

# Paramétrage du 3GX V4.0

---

## Flight mode parameter 1

### Flight Condition Control



Newly added Flying Style adjustment, with range 0~100%. Different settings corresponds to different flying styles (control feel). The lower the percentage, the more direct feel at the controls, resulting in more abrupt transition between maneuvers. The higher the percentage, the smoother the control feel, resulting in more smooth transition between maneuvers. Recommended starting value is 50%, and then adjust according to individual preference.

Réglage du style de vol, de 0 à 100%. Les différents réglages correspondent à différents styles de vol (sensation de contrôle). Plus le pourcentage est faible, plus la sensation est directe aux commandes, entraînant une transition plus abrupte entre les Manœuvres. Plus le pourcentage est élevé plus la sensation de contrôle est douce, ce qui entraîne en transition plus douce entre les manœuvres. Valeur initiale recommandée est de 50%, puis ajuster en fonction des préférences individuelles.

### Collective Pitch Elev. Precompensation



Collective pitch to elevator proactive compensation. This parameter is increased if helicopter's tail drops down on vertical ascend, and tail rises on descend; decrease if the opposite.

Ce paramètre est augmentée si la queue de l'hélicoptère descend sur une ascension, et que la queue monte sur une descente;  
Diminuer si le contraire.

### Cyclic Ring



To avoid binding problems at the swash. For adjustment give full elev. and ail. at approx. hovering collective. Now adjust the value to avoid binding and get maximum travel.

Pour éviter que le plateau cyclique aille en butée. Pour effectuer le réglage, il faut mettre les ailerons ainsi que la profondeur au maximum au Pas de décollage. Ajuster la valeur pour que rien ne force.

## Cyclic Pitch Exponential Setting



Helicopter's cyclic pitch exponential setting, range is 0 to 5, larger value for higher center point dampening. If exponential function of the radio is to be used, this value can be set to 0.

Expo du cyclique: Peut être réglé de 0 à 5, plus la valeur est grande, moins l'hélicoptère est sensible autour du neutre.

Si la fonction exponentielle de la radio doit être utilisée, cette valeur peut être réglée à 0.

## Simulated Fly Bar Parameter



Simulates the feel of traditional flybar, the larger the value, the heavier the simulated flybar paddle.

Simule le comportement d'une FlyBar. Plus la valeur est élevée plus l'effet de palettes lourdes se fera sentir.

## Flight mode parameter 2

### Elevator Flip Rate Adjustment



Starting with this version, roll rate is no longer adjustable from transmitter. Adjustment must be done with this parameter, with roll rate =  $(0.2+0.7*Value)*250$  degrees/sec. Roll rate can be displayed on slider, but interface display value may need tuning.

A partir de cette version, le taux de roulis n'est plus réglable de l'émetteur.

Le réglage doit être fait avec ce paramètre.

avec un taux de roulis =  $(0,2 + 0,7 * \text{Value}) * 250$  degrés / sec. Le taux de roulis peut être affiché le curseur, mais la valeur d'affichage de l'interface peut avoir besoin de réglage.

## Aileron Roll Rate Adjustment



Starting with this version, roll rate is no longer adjustable from transmitter. Adjustment must be done with this parameter, with roll rate =  $(0.2+0.7*Value)*250$  degrees/sec. Roll rate can be displayed on slider, but interface display value may need tuning.

A partir de cette version, le taux de roulis n'est plus réglable de l'émetteur. Le réglage doit être fait avec ce paramètre, avec un taux de roulis =  $(0,2 + 0,7 * Valeur) * 250$  degrés / sec. Le taux de roulis peut être affiché sur curseur, mais la valeur d'affichage de l'interface peut avoir besoin de réglage.

## Elevator travel Limit



Sets elevator travel limit; setting method is calculated with 8 degrees + 8\*setting value. Increase this value as much as possible without mechanical binding to achieve optimal controllability. Generally setting 0.7 around 14 degrees on most helicopters without binding is the ideal value.

La méthode de réglage de fin de course de la profondeur est de 8 degrés + 0,8 \* valeur de réglage; essayer de maximiser cette valeur sans forcer la mécanique pour atteindre le fonctionnement optimal.

En général mettre 0,7 autour de 14 degrés sur la plupart des hélicoptères sans forcer est l'idéal

## Aileron Travel Limit



Setting aileron travel limit, setting method is 8 degrees + 0.8 \* setting value; try to maximize this value without mechanical binding to achieve optimal ontoability. Generally setting 0.7 around 14 degrees on most helicopters without binding is the ideal value.

a méthode de réglage de fin de course de l'aileron est de 8 degrés + 0,8 \* valeur de réglage; essayer de maximiser cette valeur sans forcer la mécanique pour atteindre le fonctionnement optimal.

En général mettre 0,7 autour de 14 degrés sur la plupart des hélicoptères sans forcer est l'idéal

## Collective Pitch Dampening



Dampens the ascend/descend maneuvers. The higher the value, the smoother the stopping action during ascend or descends. Lower value translates to more direct feel. Recommend setting suitable dampening value to prevent oscillation effect during sudden stops.

Amortissement de la montée / descente. Plus la valeur est élevée, plus l'arrêt de la montée ou descente est souple.

Une valeur Basse se traduit par une sensation plus directe.

Il est recommandé la mise d'une valeur d'amortissement approprié pour éviter les Oscillations lors d'arrêts brusques.

## Cyclic Pitch Dampening



Aileron and elevator dampening; the more dampening value, the smoother the flight maneuvers; Opposite setting will result in more direct flight maneuvers. We recommend setting a suitable value to prevent oscillation during sudden stops.

Amortissement Ailerons et profondeur, plus la valeur d'amortissement est grande, plus les manœuvres sont douces; le contraire se traduira par des manœuvres plus directs.

Nous vous recommandons de régler une valeur appropriée pour éviter les oscillations lors d'arrêts brusques

## Collective Pitch Acceleration



Can increase collective pitch control speed. Proper setting of this parameter will result in more agile ascend and descend maneuvers, with increased power feel. But this setting will increase servo load. If setting beyond 50%, BEC may not sustain the burst power demand. Recommend using direct power source.

Peut augmenter la vitesse de commande de pas collectif. Le bon réglage de ce paramètre se traduira par des manœuvres monter et descendre plus rapide, avec une sensation de puissance accrue

Mais ce paramètre va augmenter la charge sur les servos. Si la valeur est supérieure à 50%, le BEC peut

ne pas assumer la demande de puissance. Il est alors recommandé d'utiliser une alimentation directe.



## Cyclic Pitch Acceleration



Suitable setting value can provide smoother cyclic pitch control, but may also create slight acceleration during hover. Therefore is not recommended for beginners. Generally it can be set to 30 to 50%.

Valeur de réglage approprié peut offrir une douceur de commande de pas cyclique, mais peut aussi créer légère accélération au cours du décollage. C'est pourquoi il n'est pas recommandé pour débutants. Généralement, il peut être réglé pour 30 à 50%.

## Rubber Parameters

### Rudder Locking Gain Adjustment



Rudder locking gain adjustment. Higher value translates to straighter forward or backward flights. But too high of value will result in slow tail oscillation during hover.

Réglage du gain de verrouillage de Cap. Une plus grande valeur se traduit par des translations avant/arrière plus verrouillées.

Mais une trop grande valeur engendre une oscillation de la queue pendant le décollage.

### Rubber Acceleration Adjustment



Rudder acceleration mode will increase rudder startup speed and response. This mode is suitable for larger helicopters, and will be disabled automatically while in small heli mode.

Mode d'accélération de la queue va augmenter la vitesse de réponse de l'anti couple.

Ce mode est adapté pour les gros hélicoptères.

et sera automatiquement désactivé en mode petit hélico.

## Collective Pitch Torque precompensation



Collective Pitch to Rudder Proactive Compensation. This parameter is increased if helicopter's nose yaws to the left during vertical ascent; decreased if the opposite.

Ce paramètre est augmentée si le nez de l'hélicoptère part vers la gauche pendant ascension verticale; diminué si le contraire.

## Anti Torque Compensation



Normal install: 3GX label face top  
Inverted install: 3GX label face bottom  
rudder gyro to main rotor anti-torque compensation. The 3GX install direction need to be specified. Should right rudder feels insufficient during flight, this value can be increased to achieve symmetrical feel.  
Warning: This setting is only for clockwise rotating rotor head.

Installation normale: étiquette 3GX face supérieure

Installation inversé: 3GX étiquette face inférieure

L'installation du 3GX doit être spécifié

Si une différent de commande de l'anti couple est constaté de coté,

il faut alors augmenter cette valeur pour avoir une commande d'anti couple symétrique

Attention: Ce paramètre est uniquement valable pour les rotors tournants en sens horaire.