

Każdy system BSP składa się z konsoli sterującej oraz statku powietrznego. Każdy element systemu ma swoje własne zasilanie i włącznik. Kolejność włączania obu elementów jest opisana w instrukcji obsługi.

Sugerowana kolejność włączania systemu BSP przed startem:

- najpierw zasilanie konsoli sterującej (nadajnika sygnału zdalnego sterowania RC)
- potem zasilanie bezzałogowego statku powietrznego

Po zakończeniu lotu wyłączenie systemu BSP (w odwrotnej kolejności):

- najpierw zasilanie bezzałogowego statku powietrznego
- potem zasilanie konsoli sterującej

Sugerowana kolejność wynika z tzw. dobrej praktyki i ma swoje korzenie w modelarstwie lotniczym sprzed 2005 roku. Do sterowania modelami zdalnie sterowanymi służyły wtedy systemy RC pracujące na częstotliwości 35MHz. Pasma to było podzielone na kanały. Żeby nadawać sygnał radiowy w danym kanale (np. 130) konieczne było posiadanie kompletu [rezonatorów kwarcowych](#) dla tego kanału. Rezonatory te były parowane. Jeden dla nadajnika (konsola sterująca) a drugi dla odbiornika (model).



Źródło: rcecho.com

Włączenie zasilania modelu bez włączonego nadajnika mogło się skończyć niekontrolowanym zachowaniem modelu. Zazwyczaj doprowadzało to do jego mniejszego lub większego uszkodzenia.

Pilot BSP powinien mieć zawsze kontrolę nad BSP. Jeśli konsola sterująca jest włączana jako druga pozbawia się tej kontroli.

Przy okazji warto wiedzieć, że nadawanie fali radiowej bez zezwolenia, jest możliwe tylko dla konkretnych [dozwolonych częstotliwości radiowych](#).