

DRAGON LINK V2



Complete professional long range system

Have the confidence to seek the limits

Extreme control range
12 Channels
Works with all radios
Easy to install
Ultra reliable



1. Calibrar Receptor.

Para obtener el máximo alcance y la calidad de la señal, los receptores deben ser calibrados. La calibración bloqueará el receptor a la frecuencia exacta de su transmisor. La frecuencia de la transmisión puede variar muy ligeramente de módulo a módulo y debido a la filtración de alta calidad del sistema, esto puede reducir ligeramente su rango. Es muy fácil de calibrar el receptor a la frecuencia exacta de su transmisor. Los siguientes pasos se pueden utilizar para calibrar un receptor a un transmisor.

En primer lugar, comenzar con **el transmisor**. Su transmisor / radio debe estar apagado cuando se inicia:

1. Conecte su antena normal al transmisor DragonLink.
2. Pulse y mantenga presionado el botón bind / menu en el transmisor DragonLink. Mantenga presionado el botón mientras enciende su radio RC.
3. Pulse el botón hasta que el LED se vuelva **rojo** (unos 10 segundos). Al soltar el botón, el LED debe estar **intermitente entre rojo y verde**.

A continuación, **el receptor**. El receptor debe estar apagado antes de las medidas precedentes.

1. Use un puente para puentear las clavijas de señal de los canales 5 y 6. Debería haber recibido un puente con el equipo. Verificar que está bien colocado en los canales 5 y 6. El PIN de señal es el que queda hacia la parte de la antena y el negativo o masa queda hacia la placa base.
3. Conecte el receptor DragonLink a una fuente de alimentación. Asegúrese de que no hay servos conectados al receptor. Un BEC o un ESC es una buena fuente de alimentación (5v)

Deje que el sistema funcione durante 15 minutos, luego retire el puente y apague el transmisor y el receptor.

El procedimiento de calibración ha finalizado. La calibración se debe realizar una vez al año, después de un gran cambio de temperatura, o cuando la unidad es nueva.

2. Enlazar el sistema DragonLink

Para enlazar un receptor DragonLink a su transmisor siga las siguientes instrucciones:

DragonLink V2:

Los transmisores V2 pueden ser identificados por su caja rectangular con las aletas o canales en los lados de la caja y el logotipo DragonLink sobre la caja. La versión 1 tiene un dragón blanco. Todos Transmisores V2 DragonLink tienen un selector de alta / baja potencia.

Comience con el receptor y el transmisor DragonLink apagados.

1. Mantenga pulsado el botón rojo en el transmisor y encienda el transmisor.
2. Continúe oprimiendo el botón hasta que el LED se pone **amarillo** (aproximadamente 6 segundos.)
3. Suelta el botón. El LED **debe parpadear de color amarillo**, si no reiniciar de nuevo.
4. Encienda el receptor que desea enlazar.
5. Los LEDs alimentación (rojo), de estado (verde) y de enlace (azul) se encienden, pero el receptor No está ligado todavía.
6. Apague el transmisor y el receptor. Cuando se enciende el transmisor y el receptor DragonLink de nuevo, usted tiene el enlace. Los tres LEDs deben encenderse en el receptor.

3. Ajuste Fail Safe (FS).

Los sistemas DragonLink tienen sistema a prueba de fallos que devolverá servos a una posición predeterminada si se pierde la conexión.

Para establecer la prueba de fallos en el receptor DragonLink, comience con el Transmisor y el receptor encendido. Si usted quiere establecer su motor para tener un poco de acelerador (para un piloto automático / retorno a casa), asegúrese de que desconecta su motor antes de continuar.

1. Ajuste todos los controles en la posición a la que quiera que vuelvan, cuando se pierde la señal. Si usted tiene un piloto automático o regreso a casa, asegúrese de que está activado.
2. Pulse el botón rojo en el transmisor DragonLink durante 4 segundos, el LED del Tx debe **parpadear en rojo** y el LED de enlace del Rx en **azul**. La luz del receptor debe parpadear y finalmente quedar encendida.

3. Mueva los controles a una posición diferente, a continuación, apague el transmisor C R /. Sus superficies de control deben pasar a la posición a prueba de fallos. Si no es así, siga estos pasos.

Es muy importante que usted tome el tiempo necesario para configurar correctamente el failsafe. Aquí puede estar la diferencia entre un vuelo normal y un accidente por pérdida de señal RC.

Su mecanismo de seguridad debe configurarse con un nivel de potencia y deslizamiento bajos, RTH activado y el piloto automático encendido si usted tiene uno. Si usted no tiene ningún piloto automático o RTH, establecer el mecanismo de seguridad para un planeo lento, lo que le dará tiempo para restablecer el control RC y evitar que su avión se vaya fuera de control si pierde la conexión de control .

Si usted pierde el control de RC, un método efectivo para la recuperación de la señal RC es mantener su transmisor RC en alto en sobre su cabeza y vertical, hasta que el avión recupera su señal.

Huelga decir que si tiene un “*failsafe*”, debe aterrizar lo antes posible y determinar por qué sucedió esto.

4. CAMBIAR ID DE LA UNIDAD.

Ahora podemos volar con cualquier persona en el mundo, y si por casualidad tenemos el mismo ID de unidad, se puede cambiar fácilmente en el campo. Haga lo siguiente: Mantenga pulsado el botón de enlace en el transmisor al encender la unidad. El LED primero será verde, después amarillo/naranja, después rojo y finalmente el LED se apagará. Una vez que el LED está apagado, el ID del transmisor Dragón Link ha cambiado, apague el transmisor en este momento. Tendrá que volver a enlazar todos sus receptores para que trabajen con los nuevos ID del transmisor. Recalibrar después de este procedimiento no tiene ninguna ventaja y no es necesario.

5. Modo Micropotencia. Prueba Alcance Dragon Link.

Todos los sistemas de RC deben ser probados antes del vuelo, pero el procedimiento es un poco diferente para el Dragón Link.

ADVERTENCIA: No encienda el transmisor Dragón Link sin la antena conectada, esto puede quemar el transmisor. Además, nunca apriete el conector de la antena, esto puede dañar el conector SMA con el tiempo. Sólo hay que poner en la antena del transmisor hasta que deje de girar, apretar más no va a mejorar el rendimiento, y sólo se dañará con el tiempo.

Iniciar el Tx en modo Micropotencia: Encender TX con el botón rojo pulsado y cuando el LED esté en **verde** soltar; el LED **parpadeará en verde**, indicando que estamos en modo "Micropotencia". Ahora con la antena del Tx y la del Rx instaladas alejarse del Rx para comprobar alcance. La prueba será satisfactoria cuando se superen los 10 mts de alcance sin obstáculos.

Si no puede controlar el avión a 10 metros (30 pies), algo ha reducido drásticamente la señal y usted debe averiguar lo que está causando el problema, puede volar, pero probablemente no más de 5 km... o menos . Si no puede controlar el avión a 5 metros de distancia (15 pies), hay un problema muy grave y no tiene suficiente alcance para volar. Lo más probable, si intenta volar así, es una pérdida de control y un accidente poco después de que el avión esté en el aire.

Su avión debe pasar, por tanto el control de alcance descrito anteriormente. Si no es así, hay un par de cosas que debe comprobar primero.

- Algunas cámaras de vídeo irradian ruido en la banda de UHF, y puede hacer que Dragon Link tenga failsafes intermitentes a corto y medio alcance. Un caso extremo de vídeo-interferencia inducida por la cámara puede incluso hacer que su avión no pueda volar y causar un accidente. La cámara SN-777, y algunas de las otras cámaras C KT y causan grandes cantidades de interferencia y no se pueden utilizar con un sistema de UHF.
- Otra cosa que hay que tener en cuenta es la distancia entre el transmisor de vídeo y el receptor Dragon Link y su antena; debe de haber por lo menos 23 cm de separación, y más aún para los transmisores de mayor potencia. Una buena regla es conseguir que el transmisor de vídeo esté lo más lejos posible de otros aparatos electrónicos, cuanto más, mejor. Si sospecha que hay interferencia de los equipos en el avión, quite una sola cosa y vuelva a realizar la prueba de alcance para ver si mejora. Si desconecta la cámara, y su prueba de alcance va mucho más allá, entonces usted tiene una idea bastante clara de que la cámara está causando interferencias. ¿Hacer la instalación perfecta en el avión es necesario?...

- Depende de lo lejos que quiere volar ... Si usted va a estar volando a sólo 5 km o menos de distancia, usted puede tener un montón de cosas mal y nunca tener un FS, pero si usted quiere ir a 30 km o más, la configuración de los aviones tendrá que ser casi perfecto para el máximo alcance. Hay un millón de cosas que pueden reducir el alcance del sistema de RC en un avión FPV. Si su prueba de alcance no es satisfactoria, y no son capaces de entenderlo, pidánnos ayuda, o pregunten en el foro de FPV (<http://www.rcgroups.com>), ya que la gente tiene muchos años de experiencia probando diferentes cámaras y equipos, y siempre están dispuestos a ayudar!

La forma más precisa para probar el alcance máximo del sistema está en el aire. Para hacer esto de manera segura, debe tener su avión configurado con un piloto automático que volverá a casa en el caso de una pérdida de señal RC, y el piloto automático y RTH debe haber sido probado para trabajar, hacer la vuelta a casa, y volar perfectamente. Para hacer esta prueba, vuele su avión a larga distancia con la punta de la antena del transmisor Dragón Link apuntando directamente al avión, lo que reducirá la señal RC que llega al avión ya que el lugar más débil de la antena del transmisor se encuentra justo en el la punta de la antena.

Si el avión entra y se mantiene en FS, puede recuperar el control al mover la antena del transmisor RC vertical y sosteniendo en alto sobre su cabeza, esto aumentará la señal de RC en una cantidad importante ya que la parte más fuerte de la señal se irradia a los lados de la antena del transmisor.

Usted debe ser capaz de volar a unos 10 km con la punta de la antena apuntando directamente a su avión RC.

Lecturas BAJAS de RSSI: no es recomendable usar las lecturas RSSI como medio teórico para calcular el alcance del sistema Dragon Link. Para ser exactos, los valores de RSSI deben ser calibrados para diferentes valores para cada OSD, y para cada instalación en función de la cantidad de ruido presente. Muchas personas han creído que tenían un problema por lecturas bajas o fluctuaciones del nivel RSSI y no es cierto. Un montón de cosas pueden producir una gran variabilidad en las lecturas RSSI. No creemos que usted tenga corto alcance basado únicamente en las lecturas de RSSI. Las pruebas descritas aquí, incluyendo la realizada en el aire le harán estar seguro de su alcance real.

Nota: No apriete demasiado la antena del transmisor, una vez que la antena deje de girar, apretar más no va a aumentar el rendimiento y puede dañar prematuramente la rosca y el pin del conector.

