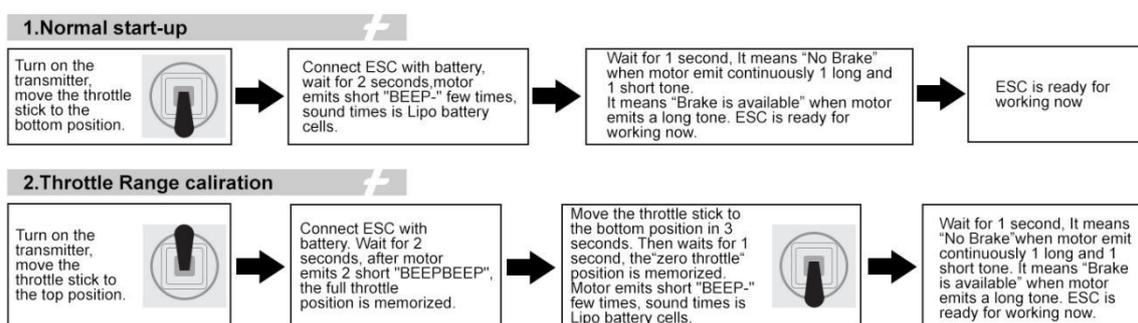
Weitere Informationen finden Sie in A560 RTF Kapitel 2 A560 Assembly.

## 2.2 Empfängeranschluss

Für die A560 PNP-Version müssen Fernsteuerung und Empfänger installiert werden. A560 ist mit allen Fernsteuerungen kompatibel, die SBUS/PPM-Signale unterstützen.

1. Installieren Sie zunächst den Empfänger im A560-Flugzeug. Stellen Sie sicher, dass der Empfänger auf den SBUS/PPM-Signalmodus umgeschaltet ist, und verbinden Sie dann den Empfänger mit dem Flugcontroller Byme-A V2.0. Informationen zur Verbindungsmethode des Empfängers finden Sie im A560 RTF-Kapitel 1.3.3 Flugsteuerung.

2. Dann kalibrieren Sie den Gasbereich des A560 ESC. Die normalen Start- und Gasbereichskalibrierungsschritte des A560 ESC sind wie folgt:



Weitere Informationen zur Verwendung des A560 ESC finden Sie auf der offiziellen Website von RadioLink:

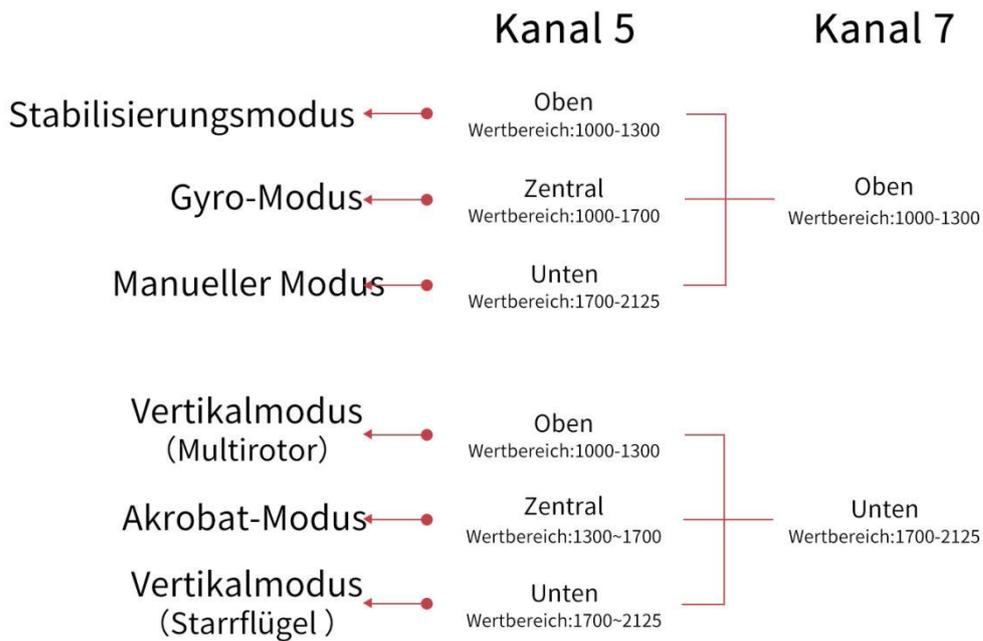
[https://www.radiolink.com/manuals\\_download](https://www.radiolink.com/manuals_download)

## III Flugmodus

### 3.1 Einstellung des Flugmodus

Mit dem dreiachsigen Gyroskop und dem dreiachsigen Beschleunigungssensor sowie dem vollständigen Fluglagenalgorithmus, Steueralgorithmus und digitalen Filter unterscheidet sich der integrierte Flugcontroller Byme-A V2.0 speziell für 3D-Starrflügel vom herkömmlichen manuellen Modus. Byme-A V2.0 arbeitet mit Gyro zur Unterstützung der Stabilisierung und erleichtert den Flug erheblich.

Es gibt sechs Flugmodi: Stabilisierungsmodus, Gyro-Modus, manueller Modus, Akrobat-Modus, Vertikalmodus (Multirotor) und Vertikalmodus (Starrflügel). Die Flugmodi werden standardmäßig über CH5 (3-Position-Schalter) und CH7 (2-Position-Schalter) umgeschaltet. Der Wertebereich von Kanal 5 und Kanal 7 entsprechend dem Flugmodus ist wie folgt:



Nehmen Sie als Beispiel die Fernsteuerung RadioLink AT9S Pro. Die Flugmodi werden wie folgt über CH5 (3-Position-Schalter SWC) und CH7 (2-Position-Schalter SWD) eingestellt.



### 3.2 Sechs Flugmodi

Weitere Informationen finden Sie im A560 RTF-Kapitel 3.2 „Sechs Flugmodi“.

## IV Flugvorkehrungen

Weitere Informationen finden Sie im Kapitel 4 Flugvorkehrungen der A560 RTF.

## V Einschalten und Gyro-Selbsttest

Weitere Informationen finden Sie im Kapitel 5 „Einschalten und Gyro-Selbsttest“ der A560 RTF.

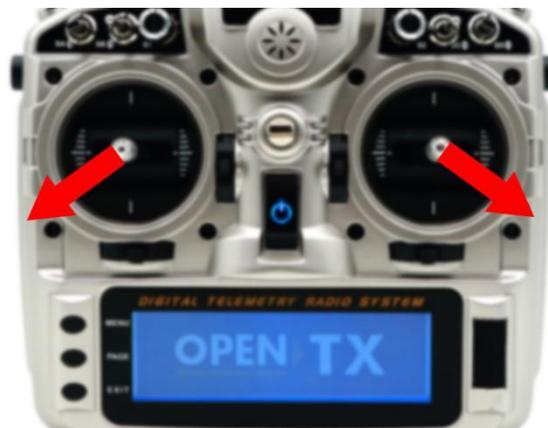
## VI Einstellungskalibrierung

Der Flugcontroller Byme-A V2.0 muss die Fluglagen/Niveau kalibrieren, um den Gleichgewichtszustand sicherzustellen.

1. Das Flugzeug kann bei der Fluglagenkalibrierung flach auf den Boden gestellt werden. Für Anfänger wird empfohlen, den Modellkopf in einem bestimmten Winkel (20 Grad empfohlen) anzuheben, um sicherzustellen, dass die Kalibrierungsgenauigkeit und die Fluglagekalibrierung vom Flugcontroller aufgezeichnet werden, sobald sie erfolgreich abgeschlossen ist.



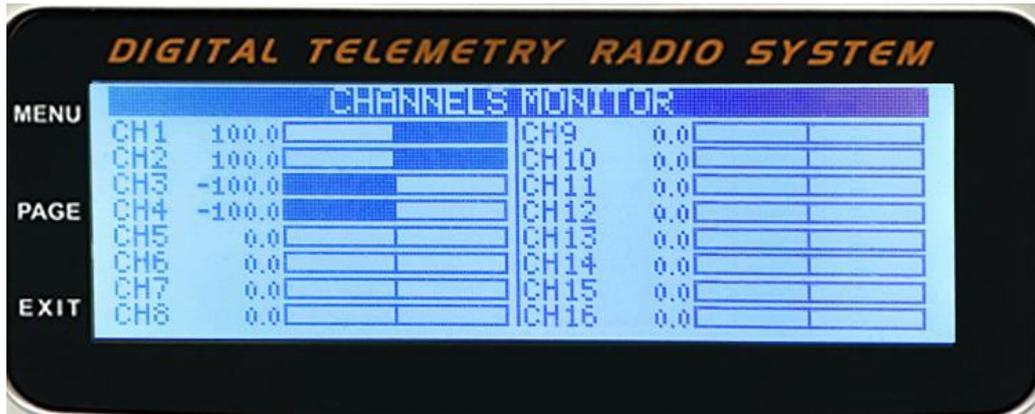
2. Drücken Sie den linken Stick (nach links und unten) und den rechten Stick (nach rechts und unten) wie unten beschrieben und halten Sie ihn länger als 3 Sekunden gedrückt. Wenn die grüne LED einmal blinkt, ist die Kalibrierung abgeschlossen. Es ist auch normal, dass zu diesem Zeitpunkt die Steuerfläche einmal schwingt oder sich der Motor einmal dreht.



**Hinweis:** Wenn Sie eine Fernsteuerung der anderen Marken verwenden und die Lagekalibrierung beim Drücken des linken Steuerknüppels (links und unten) und des rechten Steuerknüppels (rechts und unten) nicht erfolgreich ist, ändern Sie bitte die Richtung des Kanals in der Fernsteuerung. Stellen Sie sicher, dass beim Drücken des Joysticks wie oben der Wertebereich von Kanal 1 bis Kanal 4 ist:

CH1 2000  $\mu$ s, CH2 2000  $\mu$ s, CH3 1000  $\mu$ s, CH4 1000  $\mu$ s

Nehmen Sie als Beispiel eine Open-Source-Fernsteuerung. Die Servoanzeige von Kanal 1 bis Kanal 4 sieht bei erfolgreicher Kalibrierung der Fluglage wie folgt aus:



CH1 2000  $\mu$ s (opentx +100), CH2 2000  $\mu$ s (opentx +100)  
 CH3 1000  $\mu$ s (opentx -100), CH4 1000  $\mu$ s (opentx -100)

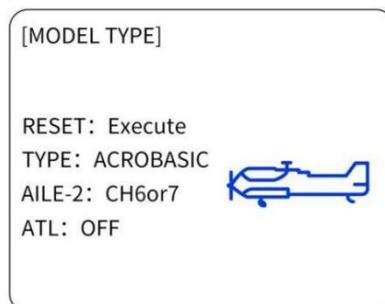
## VII Gyro-Phase

Weitere Informationen finden Sie im Kapitel 7 Gyro-Phase der A560 RTF.

## VIII Fernsteuerungseinstellung

### 8.1 Modelltyp-Setup

Für die A560 PNP-Version muss der Modelltyp in der Fernsteuerung als Starrflügel eingestellt werden. Nehmen Sie als Beispiel den AT9S Pro (wie AT10II/AT9S/AT10/AT9). Schritte: Schalten Sie die Fernsteuerung ein. Drücken Sie lange auf „Mode“, um das BASIC-MENÜ aufzurufen. – Drehen Sie den Drehknopf auf „MODEL TYPE“. aus – Drücken Sie erneut „Push“ und die Meldung „Please wait...“ erscheint und es ertönt ein DEE-Ton, was bedeutet, dass die Einstellung abgeschlossen ist.



### 8.2 Fernsteuerungsphase

Bitte stellen Sie die Richtung von CH3 auf Reverse und die anderen Kanäle CH1/CH2/CH4 auf Normal ein. Nehmen Sie als Beispiel den AT9S Pro (wie AT10II/AT9S/AT10/AT9). Schritte: Mode lange drücken, um das BASISMENÜ aufzurufen – Wählrad auf RÜCKWÄRTS drehen – Drücken drücken, um das Menü aufzurufen – Wählrad auf

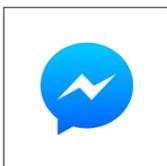
3:THRO drehen – NOR in REV ändern – 1 Sekunde lang drücken, um zu bestätigen.

[REVERSE]		
	1: AILE	NOR
	2: EIEV	NOR
CH3: THRO	→3: THRO	REV
REV NOR	4: RUDD	NOR
CH9: NOR	5: GEAR	NOR
CH10: NOR	6: FLAP	NOR
CH11: NOR	7: AUX1	NOR
CH12: NOR	8: AUX2	NOR

### 8.3 Fernsteuerungsphasentest

Weitere Informationen finden Sie im A560 RTF-Kapitel 8.2, Fernsteuerungsphasentest.

#### Technischer Support hier



Kontaktieren Sie RadioLink RL über Facebook Messenger



A560-Bedienungsanleitung



A560-Tutorials

Wenn die obige Kommunikation Ihr Problem nicht lösen kann, können Sie auch E-Mails an unserer technischen Unterstützung senden: [after\\_service@radiolink.com.cn](mailto:after_service@radiolink.com.cn)

Dieser Inhalt kann sich ändern.

Laden Sie das neueste Handbuch des A560 von [https://www.radiolink.com/a560\\_rtf\\_manual](https://www.radiolink.com/a560_rtf_manual) herunter

**Nochmals vielen Dank, dass Sie sich für das RadioLink-Produkt entschieden haben.**