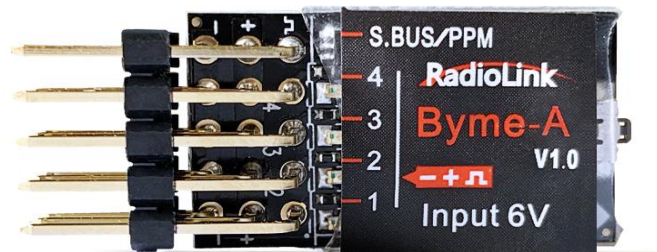
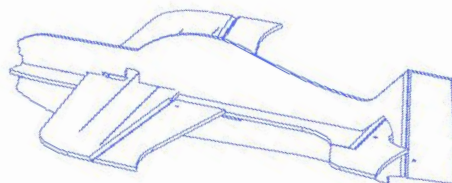


BYME-A



Contrôleur de vol de voilure fixe
Manuel d'instructions



Merci d'avoir acheté le contrôleur de vol Radiolink Byme-A.

Pour profiter pleinement des avantages de ce produit et garantir la sécurité, veuillez lire attentivement l'introduction et configurer l'appareil comme décrit ci-dessous :

Si des problèmes sont rencontrés pendant le processus de fonctionnement, veuillez d'abord vous référer au manuel.

Ensuite, les pilotes pourraient contacter nos distributeurs pour trouver une solution ou suivre notre page d'accueil

Facebook <https://www.facebook.com/Radiolink-1455452961436694/> pour rechercher des mots clés associés. Les

pilotes peuvent également envoyer des questions à after_service@radiolink.com.cn ou

after_service1@radiolink.com.cn et nous répondrons à votre question au plus tôt. En raison de changements

imprévus dans les procédures de production, les informations contenues dans ce manuel peuvent être modifiées

sans préavis.

Pour plus d'informations, veuillez consulter notre site Web <http://www.radiolink.com> et suivez notre page d'accueil Facebook et YouTube.



PRÉCAUTIONS DE SÉCURITÉ

- N'utilisez jamais le modèle dans des conditions météorologiques défavorables. Une mauvaise visibilité peut entraîner une désorientation et une perte de contrôle du modèle des pilotes.
- N'utilisez jamais ce produit dans une foule et dans une zone illégale.
- Assurez-vous toujours que les leviers de trim sont à 0 et que la batterie est correctement chargée avant de connecter le récepteur.
- Vérifiez toujours tous les servos et leurs connexions avant chaque utilisation. Veuillez toujours à éteindre le récepteur avant l'émetteur.
- Pour assurer la meilleure communication radio, veuillez profiter du vol/conduite dans l'espace sans interférences telles qu'un câble haute tension, une station de base de communication ou une tour de lancement.

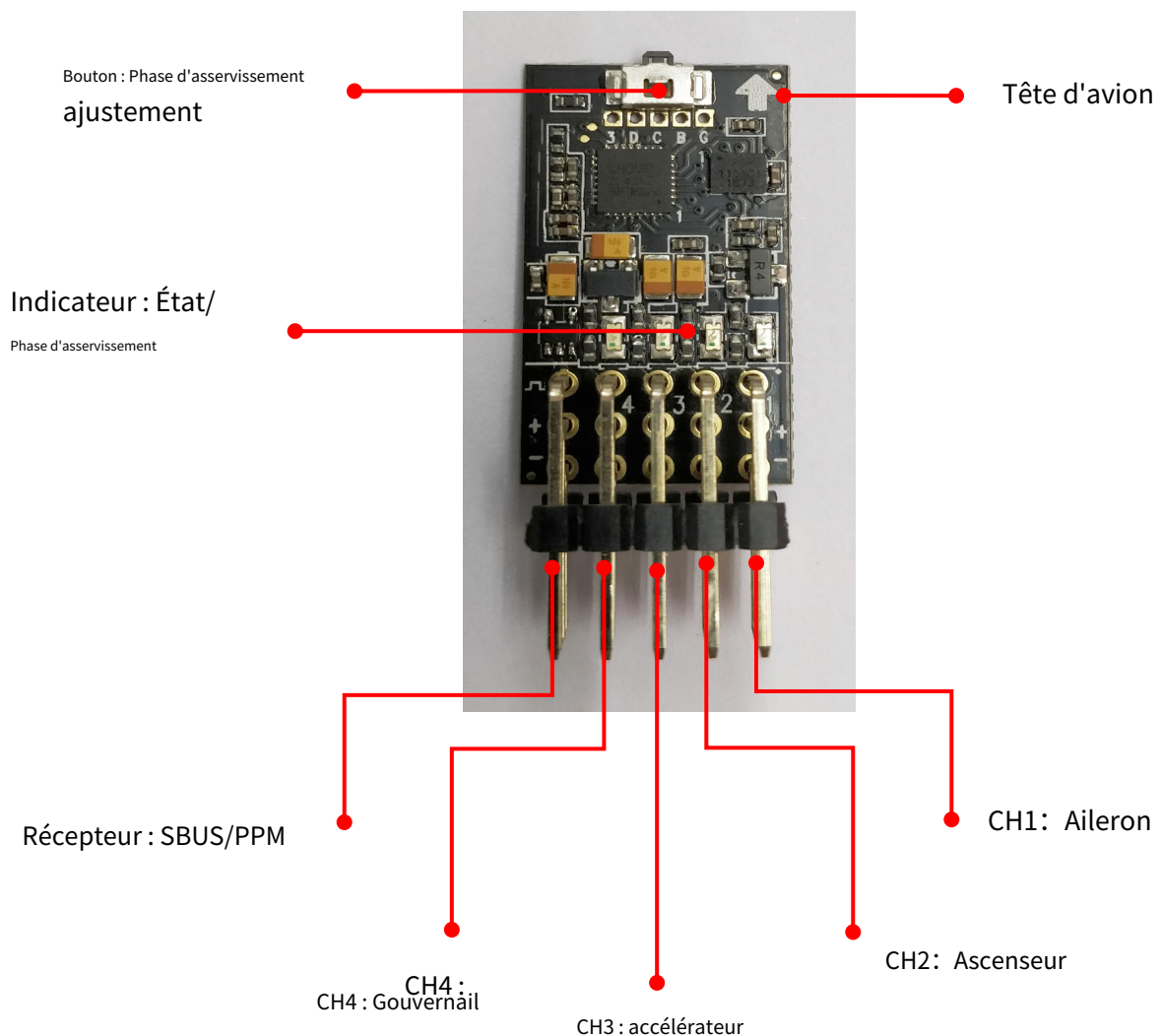
AVERTISSEMENT

Ce produit n'est pas un jouet et est **NE PAS** convient aux enfants de moins de 18 ans. Les adultes doivent garder le produit hors de portée des enfants et faire preuve de prudence lors de l'utilisation de ce produit en présence d'enfants.

De l'eau ou de l'humidité peuvent pénétrer à l'intérieur de l'émetteur par les interstices de l'antenne ou du joystick et provoquer une instabilité du modèle, même incontrôlable. Si courir par temps humide (comme le jeu) est inévitable, utilisez toujours des sacs en plastique ou un chiffon imperméable pour couvrir l'émetteur.

1. Introduction

Byme-A est un contrôleur de vol applicable à divers aéronefs à voilure droite, y compris les voilures fixes 3D (F3P) et les avions d'entraînement et modèles réduits à 4 canaux et prend en charge les signaux SBUS et PPM. Avec le gyroscope à trois axes et le capteur d'accélération à trois axes et le plein algorithme d'attitude, algorithme de contrôle et filtre numérique, Byme-A rend le vol beaucoup plus facile. Il existe cinq modes de vol : mode vertical, mode stabilisation, mode gyroscope, mode acro, mode manuel.



2. Paramètres

Tension d'entrée: 6-12V

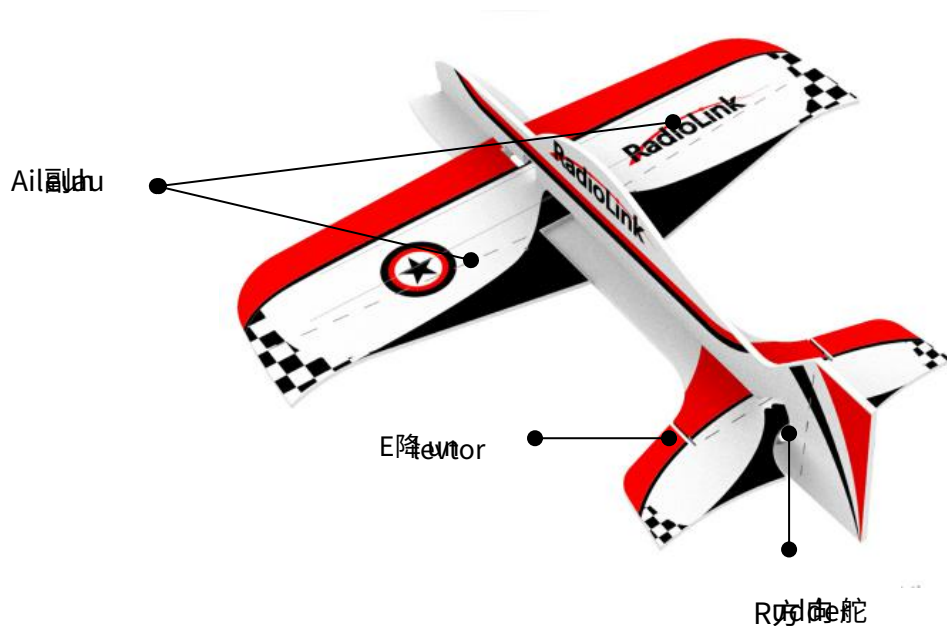
Broche : 2,54 mm * 3 broches * 5

Poids : 4,5 g (avec fils) Dimension :

35,5 * 15,5 * 10,5 mm

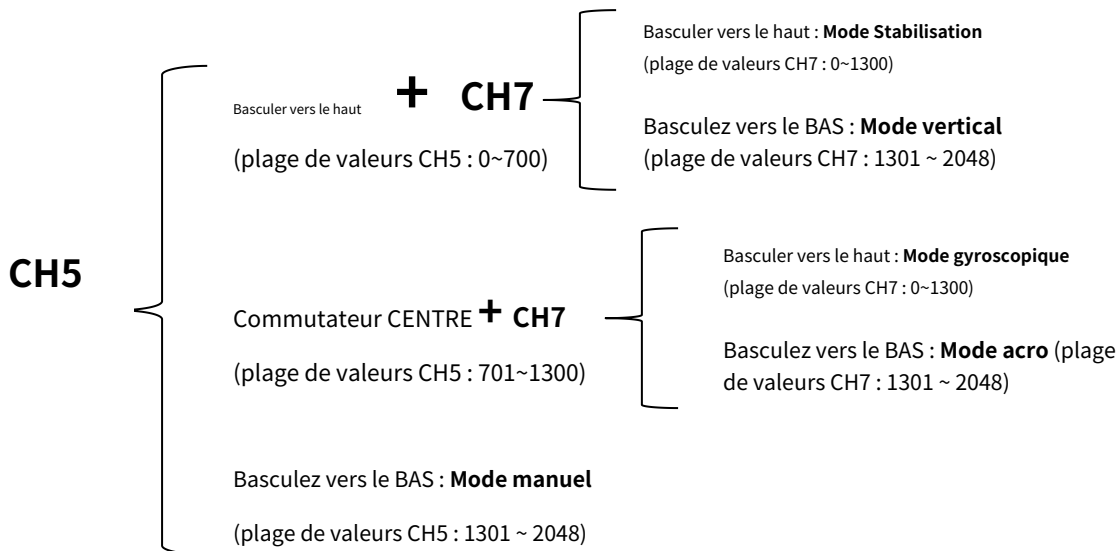
3. Installation

Assurez-vous que la flèche sur Byme-A pointe vers la tête de l'avion. Le contrôleur de vol peut être installé face vers le haut ou vers le bas avec de la colle 3M sur le corps de l'avion (mieux autour du centre) et les fils se connectent aux broches correspondantes.



4. Configuration des modes de vol

Les modes de vol peuvent être réglés par CH5 (commutateur à 3 directions) et CH7 (commutateur à 2 directions) sur l'émetteur avec cinq modes : Vertical, Stabiliser, Gyro, Acro et Manuel.



5. Configuration de la phase de l'émetteur

CH3 - Gaz : Inversé Autres

canaux : Normal

6. Étalonnage à la mise sous tension

Lorsque l'avion est allumé, le gyroscope du Byme-A se calibre avec le voyant vert clignotant. Veuillez garder l'avion immobile jusqu'à ce que le voyant vert soit toujours allumé.

7. Étalonnage de l'attitude

Byme-A doit calibrer les attitudes/le niveau pour assurer l'état équilibré.

Il est conseillé de soulever la tête du modèle avec un certain angle pour assurer la précision de l'étalonnage et cela sera enregistré une fois l'étalonnage de l'attitude terminé avec succès.



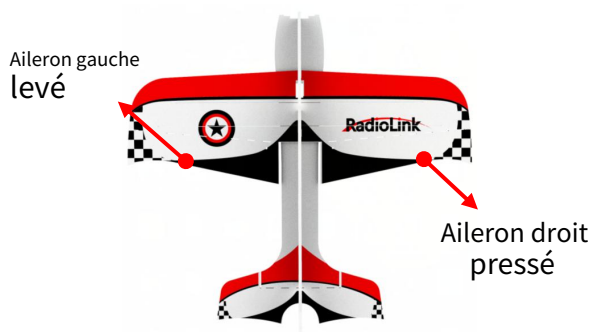
Tirez les deux joysticks vers les coins extérieurs comme ci-dessous et maintenez plus de 3 secondes. La led verte clignote une fois signifie que l'étalonnage est terminé.



8. Phase d'asservissement

Assurez-vous que les phases des servos sont correctes avant le vol.

Prenez le mode manuel et le mode 2 comme exemple.



tangage à gauche



Le tangage vers le bas





Gouvernail à gauche



Les phases d'asservissement inversées peuvent être ajustées par le contrôleur de vol Byme-A.

9. Réglage de la phase du servo de sortie

Appuyez sur le bouton à l'avant du Byme-A pour changer la phase du servo :
appui court une fois, servo d'aileron inversé, LED1 ON/OFF.

Appuyez brièvement deux fois, servo de profondeur inversé, LED2 ON/OFF.

Appuyez brièvement quatre fois, servo de gouvernail inversé, LED4 ON/OFF.

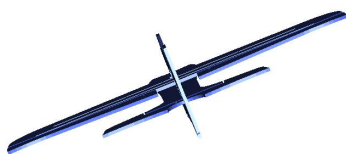
Remarque : assurez-vous que l'étalonnage de l'attitude est terminé avant de changer les phases du servo. Byme-A identifiera la position d'installation (au-dessus/en bas de l'avion) pour ajuster automatiquement la direction du gyroscope.

10. Modes de vol

① Mode Stabilisation

L'attitude du modèle (angles d'inclinaison) est contrôlée par des joysticks. L'angle d'inclinaison maximum est de 70° pour le roulis tandis que celui pour le tangage est de 45°.

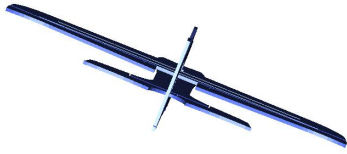
Le modèle se penche à gauche
(déplacer vers la gauche)



Rouler vers la gauche



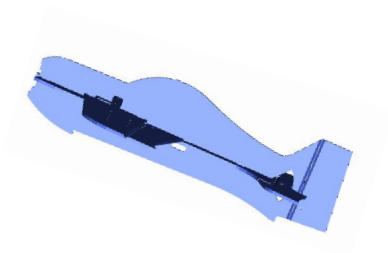
Le modèle se penche à droite
(déplacer vers la droite)



Rouler vers la droite



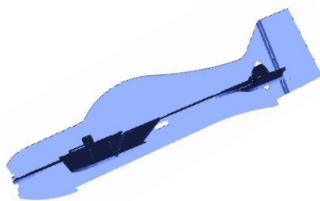
Modèles de lève-tête



Piqué vers le bas



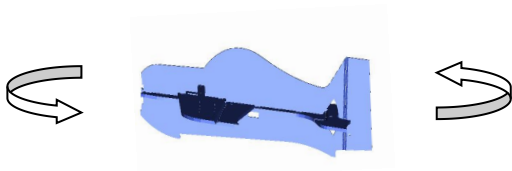
Tête de modèle pressée
(Avance)



Penchement vers le haut



Instructions du modèle
modifié



Gouvernail gauche/droite



② Mode vertical

Dans ce mode, l'avion restera dans une position et une direction verticales.

L'algorithme d'altitude de Byme-A mappe le fonctionnement du joystick sur des ordonnées horizontales et prend le contrôle de la pleine altitude.

En basculant le joystick roulant (CH1), l'avion se déplacera à gauche et à droite.

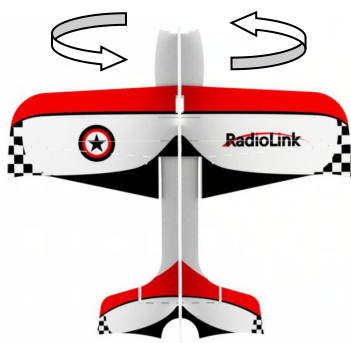


En basculant t

), l'avion se déplacera vers l'avant et vers l'arrière.



En basculant le joystick du gouvernail (CH4), l'avion tournera.



③ Mode gyroscopique

La rotation du modèle (vitesse angulaire) est contrôlée par des joysticks avec gyroscope à trois axes augmentant la stabilité. L'avion tournera avec la vitesse correspondante

en basculant les manettes de roulis, de tangage et de gouvernail. C'est le mode avancé et le modèle ne se met pas à niveau mais continue de tourner lorsque le joystick est lâché.

④ Mode acro

Ce mode est la combinaison du mode stabilisation et du mode gyroscope.

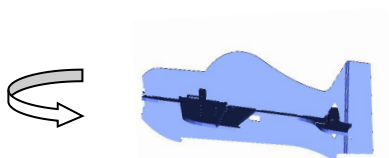
Lorsque le joystick est au centre, l'avion se met à niveau.

Lorsque vous basculez les joysticks avec une petite portée, l'avion se déplacera dans les directions correspondantes.

Lorsque vous basculez les joysticks avec une grande portée, l'avion pivotera dans les directions correspondantes.

Par exemple,

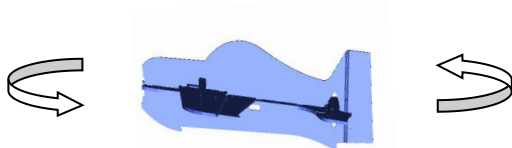
Les modèles se déplacent dans le sens inverse des aiguilles d'une montre



Gouvernail à gauche
(avec petite gamme)



Les modèles tournent dans le sens inverse des aiguilles d'une montre



Gouvernail à gauche
(avec une large gamme)



⑤ Mode manuel

Les pilotes contrôlent les servos avec les canaux correspondants par émetteur, sans assiette ni gyroscope impliqués.

11. Sensibilité du gyroscope

Il existe une certaine marge de stabilité pour le contrôle PID By-me-D. Pour différents modèles, si By-me-D est sous-correct ou trop correct, les pilotes peuvent essayer de régler l'angle de la barre.

Merci encore d'avoir choisi le produit Radiolink