

NX3 Evo Flight Stabilization Controller

Muy Importante

- Por favor, suelte o apague el interruptor/pulsador de emergencia cuando el avión esté nivelado y bajo control. El modo de emergencia es sólo para situaciones de emergencia.
- Utilice BEC o ESC así como la fuente de alimentación de buena calidad. No use baterías Ni-Mh o pilas secas.
- Cuando use **NX3evo** en un ala Delta o plano V-tail, apague los mezcladores en su transmisor y configure el interruptor DIP en **NX3evo**.
- Para el primer vuelo, es mejor mantener una sensibilidad de señal baja (-20% ~ + 20% de ganancia, se recomienda 10 ~ 14 en punto) y luego aumentarla gradualmente.
- Verifique la dirección de ganancia de cada eje antes del vuelo.
- Cuando active el interruptor/pulsador de emergencia, el timón de profundidad, subirá y luego bajará lentamente. Si no es así, reinicie esta función; consulte el paso 4.8 Calibración de la dirección de la radio.
- Debe mantener el nivel plano y estable cuando se encienda el sistema. **ATENCIÓN:** En caso de rueda trasera, se levantará la popa del aparato para que el ajuste sea el correcto.
- Al encender el sistema de control de radio, es esencial mantener la antena del transmisor a una distancia de al menos 15 cm de las antenas del receptor en todo momento. De lo contrario, **NX3evo** leerá la posición central incorrecta de la señal del receptor.
- El Controlador tiene que volver a aprender la posición central después de la instalación, o reemplazo de un nuevo sistema de radio, o hacer un cambio de recorte (o Sub-Trim) dentro del transmisor, de lo contrario los servos pueden moverse a un lado automáticamente. Para hacer esto, simplemente ¡Apague rápidamente el interruptor de modo de vuelo dos veces en 1 segundo!

1. Características:

- NX3evo proporciona cuatro niveles de modo de vuelo:
 - 1. Principiante
 - 2. Práctica
 - 3. Promoción
 - 4. Experto.
- Se admiten cuatro tipos de modelos: alerón simple, alerones duales, delta y vtail.
- Se admiten dos tipos de métodos de control de ganancia: ganancia maestra de la radio y ganancia de ejes independientes, con las resistencias variables en la placa del controlador.
- El modo de emergencia garantiza un vuelo seguro.
- Nivelación automática de alerones.
- Vuelo AVCS 3D, bloqueo de actitud.
- Proporciona cableado en "Y" para los alerones.

2. Especificaciones:

- Rango de voltaje: DC 4.5 - 6V
- Respuesta de Frecuencia: 100Hz
- Temperatura de funcionamiento: 0-50 ° C
- Tamaño: 43x28x15mm
- Peso: 11g

3. Material incluido en la caja:

- Controlador de vuelo NX3evo.
- Manual NX3evo.
- Cables conectores.
- Cinta de doble cara.
- Mini Destornillador.

4. Instalación:

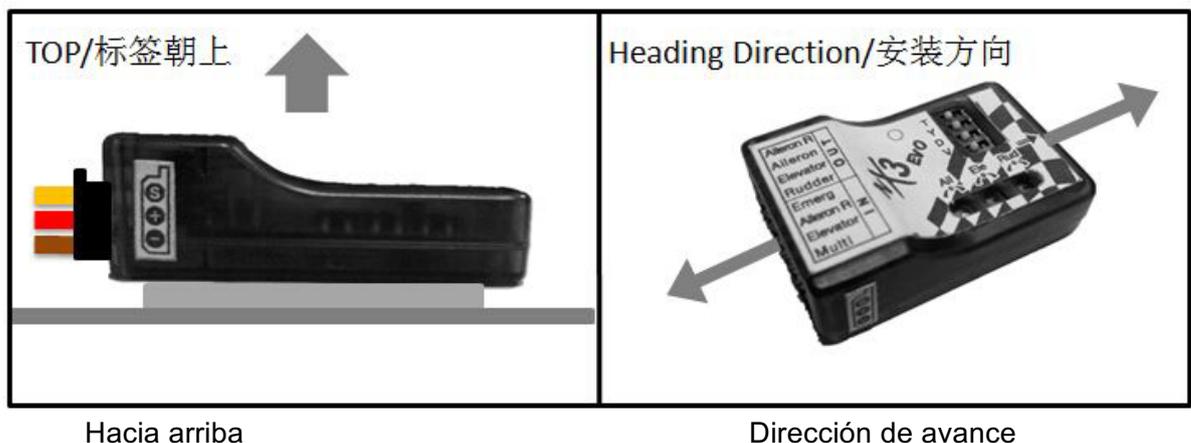
ADVERTENCIA: POR FAVOR, LEA LOS SIGUIENTES PASOS MUY CUIDADOSAMENTE ANTES DE COMENZAR A INSTALAR UN NUEVO AVION!

Paso 1: Configurar el avión sin NX3evo.

Cree un nuevo modelo en su transmisor. No active ningún mezclador en su transmisor. Asigne dos interruptores para **NX3evo**. Uno es para AUX (cambio de modo de vuelo), palanca de dos o tres pasos. Otro es para emergencia (palanca de dos pasos aunque es mejor un pulsador). Asegúrese de que todos los servos se muevan sin problemas.

Paso 2: montaje

NX3evo debe montarse firmemente cerca del centro de gravedad del avión con la cinta de doble cara provista. Asegúrese de que el lado largo de **NX3evo** esté alineado con el fuselaje. La superficie del logo debe estar boca arriba.



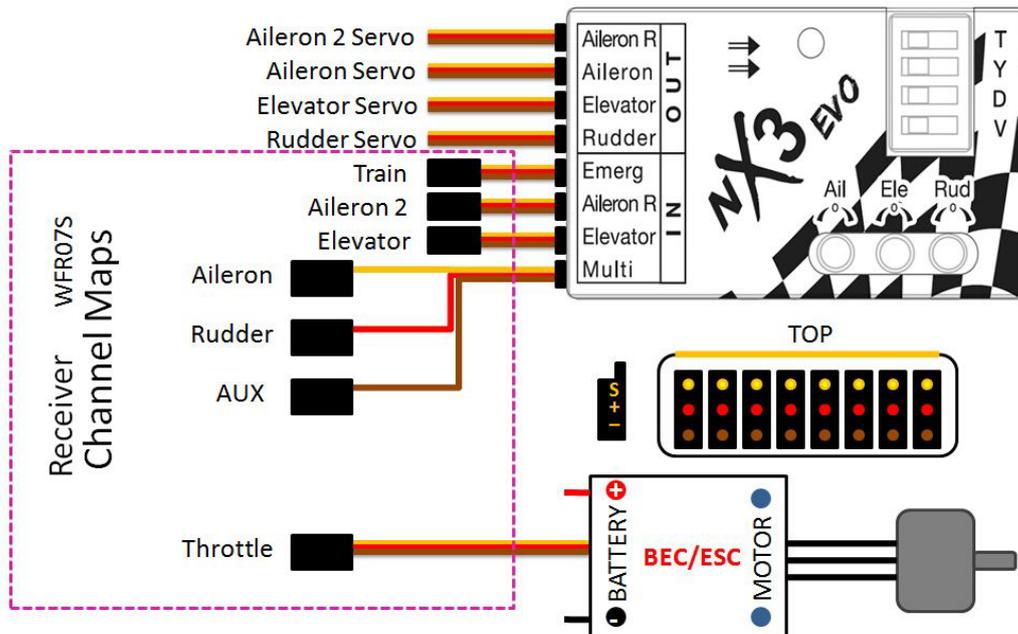
Después del montaje, vuelva a verificar si la placa está firmemente unida a la aeronave.

Paso 3: Configuración del interruptor DIP (dual in-line package)

1. Si es un principiante, gire el interruptor (T) a la derecha.
2. Si desea bloquear la actitud de la guiñada, gire el interruptor (Y) hacia la derecha.
3. Para el plano del ala delta, gire el interruptor (D) a la derecha.
4. Para el plano de v-tail, gire el interruptor (V) hacia la derecha.

Paso 4: Cableado

Conecte NX3evo y el receptor usando los cables del paquete de acuerdo con la siguiente figura.



Nota del traductor: En caso de utilizar la Multiconexión (Multi), se utilizará el cable con tres hilos sueltos y terminados en conectores. Cada uno de ellos deberá ir posicionado (aunque el color del cable indique lo contrario), en los conectores superiores (punto amarillo) del Receptor (RX), y, se le asignará al AUX un canal libre (de interruptor), en el Receptor, para modificar el cambio de modo de vuelo explicado a continuación.

Paso 5: Configuración del canal AUX o Master Gain

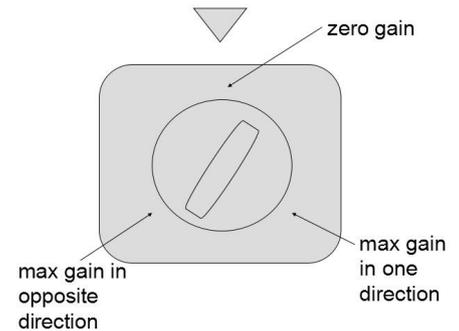
NX3evo usa el canal **AUX** para cambiar el modo de vuelo. El recorrido del canal **AUX** también controla la ganancia maestra de **NX3evo**. Si disminuye el recorrido **AUX** disminuirá la corrección de los tres ejes. **NX3evo** estará en Nivel principiante o Nivel experto si el canal **AUX** no se conecta al receptor.

	"T" en el lado derecho		"T" en el lado izquierdo		Cerrado	Señal de emergencia con 100
	Principiante	Práctica	Promoción	Experto		
Modo	Principiante	Práctica	Promoción	Experto	Cerrado	Modo de emergencia
Ancho de la señal AUX	-100 ~ 0	0 ~ 100	0 ~ 100	-100 ~ 0	0	-100 ~ 100
Estado del LED	Siempre encendido	Flash rápido	Flash rápido	Siempre encendido	Apagado	Flash lento

Paso 6: Configuración de ganancia de corrección individual y dirección correcta

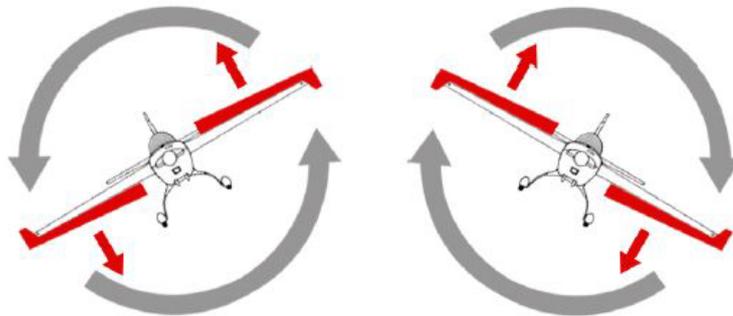
Use el destornillador provisto para ajustar los potenciómetros de ganancia en el tablero NX3evo, controle la sensibilidad (ganancia correccional) y la dirección correcta para los siguientes ejes: Cabeceo (ELE), Alabeo (AIL) y Guiñada (RUD).

Será mejor que comience con una sensibilidad baja para su primer vuelo (se recomienda una ganancia de -20% ~ +20%) y aumentarla gradualmente. El avión vibrará mucho si la ganancia es demasiado grande.

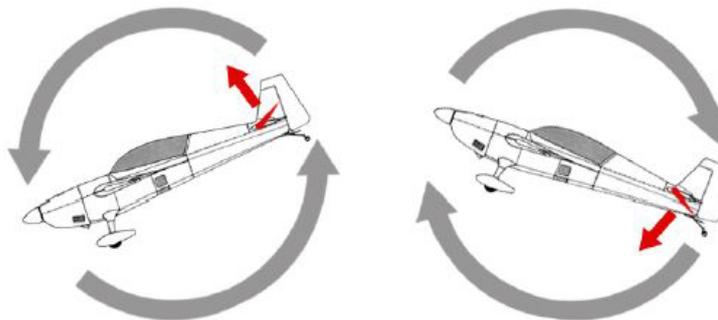


Antes de configurarlo correctamente, cambie primero a **Nivel de práctica** o **Nivel de promoción**, encienda el sistema, recoja el avión con las manos y verifíquelo siguiendo los tres pasos a continuación:

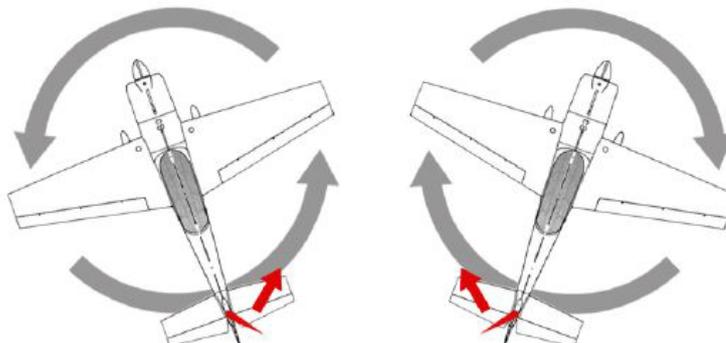
- **ALERÓN:** Mueva rápidamente el ala derecha hacia arriba alrededor del eje de alabeo, el alerón derecho subirá y el izquierdo bajará.



- **PROFUNDIDAD:** Mueva rápidamente la cola hacia arriba alrededor del eje de inclinación, el timón se subirá como se muestra.



- **DIRECCIÓN:** Mueva rápidamente la cola hacia la derecha alrededor del eje de orientación, el timón girará hacia la derecha como se muestra.



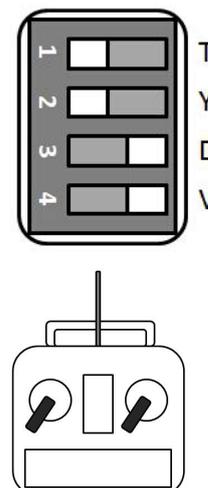
Paso 7: Configuración del modo de emergencia (debe conectar el cable de emergencia).

- El modo de emergencia necesita un interruptor de dos pasos asignado en su transmisor (es mejor un pulsador si cuenta con ello su emisora).
- Presione el interruptor para activar la función de emergencia (señal de canal de switch 100), o apague el interruptor de emergencia (señal del canal de switch inferior a 100), **NX3evo** volverá al modo de luz anterior.
- Cuando se active el Modo de emergencia, el avión volará nivelado subiendo rápidamente durante unos 3 segundos.
- Si no suelta o apaga el interruptor de emergencia, el avión mantendrá la nivelación y la actitud de ascenso.

Paso 8: Calibración de la dirección de la palanca de radio.

Cuando esté activo el modo de emergencia, el timón de profundidad se levantará y devolverá el nivel original lentamente. Si no es así, debe calibrar la dirección de su emisora siguiendo los estos pasos:

1. Consulte la imagen de la derecha: mueva el interruptor 'D' y 'V' al lado derecho, y el interruptor 'T' e 'Y' al lado izquierdo.
2. Encienda la radio y **NX3evo**, espere hasta que el **LED** parpadee lentamente. Luego mueva los dos stick, según la imagen, hacia la esquina inferior izquierda y mantenga esta posición hasta que el **LED** se apague. Eso significa que la calibración está hecha.
3. Vuelva a configurar **DIP** en el **4.3 Configuración DIP**.



5. Configuración de doble alerón:

- **NX3evo** admite señal de alerón simple y señal de alerón dual. Si el cable **Aileron R IN** se conecta al receptor, la función de alerón dual se activará automáticamente. **NX3evo** también admite la función de cable **Y** si el cable **Aileron R IN** no se conecta al receptor.
- **NOTA:** Si la función de doble alerón está activada, no use el modo principiante simultáneamente.

6. Vuelva a aprender la posición central.

El Controlador tiene que volver a aprender la posición central después de la instalación, o al reemplazar un nuevo sistema de radio, o hacer un cambio de recorte (o Subtrim) dentro del transmisor, de lo contrario los servos pueden moverse hacia un lado de forma automática. Para hacer esto, simplemente apague el interruptor de modo de vuelo dos veces en 1 segundo.

7. Detalle de modos de vuelo

1. Modo Principiante:

Características: Nivelado automático de alerones. Límite del ángulo de giro a ± 75 grados. Cuando el alerón llegue a la posición central, se mantendrá nivelado automáticamente.

La profundidad la controlará usted mismo, no hay una función de nivel automático. Pero proporcionará asistencia obvia, ya que el pitch tiene función de bloqueo de actitud.

El **modo principiante** es para personas muy principiantes. También se puede usar para FPV (First Person View), de corto alcance.

2. Modo Práctica:

Características: Bloqueo de actitud alabeo y cabeceo, restricción de desplazamiento en la velocidad de giro y inclinación. El **modo práctica** no tiene función de auto-nivel y límite de ángulo.

El **modo práctica** es para practicar el vuelo.

Si desea bloquear la orientación de guiñada, consulte **4.3 Configuración DIP**.

3. Modo Promoción:

Características : Bloqueo de actitud para alabeo, cabeceo y guiñada.

El **modo promoción** proporciona una función de bloqueo de la actividad. Comparado con el modo práctica, el modo promoción proporciona una mayor sensibilidad de los controles.

Si desea bloquear la orientación de guiñada, consulte **4.3 Configuración DIP**.

4. Modo Experto:

Característica. Corrección giroscópica simple. El mejor sentido de control

Proporciona una función simple de corrección de giro y anti-viento.

5. Modo de Emergencia:

Características: Véase 4.7

Puede activar el modo de emergencia en **modo principiante**, **modo práctica**, **modo promoción** y **modo experto**. En el modo emergencia, la aeronave mantendrá el nivel de alabeo y ascenderá un poco.

NOTA: El autor no se hace responsable de la mala utilización del contenido de éste documento ni de posibles errores en el sentido del contexto de las frases.