



QUICKSTART-GUIDE



CORTEX **PRO**

EINBAU / MOUNTING

DE

VORBEREITUNG

RC-Anlage muss flugfertig programmiert (eingeflogen) sein. Dual-Rate AUS oder auf größte Wege.

ANSCHLUSS VIA KABELBAUM

Kanäle entsprechend Beschriftung von Empfänger zu Servos durchschleifen, d.h. Signaleingang 1 wird an Ausgang 1 ausgegeben, usw.

Beispiel: Kabelbaum 1 = Höhe am Empfänger => Höhenservo auf Servoausgang 1.
Nicht benötigte Kanäle frei lassen, aber mind. eine Achse + AUX anschließen. Die einadrigen Kabel müssen auf „Impuls“ gesteckt werden.

EN

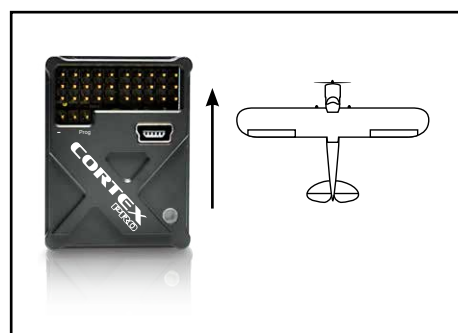
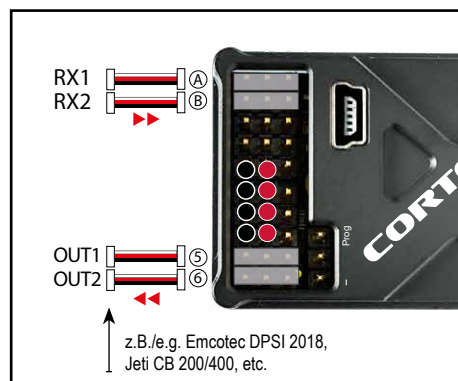
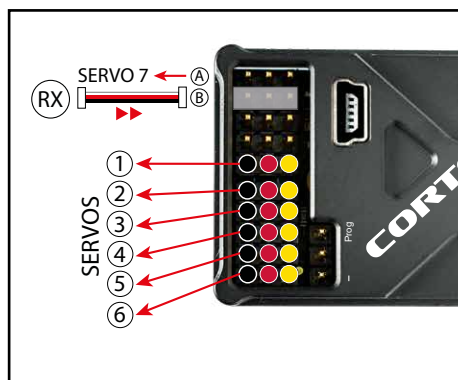
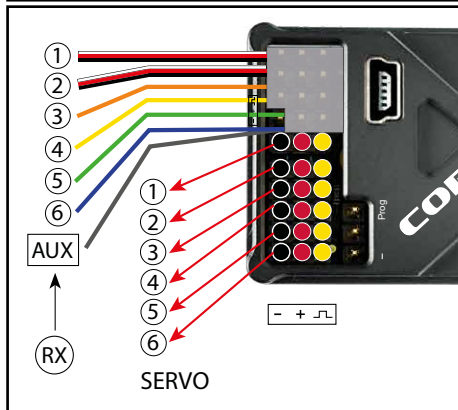
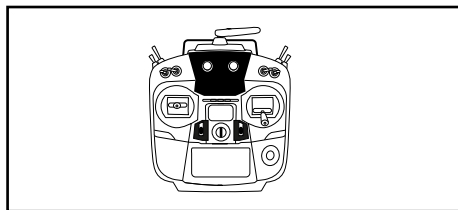
PREPARATION

Tx must be set ready to fly. Dual-Rate OFF or set to max travel.

CONNECTION VIA CABLE LOOM

Use channels 1-6 to connect servos with the corresponding Rx channel, i.e. input channel 1 corresponds to servo port 1 and so on.

Example: cable 1 to Rx = elevator => plug elevator servo into servo port 1.
Leave unused channels unplugged, but connect at least 1 axis + AUX.
The single-line cables must be plugged into „signal pulse“.



ANSCHLUSS SUMME-IN/ PWM-OUT

Eingang B mit Empfänger verbinden. Servos gemäß Kanalangebe im Sender an Ausgänge 1-7 anstecken.

Beispiel: Senderkanal 2 = Höhe => Höhenservo auf Ausgang 2 stecken.

CONNECTION SERIAL-IN / PWM-OUT

Connect Rx to port B. Connect servos to ports 1-7 referring to Tx channel assignment.

Example: Tx channel 2 = elevator => connect elevator servo to port 2.

ANSCHLUSS SUMME-IN/ SUMME-OUT

Summensignal-Eingang A oder A+B (bei 2 Empfängern) mit Empfänger(n) verbinden. Summen-Ausgang auf 5+6 parallel.

Hinweis: Die freien Ports sind abgeschaltet und können nicht verwendet werden.

CONNECTION SERIAL-IN / SERIAL-OUT

Connect 1 Rx to port A or 2 Rx to A+B. Serial output on ports 5+6 parallel.

Note: The free ports are turned off and cannot be used.

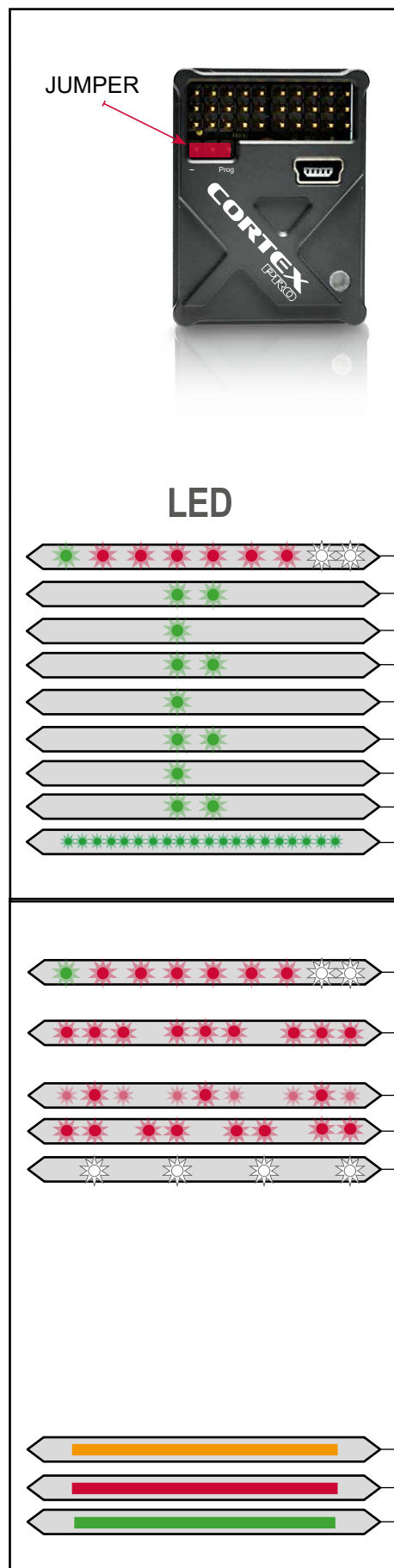
EINBAULAGE

Wie abgebildet einbauen: Steckerseite nach oben und in Flugrichtung. Auf optimale Ausrichtung in allen 3 Achsen achten. Andere Einbaulagen per App (PC oder Mobile) einstellbar.

MOUNTING ORIENTATION

As shown in the picture: socket side. Facing up and front. Insure a good alignment in all 3 axis. Other mounting orientations available via APP (PC or mobile).

INBETRIEBNAHME / COMMISSIONING



EMPFÄNGER-SIGNALTYP EINLERNEN

Gerät einschalten, dann Jumper aufstecken. LED blinkt schnell blau, nach einigen Sekunden langsam blau => Eingangssignal eingespeichert. Servos reagieren nun auf Knüppel Eingaben. Danach immer Setup durchführen!

SETUP

Jumper einstecken, dann einschalten. LED und zugehöriges Ruderzucken beachten und nur die folgenden Kanäle bewegen!

Hinweis: Achsen die nicht stabilisiert werden sollen, einfach überspringen (keinen Knüppelausschlag geben).



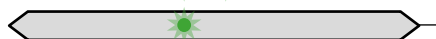






TEACHING INPUT SIGNAL TYPE

Power-on device, then connect jumper. LED first blinks fast blue, after a few seconds slowly blue => Signal type set. Servos will now react on stick inputs. Afterwards run setup!

SETUP






First connect jumper, then power on. Watch the LED and surface bumps, and do only move the following controls!

Note: For not stabilizing an axis, simply skip the designated step by not applying any stick input.

-  → Knüppel neutral, warten...
-  → Quer voll rechts, halten...
-  → Quer voll links, halten...
-  → Quer Mitte, Höhe drücken, halten...
-  → Höhe ziehen, halten...
-  → Höhe Mitte, Seite rechts, halten...
-  → Seite links, halten...
-  → Seite Mitte, AUX-Kanal schalten...
-  → Jumper abziehen, ausschalten - Fertig.

- Wait with sticks neutral...
- Aileron right end and hold...
- Aileron left end and hold...
- Aileron neutral Elevator push and hold...
- Elevator pull and hold...
- Elevator neutral Rudder right and hold...
- Rudder left and hold...
- Rudder neutral, switch AUX channel...
- Remove jumper, power off - done.

BETRIEB

-  → Beim Initialisieren Modell und Knüppel nicht bewegen.
-  → Fehler: System wegen Bewegung nicht initialisiert!
-  → Warte auf Eingangssignal: LED pulsiert rot
-  → Fehler: Keine Achse eingelernt!
-  → Warte auf Neutrallage. Wenn LED dauerhaft weiß blinkt, muss das Setup erneut durchgeführt werden oder Sender neutral prüfen.

OPERATION

- Do not move model and sticks during initialization.
- Failure: system not initialized due to movement!
- Waiting for input signal: LED pulses red
- Failure: no axis teached in!
- Waiting for neutral sticks. If LED blinks white continuously, run setup again or check the transmitter neutral.

Nach erfolgreichem Initialisieren wird auf den angeschlossenen Servos ein doppelter Bestätigungsimpuls ausgegeben. LED leuchtet konstant => betriebsbereit

After successful initialization the servos will respond with a double-bump.

Constant LED light => ready for operation

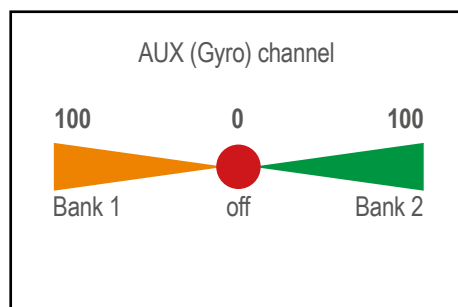
Kreisel-Modus:

-  → Bank 1
-  → AUS
-  → Bank 2

Gyro mode:

- Bank 1
- OFF
- Bank 2

INBETRIEBNAHME / COMMISSIONING



KREISELKANAL

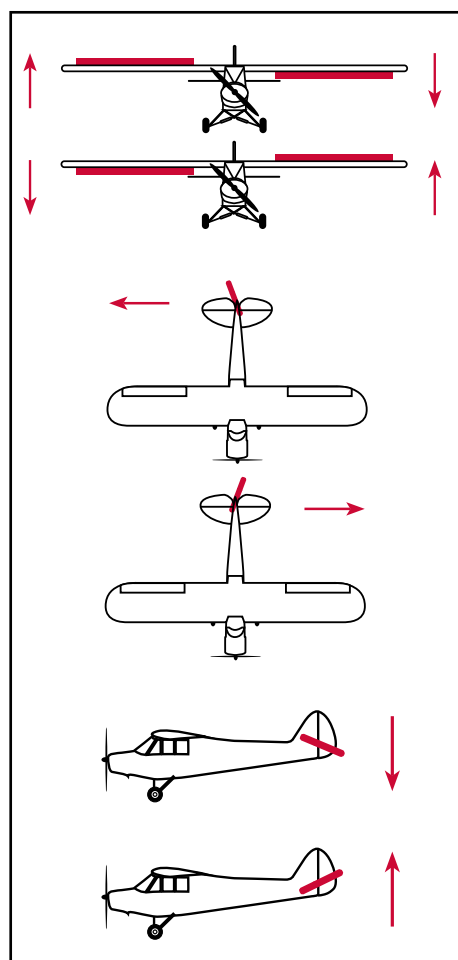
Steuert Kreiselempfindlichkeit und Bank (Modus).

Bank 1 = Dämpfungs-Modus
Bank 2 = Hold-Modus
(Andere Konfiguration per App möglich)

GYRO CHANNEL

Controls gyro gain and bank (mode).

Bank 1 = normal mode
Bank 2 = hold mode
(alternate configuration via App)



RICHTUNGSTEST

Das Modell um jede Achse drehen. Jeweilige Ruder müssen gegen die Drehrichtung arbeiten.

CHECK GYRO DIRECTION

Tilt model in each axis. The corresponding control throw must act against the tilt direction.

EINFLIEGEN

Mit schwacher Empfindlichkeit am AUX- (Kreisel) Kanal beginnen und vorsichtig steigern.

Bei aktiviertem Kreisel ggf. Expo reduzieren, da die Haltewirkung der Kreisel Expo-ähnliche Wirkung hat!

FLYING-IN

Start with a low gain on the AUX (gyro) channel and increase carefully.

You may reduce any expo with activated gyro system, as the gyro effect acts a bit similar to an expo function.