

Q-BOT avec émetteur Turnigy T9 ou T9X

L'utilisation du mini-quadricoptère Q-Bot livré par HobbyKing avec un module "Radio Adapter 2.4 Ghz" ("RADIO ADAPTER 2.4 GHZ") n'est pas vraiment plug and play.

Ci-dessous une méthode pour chacun des Turnigy 9X ou T9X, en mode 1. Si vous ne connaissez pas les règles de sécurité en aéromodélisme, confiez impérativement ces opérations à une personne compétente !!! Il se peut également que les caractéristiques de vos émetteurs soient différentes de ceux utilisés pour cette aide. Les opérations se font donc sous votre propre responsabilité.

NB : la "status led" du "RADIO ADAPTER 2.4 GHZ" se paramètre à l'aide du switch central en fonction de la marque de l'émetteur:

- Vert => FUTABA
- Rouge => JR, TURNIGY
- pas de couleur => WALKERA

NB 2: Le sens de montage des hélices est très important (pas des hélices différents : sens horaire ou anti-horaire)

Turnigy 9X

Préalables : choisir une mémoire pour le modèle Q-BOT et paramétrer l'émetteur en :

- . PPM 8CH 300uSec
- . Channel Order (menu 10/10) => **RETA**
- . Limits (menu 6/10) => ch1=NORM (ou ---), ch2=NORM (ou ---), ch3=INV, ch4=INV
- . Mixer (menu 5/10) => ch1=THR, ch2=AIL, ch3=ELEV, ch4=RUD
- . pour calmer la machine : EXPO AIL=50%, ELEV=65%, RD=50%

Pour faire voler le Q-Bot :

- 1- Eteindre l'émetteur, s'il est allumé.
- 2- Connecter le "RADIO ADAPTER 2.4 GHZ" sur la prise écolage (DSC). L'écran de l'émetteur s'allume.
- 3- Acquitter les éventuelles alarmes émetteur (appuyer plusieurs fois sur EXIT pour arriver à l'écran normalement affiché pour le vol)
- 4- Allumer le "RADIO ADAPTER 2.4 GHZ" (la led "signal" passe au rouge)
- 5- Dans les 5 ou 6 secondes, brancher la batterie du Q-BOT. Une led verte clignote rapidement. Ne plus toucher au Q-Bot pour laisser les gyros s'initialiser). La led verte devient continue. Les 4 hélices tournent environ 1 seconde pour confirmer l'initialisation, et le Q-Bot est prêt à voler. Si la led s'éteint, le Q-Bot n'est pas en liaison avec le "RADIO ADAPTER 2.4 GHZ".

Turnigy 9XR

Préalables : choisir une mémoire pour le modèle Q-BOT et paramétrer l'émetteur en :

- . PPM 8CH 300uSec
- . Channel Order => **RETA**
- . Limits => ch1=INV, ch2=NORM, ch3=INV, ch4=INV, ch5=INV
- . Mixer => ch1=THR, ch2=AIL, ch3=ELEV, ch4=RUD, ch5=Full GEA
- . pour calmer la machine : EXPO AIL=50%, ELEV=65%, RD=50%

Pour faire voler le Q-Bot :

- 1- Eteindre l'émetteur, s'il est allumé.
- 2- Connecter le "RADIO ADAPTER 2.4 GHZ" sur la prise écolage (DSC). L'écran de l'émetteur s'allume.
- 3- Acquitter les éventuelles alarmes émetteur (appuyer plusieurs fois sur EXIT pour arriver à l'écran normalement affiché pour le vol)
- 4- Allumer le "RADIO ADAPTER 2.4 GHZ" (la led "signal" passe au rouge)
- 5- Dans les 5 ou 6 secondes, brancher la batterie du Q-BOT. Une led verte clignote. Ne plus toucher au Q-Bot pour laisser les gyros s'initialiser). La led verte devient continue. Les 4 hélices tournent environ 1 seconde pour confirmer l'initialisation, et le Q-Bot est prêt à voler. Si la led s'éteint, le Q-Bot n'est pas en liaison avec le "RADIO ADAPTER 2.4 GHZ".

Q -BOT with TX Turnigy T9 or T9X

The use of mini- quadricopter Q -Bot shipped by HobbyKing with "Radio Adapter 2.4 Ghz module" is not really plug and play.

Below is a method for each of the Turnigy 9X or T9X in mode 1 . If you do not know the safety rules in model aircraft , the actions should be done by a competent person !

It is also possible that the characteristics of your transmitters are different from those used for this assistance. Operations are therefore at your own risk.

NB : the "status led" of the "RADIO ADAPTER 2.4 GHZ " is setting with the central switch, depending on the brand of the TX:

- Green = > FUTABA
- Red = > JR TURNIGY
- No color => WALKERA

NB 2 : The mounting of the propellers is very important (several models : clockwise and anti-clockwise)

Turnigy 9X

Prerequisites: choose a memory for Q -BOT model and configure the transmitter :

- . 8CH PPM 300uSec
- . Channel Order (menu 10/10) => **RETA**
- . Limits (menu 6/10) => ch1=NORM (or ---), ch2=NORM (or ---), INV=ch3 , ch4=INV
- . Mixer (Menu 5 /10) => THR = ch1 , ch2 = AIL , ELEV = ch3 , ch4 = RUD
- . to slow the machine : EXPO AIL = 50%, ELEV = 65% , RD = 50%

To fly the Q -Bot :

1 - Switch off the transmitter (if it was turned on).

2 - Connect the "RADIO ADAPTER 2.4 GHZ " on the trainer port (DSC) . The screen of the transmitter lights.

3 - Acknowledge any alarm transmitter (press EXIT repeatedly to get the screen normally displayed for the flight)

4 - Turn on "RADIO ADAPTER 2.4 GHz " (the LED "signal" turns red)

5 - In the five or six seconds , plug the battery of the Q -BOT. A green LED flashes quickly. Do not touch the Q -Bot to let the gyros initialize). The green LED lights continuously. the 4 propellers rotate about 1 second to confirm the initialization, and the Q -Bot is now ready to fly . If the LED is off, the Q -Bot is not in conected with the "RADIO ADAPTER 2.4 GHz ."

Turnigy 9XR

Prerequisites: choose a memory for Q -BOT model and configure the transmitter :

- . 8CH PPM 300uSec
- . Channel Order = > **RETA**
- . Limits => INV = ch1 , ch2 = NORM , INV = ch3 , ch4 = INV , INV = ch5
- . Mixer => THR = ch1 , ch2 = AIL , ELEV = ch3 , ch4 = RUD , ch5 = Full GEA
- . to slow the machine EXPO AIL = 50%, ELEV = 65% , RD = 50%

To fly the Q -Bot :

- 1 - Switch off the transmitter, (if it was turned on).
- 2 - Connect the "RADIO ADAPTER 2.4 GHZ " on the training port (DSC) . The screen of the transmitter lights .
- 3 - Acknowledge any alarm transmitter (press EXIT repeatedly to get the screen normally displayed to the flight)
- 4 - Turn on "RADIO ADAPTER 2.4 GHz " (the LED "signal" turns red)
- 5 - In the five or six seconds , plug the battery of the Q -BOT. A green LED flashes quickly. Do not touch the Q -Bot to let the gyros initialize). The green LED lights continuously. the 4 propellers rotate about 1 second to confirm the initialization, and the Q -Bot is now ready to fly . If the LED is off, the Q -Bot is not in conected with the "RADIO ADAPTER 2.4 GHz ."