

Instrucciones de configuración del giróscopo Align GP780

Después de la inicialización del giro, el led **STATUS** indica: **VERDE** → modo Heading Hold **ROJO** → modo Normal

Para entrar en modo de configuración hay que mantener la tecla **SET** pulsada durante 2 segundos.

Cada vez que volvamos a pulsar la tecla **SET** se avanzará en las opciones de configuración.

El mando **RUDDER** (RUD) de la emisora se utiliza para seleccionar los valores que se quiera poner en el giro.



Selección del ancho de banda del servo:

VERDE = 1520 μ s (Align y otros)
ROJO = 760 μ s (algunos Futaba)

Para seleccionar 1520 μ s mover el mando RUD a la derecha (o a la izquierda) para que **STATUS** aparezca de color **VERDE**. Para cambiar a color **ROJO** se debe mover el mando RUD 3 veces a la posición contraria.



Selección del tipo de servo:

VERDE = DS (servo digital)
ROJO = AS (servo analógico)

Para seleccionar AS mover el mando RUD a un lado y para seleccionar DS mover el mando RUD al lado contrario.

© y.m.



Dirección de compensación de la cola:

VERDE = NOR (dirección normal)
ROJO = REV (dirección inversa)

Moviendo la cola podemos comprobar si la dirección de compensación del rotor de cola es la correcta o si debemos invertirla. Para seleccionar NOR mover el mando RUD a un lado y para seleccionar REV mover el mando RUD al lado contrario.



Límites de recorrido del servo de cola:

VERDE = ajustamos los límites
ROJO = límite ajustado

Mantenemos el mando RUD hacia la izquierda hasta llegar a la posición que se quiera marcar como límite. Durante dicha operación el led **STATUS** permanecerá **VERDE**. Soltamos el mando RUD y esperamos 2 segundos a que el led **STATUS** parpadee en color **ROJO**. A continuación procedemos de la misma forma pero con el mando RUD hacia la derecha.



Tamaño de helicóptero y retardo del servo:

VERDE = tamaños 500/600/700
ROJO = tamaños 250/450

Movemos el mando RUD a la derecha o a la izquierda para seleccionar el tamaño de helicóptero adecuado.

Mientras parpadea el led **STATUS** podemos ajustar el retardo (delay) del servo. Para ello desplazamos el mando RUD la cantidad deseada de retardo (centro = 0%, final = 100%) y mientras lo mantenemos en dicha posición pulsamos el botón **SET**.

Aumentando el retardo hacemos que el giro pueda trabajar bien con un servo lento y no le envíe las señales tan rápido que el servo se haga un lío. Si tenemos un servo digital debemos poner el retardo a 0 (son servos rápidos). Si tenemos un servo analógico (suelen ser más lentos) debemos ir incrementando el retardo hasta que la cola no tenga rebotes. Cuanto más lento sea el servo requerirá un retardo mayor.

