

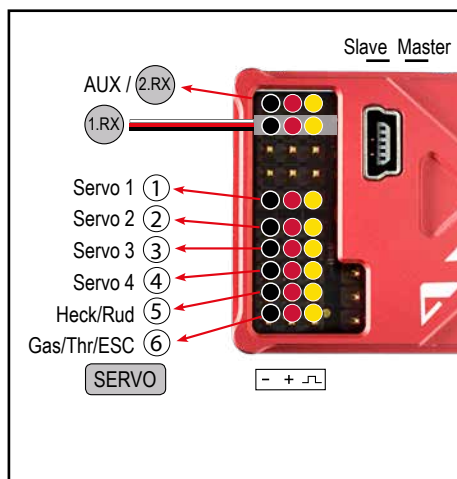
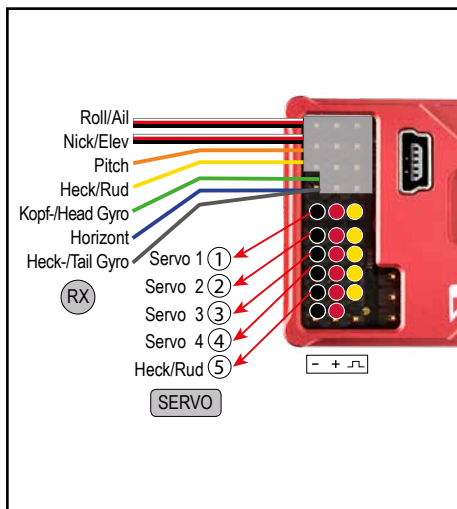
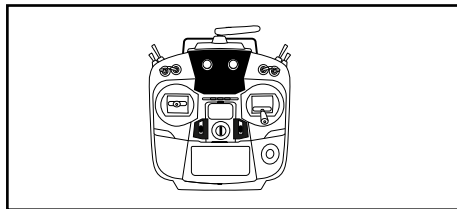


# PRODUCT-INFORMATION



# NOXON

# EINBAU / MOUNTING



## DE

### HERZLICHEN GLÜCKWUNSCH ZU IHREM NEUEN AXON.

Im Folgenden wollen wir Sie mit grundlegenden Informationen zu Einstellung und Anschluss des Systems vertraut machen. Das Grund-Setup sowie jegliches Tuning wird ausschließlich über die Einstell-Software erfolgen.

### VORBEREITUNG

Die RC-Anlage muss mischerfrei, d.h. auf H1/CCPM/Einzelservo, programmiert sein. Folgende Anschlussoptionen des Empfängers stehen zur Verfügung:

### ANSCHLUSS VIA KABELBAUM

Kanäle gemäß Abbildung verkabeln. Hierzu das jeweilige Kabel des Kabelbaums am entsprechenden Kanal des Empfängers anschließen.

Beispiel: Gelbes Kabel → Empfängeranalog Heckservo

Servos gemäß Abbildung an die Ausgänge 1-5 anstecken. Gas/ESC bleibt bei dieser Variante direkt am Empfänger.

**Achtung:** Einadrige Kabel des Kabelbaums müssen richtig herum auf „Impuls“ gesteckt werden.

### ANSCHLUSS VIA SUMMENSIGNAL

Eingang B via Patch-Kabel mit dem Empfänger verbinden, oder Spektrum-Satlliten seitlich anschließen (Master/Slave), und in der Software während des Setups den Typ und die Kanalzuordnung entsprechend einstellen.

DualRX-Option: s. Hauptanleitung und/oder Software-Info.

Servos gemäß Abbildung an die Ausgänge 1-5 anstecken, Gas/ESC an Ausgang 6.

Beispiel: Senderkanal 4 = Heck  
 → Kanalzuordnung Heck auf Kanal 4 einstellen  
 → Heckservo auf Ausgang 5 stecken

## EN

### CONGRATULATIONS ON YOUR NEW AXON.

Herewith we would like to supply you with initial information about setup and connection of the system. Basic setup and any tuning needs to be carried out using the corresponding setup software.

### PREPARATION

Tx must be set to H1/CCPM/single servo, no mixer active.

The following connection options are available:

### CONNECTION VIA CABLE LOOM

Connect each cable of the cable loom to the appropriate channel on the receiver, according to the diagram.

Example:

Yellow cable → Rx port for tail servo

Connect servos to ports 1-5. Throttle/ESC stays with the Rx.

**Note:** The loom's single-line cables must be plugged the right way round into „signal pulse“.

### CONNECTION VIA SERIAL-INPUT

Connect Rx via patch cable to the receiver, or connect Spektrum satellites on the side ports (Master/Slave), and set the protocol type and channel assignment during setup via software.

DualRX option: s. main manual and/or software info.

Connect servos to ports 1-5, throttle/ESC to port 6, according to the diagram.

Example: Tx channel 4 = tail servo  
 → set channel assignment in software to 4  
 → connect tail servo to port 5

# INBETRIEBNAHME / COMMISSIONING



## SETUP

Das Grund-Setup ist per Software durchzuführen. Dies kann im Experten-Modus oder Assistent-geführt erfolgen.

Für das erstmalige Setup empfehlen wir die Nutzung des Assistenten. Dies verhindert, dass eine Einstellung übersehen wird.

## SETUP

Basic setup needs to be carried out using the software. This can be done "manually" (Expert mode) or wizard-guided.

For the first setup we recommend to make use of the wizard. This ensures that no setup step will be missed.

## LED



## BETRIEB

Beim Initialisieren nach dem Einschalten das Modell und die Knüppel nicht bewegen.

Der Status der Initialisierung ist an den Servos zu erkennen. Reagieren diese nicht auf Eingaben und leuchtet gleichzeitig die LED nicht konstant auf, so liegt einer der folgenden Fehler vor:



Warte auf Eingangssignal: LED pulsiert rot



Fehler: System wegen Bewegung nicht initialisiert!

Nach erfolgtem Initialisieren reagieren die Servos auf Knüppelbewegungen sowie auf Gyroeingaben beim Neigen des Helikopters.

LED leuchtet konstant → betriebsbereit

## OPERATION

Do not move model and sticks during initialization after power-on.

The initializing status can be seen on the servo's reaction: are these not following any Tx inputs, or does the LED not light up constant, one of the following errors shows up:

Waiting for input signal: LED pulses red

Failure: system not initialized due to movement!

After successful initialization, servos respond to stick inputs and gyro corrections when tilting the helicopter.

Constant LED light → ready for operation

## KREISEL-MODUS



Bank gelb



Bank blau



Bank rot



Horizont-Modus: LED leuchtet konstant grün



Rettungsfunktions-Modus: LED flimmert grün

## GYRO MODE

Bank yellow

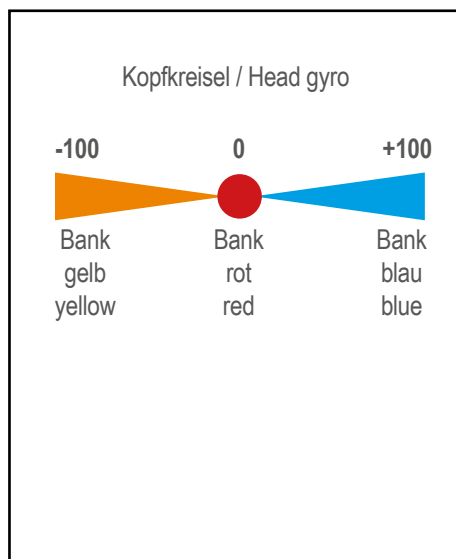
Bank blue

Bank red

Horizon mode: Constant green LED light

Rescue mode: LED flickers green

# INBETRIEBNAHME / COMMISSIONING



## BANKUMSCHALTUNG

Über den Kopfkreiselkanal wird die aktive Bank ausgewählt.

- Bank gelb (Negatives Signal)
- Bank rot (Mitten-Signal)
- Bank blau (Positives Signal)

## BANK SWITCHING

Via head gyro channel the banks are triggered.

- Bank yellow (negative signal)
- Bank red (center signal)
- Bank blue (positive signal)

## KOPFKREISEL-KANAL

Neben der Bankumschaltung wird per Kopfkreisel die Kreiselempfindlichkeit definiert (für Bank gelb und Bank blau) in Abhängigkeit des Signalausfalls.

Die Kreiselempfindlichkeit wird für Bank rot über die Software eingestellt.

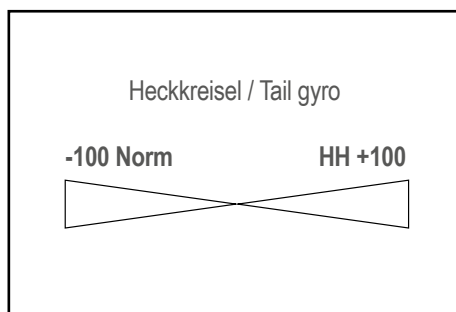
## HEAD GYRO CHANNEL

Besides bank switching, the head gyro channel's travel setting defines the gyro gain (only for bank blue and bank yellow).

Gyro gain for bank red to be set via software only.

Beispiel: -60% Weg → Bank gelb, 60% Empf.

Example: -60% travel → bank yellow, 60% gain



## HECKKREISEL-KANAL

Steuert Heckkreisel-Empfindlichkeit in Abhängigkeit des Signalausfalls und den Kreisel-Modus:

- Normal-Modus (Negatives Signal)
- Heading-Lock-Modus (Positives Signal)

## TAI GYRO CHANNEL

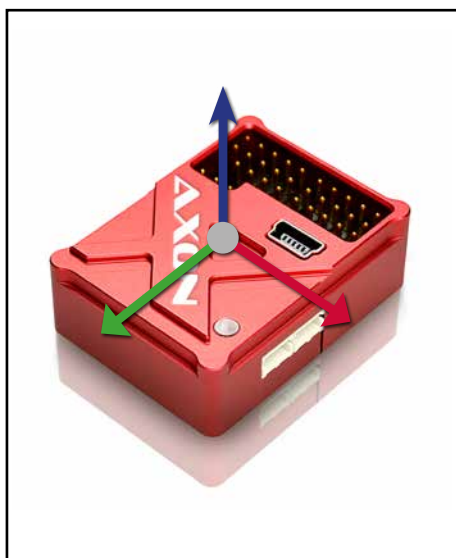
The tail gyro channel controls the tail gain, defined by its travel setting, and the gyro mode:

- Normal mode (negative signal)
- Heading-lock mode (positive signal)

Beispiel:

+45% Weg → 45% Empf., Heading-Lock

Example: +45% travel → 45% gain, heading-lock



## RICHTUNGSTEST

Das Modell um jede Achse drehen.

Jeweilige Ausschläge müssen gegen die Drehrichtung arbeiten.

## CHECK GYRO DIRECTION

Tilt model in each axis.

The corresponding control throw must act against the tilt direction.

## EINFLIEGEN

Für den Erstflug immer mit dem Default starten, ggf. eine der möglichen Voreinstellungen für Modellgröße und Flugstil vorwählen.

## FLYING-IN

For the maiden flight always start with the default settings. In case, choose one of the presets from model size and flight style.

Mit ca. 35-45% Empfindlichkeit auf Kopf und Heck beginnen und vorsichtig bis zum Optimum steigern.

Start with 35-45% gain on head and tail and increase carefully to the optimum.