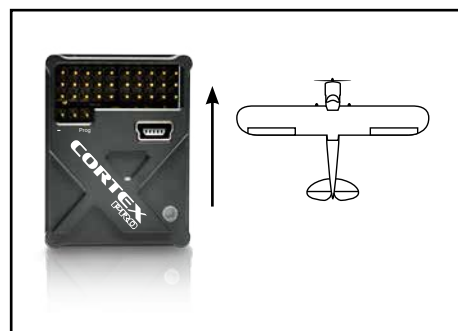
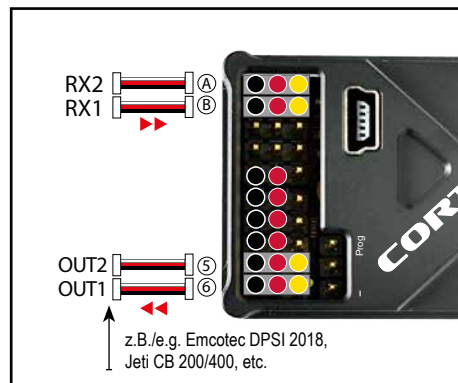
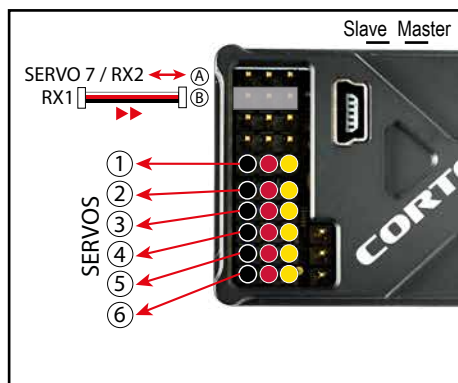
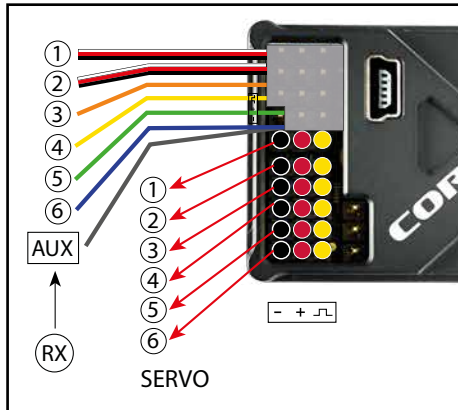
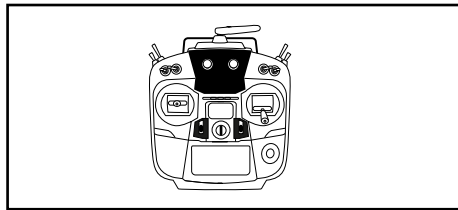




# QUICKSTART-GUIDE



# **CORTEX** **PRO**



## 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.

### ANSCHLUSS SUMME-IN/ PWM-OUT

Eingang B mit seriellen Empfängeranschluss verbinden. Bei Spektrum-Satelliten die seitlichen Anschlüsse (Master/Slave) verwenden. DualRX-Option: s. Anleitung / Software. Servos gemäß Kanalangabe im Sender an Ausgänge 1-7 anstecken.

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

### ANSCHLUSS SUMME-IN/ SUMME-OUT

Summensignal-Eingang A oder A+B (bei 2 Empfängern) mit Empfänger(n) verbinden. Summen-Ausgang auf 5+6 parallel. Bei Jeti, unbedingt den Anschluss-Hinweis in der Haupt-Anleitung beachten!

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

### ACHTUNG:

Der Prog-Port darf nicht zur Spannungsversorgung genutzt werden! Das System könnte Schaden nehmen.

### EINBAULAGE

Wie abgebildet einbauen: Steckerseite nach oben und in Flugrichtung. Auf optimale Ausrichtung in allen 3 Achsen achten. Andere Einbaulagen per Software einstellbar.

## EN

### PREPARATION

Tx must be programmed ready for flight. Dual-Rate OFF or set to highest rate recommended for the airplane.

### CONNECTION VIA CABLE LOOM

Use channels 1-6 to connect servos to the corresponding Rx channels, 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“.

### CONNECTION SERIAL-IN / PWM-OUT

Connect serial Rx output to port B. For Spektrum satellites, use the ports in the side of the unit, Master and Slave. DualRX option: see manual / software.

Connect servos to ports 1-7 per channel assignment in the transmitter.

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

### CONNECTION SERIAL-IN / SERIAL-OUT

Connect receiver to port A, or, in case of 2 receivers, to A+B. Serial output available on ports 5+6 parallel. Using Jeti, it's important to stick to the connection advice in the main manual!

Note: All other ports are turned off and cannot be used.

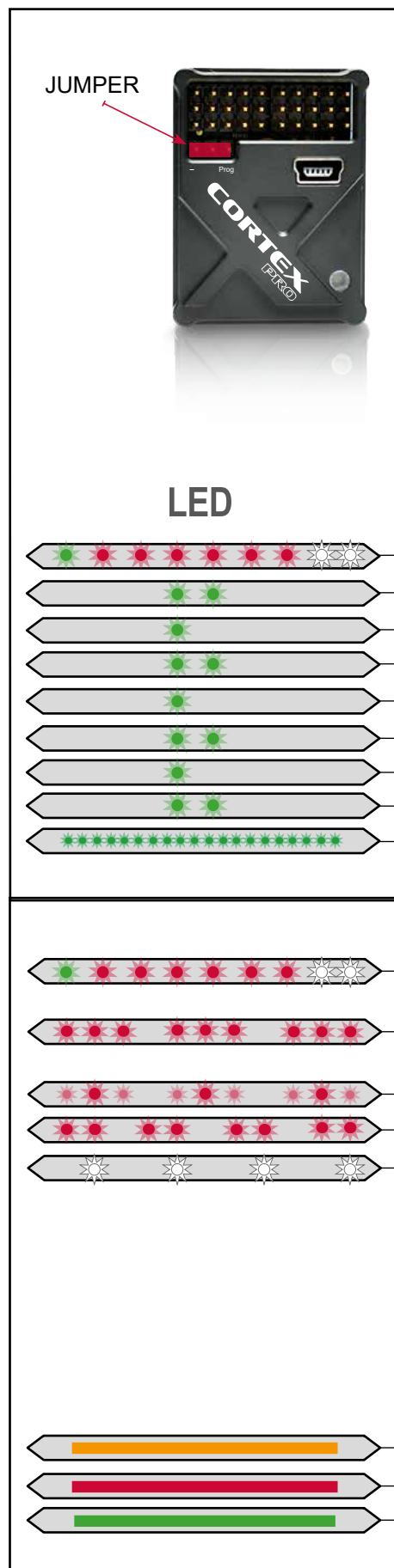
### ATTENTION:

Never use the Prog port to supply power to the system! It could take severe damage.

### MOUNTING ORIENTATION

As shown in the picture: socket side facing up and in flight direction. Insure a most accurate alignment in all 3 axes. Other mounting orientations available via software.

# 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 und auf den folgenden Doppel-Blink warten).

- 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.

## 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.

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

Kreisel-Modus:

- Bank 1
- AUS
- Bank 2

## TEACHING THE INPUT SIGNAL TYPE

Power-on device, then connect jumper. LED starts blinking a fast blue, after a few seconds switch to a slow blue blink => Signal type set. Servos will now react on stick inputs. Always to be followed by the setup!

## SETUP

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

Note: Simply skip all axes that are not meant to be stabilized, by not moving the stick, waiting for the next double-blink.

- Keep sticks neutral...
- Aileron right extreme, and hold...
- Aileron left extreme, and hold...
- Aileron neutral, push elevator down, and hold...
- Pull elevator up, and hold...
- Elev neutral, rudder right extreme, and hold...
- Rudder left extreme, and hold...
- Rudder neutral, switch AUX channel...
- Remove jumper, power off - done.

## 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, repeat setup, or check the transmitter's neutrals.

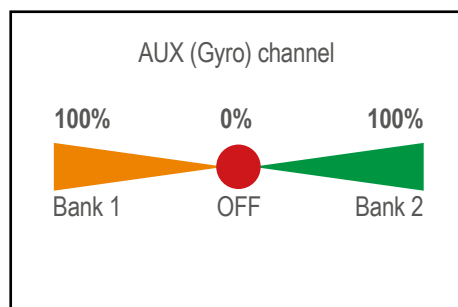
After successful initialization, the servos will respond with a double bump.

Constant LED light => ready for operation

Gyro mode:

- Bank 1
- OFF
- Bank 2

# INBETRIEBNAHME / COMMISSIONING



## KREISELKANAL

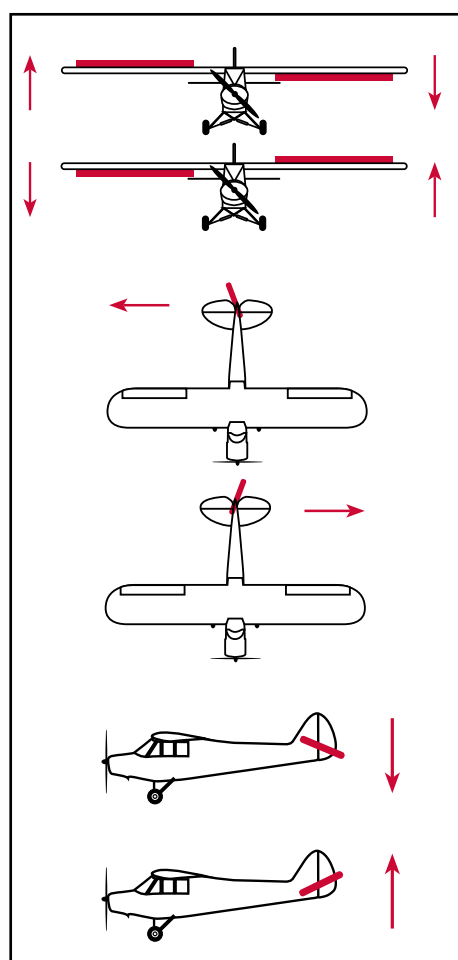
Steuert Kreiselempfindlichkeit und Bank (Modus).

Bank 1 = Dämpfungs-Modus  
Bank 2 = Hold-Modus  
(weitere Konfigurationen per Software möglich)

## GYRO CHANNEL

Controls the gyro's gain and bank setting (mode).

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



## RICHTUNGSTEST

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

## GYRO DIRECTIONAL TEST

Tilt model in each axis. The corresponding surfaces must move in the opposite 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.

Under normal conditions, the gyro will produce an effect similar to expo. Therefore, reduce the expo-setting, or switch it off completely.