

1. Esipuhe:

Tämän tarinan ei ole tarkoitus olla täydellinen käyttöohje vaan tarkoituksena on antaa erillisiä vinkkejä käyttöohjeita täydentämään. Pohjana ovat olleet käytännössä esilletulleet ongelmat.

Tämä esitys ei poista tarvetta tutustua molempien laitteiden omiin käyttöohjeisiin.

2. Yhteistoiminta:

GPS:n paikkatieto tulee NMEA koodina loggerilta LX160:een. Paikkatiedon lisänä on koodissa mukana mm GPS-korkeus, loggerin paineanturin paine ja tehtävän käännepestiedot. LX 160 lisää tähän tietovirtaan lentonopeuden, nousunopeuden, vesipainolastin, hyttysten määrän ja asetetun Mc-arvon.

LX160:n kautta annetaan manuaalisesti (muu menee automaattisesti):

- Mc-arvo
- vesipainolasti
- hyttysten määrä

Näillä tietojen avulla Winpilot pystyy suorittamaan kaikki loppuliukulaskimen tehtävät.

Tarvittaessa toimii LX160 mainiosti yksinäänkin loppuliukulaskimena.

Yhdistettynä Volksloggeriin saa se etäisyyden automaattisesti loggerilta.

3. Näyttöjen valinta

Suosituksena on asetus 15 jolloin nostossa neula näyttää nostoa, ylempi LCD keskiarvoa ja alempi korkeutta (QFE).

Liuussa näyttää neula relatiivinettoa (nettonäyttö - 0.8m/s, jolloin mittari näyttää sitä miten ko. kohdassa noustaisiin jos siihen jäätäisiin kaartamaan). Ylempi LCD näyttää keskiarvonettoa ja alempi edelleen korkeutta.

4. Winpilot ohjelman lataus iPAQ:iin

Tutustu erillisiin asennusohjeisiin siltä varalta että joudut lataamaan ohjelman tyhjentyneeseen iPAQ:iin.

5. LX160 asetukset. (Set-up menu)

8.1 conP	manuaalinen tuulikomponentti	ei käyttöä
8.2 diSt	manuaalinen etäisyys	ei käyttöä
8.3 tArG	maalin koerkeus lähtökenttään	ei käyttöä
8.4 Alt	manuaalinen korkeus	ei käyttöä
8.5 rES	turvakorkeus	asetetaan
8.6 GPS	näyttää GPS vastaanoton tilan	Gps Yes
8.7 PASS	salasana jotta pääsee eteenpäin	04670

9.1 Pol	polaarin valinta 1-95 tai oma polaari	asetetaan
9.2 Pola,b,c	oman polaarin parametrit	ei tarvita
9.3 ConP	tuulitieto laskettu Auto tai annettu FiX	Auto
9.4 ind1...4	16 eri asetusta näytölle. (laitteessa vain yksi näyttö jolloin ind 2-4 ovat merkityksettömiä)	14 tai 15
9.5 unit	yksikön valinta	Euro
9.6 ScSp	varion/liuun vaihtonopeus (km/h)	110
9.7 tEco	0=putkikomp. normaalisti 120-130 %	asetetaan
9.8 tabS	liukuaudion mykkä alue (m/s)	1.0
9.9 int	keskiarvon laskenta-aika (s)	20
9.10 PASS	salasana päällä/pois lennolla	diSAb
9.11 Sc	liuku/vario-kytkimen napaisuuden kääntö	
9.12 bAtt	akkujännite	
9.13 out	tiedonsiirto Winpilotille	EnAbl
9.14 FIL	varion vaimennuksen säätö 0,1 ja 2 asennoissa. Kukin asento säädetään erikseen. Suositus 1s, 2s ja 3s.	
9.15 bAL	ballastin säätö 0, 1 ja 2 asennossa. Suositus 1, 1.25 ja 1.5, jolloin Winpilot näyttää ballastiksi 0, 50% ja 100%	
9.16 buGS	hyttysten huononnuksen (%) 0, 1 ja 2 asennossa. Suositus 0%, 10% ja 20%	

Huom: Säädetäessä kohtia 14-16 kannattaa varmistua säädön osumisesta kohdalleen.

Sähköisen kompensoinnin säädön kanssa on ollut ongelmia. Sen pitää osua prosentien tarkasti paikalleen. Kaikki käyttävät tällä hetkellä putkikompensointia

6. Lentotehtävän luominen

Tehtävän teko on muuttunut 3.5x versiosta alkaen.

Paina Menu Flight Plan. Kierrekansion näköinen merkki johtaa käännepisteisiin. Keskimäinen tehtävään ja suurennuslasi näyttää valitun käännepisteen tai lentokentän tiedot. Käännepisteissä on valittava alhaalta naamakuva, jotta itse syötetyt käännepisteet tulevat näyttöön. (oletusarvona ovat *.wa1 mukana tulleet lentokentät ja majakat)

Koskettamalla ja pitämällä **tap and hold** käännepistettä siirrytään automaattisesti tehtävän tekoon.

Käännepisteiden näyttöjärjestys on vapaasti valittavissa sarakkeittain. Täppää otsikkoriviä niin näet. Sarakkeiden leveydet voi kätevästi muuttaa kynällä rahaamalla. Fontin koko voidaan valita suoraan näytössä.

Tehtävänäytön sarakkeiden sisältöä voi vaihtaa useasta vaihtoehdosta. Kertatäppää sarakkeen otsikkoa ja valitse.

Tehtävään tulee valita sekä lähtö- että maalipiste. Kun tehtävä on valmis näkyy se näytössä ja kun ollaa alle 3km lähtöpisteestä syttyy näyttöön **Start** painike jolla tehtävän voi alkaa. Samoin syttyy käännepisteellä **Next** painike.

WPT napilla voi mm. editoida käännepistettä ja muuttaa sen aluekäännepisteeksi **AREA TASK** napilla voidaan mm. kopioida nyt tehtäväksi 00 annettu säilöön jollekin muulle numerolle (01-24).

Aluetehtävän käännepisteen paikkaa voidaan siirtää paitsi rahaamalla myös keinukytkimellä. Paina 2s keskeltä alaspäin ja näytön alareunaan tulee teksti radius ja distance. tähtäyspiste siirtyy nyt keinukytkimellä.

Helppoin tapa lentää on muuten käyttää **Go To** toimintoa. Näytössä vedetään koneen läheltä siihen suuntaan kun halutaan mennä. Näyttöön tulee nyt käännepisteluetelo, jossa ovat sen suunnan käännepisteet etäisyysjärjestyksessä. Kun sieltä valitsee ja pitää (**tap and hold**) jonkin siirrytään automaattisesti tehtäväntekoon, jossa sen voi joko lisätä tehtävään tai poistaa samalla vanhan tehtävän kokonaan (**resume task**).

Pisteen valinnan jälkeen voi mennä myös suoraan suurennuslasille ja käskää **Action** valikosta koneen lentämään suoraan sinne.

Action valikosta saadaan VFR versiossa käännepiste asetettua myös HSI-näyttöksi tai osoittimeksi

Huom: Tehtävä no. 24 on aina näytössä. Sitä voidaan käyttää lisäämään esim lentoaluetta rajoittava reuna.

7. Tehtävän lähetys Volksloggeriin tai Colibriin (Filser)

Tehtävä luodaan ensin Winpilotin 00-tehtäväksi. Tämän jälkeen mennään

Menu/VL Decl tai **LX Decl** ja Adv versiossa katkaistaan sähkö hetkeksi loggerilta tai valitaan loggerin Menu kohta PC-yhteys.

(Pro versiossa painetaan painonappia 1-2s ja Volkslogger käynnistyy uudelleen ja ilmoittaa olevansa **Data transfer ready**. Nyt käännetään vipukytkin toiseen laitaan)

Ensin siirtyy Volksloggerin tai Colibrin senhetkinen tehtävätieto Winpilotille.

Koneen ja lentäjän tietoja voidaan nyt editoida (näppäimistön kuva oikeassa alakulmassa). Täppäämällä Task saadaan tehtäväksi edellä asetettu tehtävä 00. Kun kaikki on valmista lähetetään tavarat takaisin Volksloggerille.

Huom: **LX Dcl** toimii vain simulaattorimuodossa

8. Korkeusmittarista:

LX160 nollaa korkeusmittarinsa automaattisesti kentän pintaan (QFE) ja Winpilot meren pintaan (QNH), jos lähtökentälle on annettu korkeus. Näiden nollausten kanssa tulee olla tarkkana.

Olenkin tehnyt b version (HK2002b.dat) käännepisteistä, jossa kenttien korkeudet on poistettu. Tällöin myös Winpilot nollaa automaattisesti kentän pintaan (QFE=QNH). Edellytyksenä on, että edellisen kerran on poistuttu Winpilotista ennen iPAQ:in sammuttamista.

9. Tehtävän käynnistäminen

Kun WP:lle on annettu tehtävä 00 ja ollaan lähtösektorissa tai lähtölinjan takana syttyy näytön alakulmaan teksti START. Painamalla sitä nappia käynnistyy ajan ja tilaston mittaaminen sekä näyttöön tulee seuraavan käännepisteen tiedot. Tehtävä voidaan käynnistää myös kersantinmerkeistä joiden alta löytyy myös

start nappula.

Kun seuraava käänne piste on saavutettu siirtyy näyttö automaattisesti seuraavalle käänne pisteelle.

10. Ohjelman käyttö

Näillä ohjeilla pääsee alkuun. Muutaman käyttökerran jälkeen kannattaa tutustua alkuperäisiin käyttöohjeisiin, ettei mitään olennaista jää huomiotta vaikkakaan ei kukaan kunnon jatka käyttöohjeita lue.

Lisäykseksi tähän ja täydentävät kysymykset ovat tervetulleita.

terv

HK