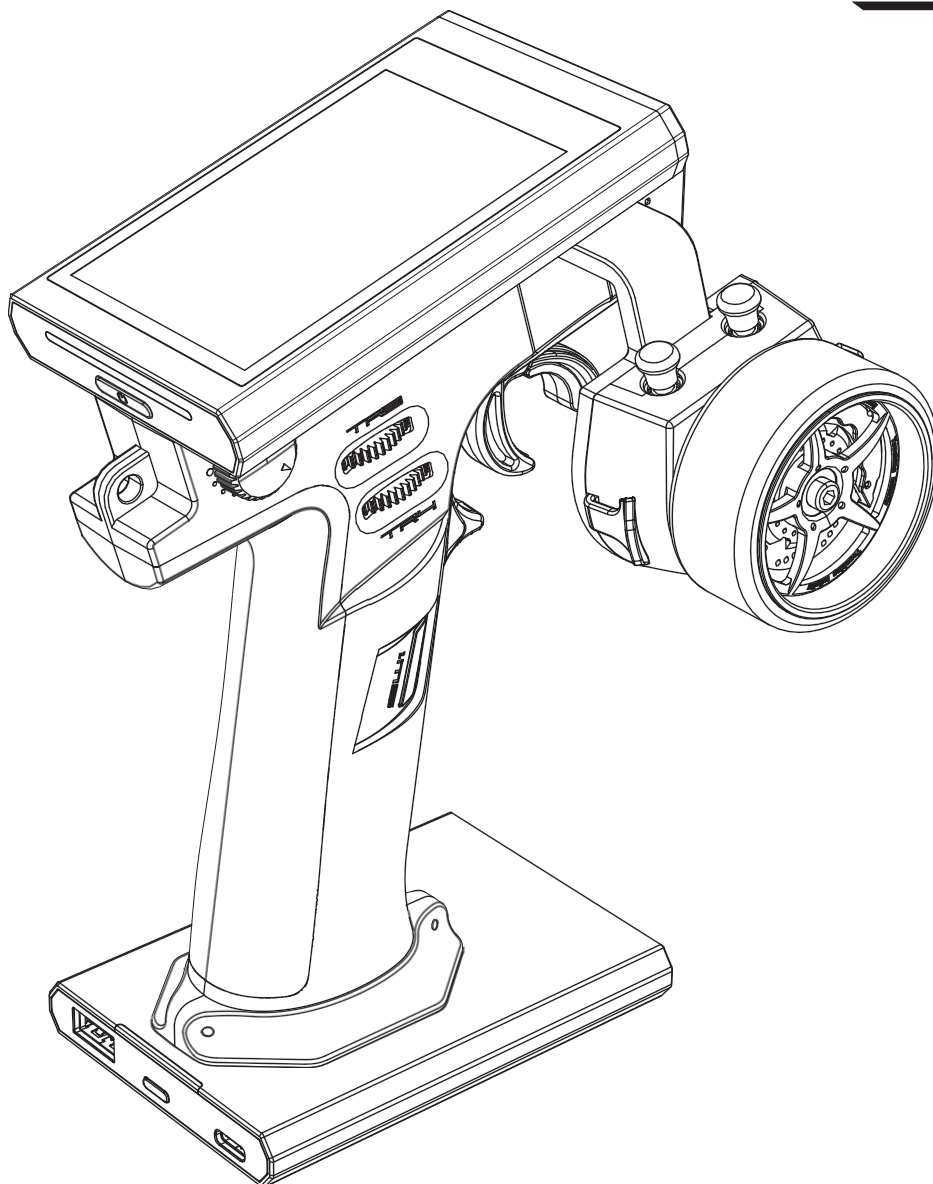


Noble^{NB4+}

2.4GHz
AFHDS 3



FLYSKY

Toccare l'infinito

Copyright ©2023 Flysky Technology Co., Ltd.



WARNING:

Questo prodotto è destinato
esclusivamente a persone di
età superiore ai 15 anni.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook



Grazie per aver acquistato i nostri prodotti.

Leggere attentamente il manuale per garantire la sicurezza personale e quella delle apparecchiature. In caso di problemi durante l'uso, consultare prima il presente manuale.

Se il problema persiste, contattare direttamente il rivenditore locale o il servizio clienti tramite il sito web riportato di seguito:

www.flysky-cn.com

Indice

1. Sicurezza.....	1
1.1 Simboli di sicurezza.....	1
1.2 Guida alla sicurezza.....	1
2. Introduzione.....	2
2.1 Caratteristiche del sistema.....	2
2.2 Panoramica del trasmettitore	3
2.3 Panoramica del ricevitore (FGr4B).....	6
2.3.1 Indicatore di stato	6
3. Per iniziare.....	7
3.1 Installazione della batteria del trasmettitore	7
4. Istruzioni per l'uso.....	9
4.1 Accensione	9
4.2 Rilegatura.....	9
4.3 Indicatore LED del trasmettitore	10
4.4 Spegnimento.....	10
5. Interfaccia di sistema.....	11
6. Impostazioni delle funzioni	12
6.1 REV	12
6.2 EPA.....	12
6.3 SUB TR.....	13
6.4 ST DR/EXP	13
6.5 TH DR/EXP	14
6.6 ABS.....	14
6.7 TIMER.....	16
6.8 ASSEGNA.....	18
6.9 NOME	20
6.10 MODELLO.....	21
6.11 SENSORE	23
6.12 VELOCITÀ CANALE.....	34
6.13 MISCELE	36
6.14 TH MID.....	37
6.15 NEUTRO	38
6.16 CURVA	38
6.17 RALLENTAMENTO	38
6.18 ENG CUT	39
6.19 CRUISE	39

6.20 BARCA.....	40
6.21 DISPLAY.....	40
6.22 PRINCIPIANTE	41
6.23 SVC.....	41
6.24 ALLENATORE.....	44
6.25 i-BUS2.....	47
6.26 HELP	52
7 RX SET	53
7.1 Set di legature	53
7.2 Forza di sterzata.....	53
7.3 Guadagno giroscopico	53
7.4 Protocollo di interfaccia RX.....	54
7.5 Failsafe	55
7.6 Frequenza servocomandi.....	57
7.7 Configurazione i-BUS2	58
7.8 Configurazione i-BUS.....	58
7.9 Configurazione convertitore PWM	59
7.10 Configurazione uscita RSSI.....	60
7.11 Monitoraggio batteria RX	60
7.12 Test di portata.....	61
7.13 Calibrazione tensione BVD.....	61
7.14 Allarme segnale basso.....	62
7.15 Impostazione allarme perdita di segnale.....	62
7.16 Aggiornamento del firmware del ricevitore	62
7.17 Sistema di controllo ICS.....	63
7.18 Acceleratore ICS	63
7.19 Aggiornamento firmware ricevitore (Mini-Z).....	64
8. SISTEMA.....	65
8.1 Configurazione USB.....	65
8.2 Tema.....	65
8.3 Sfondo	66
8.4 Unità	66
8.5 Regolazione retroilluminazione	67
8.6 Suono	67
8.7 Vibrazione	68
8.8 LED	68

8.9 Accesso rapido	69
8.10 Configurazione blocco schermo principale	69
8.11 Timeout standby	69
8.12 Spegnimento automatico	70
8.13 Calibrazione stick	70
8.14 Aggiornamento firmware	71
8.15 Ripristino delle impostazioni di fabbrica	71
8.16 Informazioni su Noble NB4+	71
9. Specifiche del trasmettitore	72
9.1 Specifiche del trasmettitore (Noble NB4+)	72
9.2 Specifiche del ricevitore (FGr4B)	73
10. Contenuto della confezione	74
11. Istruzioni	75
11.1 Sostituzione della molla del grilletto	75
11.2 Sostituzione della molla del volante	76
11.3 Descrizione dei grilletti	81
12. Certificazione	82
12.1 Dichiarazione DoC	82
12.2 Avvertenza CE	82
12.3 Smaltimento ecologico	82
12.4 Dichiarazione FCC	83

1. Sicurezza

1.1 Simboli di sicurezza

Prestare molta attenzione ai seguenti simboli e al loro significato. La mancata osservanza di queste avvertenze potrebbe causare danni, lesioni o morte.

Pericolo	• La mancata osservanza di queste istruzioni può causare lesioni gravi o morte.
Avvertenza	• La mancata osservanza di queste istruzioni può causare lesioni gravi.
Attenzione	• La mancata osservanza di queste istruzioni può causare lesioni lievi.

1.2 Guida alla sicurezza



Proibito



Obbligatorio



- **Non utilizzare il prodotto di notte o in condizioni meteorologiche avverse, come pioggia o temporali. Ciò potrebbe causare un funzionamento irregolare o la perdita di controllo.**
- **Non utilizzare il prodotto quando la visibilità è limitata.**
- **Non utilizzare il prodotto in caso di pioggia o neve. L'esposizione all'umidità (acqua o neve) può causare un funzionamento irregolare o la perdita di controllo.**
- **Le interferenze possono causare la perdita di controllo. Per garantire la sicurezza propria e altrui, non utilizzare il dispositivo nei seguenti luoghi:**
 - In prossimità di siti in cui potrebbero essere presenti altre attività di radiocomando
 - In prossimità di linee elettriche o antenne di trasmissione per comunicazioni
 - In prossimità di persone o strade
 - Su qualsiasi specchio d'acqua in presenza di imbarcazioni passeggeri
- **Non utilizzare questo prodotto quando si è stanchi, a disagio o sotto l'effetto di alcol o droghe. Ciò potrebbe causare gravi lesioni a se stessi o agli altri.**
- **La banda radio a 2,4 GHz è limitata alla linea di vista. Tenere sempre il modello in vista, poiché oggetti di grandi dimensioni possono bloccare il segnale RF e causare la perdita di controllo.**
- **Non afferrare mai l'antenna del trasmettitore durante il funzionamento. Ciò degrada significativamente la qualità e la potenza del segnale e può causare la perdita di controllo.**
- **Non toccare alcuna parte del modello che potrebbe generare calore durante il funzionamento o immediatamente dopo l'uso. Il motore o il regolatore di velocità potrebbero essere molto caldi e causare gravi ustioni.**
- **L'uso improprio di questo prodotto può causare lesioni gravi o morte. Per garantire la sicurezza vostra e della vostra attrezzatura, leggete questo manuale e seguite le istruzioni.**
- **Assicurarsi che il prodotto sia installato correttamente nel proprio modello. In caso contrario, potrebbero verificarsi lesioni gravi.**
- **Assicurarsi di scollegare la batteria del ricevitore prima di spegnere il trasmettitore. In caso contrario, si potrebbero verificare funzionamenti involontari e causare incidenti.**
- **Assicurarsi che tutti i servocomandi funzionino nella direzione corretta. In caso contrario, regolare prima la direzione.**
- **Assicurarsi che il modello voli entro una certa distanza. In caso contrario, si potrebbe perdere il controllo.**



2. Introduzione

Questo prodotto utilizza il protocollo AFHDS 3 di terza generazione a 2,4 GHz. Il trasmettitore Noble NB4+ e il ricevitore FGr4B costituiscono un sistema compatibile con modellini di auto, barche e altri modelli. Supporta anche la funzione simulatore USB (abilitata di default).

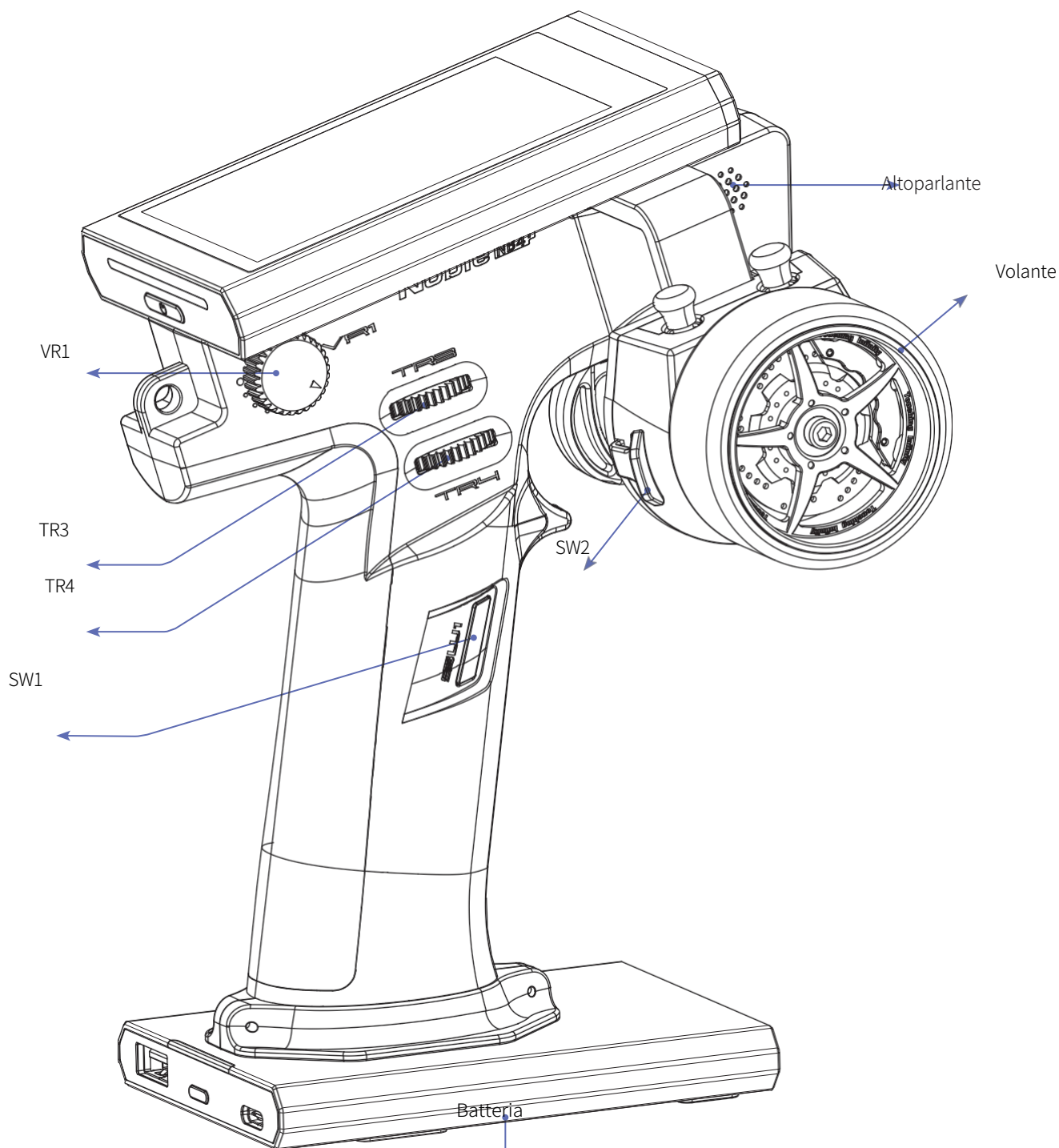
2.1 Caratteristiche del sistema

AFHDS 3 (sistema digitale a salto di frequenza automatico di terza generazione) è un sistema wireless digitale di nuova concezione. È compatibile con la trasmissione bidirezionale in tempo reale di pacchetti di dati e la trasmissione di flussi di dati con antenna singola. Grazie ai vantaggi offerti dal sistema wireless WS2A e dal nuovo chip a 2,4 GHz, il sistema è in grado di impostare dinamicamente: numero di canali, risoluzione dei canali, portata, requisiti anti-interferenza e latenza per soddisfare le esigenze di diversi utenti.

Trasmissione dati bidirezionale in tempo reale con antenna singola	Il ricevitore può ricevere dati dal trasmettitore e il trasmettitore può ricevere dati dal ricevitore, inclusi i dati provenienti dai sensori, come temperatura e velocità, e supporta l'i-BUS. Ciò consente un maggiore controllo sul velivolo e informazioni costanti sul suo stato attuale.
Trasmissione dati non corretta	Il modulo indipendente di trasmissione dati non corretti è integrato nel sistema RF; può inviare molti tipi diversi di dati, compresi i dati di controllo di volo.
Configurazione RF intelligente	A seconda dell'hardware, della certificazione, della quantità di dati da trasmettere, dei requisiti di anti-interferenza, latenza e distanza, il sistema adatta in modo intelligente la configurazione RF corrispondente per soddisfare le esigenze dell'utente.
Salto di frequenza multicanale	La larghezza di banda di questo sistema varia da 2,402 GHz a 2,480 GHz. Questa banda è suddivisa in 140 canali. Ogni trasmettitore salta tra 16 canali (32 per le versioni giapponese e coreana) al fine di ridurre le interferenze provenienti da altri trasmettitori.
Sistema di riconoscimento ID univoco	Ogni trasmettitore e ricevitore ha un proprio ID univoco. Una volta che il trasmettitore e il ricevitore sono stati accoppiati, comunicheranno solo tra loro, impedendo ad altri sistemi di connettersi accidentalmente o di interferire con il funzionamento del sistema.
Basso consumo energetico	Il sistema è costruito utilizzando componenti altamente sensibili a basso consumo energetico, mantenendo un'elevata sensibilità del ricevitore e consumando solo un decimo dell'energia di un sistema FM standard, prolungando notevolmente la durata della batteria.



2.2 Panoramica del trasmettitore



Nota: se non è possibile spegnere correttamente il trasmettitore, spegnerlo premendo il pulsante di spegnimento forzato sul trasmettitore. (Funzionamento: tirare l'impugnatura situata nella parte superiore dell'impugnatura del trasmettitore o rimuovere l'intera impugnatura. Utilizzare uno strumento relativamente sottile, inserirlo nel foro rotondo sul lato destro dell'impugnatura e premere il pulsante di spegnimento forzato nel foro rotondo. Dopo aver premuto il pulsante, il trasmettitore si spegnerà immediatamente.



微信公众号



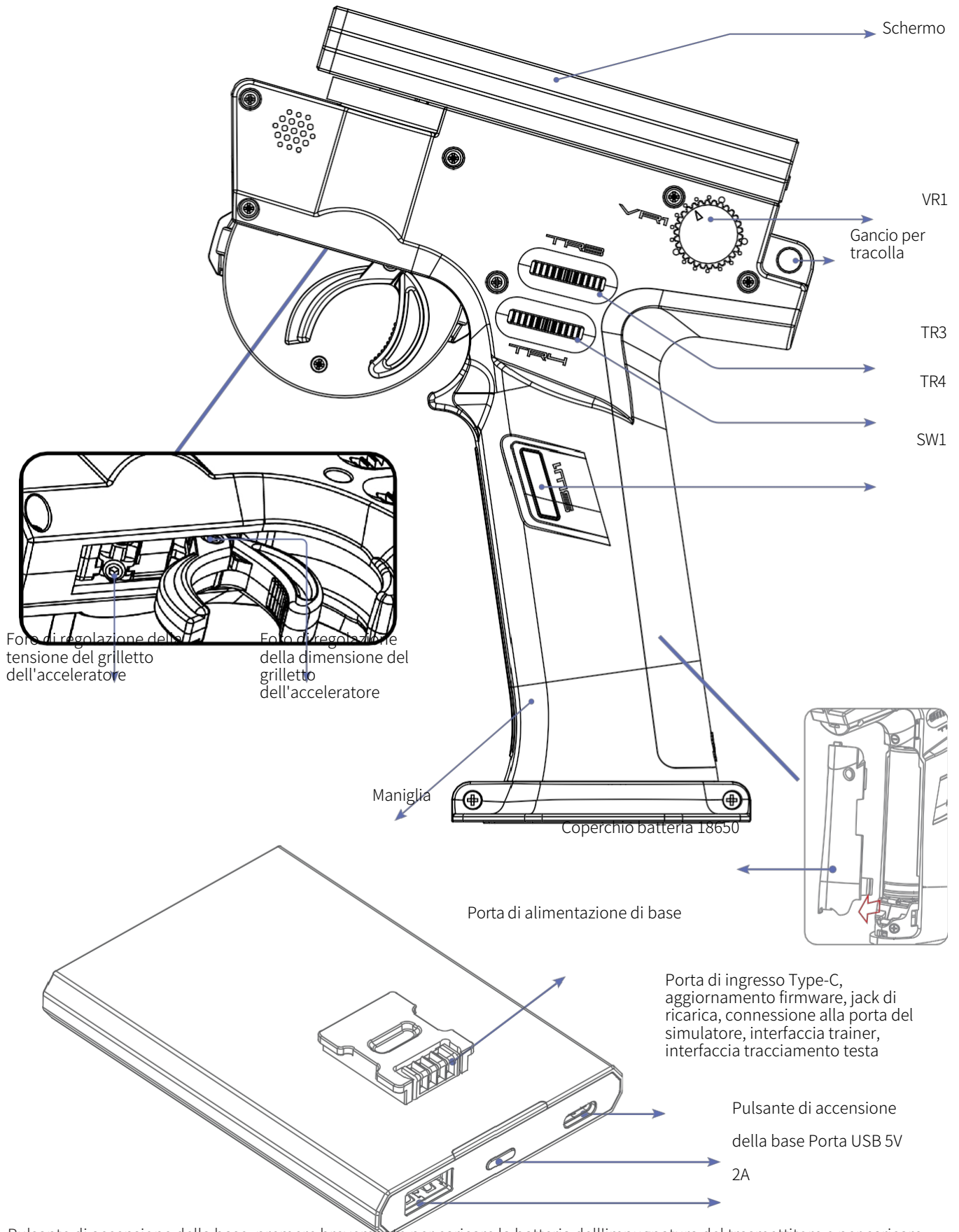
Bilibili



Website



Facebook



Pulsante di accensione della base: premere brevemente per caricare la batteria dell'impugnatura del trasmettitore e per caricare dispositivi esterni. Premere per 2 secondi per disattivare l'alimentazione.



微信公众号



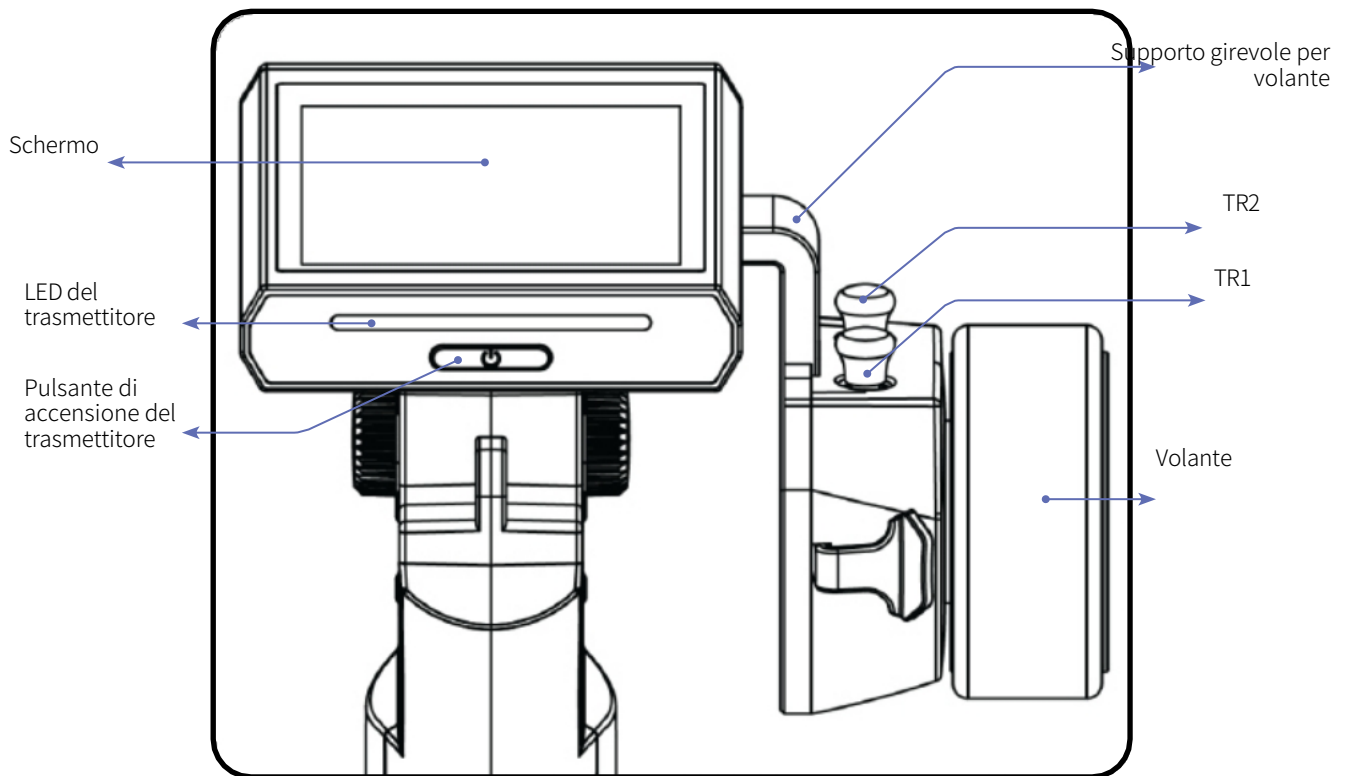
Bilibili



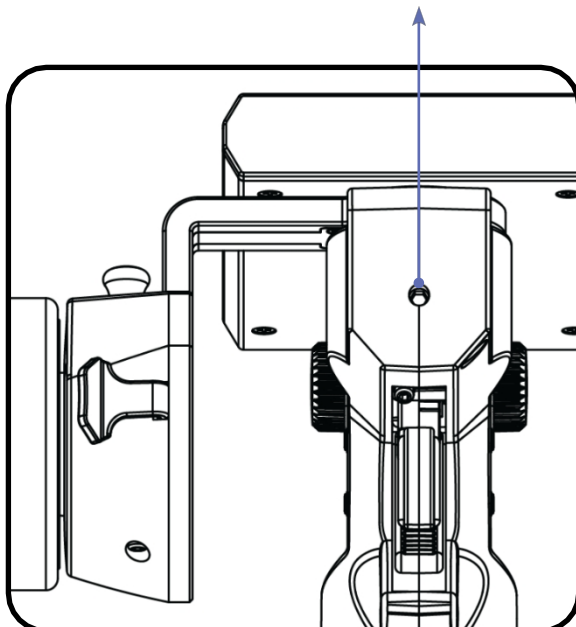
Website



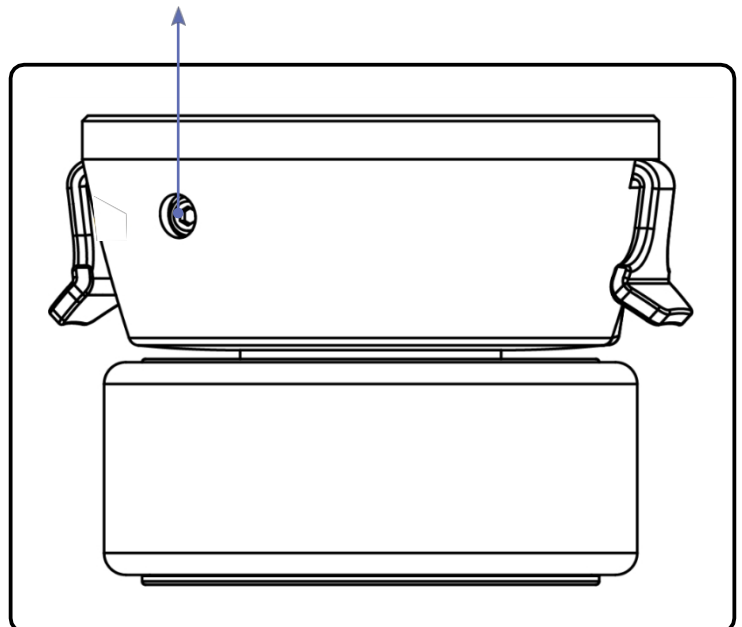
Facebook



Foro di regolazione della corsa della struttura del grilletto dell'acceleratore



Foro di regolazione della tensione del volante



微信公众号



Bilibili

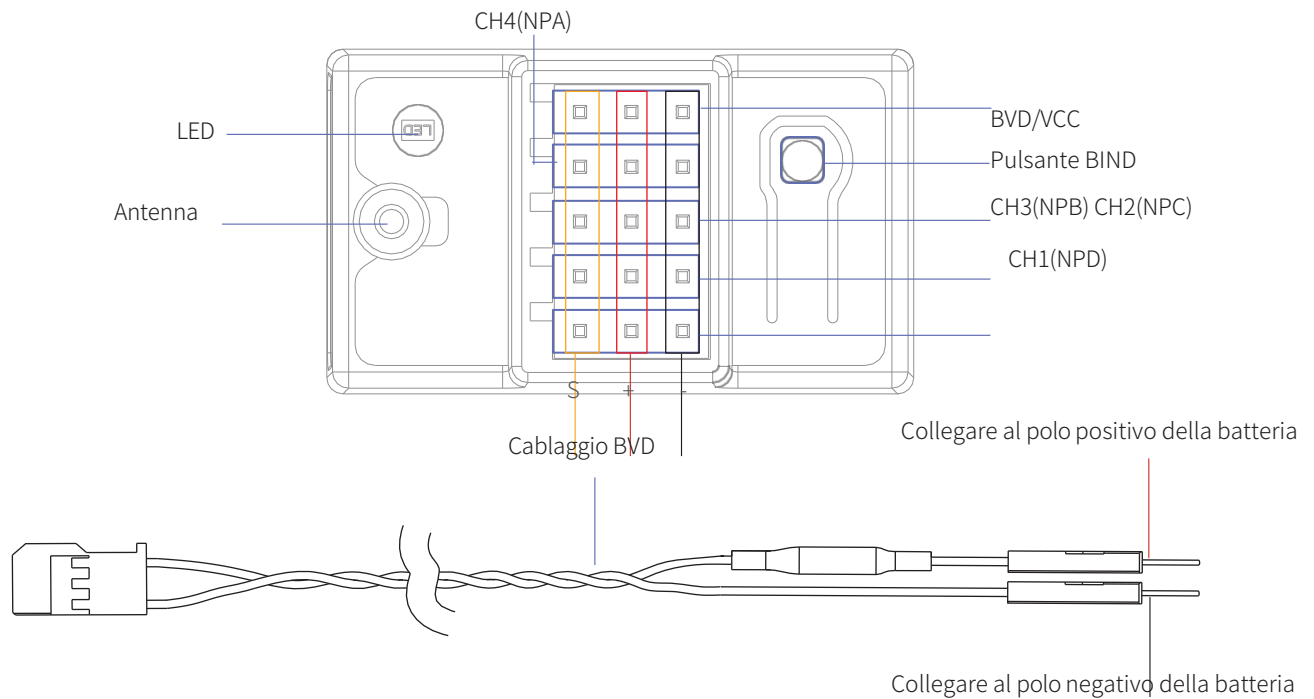


Website



Facebook

2.3 Panoramica del ricevitore (FGr4B)



2.3.1 Indicatore di stato

L'indicatore di stato viene utilizzato per indicare l'alimentazione e lo stato di funzionamento del ricevitore.

- Spento: l'alimentazione non è collegata.
- Acceso fisso in rosso: il ricevitore è acceso e funzionante.
- Lampeggiante rapidamente: il ricevitore sta effettuando il binding.
- Lampeggiante lentamente: il trasmettitore collegato è spento o il segnale è perso.
- Stato tre lampeggi e uno spento: il ricevitore entra in modalità di aggiornamento forzato del firmware.



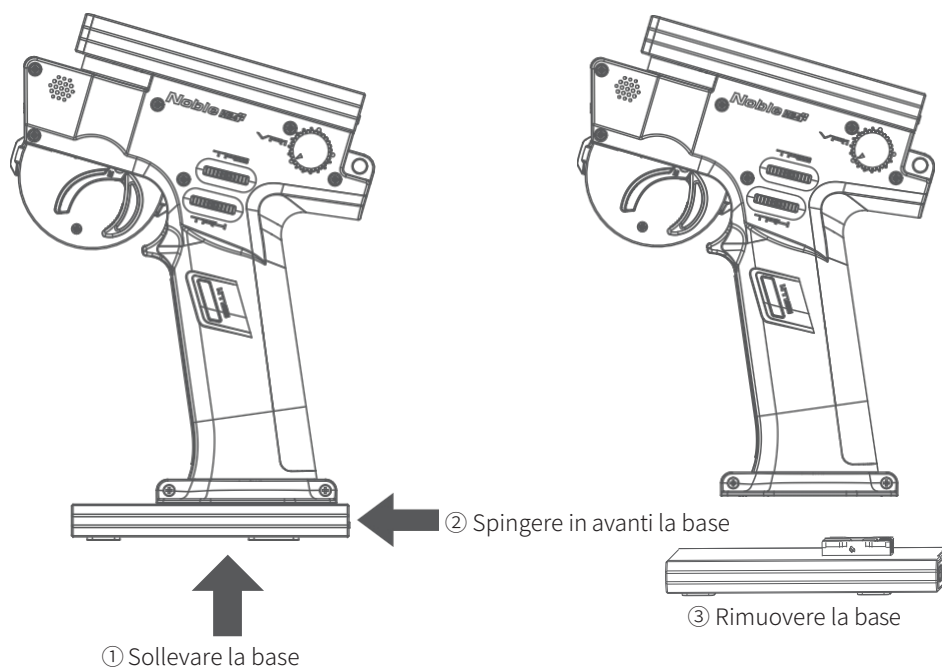
3. Per iniziare

Prima dell'uso, installare la batteria e collegare il sistema come indicato di seguito.

3.1 Installazione della batteria del trasmettitore

Il Noble NB4+ ha 2 batterie, una situata nell'impugnatura e una nella base rimovibile. Per fissare la base:

1. Allineare la base in modo che l'impugnatura del trasmettitore sporga leggermente sul retro.
2. Inserire con cautela i contatti della base nel foro nella parte inferiore dell'impugnatura.
3. Tenere saldamente la maniglia e tirare la batteria all'indietro. Quando è fissata correttamente, si dovrebbe sentire un clic.



微信公众号



Bilibili



Website



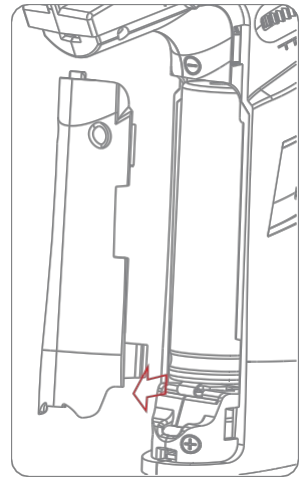
Facebook

Procedura per sostituire la batteria integrata nell'impugnatura:

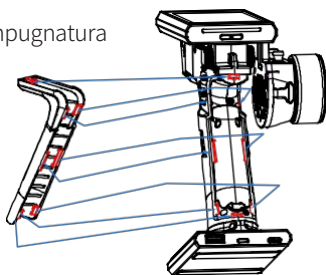
1. Rimuovere prima l'impugnatura, quindi rimuovere il coperchio della batteria dell'impugnatura (coperchio della batteria 18650) ;
2. Rimuovere la batteria 18650 da sostituire, allineare l'estremità negativa della batteria 18650 completamente carica con l'estremità del vano batteria con molla, premere la molla e installare la batteria ;
3. Chiudere il coperchio della batteria dell'impugnatura (coperchio della batteria 18650), installare l'impugnatura, accenderla e verificare che il trasmettitore funzioni normalmente.

Note:

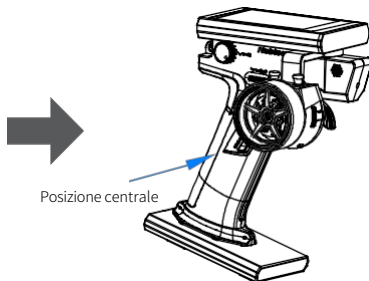
1. Prima di sostituire la batteria integrata nell'impugnatura, assicurarsi che il trasmettitore sia spento e scollegato!
2. Quando si inserisce la batteria integrata nell'impugnatura, prestare attenzione ai poli positivo e negativo della batteria.
3. Per evitare che l'impugnatura venga danneggiata durante la rimozione o il montaggio, prestare attenzione alla forza di controllo durante le operazioni e seguire i passaggi riportati di seguito per rimuovere l'impugnatura.



Passaggi per la rimozione dell'impugnatura

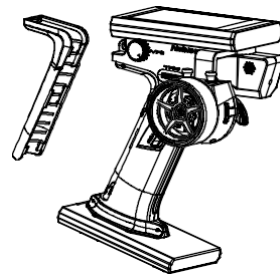


① Controllare la posizione delle 8 clip.



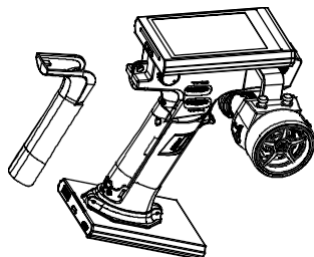
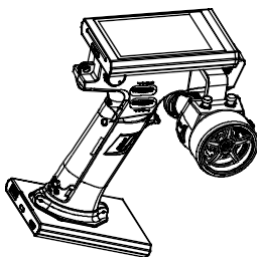
Posizione centrale

② Sganciare la clip centrale dell'impugnatura dal centro dello spazio di assemblaggio, quindi rimuovere tutte le clip rimanenti dal centro verso la periferia.

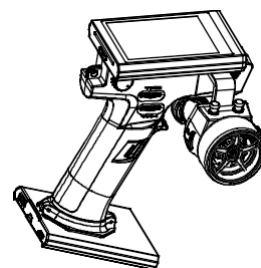


③ Rimuovere l'intera impugnatura in modo naturale.

Procedura di montaggio dell'impugnatura



① Allineare le 8 clip dell'impugnatura.



② Inserire l'impugnatura nel manico, premere con il pollice le 8 posizioni delle clip. Applicare una forza crescente fino a quando il bordo dell'impugnatura non è completamente fissato alle parti in plastica.



4. Istruzioni per l'uso

Dopo l'installazione, seguire le istruzioni riportate di seguito per utilizzare il sistema.

4.1 Accensione

Seguire i passaggi riportati di seguito per accendere il trasmettitore:

1. Assicurarsi che:
 - La batteria è completamente carica e installata correttamente.
 - Il ricevitore è installato correttamente e acceso.
2. Tenere premuto il pulsante di accensione fino all'accensione dello schermo.
3. Collegare l'alimentatore al ricevitore.

4.2 Accoppiamento

L'impostazione di fabbrica del collegamento tra trasmettitore e ricevitore è stata completata con successo. Se è necessario ricollegarli, seguire i passaggi riportati di seguito.

Note:

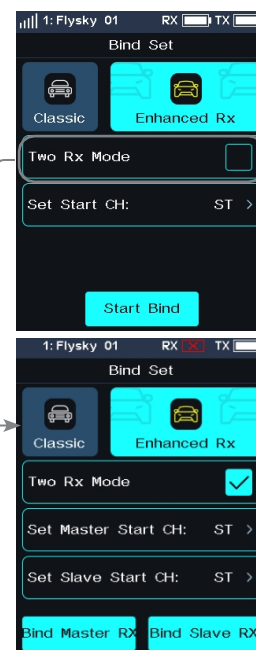
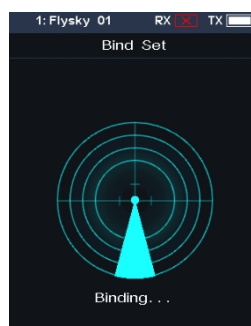
1. I ricevitori dotati del protocollo AFHDS 3 sono disponibili nella versione classica e nella versione avanzata. Modelli della versione classica: FGr4, FGr4S, FGr4P, FTr4, FTr10 e FTr16S (saranno disponibili menu a comparsa). Modelli dell'edizione avanzata: FGr4B, FGr8B, FGr12B, FTr8B, FTr12B, GMr e TMr.
2. Quando si seleziona AFHDS 3 2 way come standard RF: il LED del ricevitore rimane acceso se il binding ha esito positivo e il trasmettitore esce automaticamente dall'interfaccia di binding. Quando si seleziona AFHDS 3 1 way come standard RF: il LED del ricevitore lampeggia lentamente se il binding ha esito positivo. Uscire dall'interfaccia di binding cliccando su "X" sul lato trasmettitore.
3. Durante il collegamento, l'utente deve scegliere tra l'edizione classica e quella avanzata.
4. Quando viene stabilita una comunicazione bidirezionale stabile tra il trasmettitore e il ricevitore, il trasmettitore riconosce il ricevitore come un ricevitore non FLYSKY, il sistema avvisa e interrompe la comunicazione.

Passaggi di associazione:

1. Avviare il trasmettitore e accedere a [RX Set]. Fare clic su [Bind Set] e selezionare il ricevitore classico o avanzato. Fare clic su [Start Bind] per accedere alla modalità di associazione.
2. Fai in modo che il ricevitore entri nello stato di associazione;
3. Verificare che tutto funzioni come previsto. In caso contrario, ripetere i passaggi precedenti.

Note:

1. Se è stato selezionato il ricevitore potenziato, è possibile scegliere la [Modalità doppio ricevitore] in questa interfaccia. L'impostazione predefinita è la modalità ricevitore singolo. In questa modalità, è sufficiente impostare il canale di avvio e fare clic su [Avvia associazione] per entrare in modalità di associazione. Nella modalità doppio ricevitore, è necessario prima selezionare la modalità doppio ricevitore, impostare il canale di avvio



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

canali dei ricevitori primario e secondario rispettivamente, quindi fare clic su "Ricevitore classico" e "Ricevitore avanzato" per accedere allo stato di associazione.

2. Il canale di avvio predefinito del ricevitore primario è "Sterzo", mentre quello del ricevitore secondario viene regolato automaticamente in base al numero di canali del trasmettitore. Ad esempio, se il trasmettitore ha 4 canali, il canale di avvio predefinito del ricevitore secondario è "Sterzo"; quando i canali sono più di 4, il canale di avvio predefinito è CH5.
3. I diversi modelli di ricevitore presentano lievi differenze nel funzionamento del binding. Per i passaggi specifici, fare riferimento al manuale del ricevitore.

e ricevitore.

4.3 Indicatore LED del trasmettitore

Il colore del LED del trasmettitore può essere personalizzato oppure è possibile selezionare uno dei cinque colori definiti nelle opzioni (rosso, verde, blu, giallo o bianco) e regolare la luminosità del LED. Il display LED può anche essere spento o impostato per indicare la carica della batteria del trasmettitore utilizzando la funzione [Indicatore batteria].

Per cambiare il colore del LED, consultare la sezione 8.8 LED del presente manuale utente.

4.4 Spegnimento

Per spegnere il sistema, procedere come segue:

1. Scollegare prima l'alimentazione del ricevitore.
2. Tenere premuto il pulsante di accensione del trasmettitore fino a quando lo schermo non si spegne.

potrebbe causare danni o lesioni gravi.

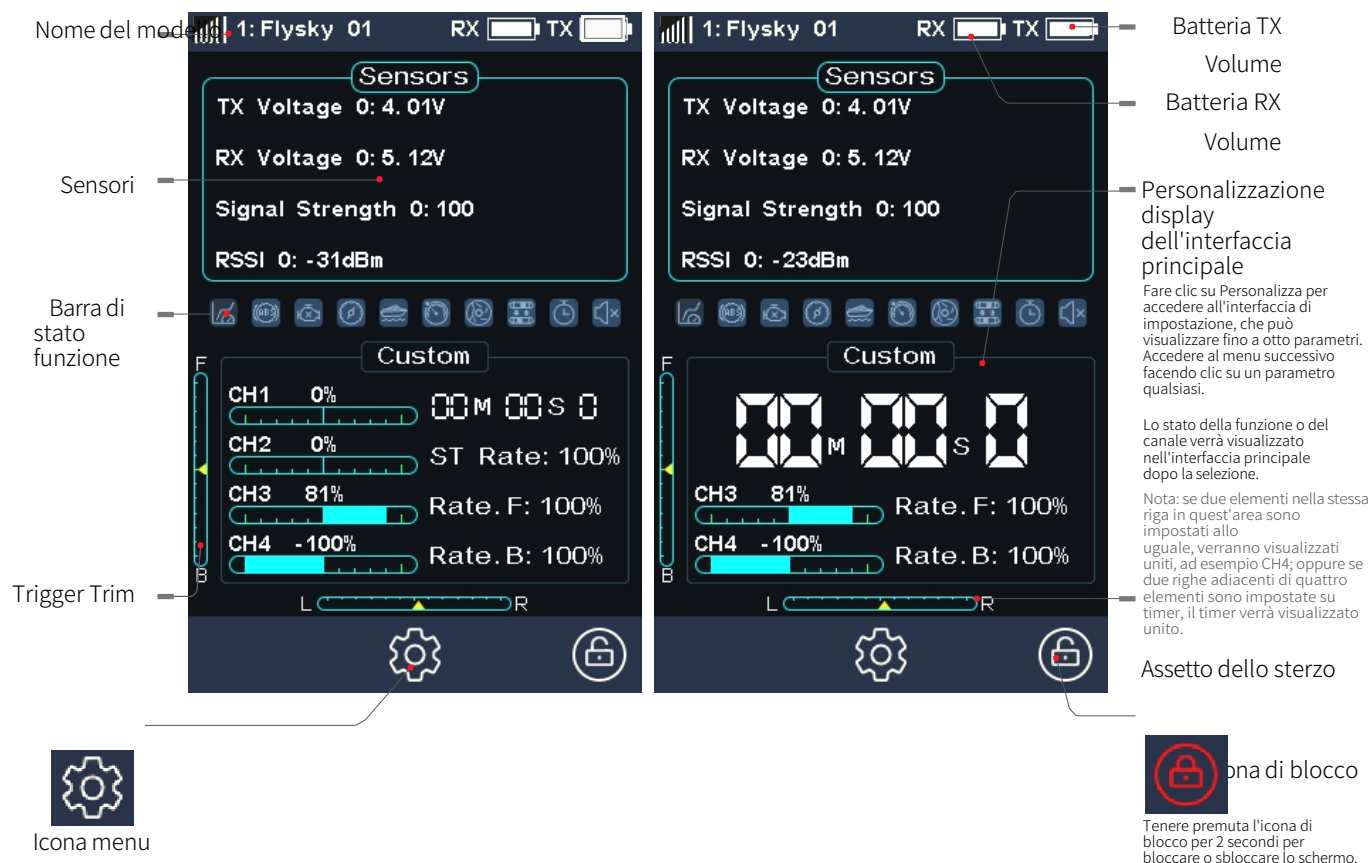


5. Interfaccia di sistema

L'interfaccia principale visualizza principalmente informazioni relative al modello, come le informazioni sulla tensione del trasmettitore, lo stato delle funzioni e così via.

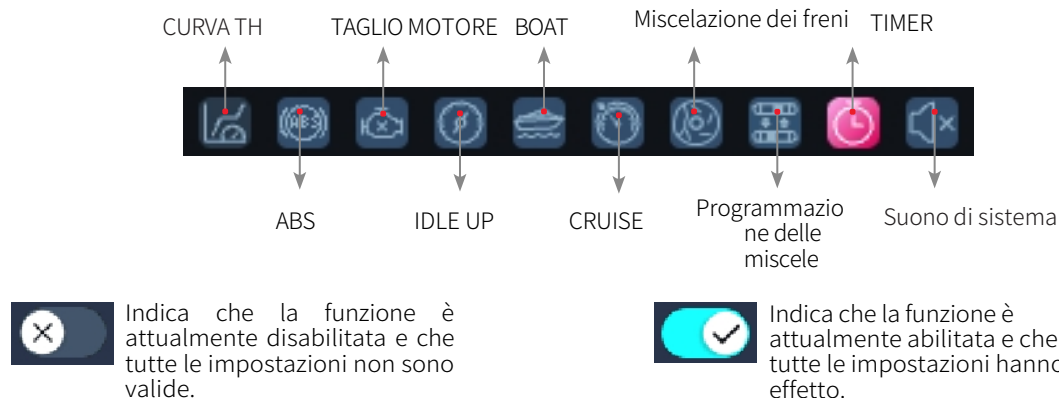
Il display dell'interfaccia principale può essere personalizzato in base alle esigenze, compresi gli stati e i dati dell'interfaccia principale. È possibile visualizzare fino a 8 stati e dati.

Interfaccia principale scorrimento a sinistra: visualizzazione canale; scorrimento a destra: Failsafe; scorrimento verso l'alto: Timer; scorrimento verso il basso: Impostazioni di sistema. Se è necessario modificare le impostazioni, fare clic su [8.9 Scorciatoia interfaccia principale].



Barra di stato delle funzioni

La barra di stato delle funzioni mostra lo stato delle varie funzioni. Se la funzione è visualizzata in colore brillante, significa che è attiva; se è visualizzata in grigio chiaro, significa che è inattiva.



6. Impostazioni delle funzioni

Questa sezione illustra le funzioni dettagliate e il loro utilizzo.

Note:

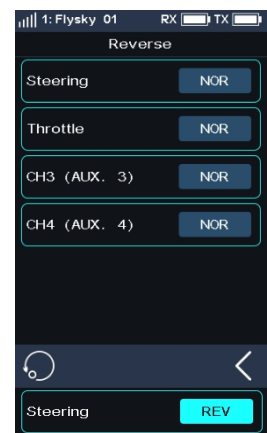
1. Lo stato predefinito di fabbrica di questo trasmettitore consente all'utente di impostare le funzioni sotto CH1-CH4, seguire i passaggi per le impostazioni delle funzioni specifiche per altri canali (fare riferimento alla definizione del numero di canale di 6.9 MODELLO per l'impostazione di 6 canali o 8 canali).
2. Alcune funzioni sono disabilitate per impostazione predefinita e potrebbe essere necessario toccare  e abilitare la funzione affinché l'impostazione abbia effetto.
3. I menu delle funzioni possono variare a seconda dei protocolli del ricevitore. Prevale il menu effettivo del prodotto.

6.1 REV

La funzione REV (funzione inversa) viene utilizzata per correggere la direzione di un servo o di un motore in relazione ai comandi del sistema.

Configurazione:

1. Toccare la casella accanto al nome dei canali. Se il canale è in modalità normale, la casella visualizzerà "NOR", se è invertito visualizzerà "REV".
2. Verifica che tutto funzioni come previsto.



6.2 EPA

Gli endpoint sono i limiti della gamma di movimento dei canali. Ci sono due endpoint, un endpoint basso e un endpoint alto.

Configurazione:

1. Toccare la casella del punto finale basso o alto su un canale oppure spostare il comando nella direzione che si desidera limitare. Il punto finale selezionato verrà evidenziato in verde.
2. Utilizzare "+" e "-" per modificare la posizione dell'endpoint (tenere premuto per accelerare la regolazione). Il massimo è 120% e il minimo è 0%.
3. Eseguire un test per assicurarsi che tutto funzioni come previsto.



6.3 SUB TR

SUBTRIM può essere utilizzato per regolare l'errore della struttura modificando la posizione neutra del canale.

Ad esempio, se le ruote di un'auto sono leggermente disallineate, anche quando il volante del trasmettitore non viene toccato, è possibile utilizzare il subtrim per correggere l'allineamento.

Configurazione:

1. Toccare la casella accanto al nome del canale per selezionarlo. Una volta selezionato, la casella verrà evidenziata.
2. Utilizzare "+" e "-" per modificare la posizione del subtrim.
3. Verifica che tutto funzioni come previsto.



6.4 ST DR/EXP

Questa funzione modifica la curva di risposta del canale dello sterzo.

Questa funzione è abilitata di default, clicca su per disabilitarla, quindi l'icona cambierà in .

Questa funzione può essere attivata o disattivata tramite i comandi SW, mentre le velocità e le curve corrispondenti possono essere regolate tramite altri trim o manopole. Per l'impostazione, fare riferimento alla funzione [Assign].

Ci sono 2 parametri principali:

[Rate]: modifica i limiti esterni dello sterzo, il valore predefinito e massimo è 100%.

[Exp]: modifica la curva di sterzata, che cambia la risposta del volante. L'impostazione Exp. può essere positiva o negativa.

Configurazione:

1. Toccare [Rate] o [EXP] (quando un'opzione è selezionata, verrà evidenziata).
2. Utilizzare "+" e "-" per aumentare o diminuire la percentuale secondo necessità. Il valore della percentuale aumenta cliccando su "+" e diminuisce cliccando su "-".
3. Per disattivare la funzione, toccare . L'icona cambia in e la funzione viene disabilitata.
4. Verificare che tutto funzioni come previsto.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.5 TH DR/EXP

Questa funzione, simile alla funzione ST DR/EXP, viene utilizzata per controllare il canale dell'acceleratore.

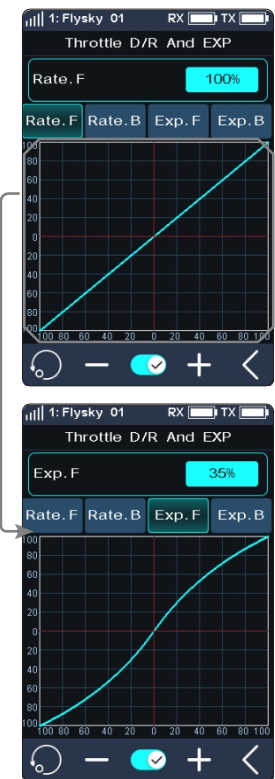
Questa funzione può essere attivata o disattivata tramite i tasti SW, mentre i valori e le curve corrispondenti possono essere regolati tramite altri trim o manopole. Per l'impostazione, fare riferimento alla funzione [Assign].

[Rate.F] e [Rate.B]: utilizzati per regolare la pendenza della curva di avanzamento o di frenata, minore è il valore impostato, minore sarà la pendenza. L'intervallo massimo è 100%.

[Exp.F] e [Exp.B]: modificano la curva di avanzamento o di frenata. Quando il valore è impostato su 0, la curva diventa una linea. L'intervallo di impostazione è -100% - 0 - 100%.

Configurazione:

1. Toccare [Rate.F], [Rate.B] o [Exp.F],[Exp.B].
2. Utilizza "+" e "-" per aumentare o diminuire la percentuale secondo necessità. La pendenza della curva aumenta quando si tocca "+" e diminuisce quando si tocca "-".
3. Ripeti l'operazione per le altre impostazioni, se necessario.
4. Verificare che tutto funzioni come previsto.



6.6 ABS

A.B.S. sta per sistema di frenata automatica. Questa funzione viene utilizzata per impedire il bloccaggio delle ruote che può causare la perdita di controllo o lo slittamento. L'A.B.S. gestisce questo aspetto regolando la quantità di pressione esercitata dai freni, che viene effettuata pompando i freni in modo intermittente anziché con una forza costante.

Ci sono sei sottomenu per l'impostazione della funzione A.B.S.: [Ritorno freno], [Ritardo], [Lunghezza ciclo], [Punto di attivazione], [Ciclo di lavoro] e [Mix sterzo].

Nei sottomenu, gli impulsi sono visualizzati come un'onda quadra, con i picchi che indicano la frenata e i minimi che indicano la riduzione della frenata. Man mano che il valore cambia, l'onda quadra cambierà per rappresentare le impostazioni correnti della funzione.

Il punto di attivazione è rappresentato da una linea bianca sul grafico.

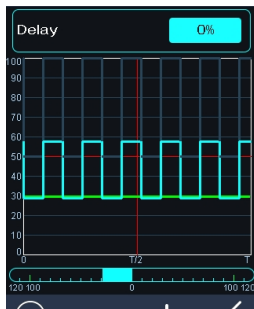
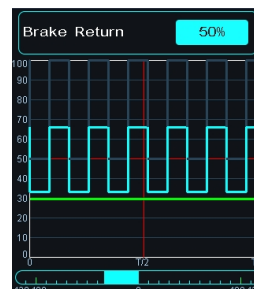
Sotto il grafico è presente una barra che mostra la posizione di frenata in tempo reale. Quando questa funzione è attiva e si aziona il freno, la barra verde oscilla in tempo reale indicando l'attivazione dell'A.B.S.

Per attivare questa funzione, premere . L'icona cambierà in quando è attiva.



Ritorno frenata

Controlla la riduzione della frenata durante ogni impulso. Può essere impostato su qualsiasi valore compreso tra 0% e 100%. L'impostazione predefinita è 50%. Se impostato su 60%, quando i freni sono attivi, il sistema rimuoverà il 60% della forza frenante ad ogni impulso.



Ritardo

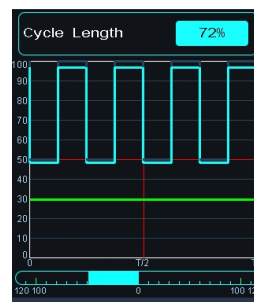
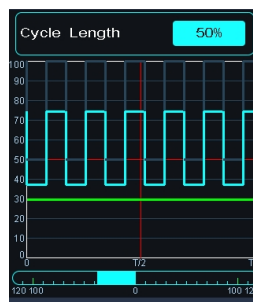
Determina il tempo necessario affinché il sistema A.B.S. entri in funzione. Con un'impostazione dello 0%, il sistema A.B.S. entrerà in funzione non appena si aziona il freno. Più alto è il valore, più tempo ci vorrà perché l'A.B.S. entri in funzione.

Con un'impostazione pari allo 0%, non vi sarà alcun ritardo, il che significa che i freni saranno azionati non appena vengono attivati. L'impostazione massima del 100% comporterà un ritardo di 2 secondi.

Durata del ciclo

Aumenta o diminuisce il tempo tra gli impulsi. Più alto è il valore, più lungo sarà l'impulso.

L'impostazione massima del 100% comporterà una lunghezza del ciclo di 0,5 secondi.



Punto di attivazione

Configura il punto in cui l'A.B.S. inizia a funzionare. Maggiore è la percentuale, maggiore sarà la distanza che il trigger dovrà percorrere per attivare l'A.B.S.

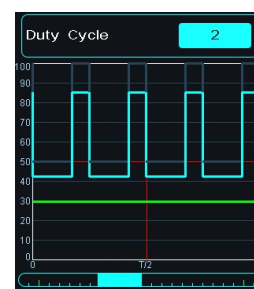
0%-100% rappresenta l'intera corsa del servocomando di frenata.

Ciclo di lavoro

Modifica la durata di ciascun impulso e l'intervallo tra essi. L'intervallo di regolazione va da -4 a +4 cicli. Al variare del valore, la durata dei picchi e dei minimi delle onde di frenata cambierà indipendentemente l'una dall'altra e non sarà più simmetrica.

Regolazione del rapporto di rilascio del freno

Quando il periodo è impostato su "0", il rapporto è 1: 1; quando il periodo è impostato su "1", il rapporto è 1: 2; quando il periodo è impostato su "-1", il rapporto è 2: 1.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook



Mix sterzo

L'A.B.S. può essere attivato o disattivato automaticamente durante la sterzata quando combinato con il volante.

La percentuale rappresenta la posizione di attivazione attraverso l'intera gamma di movimento. E rappresenta l'interno, N rappresenta l'esterno; se è impostato il 50% N, la funzione ABS si disattiva quando si trova entro il 50% (10% N-50% N) e si attiva quando si trova al di fuori del 50% (50% N-100% N);

Se è impostato il 50% E, la funzione ABS si attiverà entro il 50% (10% E-50% E) e si disattiverà al di fuori del 50% (50% E-100% E).

Configurazione:

1. Toccare "☑" per abilitare questa funzione.
2. Toccare un'impostazione per selezionarla.
3. Toccare "+" o "-" per modificare il valore.
4. Ripetere l'operazione secondo necessità.
5. Verifica che tutto funzioni come previsto.

6.7 TIMER

Questa funzione può essere impostata con una varietà di timer, per calcolare in generale il tempo totale di funzionamento del modello, il tempo specifico dedicato alla competizione o il tempo di funzionamento del trasmettitore, ecc.

La funzione può essere abilitata, disabilitata o conteggiata ciclicamente tramite tasti SW, e il timer può essere azzerato con un solo tocco. Fare riferimento alla funzione [Assegna].

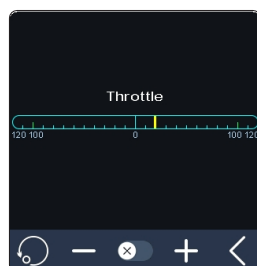
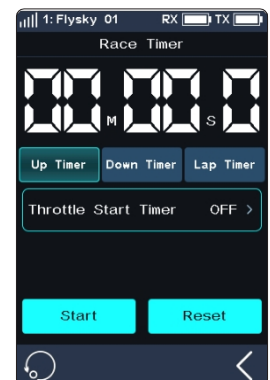
La funzione timer può essere attivata in tre modalità:

Modalità I :

1. Fare clic su [Modalità timer: timer ascendente]. Quindi fare clic sulla funzione corrispondente in base alle esigenze. Fare clic su [K] per tornare all'interfaccia precedente.
2. Fare clic su [Start] per avviare il timer. Fare clic su [Stop] per arrestare il timer. Fare clic su [Reset] per ripristinare il valore predefinito della funzione timer singolo.

Modalità II :

1. Fare clic su [Timer avvio acceleratore]. Fare clic su "+" o "-" per modificare il valore di avvio dell'acceleratore. Premere "+" o "-" per alcuni secondi per accelerare il valore di avvio dell'acceleratore. Il livello di modifica del valore è 1 e l'intervallo di livello è compreso tra -100 e 100. Gli utenti possono regolarlo a piacere.
2. Fare clic su "☑" (Attiva timer avvio acceleratore) per attivare questa funzione. L'interfaccia mostra "Throttle start timer open" (Timer avvio acceleratore aperto). Ciò indica che l'attivazione è avvenuta con successo.



3. Verificare che l'impostazione sia normale come previsto. Vale a dire, quando l'acceleratore viene regolato sul valore impostato, il timer inizierà il conteggio.

Modalità III :

Il timer può essere attivato o disattivato rapidamente tramite la funzione di assegnazione dei tasti. Il sistema invierà un promemoria quando raggiungerà il minuto esatto.

Il timer di gara ha 3 modalità:

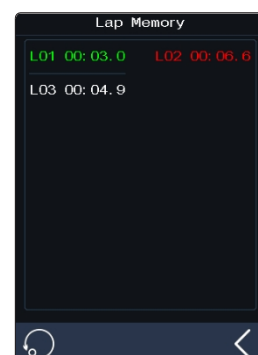
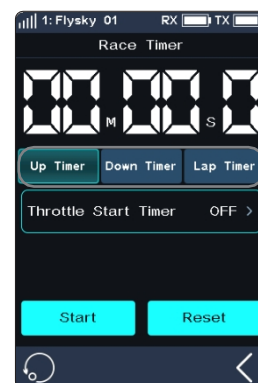
[Timer ascendente]: avvia il cronometro da zero.

[Timer Down Then UP]: Conto alla rovescia dal tempo impostato, il tempo minimo è 1 secondo. Il sistema invierà un promemoria quando raggiungerà il minuto esatto. Quando il conto alla rovescia è inferiore a 1 minuto, il sistema emetterà un avviso vocale a 30 secondi, 20 secondi e 15 secondi. Quando il tempo rimanente è di soli 10 secondi, il sistema invierà un avviso vocale ogni secondo. Quando il timer raggiunge lo 0, il sistema invierà un avviso vocale per segnalare che il tempo è scaduto e avvierà il timer.

Fare clic su [Timer conto alla rovescia]. Quindi fare clic sull'interfaccia di visualizzazione dei minuti o dei secondi, facendo clic su "+" o "-" per modificare la durata. Tenere premuto "+" o "-" per accelerare la regolazione. La durata massima è di 99 minuti e 59 secondi.

[Cronometro]: registra il tempo di ogni singolo giro. Una volta attivato, l'icona di accensione diventerà l'icona del giro. Ogni volta che si preme l'icona del giro, l'ultimo giro verrà registrato nell'elenco del cronometro. Il numero massimo di giri è 99 e il tempo minimo per ogni giro deve essere superiore a 3 secondi.

[Memoria giri]: registra i risultati del cronometro.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.8 ASSEGNA

La funzione di assegnazione dei tasti viene utilizzata per assegnare tasti o interruttori a diverse funzioni per una rapida commutazione o controllo. Se il colore di base di un comando è verde, significa che il comando è stato assegnato.

Controlli SW

I tasti SW1L, SW1R, SW2 e SW3 possono abilitare, disabilitare o commutare da CH3 a CH8 e molte altre funzioni. La combinazione di SW2 e SW3 può regolare i valori dei canali e delle funzioni selezionati.

Nota: il numero di canali da controllare dipende dalla [Definizione del numero di canale].

[Funzione]: assegna funzioni a questo tasto o manopola.

[Direzione]: Utilizzata per impostare l'avanzamento o il ritorno indietro di questo pulsante o manopola.

[Modalità]: quando si seleziona "Trigger", i dati del canale cambiano una volta tramite l'attivazione del tasto. I dati del canale tornano allo stato precedente all'operazione del tasto quando il tasto viene rilasciato. Quando si seleziona "TURN", i dati del canale rimangono in vigore al momento dell'attivazione se il pulsante viene rilasciato.

[Step]: Step, utilizzato per regolare la variazione di valore di una singola operazione. "1" significa spostare il tasto una volta, il livello di variazione del valore è 1, l'intervallo di livello è 1-120, l'utente può regolarlo secondo necessità.

Configurazione:

1. Toccare [SW1-L] o una qualsiasi delle altre icone dei pulsanti.
2. Toccare [Funzione], quindi toccare la funzione o il canale desiderato.
Se la funzione o il canale sono stati assegnati a un altro tasto, il sistema visualizzerà il messaggio "La funzione è già assegnata a SW2. Sei sicuro? Assegnata a SW1-L." Fare clic su [Sì] per effettuare il cambio.
3. Fare clic sull'opzione [Trigger] sul lato destro di [Mode]. Verrà quindi visualizzato [TURN]. Ciò indica che i dati del canale vengono modificati una volta per ogni attivazione di questo pulsante e che i dati vengono mantenuti nello stato in cui l'attivazione è efficace.
4. Fare clic sull'opzione [NOR] sul lato destro di [Direzione]. Verrà quindi visualizzato [REV]. Ciò indica che il funzionamento effettivo di questo pulsante è invertito con l'uscita.

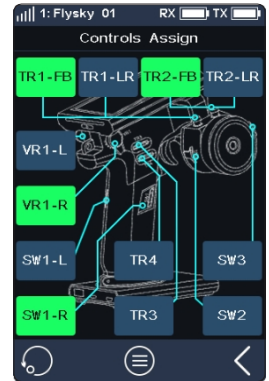
Passaggio a C BTN (pulsante combinato)

1. Fare clic su [SW2] o [SW3] per accedere al sottomenu, quindi fare clic su [Button Type S BTN] per passare a [C BTN].

[Button Type S BTN]: significa che il tasto o la manopola possono controllare separatamente l'attivazione, la disattivazione o il passaggio da una direzione all'altra.

[Button Type C BTN]: significa che il tasto o la manopola possono regolare i valori della funzione o del canale in due direzioni (verso l'alto e verso il basso).

2. Fare clic su [Tipo], passare da [Normale] a [2 POS] e [3 POS] secondo necessità.
3. Toccare [Funzione] quando il tipo è impostato su Normale, toccare la funzione desiderata e fare clic su  per tornare all'interfaccia precedente.
A un tasto o a un interruttore è possibile assegnare una funzione o un canale. Quando [Tipo] è impostato su [2 POS] o [3 POS], la funzione non può essere assegnata.
4. Fare clic sull'opzione [NOR] a destra di [Direzione] e la visualizzazione di [Inverso] indica che il funzionamento effettivo di questo pulsante è invertito con l'uscita.
5. Fare clic su [Step], quindi utilizzare "+" o "-" per modificare il valore. Quando [Type] seleziona [2 POS] o [3 POS], il valore del passo non è regolabile.

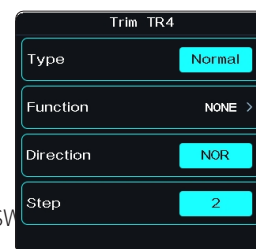


Controlli TR

I sei tasti o manopole (TR1-FB, TR1-LR, TR2-FB, TR2-LR, TR3 e TR4) hanno la stessa funzione e possono essere utilizzati per regolare rapidamente i valori da CH3 a CH8 e diverse funzioni, con l'assegnazione di interruttori a 2 o 3 posizioni.

Nota: il numero di canali controllati è soggetto alla [Definizione del numero di canale].

La procedura operativa di questa funzione è sostanzialmente la stessa dell'impostazione del controllo SV



Controlli VR

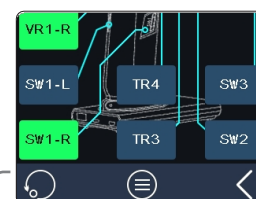
Le funzioni di VR1-L e VR1-R sono le stesse di cui sopra. Tuttavia, il passo non è regolabile.



Assegnazione tasti

Fare clic su "🔑" per accedere alla schermata [Keys Assign]. In questo elenco è possibile visualizzare informazioni dettagliate sull'assegnazione delle funzioni di tutti i tasti e le manopole.

È possibile fare clic direttamente sulla funzione del pulsante corrispondente per impostare la funzione.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.9 NOME

È possibile personalizzare il nome della funzione in base al nome della funzione del canale. È anche possibile scegliere un nome cinese preimpostato.

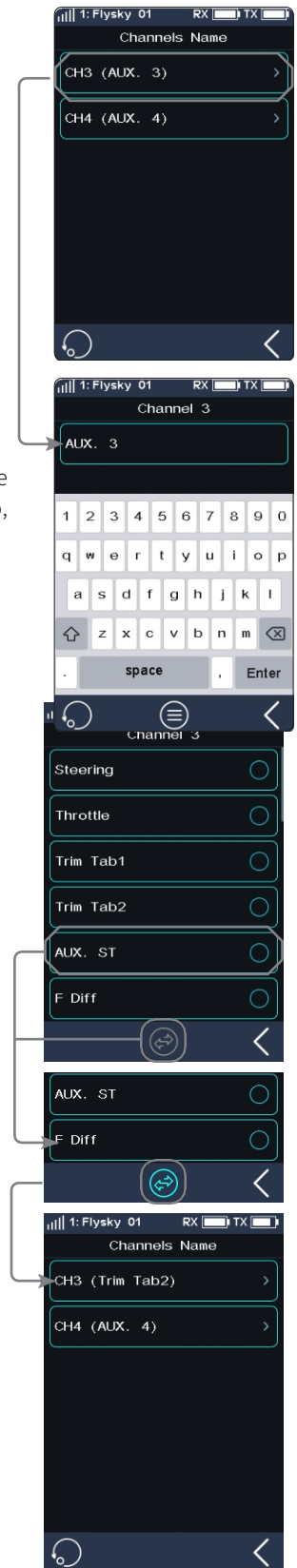
Nome canale cinese predefinito

Sterzo, Acceleratore, Trim Tab1, Trim Tab2, Aux.ST, F Diff, C Diff, R Diff, Cambio, Scatola del cambio, CutGear, Luci, H Beam, L Beam, F Light, T Light, Fumo, Fischietto, Cabestano, Ecas, Motore.

Nota: il numero di canali è soggetto alla [Definizione del numero di canale].

Configurazione:

1. Fare clic su [NAME] per accedere all'interfaccia.
2. Fare clic sul canale corrispondente. Premere [Invio] per confermare. Fare clic su [K] per tornare all'interfaccia del livello precedente.
 - È possibile impostare un nome con qualsiasi combinazione di lettere, numeri o simboli.
3. Se si desidera selezionare un nome cinese preimpostato, fare clic su [☺]. Fare clic sul nome corrispondente in base alle esigenze, quindi fare clic su [■]. Quando il nome viene salvato, l'icona diventa [☺]. Fare clic su [K] per tornare all'interfaccia del livello precedente.



6.10 MODELLO

Le funzioni modello vengono utilizzate per modificare, ripristinare, rinominare, copiare o personalizzare la visualizzazione e l'ordinamento del menu principale. Il Noble NB4+ può memorizzare fino a 25 modelli.

Selezione modello

Seleziona un modello.

Toccare [Selezione modello], quindi toccare un modello dall'elenco. Quindi fare clic su "Sì" nel menu di richiesta.

Nome: FlySky 01

Per assegnare un nome al modello.

Dopo aver cliccato, utilizzare la tastiera nell'interfaccia per digitare un nuovo nome. Una volta completata l'impostazione, cliccare su "Invio" per salvare l'impostazione. Cliccare su "↩" per tornare indietro.

Definizione del numero di canale

Questa funzione viene utilizzata per selezionare il numero di canali (da 2 a 8 canali).

Nota: quando l'utente seleziona 2 canali (Fast), si tratta della modalità di velocità massima.

Toccare [Definizione numero canale], quindi toccare il numero di canale desiderato e fare clic su "Sì" nel menu di richiesta.

Se si passa da un numero maggiore di canali a un numero minore, il sistema visualizzerà il messaggio "Il modello verrà ripristinato e sarà necessario ricollegarlo. Sei sicuro?". Fare clic su "Sì". Il passaggio è stato completato con successo. Se si passa da un numero minore di canali a un numero maggiore, il sistema visualizzerà il messaggio "Dopo il passaggio sarà necessario ricollegarlo. Sei sicuro?". Fare clic su "Sì". Il passaggio è stato completato con successo.

Configurazione della frequenza radio

Comprende la configurazione del protocollo RF e l'aggiornamento del modulo RF del trasmettitore e del ricevitore.

RF Std. (Standard RF)

[AFHDS3 1 Way]: presenta una latenza inferiore, consentendo a un trasmettitore di collegarsi a più ricevitori. Viene applicato quando il modello non necessita di dati di ritorno.

[AFHDS3 2 Way]: con la funzione di ritorno bidirezionale, può restituire i dati di feedback dai ricevitori e dai sensori e realizzare un trasmettitore per un ricevitore.

[Mini-Z(EVO)]: viene utilizzato con il ricevitore Kyosho FHSS per controllare le auto Kyosho miniZ EVO. Il numero di canali è fisso (due canali).

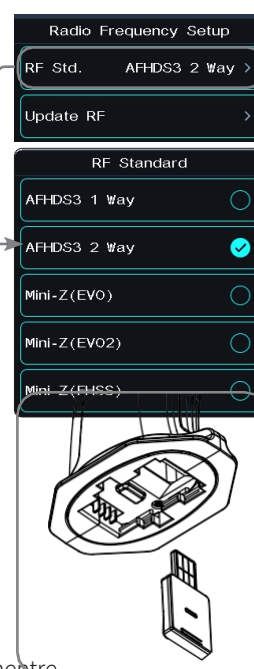
[Mini-Z(EVO2)]: è compatibile con il ricevitore Mini-Z RF3V2 per controllare le auto Kyosho miniZ EVO. Il numero di canali è fisso (due canali: sterzo e acceleratore).

[Mini-Z(FHSS)]: viene utilizzato con un ricevitore Kyosho FHSS per controllare le auto Kyosho miniZ FHSS. Il numero di canali è fisso (quattro canali).

La testa RF FS-RM005 supporta un trasmettitore Noble+. È compatibile solo con le auto Kyosho Mini-Z (FHSS).

Procedura di associazione quando si utilizza il modulo RF FS-RM005:

1. Rimuovere l'alimentatore mobile dalla base del trasmettitore e inserire correttamente la testa RF nella base del trasmettitore (come mostrato nella figura a destra).
2. Fare clic su [MODELLO]. Selezionare l'impostazione RF come Mini-Z (FHSS).
3. Inserire il modulo RF FS-RM005 e reinstallare l'alimentatore della base del trasmettitore.
4. Collegare il cavo di alimentazione al trasmettitore. Premere il tasto di associazione del ricevitore mentre



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

collegare l'alimentatore del ricevitore. A questo punto, l'indicatore LED del ricevitore lampeggia rapidamente.

- Le modalità di funzionamento variano a seconda dei ricevitori in caso di stato di associazione.
 - Quando Mini-Z (FHSS) non è selezionato, il modulo FS-RM005RF non ha la funzione di trasmissione RF e il suo alimentatore è spento.
5. Fare clic su [RX SET]. Selezionare [Bind Set]. Dopo che il LED del ricevitore lampeggia lentamente, il trasmettitore uscirà automaticamente dallo stato di associazione. Quando il LED del ricevitore è acceso fisso, indica che l'associazione è avvenuta con successo.
 6. Verificare che il servo funzioni correttamente. Se è necessario ripetere l'operazione, ripetere i passaggi precedenti.

Modifica del protocollo RF

Fare clic su [RF Std. (RF standard)] per accedere al sottomenu. Fare clic sul lato destro della funzione corrispondente. Selezionare "Sì" dopo la comparsa della finestra di richiesta e fare clic su "OK" per tornare all'interfaccia del livello precedente.

- Se si passa allo standard RF, il modello verrà ripristinato e sarà necessario eseguire nuovamente il collegamento.

Aggiornamento RF

La funzione di aggiornamento RF può essere utilizzata per aggiornare il firmware del modulo RF integrato. Dopo aver aggiornato il firmware del trasmettitore, è necessario aggiornare l'RF quando il sistema segnala che l'RF non funziona o che l'accoppiamento del ricevitore non riesce.

Fare clic su [Aggiorna RF], quindi su "Sì" dopo la comparsa dell'interfaccia di richiesta. Viene visualizzata una barra di avanzamento dell'aggiornamento. Attendere alcuni secondi. L'aggiornamento è completato. Il trasmettitore uscirà automaticamente dall'interfaccia di aggiornamento. Se il trasmettitore non riesce ad accedere allo stato di aggiornamento RF, significa che non è presente alcun modulo RF o che il modulo RF è difettoso.

Menu principale personalizzato

È possibile personalizzare le funzioni di ordinamento e nascondimento del menu principale. Per visualizzare il menu, selezionare la casella di controllo. Per nascondere il menu, deselezionare la casella. Per modificare l'ordine del menu, selezionare il menu da spostare (evidenziato) e fare clic su [Sposta su] o [Sposta giù] in basso per modificare l'ordine del menu.

Nota: per impostazione predefinita, la funzione "Modalità principiante" è nascosta. Ad eccezione di [Sistema] e [Modello], tutte le altre funzioni possono essere nascoste.

Ripristino modello

Per ripristinare un modello.

Toccare [Ripristino modello], quindi selezionare il modello che si desidera ripristinare dall'elenco. Il sistema chiederà se si è sicuri, selezionare "Sì".

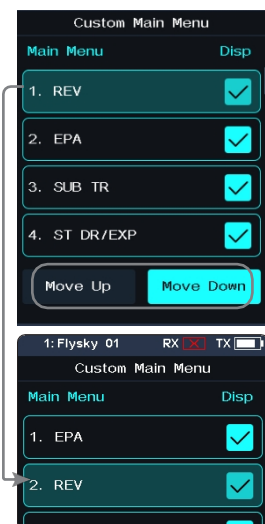
Copia modello

Per duplicare un modello.

Tocca [Copia modello], quindi tocca il modello da copiare dall'elenco. Seleziona quindi uno slot di destinazione dall'elenco: questo sovrascriverà tutto il contenuto dello slot. Il sistema chiederà se sei sicuro, seleziona "Sì".

Importazione o esportazione del modello

È possibile importare ed esportare modelli tramite FlySky Assistant, scaricabile dal sito web ufficiale FlySky, e quindi utilizzarlo sul PC (non è necessario tornare indietro per cliccare sul menu del trasmettitore, è possibile utilizzarlo direttamente)!



6.11 SENSORE

Questa funzione consente di visualizzare sul trasmettitore le informazioni dei sensori ricevute dal ricevitore.

Questa funzione mostra tutti i sensori collegati al ricevitore, compreso il tipo di sensore, l'ID e il valore in tempo reale.

È possibile accedervi rapidamente anche dalla schermata iniziale.

Questa funzione è disponibile quando il ricevitore è collegato al trasmettitore utilizzando il protocollo AFHDS 3 2 Way.



Visualizza sensori

Questo elenco mostra tutti i dati dei sensori collegati a questo dispositivo trasmettitore, inclusi il tipo di sensore, l'ID, il valore in tempo reale, la polarità e i valori limite.

[Tipo]: per visualizzare il tipo di sensore.

[ID]: per visualizzare il numero del sensore.

Per impostazione predefinita, il numero zero nell'elenco include tensione TX, tensione RX, segnale, RSSI, rumore e SNR.

Il n. 1 è l'informazione di ritorno del ricevitore slave (secondario).

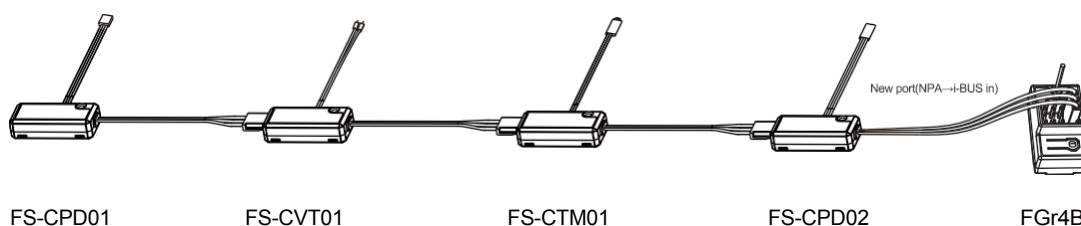
Il n. 2 è il primo sensore esterno collegato al ricevitore e così via, fino a un massimo di 14 sensori.

I dati di questo elenco vengono visualizzati in tempo reale. Quando il ricevitore è collegato a un sensore, questo elenco viene aggiornato per visualizzare i dati del nuovo sensore. Quando il sensore viene scollegato, i dati del sensore non vengono visualizzati.

[Valore]: per visualizzare i dati restituiti da un sensore.

Type	ID	Value
TX Voltage	0	3.98V
RX Voltage	0	5.11V
Signal Strength	0	100
RSSI	0	-19dBm
SNR	0	82dB
Noise	0	-101dBm
BVD Voltage	0	0.01V
Air Pressure	57	997.4hPa

Schema di collegamento dei sensori della serie i-BUS



Note:

1. Se si utilizzano i ricevitori AFHDS 3 versione classica, è necessario selezionare [RX Interface Protocol] nel menu [RX SET] e selezionare [i-BUS], salvare e uscire, quindi collegare il sensore alla porta i-BUS del ricevitore. Tutti gli altri passaggi rimangono invariati.
2. Se si utilizza un ricevitore versione avanzata, è necessario impostare la nuova interfaccia porta su i-BUS in.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

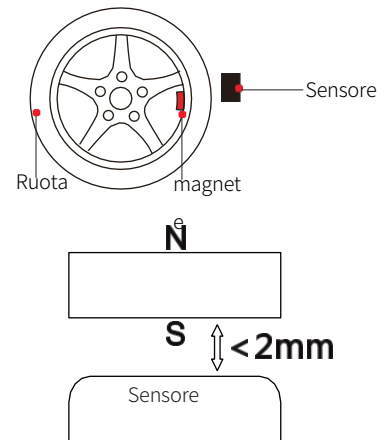
Sensore di velocità (FS-CPD01, FS-CPD02)

Il sensore di velocità viene utilizzato per testare la velocità del motore.

- "Velocità motore" indica che il sensore sta testando la velocità del motore; "0 giri/min" è il valore di misurazione della velocità.

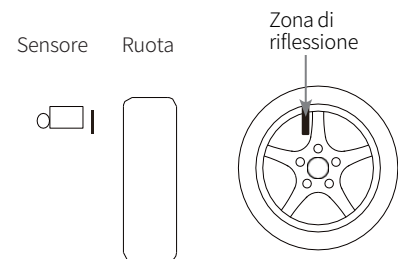
Sensore di velocità a induzione magnetica (FS-CPD01)

1. Collegare il sensore FS-CPD01 al ricevitore o ad altri sensori collegati al ricevitore utilizzando lo stesso metodo illustrato sopra.
2. Posizionare il sensore accanto al magnete, che è fissato nella posizione della rotazione assiale da testare (ad esempio all'interno del mozzo della ruota dell'automodello).
3. Posizionare il sensore entro 2 mm dal magnete, con il polo sud o nord del magnete parallelo al sensore.
4. Accendere il trasmettitore e selezionare [Sensore] > [Visualizza sensore]. Girare l'ingranaggio. Quando la colonna [Tipo] mostra "RPM" e il valore RPM (0rpm) nella colonna [Valore] cambia, l'installazione è stata eseguita correttamente. In caso contrario, ripetere i passaggi sopra indicati.



Sensore di velocità a induzione luminosa (FS-CPD02)

1. Collegare l'FS-CPD02 al dispositivo pertinente, con lo stesso metodo di connessione descritto sopra.
2. Fissare il sensore e l'adesivo riflettente nella posizione della rotazione assiale da testare. Mantenere l'adesivo piatto e perpendicolare alla sonda del sensore. Mantenere una distanza moderata tra la sonda del sensore e l'adesivo.
3. Accendere il trasmettitore e selezionare [Sensore] > [Visualizza sensore]. Girare l'ingranaggio. Quando la colonna "Tipo" mostra "RPM" e il valore RPM (0rpm) nella colonna "Valore" cambia, l'installazione è stata eseguita correttamente. In caso contrario, ripetere i passaggi sopra indicati.



Sensore di temperatura (FS-CTM01)

Utilizzato per monitorare la temperatura di vari componenti. La temperatura del componente può essere monitorata tramite il trasmettitore. È possibile impostare degli allarmi.

1. Collegare l'FS-CTM01 al ricevitore o ad altri sensori utilizzando lo stesso metodo utilizzato con altri sensori.
2. Utilizzare un nastro biadesivo spugnoso per fissare la sonda di temperatura alla parte che si desidera monitorare (ad esempio: motore, batteria).
3. Accendere il trasmettitore, accedere a [Sensore] > [Visualizza sensori] e ruotare la rotella. Se la colonna "Tipo" visualizza "Temperatura" e la colonna "Valore" visualizza una temperatura, l'installazione è stata eseguita correttamente, altrimenti ripetere i passaggi precedenti.

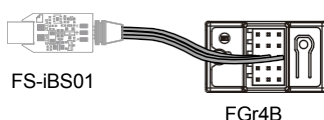


Sensore di tensione (FS-CVT01)

Viene utilizzato per monitorare la tensione della batteria del modello. La tensione della batteria può essere monitorata tramite il trasmettitore. È possibile impostare degli allarmi.

1. Collegare FS-CPD02 seguendo gli stessi passaggi sopra indicati.
2. Inserire i pin dei fili rosso e nero nella spina della batteria utilizzata per il test. Il filo rosso è l'anodo di alimentazione e il filo nero è il catodo di alimentazione. Assicurarsi di collegarli correttamente.
3. Accendere il trasmettitore, accedere al menu [Sensore] > [Visualizza sensori] e ruotare la rotella. Se nella colonna "Tipo" viene visualizzato "Tensione esterna" e nella colonna "Valore" viene visualizzata una tensione, l'installazione è stata eseguita correttamente, altrimenti ripetere i passaggi precedenti.

i-Schema di collegamento del sensore serie BUS2



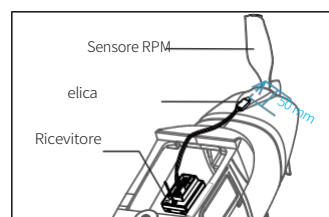
Note:

1. I sensori della serie i-BUS2 sono compatibili solo con i ricevitori AFHDS 3 versione avanzata. Prendere come esempio lo schema di collegamento del sensore FS-iBS01. Il metodo di collegamento degli altri sensori i-BUS2 è lo stesso.
2. Il sensore della serie i-BUS2 deve essere collegato alla nuova porta del ricevitore e il protocollo dell'interfaccia della nuova porta deve essere impostato su i-BUS2 tramite [RX SET]>[Receiver Interface Protocol].

i-Sensore ottico di percezione BUS2 (FS-iBS01)

Viene utilizzato per monitorare la velocità del modello, ad esempio la velocità del motore. È possibile impostare degli allarmi.

- "Velocità motore" indica che il sensore sta testando la velocità del motore; "0 giri/min" è il valore di misurazione della velocità.
1. Utilizzare adesivi 3M per fissare il sensore nella posizione appropriata del modello, come mostrato nella figura a destra. Posizionare l'elemento di rilevamento ottico perpendicolarmente alla superficie riflettente del rotore del motore. È importante che la superficie di fissaggio sia piana. È anche possibile utilizzare una fascetta per fissarlo al modello. In questo caso, è necessario controllare la forza applicata.
 2. Collegare il sensore al ricevitore utilizzando lo stesso metodo illustrato sopra.
 3. Accendere il trasmettitore, inserire [SENSOR], quindi selezionare il menu [Display Sensors]. Quando la colonna "Type" mostra RPM e il valore RPM (0rpm) nella colonna "Value", significa che l'installazione è stata eseguita correttamente. In caso contrario, ripetere i passaggi precedenti.
 - La distanza tra l'elemento di rilevamento ottico e l'elica o il rotore non deve essere superiore a 50 mm o 30 mm (con uno schermo luminoso).



Nota: per ulteriori dettagli, consultare il manuale FS-iBS01.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

i- Sensore di altitudine BUS2 (FS-iBA01)

Viene utilizzato per monitorare l'altitudine del modello. È possibile impostare degli allarmi.

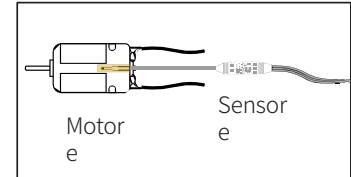
- "Pressione dell'aria" indica che il sensore sta monitorando la pressione dell'aria; "Altezza" indica la misurazione dell'altezza, "Altitudine" indica la misurazione dell'altitudine.
1. Utilizzare adesivi 3M per fissare il sensore di altitudine nella posizione appropriata del modello. Si noti che la superficie di fissaggio deve essere piana. È anche possibile utilizzare una fascetta per fissarlo al modello. In questo caso, è necessario controllare la forza applicata.
 2. Collegare il sensore al ricevitore utilizzando lo stesso metodo illustrato sopra.
 3. Accendere il trasmettitore, accedere a [SENSOR], quindi selezionare il menu [Display Sensors]. Quando nella colonna "Type" vengono visualizzati Air Pressure, Height, Altitude e i relativi valori nella colonna "Value", l'installazione è stata completata con successo. In caso contrario, ripetere i passaggi sopra indicati.

Nota: per ulteriori dettagli, consultare il manuale FS-iBA01.

i- Sensore di temperatura BUS2 (FS-iBT01)

Viene utilizzato per monitorare la temperatura dei componenti. È possibile impostare degli allarmi.

1. Utilizzare adesivi 3M per fissare il sensore di temperatura nella posizione appropriata del modello. Si noti che la superficie di fissaggio deve essere piana. È anche possibile utilizzare una fascetta per fissarlo al modello. In questo caso, è necessario controllare la forza applicata.
2. Utilizzare colla morbida per incollare l'elemento di rilevamento della temperatura sulle parti da rilevare, ad esempio motore, ESC o motore.
3. Collegare il sensore al ricevitore utilizzando lo stesso metodo illustrato sopra.
4. Accendere il trasmettitore, inserire [SENSOR], quindi selezionare il menu [Display Sensors]. Quando la colonna "Type" mostra la temperatura e il valore nella colonna "Value", significa che l'installazione è stata eseguita correttamente. In caso contrario, ripetere i passaggi precedenti.



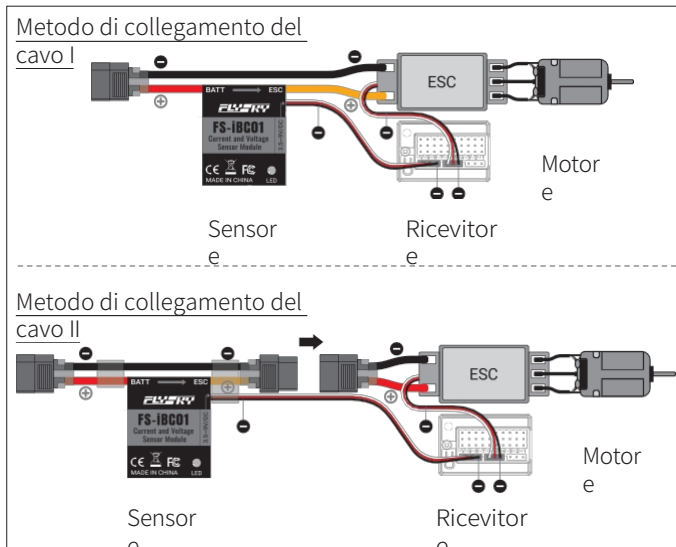
Nota: per ulteriori dettagli, consultare il manuale FS-iBT01.



i-Sensore di corrente e tensione BUS2 (FS-iBC01)

Viene utilizzato per monitorare in tempo reale informazioni quali tensione, corrente e capacità di consumo effettiva della batteria dell'ESC.

1. Utilizzare adesivi 3M per fissare il sensore in una posizione appropriata del modello. È importante notare che la superficie di fissaggio deve essere piana. È anche possibile utilizzare una fascetta per fissarlo al modello. In questo caso, è necessario controllare la forza applicata.
2. Completare il collegamento dei cavi secondo gli schemi di collegamento dei cavi mostrati. Assicurarsi che i cavi siano collegati correttamente.
3. Accendere il trasmettitore, accedere a [SENSORE], quindi selezionare il menu [Visualizza sensori]. Quando la colonna "Tipo" mostra Curr e Vol, Tensione, Corrente, ecc. e i valori corrispondenti di tensione e corrente nella colonna "Valore", l'installazione è stata eseguita correttamente. In caso contrario, ripetere i passaggi precedenti.



Nota: per ulteriori dettagli, consultare il manuale FS-iBC01.

Avvertenza

- Assicurarsi di consultare la sezione "Installazione e collegamento dei cavi" del manuale utente FS-iBC01 per il corretto cablaggio. In caso contrario, potrebbero verificarsi esplosioni o incendi.

Selezione del sensore

Questa funzione consente di selezionare il sensore da visualizzare sulla schermata principale e i valori di allarme alto e basso per quel sensore.

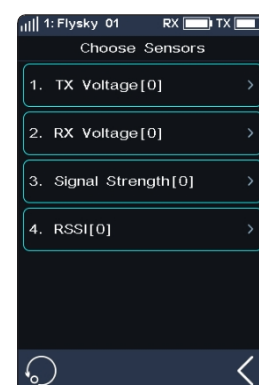
Questa funzione prevede quattro impostazioni: [Tensione trasmettitore], [Tensione ricevitore], [Potenza del segnale] e [RSSI], per impostare i valori di allarme alto e basso del sensore corrispondente.

Ad esempio, l'indicazione della potenza del segnale (RSSI). Si riferisce alla distanza tra il trasmettitore e il modello determinata dalla potenza del segnale ricevuto. Una potenza del segnale bassa indica un segnale più debole ricevuto dal ricevitore. Ciò potrebbe causare la perdita di segnale da parte del modello. Una potenza del segnale elevata indica che il segnale ricevuto è troppo forte e ciò potrebbe interferire con i segnali del ricevitore e causare la perdita di controllo del modello. Pertanto, gli utenti possono anche scegliere di impostare l'allarme forte.

Configurazione:

[Tensione TX]:

1. Accedere a questo menu, quindi toccare "🔍" per abilitare questa funzione. Quando questa funzione è abilitata, l'icona cambierà in "🔍".
2. Toccare [Low Alarm] per selezionare. [Value] è il valore di allarme di stato corrispondente. Toccare "+" o "-" per modificare il valore di attivazione. Lo stesso vale per [High Alarm].
 - Ad esempio, impostare il valore di allarme basso del sensore di velocità su 200 giri/min; se la velocità è inferiore a questo valore, il trasmettitore emetterà un allarme, modalità di allarme: suono e vibrazione, e la voce corrispondente nell'area di visualizzazione del sensore dell'interfaccia principale lampeggerà in rosso.



[Tensione RX], [Potenza del segnale], [RSSI] possono essere impostati seguendo le istruzioni sopra riportate.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Registrazione dati

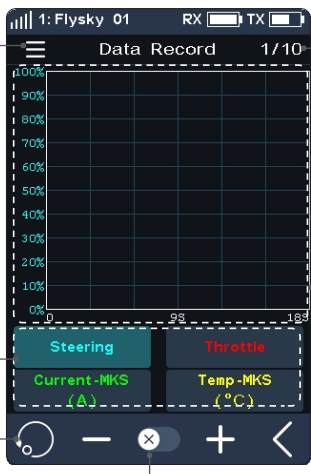
Nota: prima di utilizzare questa funzione, tenere presente che [Standard RF] deve essere impostato su [AFHDS3 2 Way].

Questa funzione viene utilizzata per visualizzare e impostare le informazioni di registrazione dati.

Per impostare il sensore da registrare.
Fare clic per accedere all'interfaccia di impostazione.

Per selezionare il sensore da visualizzare dopo aver cliccato qui, i dati relativi verranno visualizzati nella coordinata superiore.

Icona di ripristino Fare clic su per cancellare tutti i dati registrati. È anche possibile assegnare comandi per ripristinare i dati tramite [ASSIGN].



Per visualizzare il numero di pagina effettivo del diagramma delle coordinate.
L'avvio/arresto/ripristino della registrazione dei dati può essere controllato da un comando assegnato tramite [ASSIGN]. Quando viene assegnato un comando, fare clic sul comando per mettere in pausa la registrazione dei dati e tenere premuto il comando per 2 secondi per ripristinare la registrazione.

Quando la funzione è in pausa, scorrere lo schermo verso sinistra o destra per girare la pagina e visualizzare i record correlati.

Per visualizzare i dati relativi al sensore selezionato. L'asse orizzontale rappresenta il tempo, mentre l'asse verticale rappresenta il valore del sensore.

Per disattivare o attivare la funzione.

È possibile impostare il sensore da registrare tramite Data Record Set. [Record Duration]: seleziona la durata massima di una registrazione dati.

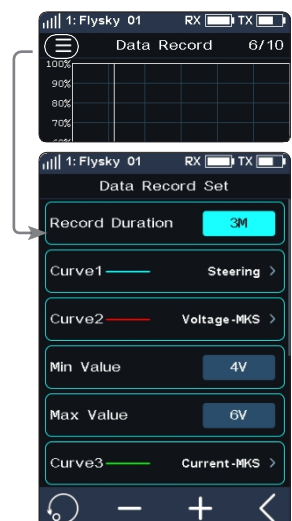
[Curva1~4]: seleziona la funzione visualizzata dalla curva (fare riferimento alla tabella seguente per la funzione che è possibile impostare). È possibile impostare quattro curve.

[Valore massimo]: imposta il valore massimo corrispondente alla funzione. Se la funzione della curva è impostata su Non canale, viene visualizzata questa voce di funzione.

[Valore minimo]: imposta il valore minimo corrispondente alla funzione. Se la funzione della curva è impostata su Non canale, viene visualizzata questa voce di funzione.

Configurazione:

1. Fare clic su [Data Record], quindi toccare  per abilitare questa funzione. Quando questa funzione è abilitata, l'icona cambierà in .
2. Fare clic su  per accedere al menu di impostazione della registrazione dati.
3. Clicca sulla curva per accedere, quindi seleziona la funzione appropriata desiderata. Clicca su  per tornare indietro.
4. Clicca su [Valore massimo], quindi tocca "+" o "-" per modificare il valore. L'impostazione di [Valore minimo] è la stessa.



Dispositivi supportati, valori predefiniti e intervalli di impostazione della registrazione dei dati

Dispositivi	Tipo	Valore predefinito		Elementi correlati per l'impostazione		
		Valore minimo	Valore massimo	Intervallo di impostazione	Passo	Unità
Trasmettitore	Tensione	3	5	0~10	1	V
Ricevitore	Tensione	4	6	0~10	1	V
	Tensione BVD	5	10	0~100	1	V
Sensore di tensione	Tensione esterna	5	10	0~100	1	V
Sensore di temperatura	Temperatura	0	80	-100~200	10	°C
Sensore di altitudine	Altitudine	0	100	-1000~1000	10	m
Sensore RPM	Velocità di rotazione	0	5000	0~99900	100	giri/min
	Velocità	0	60	0~300	10	km/h
GPS	Velocità	0	60	0~300	10	km/h
	Altitudine	0	100	-1000~1000	10	m
	Accelerazione	0	10	-20~20	1	m/s ²
Servo MKS	Angolo	-80	80	-100~100	10	°
	Velocità angolare	-200	200	-1000~1000	10	°/s
	Tensione	4	6	0~10	1	V
	Corrente	0	10	0~100	1	A
	Temperatura	0	80	-100~200	10	°C
PowerHD Servo	Tensione	4	6	0~20	1	V
	Temperatura	0	80	-100~200	10	°C
	Ciclo di lavoro PWM	0	100	0~100	10	/
HW ESC	Tensione	5	10	0~100	1	V
	Corrente	0	10	0~1000	1	A
	Velocità di rotazione	0	5000	0~99900	100	giri/min
	Consumo elettrico	0	5000	0~99900	10	mAh
	Temperatura ESC	0	80	-100~200	10	°C
	Temperatura motore	0	80	-100~200	10	°C
Sensore di corrente e tensione	Tensione	5	10	0~100	1	V
	Valore massimo	5	10	0~100	1	V
	Valore minimo	5	10	0~100	1	V
	Corrente	0	10	0~1000	1	A
	Corrente massima	0	10	0~1000	1	A
	Corrente media	0	10	0~1000	1	A
	Potenza	0	10	0~99900	10	W
	Capacità utilizzata	0	5000	0~99900	10	mAh
i-BUS2 Servo	Tensione	4	6	0~20	1	V
	Attuale	0	80	-100~200	10	°C
	Ciclo di lavoro PWM	0	100	0~100	10	/



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Velocità e distanza

Questa funzione viene utilizzata per rilevare i giri delle ruote e la distanza percorsa.

[Sensore di velocità]: seleziona il sensore di destinazione. Se il sensore e il ricevitore sono collegati, appariranno automaticamente in questo menu. È possibile scegliere tra due velocità o [Nessuna].

[Imposta lunghezza rotazione]: se sulla ruota è installato un sensore di velocità, è necessario definire la lunghezza di rotazione. Questa lunghezza verrà utilizzata per calcolare la distanza percorsa. Fare clic su "+" o "-" per regolare il raggio.

[Azzeramento contachilometri 1]: il contachilometri 1 viene utilizzato per registrare la distanza percorsa.

[Azzeramento contachilometri 2]: il contachilometri 2 viene utilizzato per registrare la distanza totale percorsa e, come tale, è la distanza cumulativa di ogni sessione.



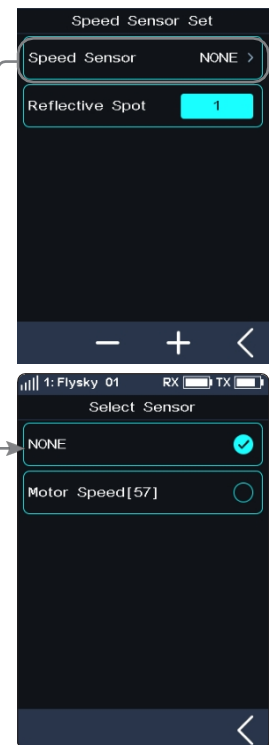
Set sensore di velocità i-BUS2

Questa funzione viene utilizzata per impostare il numero di punti riflettenti sul sensore corrispondente.

[Set sensore di velocità]: selezionare il sensore.

Cliccare per accedere, quindi selezionare il sensore. Cliccare su "K" per tornare indietro.

[Punto riflettente]: per impostare il numero di punti riflettenti del sensore. Questo valore corrisponde al numero effettivo di punti riflettenti sul dispositivo. Fare clic su "+" o "-" per regolare il numero.



Impostazione altitudine zero

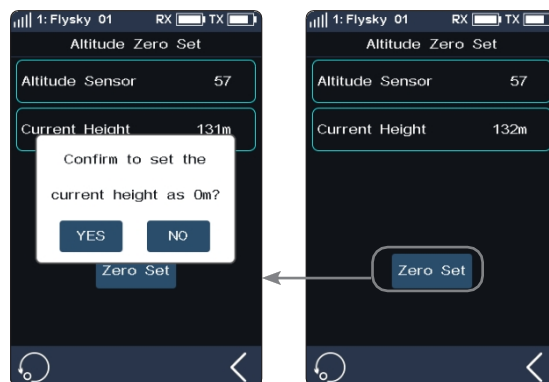
Questa funzione viene utilizzata per impostare l'altezza corrente a 0 m di altezza base.

[Sensore di altitudine]: per visualizzare l'ID del sensore. Se sono collegati più sensori di altitudine, per impostazione predefinita viene visualizzato il sensore con l'ID più basso.

[Altitudine attuale]: visualizza le informazioni sull'altitudine in tempo reale dopo aver eseguito la regolazione dello zero. In caso contrario, vengono visualizzate le informazioni sull'altitudine effettiva.

Dopo aver eseguito la regolazione dello zero, le informazioni sull'altezza prima e dopo la regolazione dello zero verranno visualizzate in [Elenco sensori]. Ovvero, l'altezza e l'altitudine.

Fare clic su "Zero Set" (Rieseguire la regolazione dello zero) per reimpostare l'altitudine corrente sull'altitudine effettiva. Dopo aver fatto clic, selezionare "YES" (Sì) quando viene visualizzata la finestra di richiesta.



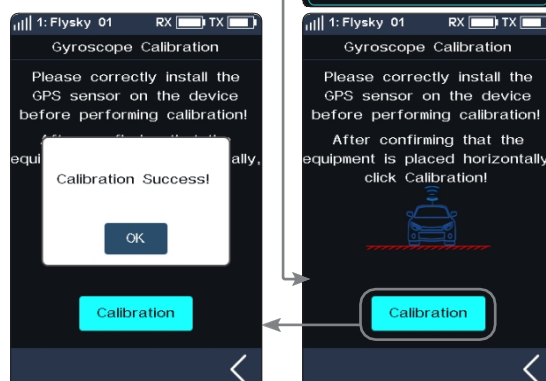
Impostazione GPS

Questa funzione è applicabile al modulo GPS del protocollo i-BUS2. Attraverso questa funzione, è possibile impostare il fuso orario standard, eseguire la calibrazione del livello del giroscopio e visualizzare l'interfaccia di visualizzazione dei parametri GPS per ottenere le informazioni pertinenti.

[Selezione UTC]: imposta l'UTC. Toccare "UTC select" per accedere e toccare il fuso orario appropriato. Quindi fare clic su "K" per tornare indietro.



[Gyroscope Calibration]: Calibra il giroscopio. Prima della calibrazione, collegare correttamente il sensore GPS al dispositivo e assicurarsi che il dispositivo sia posizionato orizzontalmente. Toccare Gyroscope Calibration per accedere, quindi fare clic su Calibration. Il sistema eseguirà automaticamente la calibrazione. Quando la calibrazione ha esito positivo o negativo, il sistema visualizza una finestra pop-up con l'esito della calibrazione. In caso di esito negativo, eseguire nuovamente la calibrazione.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

[Visualizzazione GPS]: per visualizzare le informazioni restituite dal sensore GPS.

Per visualizzare il numero di satelliti rilevati dal GPS. Quando il numero di satelliti visualizzati è superiore a 10, la precisione di posizionamento GPS è elevata, altrimenti si verifica un errore di posizionamento.

Per mostrare se il posizionamento ha avuto esito positivo o meno. Se l'icona è blu, il posizionamento ha avuto esito positivo, se l'icona è grigia, il posizionamento non è riuscito.

Per visualizzare la latitudine e la longitudine in tempo reale del modello.

Icona di ripristino Ripristina la posizione del punto di partenza al valore predefinito.



Per visualizzare la data e l'ora in formato 24 ore.

Area di visualizzazione dei dati del modello

Per visualizzare la latitudine e la longitudine in tempo reale del punto di partenza.

L'angolo azimutale mostra l'orientamento relativo del modello rispetto al punto di partenza.

La direzione indicata dall'icona verde rappresenta la direzione di movimento in tempo reale del modello. Il punto centrale indica la posizione di partenza, mentre il cerchio esterno indica l'orientamento relativo del modello. Fare clic su "+" o "-" per modificare l'angolo di offset; il passo è 10°.



Imposta la fonte dei dati dell'angolo di imbardata.

Se selezionato, i dati provengono dall'angolo del giroscopio per il calcolo. Se deselezionato, i dati provengono dalla condizione di movimento effettiva.

L'angolo di assetto visualizza le informazioni in tempo reale sull'assetto del modello rispetto alla posizione orizzontale, compreso l'angolo di beccheggio parallelo alla direzione della linea di connessione tra la testa e la coda del veicolo e l'angolo di rollio perpendicolare a questa linea.

"+" indica un beccheggio verso l'alto o un rollio verso destra; "-" indica un beccheggio verso il basso o un rollio verso sinistra.



Set sensori Curr e Vol (set sensori di corrente e tensione)

Questa funzione è adattata ai sensori di corrente e tensione del protocollo i-BUS2, per ripristinare i dati dei sensori e i relativi dati massimi/minimi.

[Dati di ripristino all'accensione]: imposta se i dati registrati devono essere cancellati automaticamente all'accensione del sensore di corrente e tensione. I dati registrati includono la tensione massima/minima, la corrente massima, la corrente media, la capacità di consumo della batteria e il tempo di funzionamento.

Quando la voce è selezionata, i dati registrati verranno cancellati automaticamente, altrimenti non verranno cancellati.

[Tutti i dati]: cancella tutti i dati registrati. I dati registrati includono la tensione massima/minima, la corrente massima, la corrente media, la capacità di consumo della batteria e il tempo di funzionamento.

Toccare [Tutti i dati], quindi selezionare "Sì" dopo la comparsa della finestra

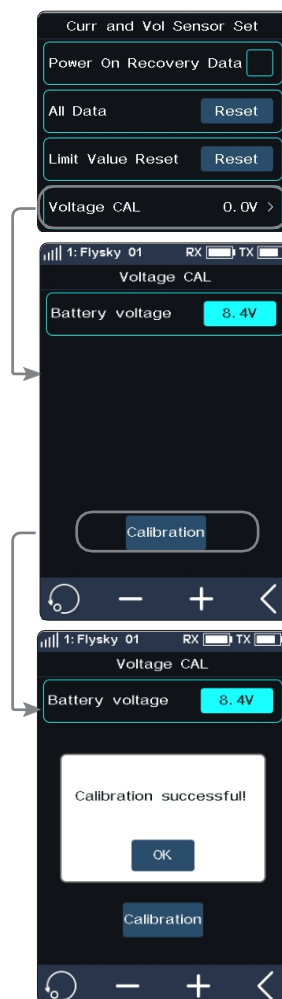
[Reimpostazione valore limite]: reimposta tutti i valori estremi, inclusi la tensione massima/minima e la corrente massima.

Toccare [Reimpostazione valore limite], quindi selezionare "Sì" dopo la comparsa della finestra di richiesta.

[CAL voltaggio]: calibra il voltaggio della batteria. Prima di avviare la calibrazione, assicurarsi di collegare correttamente la linea di rilevamento del sensore al dispositivo da rilevare.

Configurazione:

1. Toccare [CAL Voltaggio] per accedere all'interfaccia di livello successivo;
2. Toccare [Calibrazione], il sistema segnala che la calibrazione è stata eseguita con successo. Fare clic su "OK" per terminare la calibrazione.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.12 VELOCITÀ CH

Questa funzione consente di impostare la velocità di sterzata, la velocità di avanzamento, la velocità di frenata e le velocità di risposta da CH3 a CH8.

Nota: il numero di canali controllati è soggetto alla [Definizione del numero di canale].

[Sterzo]: modifica la velocità corrispondente del servo quando il canale dello sterzo emette a velocità elevata. Il ritardo minimo è 0,00 s, mentre quello massimo è 10,00 s. Il passo di regolazione è 0,01 s.

Questa funzione può essere utilizzata per la regolazione quando il veicolo viene guidato con uno sterzo veloce, che potrebbe causare la perdita di controllo del veicolo, o quando la struttura del veicolo non è in grado di sopportare una velocità di sterzata troppo elevata.

[Anteriore]: Imposta la velocità di risposta del canale dell'acceleratore.

Questa funzione può essere utilizzata per imitare modelli con risposta di accelerazione e decelerazione lenta (ad esempio, camion di grandi dimensioni).

[Freno]: Utilizzato per i modelli di veicoli.

È possibile regolare [Velocità di sterzata], [Velocità di sterzata ret. (Reset velocità di sterzata)], [Velocità acceleratore Go], [Velocità acceleratore ret. (Reset velocità acceleratore)], [Velocità freno Go] e [Velocità freno ret. (Reset velocità freno)] dopo aver assegnato i tasti o le manopole VR e TR nella funzione [ASSIGN]. Quando si regola il valore in tempo reale tramite i tasti, viene visualizzata una finestra.

Velocità canale - Sterzo

Configurazione:

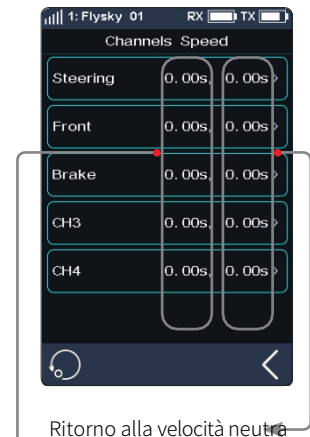
[Velocità di sterzata]: Rallenta la velocità di uscita del canale quando il volante si sposta dalla posizione neutra alla corsa massima.

[Velocità di ritorno]: rallenta la velocità di uscita del canale quando il volante ritorna in posizione neutra.

1. Fare clic su [Velocità di sterzata] o [Velocità di ritorno]. Questa voce viene evidenziata quando selezionata.
2. Fare clic su "+" o "-" per modificare la durata della risposta in base alle esigenze.
3. Verificare che le impostazioni siano normali come previsto.

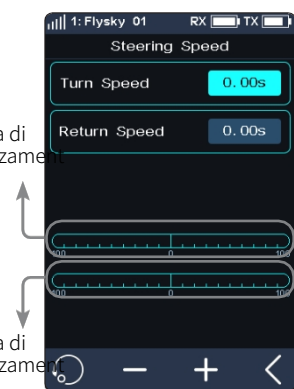
Barra di avanzamento 1: mostra la velocità di uscita del canale dopo il ritardo (come mostrato a destra).

Barra di avanzamento 2: mostra la velocità effettiva prima che il ritardo abbia effetto (come mostrato a destra).



Ritorno alla velocità neutra

Velocità di avanzamento
Velocità di sterzata
Velocità di avvio



Barra di avanzamento 1

Barra di avanzamento 2

Freno di velocità del canale



Questa funzione è applicabile solo alla modalità normale. Questa funzione non viene visualizzata nella modalità nave.

[Velocità di marcia]: imposta la velocità del freno dell'acceleratore.

[Velocità di ritorno]: imposta la velocità alla quale il freno dell'acceleratore ritorna in posizione neutra.

Configurazione: fare riferimento a [6.12 VELOCITÀ CANALE]>[Velocità canale - Sterzo].

Barra di avanzamento 1: mostra la velocità di uscita del canale dopo il ritardo (come mostrato a sinistra).

Barra di avanzamento 2: mostra la velocità effettiva prima che il ritardo abbia effetto (come mostrato a sinistra).

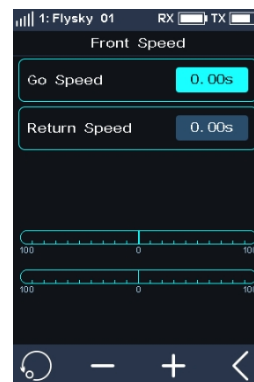


Velocità canale - Anteriore

Questa funzione viene utilizzata per impostare il ritardo dell'avvio dell'acceleratore e del ritorno in folle. [Velocità di marcia]: imposta la velocità di accelerazione dell'acceleratore.

[Velocità di ritorno]: imposta la velocità alla quale l'acceleratore ritorna in posizione neutra.

Configurazione: fare riferimento a [6.12 VELOCITÀ CANALE]>[Velocità canale - Sterzo].



Velocità canale - CH3-CH8

Questa funzione viene utilizzata per impostare il tempo di ritardo di CH3-CH8 in avanti e ritorno al neutro.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.13 MIX

Questa funzione consente di impostare 3 funzioni di miscelazione, ovvero [Miscelazione 4WS], [Miscelazione freno] e [Miscelazioni di programmazione].

Miscelazione 4WS

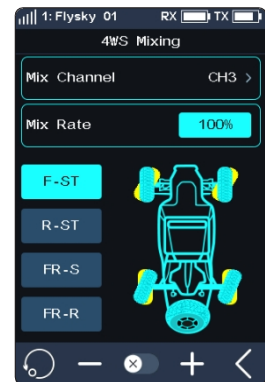
Utilizzata per impostare le ruote che controllano lo sterzo del veicolo, anteriori, posteriori o tutte e quattro. Questa funzione è applicabile ai crawler con sterzo sia sulle ruote anteriori che su quelle posteriori.

Per impostazione predefinita, in questa funzione viene utilizzato lo sterzo della ruota anteriore.

[Mixing Rate]: Imposta la quantità di miscelazione dal canale di sterzo al canale miscelato. L'intervallo di regolazione è compreso tra 0 e 100%.

Configurazione:

1. Fare clic su [Ch3] sul lato destro di [Mixing Channel]. Quindi fare clic sul canale corrispondente secondo necessità. Dopo la selezione, il canale sarà occupato. Fare clic su **K** per tornare all'interfaccia precedente.
 - A ogni canale può essere assegnata una sola funzione di miscelazione. Non è consentito il conflitto con altri canali Func Assign. Quando al canale selezionato sono assegnate altre funzioni di miscelazione, il sistema visualizza una finestra pop-up di avviso.
2. Fare clic su "+" o "-" per modificare la velocità come richiesto.
3. Selezionare il tipo di sterzo come richiesto. È possibile selezionare [Steering Mix Mode] nella funzione [Assign] e assegnare i comandi SW per commutare quattro diverse funzioni. In alternativa, è possibile selezionare [Steering Mix Rear], [Steering Mix Same] o [Steering Mix Reverse], per realizzare una commutazione rapida tra questa funzione e [Steering Mix Front] tramite i comandi SW.
4. Fare clic su "🔒" per abilitare questa funzione. Dopo aver abilitato questa funzione, l'icona cambierà in "🔓".
5. Verificare che le impostazioni siano normali come previsto.



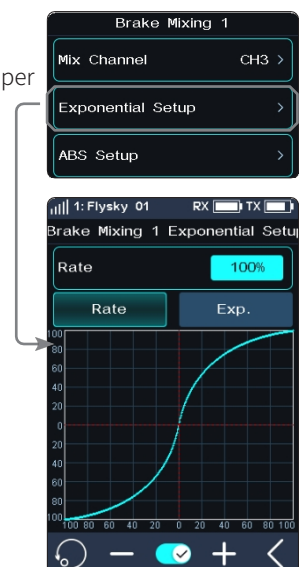
Miscelazione dei freni

Questa funzione dispone di due set di controlli di miscelazione dei freni, per utilizzare più servocomandi per controllare i freni; ad esempio, modelli che utilizzano servocomandi diversi per controllare i freni anteriori e posteriori.

Se il modello utilizza più canali per controllare i freni insieme, è possibile utilizzare questa funzione per controllare il canale dei freni come canale mixer per il canale dell'acceleratore.

Configurazione:

1. Fare clic sull'opzione [Brake Mixing 1: Off] per accedere al sottomenu.
2. Fare clic su [CH3] sul lato destro di [Mix Channel]. Quindi fare clic sul canale corrispondente secondo necessità. Questo canale sarà occupato dopo la selezione. Fare clic su **K** per tornare all'interfaccia del livello precedente.
 - A ciascun canale può essere assegnata una sola funzione di miscelazione. Non è consentito alcun conflitto con altri canali Func Assign. Quando il canale selezionato è assegnato ad altre funzioni di miscelazione, il sistema visualizzerà una finestra pop-up di avviso.
3. Eseguire le impostazioni seguendo i passaggi di impostazione delle funzioni [EXP] e [ABS].
4. Utilizzare la funzione di visualizzazione del servo. Verificare che le impostazioni siano normali come previsto. È possibile selezionare il menu corrispondente alla miscelazione del freno in [ASSIGN] e assegnare il tasto VR, TR o la manopola per la regolazione. Apparirà una finestra pop-up per mostrare il valore in tempo reale durante la regolazione tramite tasto. Selezionare [Brake 1 EXPs], [Brake 1 A.B.S.] o [Brake 2 EXP], [Brake 2 A.B.S.] per assegnare i controlli SW per l'attivazione/disattivazione rapida di due set di funzioni di miscelazione del freno.



微信公众号



Bilibili



Website



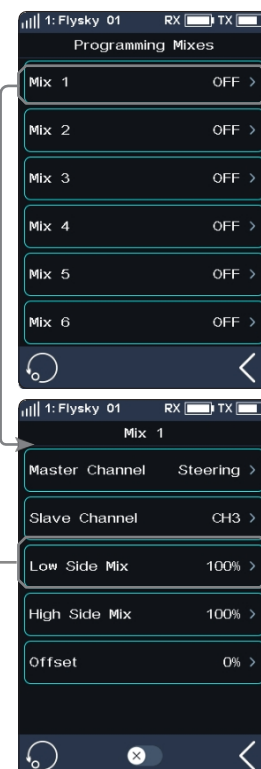
Facebook

Programmazione delle miscele

La funzione Mixing può essere utilizzata per impostare la relazione di controllo del mix tra i canali, contenente un totale di 8 gruppi di relazioni di mix.

Configurazione:

1. Fare clic su [Mix 1] o altre opzioni di miscelazione secondo necessità per accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Fare clic su "☑" (Attiva canale master) per abilitare questa funzione. Quando questa funzione è abilitata, l'icona cambierà in "☑" (Attiva canale master).
3. Fare clic su [Master Channel] (Canale master), selezionare un canale primario dall'elenco. Il canale primario influirà sul canale slave.
4. Fare clic su [Slave Channel] e selezionare un canale slave dall'elenco.
5. Selezionare [Low Side Mix] o [High Side Mix] secondo necessità. Fare clic su "+" o "-" per modificare la percentuale e regolare la quantità di missaggio delle frequenze basse o alte. Fare clic su "⌂" per tornare al menu al termine dell'impostazione.
6. Fare clic su [Offset]. Quindi fare clic su "+" o "-" per modificare l'offset associato al canale master e al canale slave.
7. Ripetere le operazioni sopra descritte per impostare altri controlli di miscelazione.



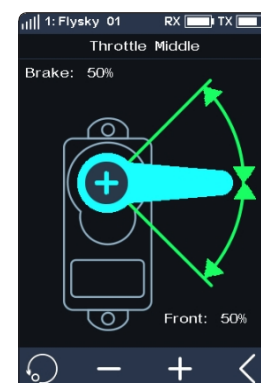
Assegnare i tasti o le manopole VR, TR nella funzione [Assign] per regolare 8 gruppi di controlli di missaggio programmati dei valori [Low Side Mixing], [High Side Mixing] e [Offset]. Premendo il tasto, apparirà una finestra pop-up nella regolazione, che richiederà il valore reale del tempo. valore in tempo reale. Inoltre, è possibile abilitare o disabilitare rapidamente le funzioni Mix 1 a Mix 8 utilizzando il tasto SW.

6.14 TH MID

La funzione TH MID (throttle middle) viene utilizzata per impostare la posizione neutra dell'acceleratore e del freno per correggere il problema della corsa irregolare dell'acceleratore e del freno di alcuni modelli. Se la posizione neutra non è impostata correttamente, il modello potrebbe iniziare ad accelerare e a guidare direttamente dopo l'accensione.

Configurazione:

1. Cliccare su "+" o "-" per modificare la percentuale secondo necessità.
2. Verificare che le impostazioni siano normali come previsto.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.15 TH NEUTRO

La funzione viene utilizzata per impostare una "zona morta" per il controllo dell'acceleratore, in cui l'acceleratore emette sempre il valore neutro e il canale dell'acceleratore non cambia quando si muove il grilletto.

[Avanti]: quando supera la zona morta, il canale dell'acceleratore emetterà direttamente questo valore per accelerare in avanti.

[Zona morta]: l'intervallo della zona morta. Per impostazione predefinita, il valore è 0%.

[Indietro]: quando supera la zona morta, il canale dell'acceleratore frena o emette direttamente questo valore per accelerare in avanti.

Configurazione:

1. Toccare [Avanti], [Zona morta] o [Indietro]. Questa voce viene evidenziata quando selezionata.
2. Utilizza "+" e "-" per modificare la percentuale secondo necessità.
3. Ripeti con altre impostazioni secondo necessità.
4. Eseguire un test per assicurarsi che tutto funzioni come previsto.



6.16 CURVA TH

La funzione curva dell'acceleratore viene utilizzata per regolare la velocità di risposta dell'acceleratore in diverse posizioni. Per impostazione predefinita, è disabilitata e la curva dell'acceleratore viene emessa in modo lineare.

Configurazione:

1. Assegna un interruttore per la curva dell'acceleratore nella funzione [ASSIGN];
2. Toccare "☑" per abilitare la funzione. L'icona cambierà in "☑" una volta abilitata.
3. Toccare un punto. Una volta selezionata, l'opzione verrà evidenziata.
4. Utilizzare "+" e "-" per alzare o abbassare la posizione dei punti secondo necessità.
5. Ripetere l'operazione per gli altri punti, se necessario.
6. Verificare che tutto funzioni come previsto.



6.17 IDLE UP

Throttle Idle Up è utilizzato per i modelli che utilizzano un motore a combustibile che può spegnersi.

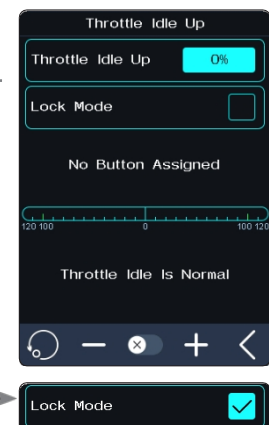
Se lasciato a 0, Idle Up assicura che il motore abbia sempre un po' di accelerazione per evitare che si spenga.

Questa funzione deve essere assegnata a un comando per poter essere attivata.

Questa funzione si resetterà dopo lo spegnimento. È necessario riavviare questa funzione dopo aver riacceso il dispositivo.

Configurazione:

1. Assegnare un interruttore per idle up nella funzione [ASSIGN].
2. Fare clic su "☑" per abilitare questa funzione. Quando questa funzione è abilitata, l'icona cambierà in "☑".
3. Clicca su "+" o "-" per modificare la percentuale secondo necessità.
4. Verifica che tutto funzioni come previsto.



6.18 ENG CUT

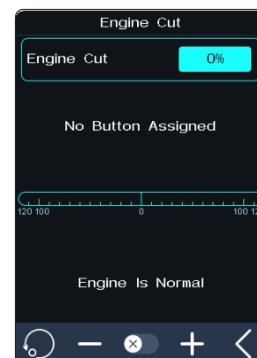
Quando Engine Cut viene attivato tramite un pulsante, imposta il canale dell'acceleratore su una posizione predefinita.

Questa funzione deve essere assegnata a un interruttore/pulsante per poter essere attivata.

Questa funzione si resetterà dopo lo spegnimento. È necessario riavviare questa funzione dopo aver riacceso il dispositivo.

Configurazione:

1. Assegnare un interruttore per il taglio motore nella funzione [ASSIGN].
2. Fare clic su "🔌" per abilitare questa funzione. Quando questa funzione è abilitata, l'icona cambierà in "🔌".
3. Clicca su "+" o "-" per modificare la percentuale secondo necessità.
4. Verifica che tutto funzioni come previsto.



6.19 CRUISE

Quando la funzione cruise è abilitata, il canale dell'acceleratore rimane il valore del canale emesso quando la funzione è abilitata. Quando il veicolo viaggia alla velocità desiderata, è possibile abilitare la funzione cruise. Il veicolo può continuare a viaggiare alla stessa velocità dopo l'abilitazione, ma è anche possibile aumentare manualmente la velocità.

[Accelerazione manuale]: quando questa funzione è abilitata, premendo il grilletto è possibile aumentare la quantità di accelerazione in modalità cruise e il veicolo accelera. Quando il grilletto viene rilasciato, il veicolo può continuare a viaggiare alla velocità precedente.

L'interfaccia della funzione visualizza in tempo reale la percentuale del valore di uscita del canale dell'acceleratore.

Premere il grilletto o attivare il comando assegnato per uscire dalla modalità cruise.

Configurazione:

1. Assegnare un interruttore per abilitare o disabilitare la funzione tramite la funzione ASSIGN. Quando questa funzione è abilitata, l'icona cambierà in "🔌".
 - Assegnare i comandi SW per abilitare/disabilitare rapidamente la funzione cruise. Appairà una finestra pop-up che indica lo stato attuale.
2. Cliccare su "+" o "-" per modificare la percentuale secondo necessità.
 - Assegnare i controlli TR per regolare il valore della velocità fissa di crociera. Premendo il tasto, apparirà una finestra pop-up nella regolazione, che richiederà il valore in tempo reale. E quando SW2 e SW3 sono in stato di combinazione di tasti, possono anche essere assegnati per regolare il valore di crociera.
 - La percentuale non può essere regolata quando la funzione cruise non è abilitata.
3. Fare clic su [Accelerazione manuale], aumentare l'acceleratore secondo necessità.
 - La potenza dell'acceleratore può essere aumentata tramite il grilletto. Dopo aver rilasciato il grilletto, l'acceleratore tornerà al valore impostato.



微信公众号



Bilibili



Website

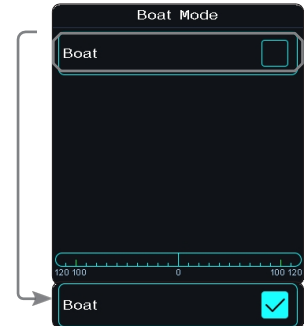


Facebook

6.20 BARCA

Questa funzione viene utilizzata solo quando si utilizza un modello di barca. Quando questa funzione è attiva, il canale dell'acceleratore viene impostato sulla posizione più bassa e la funzionalità del freno viene disabilitata.

Per abilitare questa funzione, selezionare [Barca] per passare alla modalità barca. Una volta effettuata la commutazione, [Modalità normale] viene modificato in [Modalità barca]. La casella di controllo è selezionata.



6.21 DISPLAY

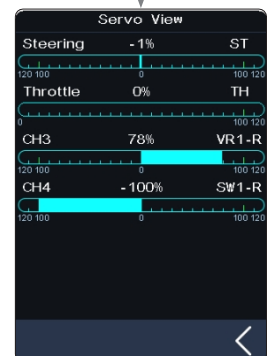
Questa funzione visualizza l'uscita del canale del modello e può essere utilizzata per testare l'uscita e la portata del servo.

Premere [] per avviare la modalità di test del servo, che muoverà lentamente tutti i canali attraverso l'intera gamma di movimento. Premere [] per disattivare la modalità di test del servo.



è attivata.

Fare clic su " " per accedere all'interfaccia di visualizzazione dei canali. In questo elenco è possibile visualizzare la barra di avanzamento dei dati di tutti i canali e la percentuale dei dati dei canali.



6.22 PRINCIPIANTE

La modalità principiante è adatta ai giocatori di livello base per migliorare la sicurezza delle operazioni limitando la quantità di servocomando dell'acceleratore.

Questa funzione è nascosta per impostazione predefinita. È necessario abilitarla manualmente.

Configurazione:

1. Accedere al menu [Menu principale personalizzato] nella barra dei menu [MODELLO] e selezionare la casella di controllo [Principiante]. Dopo la selezione, questa funzione viene visualizzata nell'interfaccia del menu.
 2. Individuare la funzione nel menu e fare clic su "ON" per abilitarla. Quando questa funzione è abilitata, l'icona cambierà in "ON".
- Assegnare i comandi SW per abilitare/disabilitare la funzione principiante.



6.23 SVC

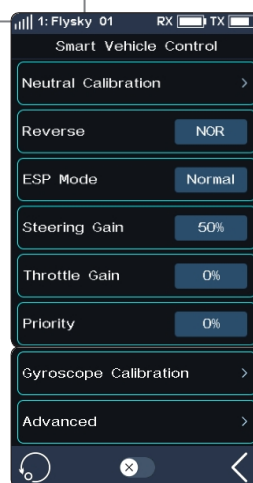
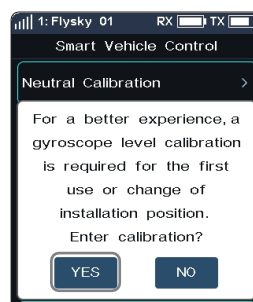
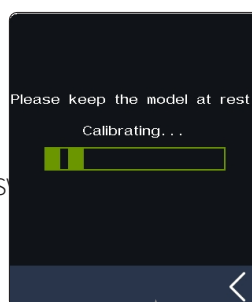
I ricevitori configurati con questa funzione sono INr4-GYB (giroscopio integrato) e GMr (con interfaccia giroscopio).

Dopo che il trasmettitore si è collegato al ricevitore in modalità AFHDS3 2 Way, premere SVC per accedere alla funzione, seguendo le istruzioni per la calibrazione del livello del giroscopio. Si consiglia all'utente di seguire le istruzioni sull'interfaccia per completare la calibrazione del giroscopio quando lo si utilizza per la prima volta.

Assegnare i comandi SW per abilitare/disabilitare rapidamente la funzione SVC.

Assegnare i comandi VR/TR per regolare rapidamente il guadagno dello sterzo, il guadagno dell'acceleratore, la priorità e le funzioni avanzate come il guadagno della ruota ST, il punto di smorzamento, lo smorzamento e il filtro.

Assegnare i tasti SW per passare rapidamente da un tipo di veicolo modello all'altro.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Calibrazione neutra

Utilizzata dal giroscopio per calibrare il neutro dello sterzo e dell'acceleratore al fine di ottenere le migliori condizioni di guida quando il veicolo sta viaggiando normalmente.

Prima di abilitare la funzione SVC, è necessario regolare il volume del servosterzo del veicolo, il trim neutro e l'acceleratore neutro in base alle condizioni di guida ottimali. Al termine, avviare la funzione [Smart Vehicle Control] per la calibrazione neutra. Ogni volta che si modifica il trim o la curva dell'acceleratore, è necessario calibrare la posizione neutra. Durante il processo di calibrazione, l'acceleratore dello sterzo deve essere posto in posizione neutra e ferma.

Retromarcia

È possibile impostare la direzione quando il giroscopio si mescola con il canale dello sterzo.

Modalità ESP

Utilizzata per la stabilità assistita del modello. Sono disponibili due modalità: normale/blocco. [Normale]: quando il veicolo sta sbandando o sterzando, il giroscopio fornisce automaticamente una compensazione opposta per controllare il servo e mantenerlo stabile o impedire la deriva in base alla velocità angolare generata.

[Blocco]: se il volante è in posizione centrale, il giroscopio controllerà il servo nella direzione opposta in base all'angolo di imbardata quando il veicolo sta sbandando, per farlo tornare nella direzione prevista (se il volante non è in posizione centrale nella "modalità Blocco", sarà uguale alla "modalità Normale").

Guadagno dello sterzo

Utilizzato per modificare la sensibilità del canale di sterzo misto.

Guadagno acceleratore

Utilizzato per modificare la sensibilità del canale di miscelazione dell'acceleratore.

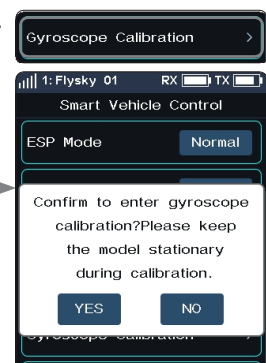
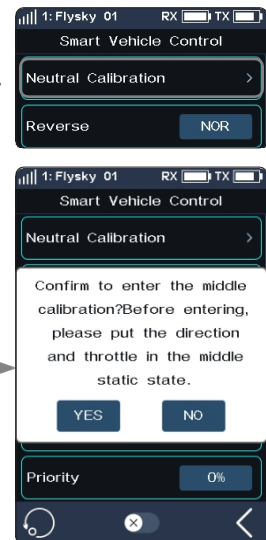
Priorità

Utilizzato per impostare il rapporto di controllo tra il comando del volante e il giroscopio nella sterzata, ovvero il raggio di sterzata. Nella sterzata con il volante, l'angolo di sterzata sarà ridotto a causa dell'influenza della miscelazione del giroscopio. Quando il valore è 0%, il controllo della miscelazione è il più forte, ovvero il raggio di sterzata è il più ampio. Quando il valore è 100%, il controllo della miscelazione è 0, ovvero il raggio di sterzata è il più piccolo.

Calibrazione giroscopio

Utilizzata per la prima volta per abilitare il giroscopio tramite binding o calibrazione del giroscopio necessaria dopo la sostituzione. Il modello mantiene uno stato stabile e stazionario. Fare clic su calibrazione. Il ricevitore lampeggia due volte ed esce automaticamente. Ciò indica che la calibrazione è stata eseguita correttamente.

(Quelli sopra indicati sono i parametri regolabili quando il trasmettitore è adattato al ricevitore GMR e al giroscopio FS-GY01, ed è regolabile anche quando è adattato al ricevitore INr4-GYB).



Avanzato

Per adattare il ricevitore INr4-GYB compatibile con i modelli di auto drift, ecc. È possibile impostare il tipo di modello di auto e personalizzare i parametri per [ST Wheel Gain], [Damper Point], [Damper] e [Filter].

[ST Wheel Gain]: regolazione del rapporto di intervento dello sterzo sul controllo del giroscopio. Maggiore è il valore, più sensibile sarà il controllo dello sterzo.

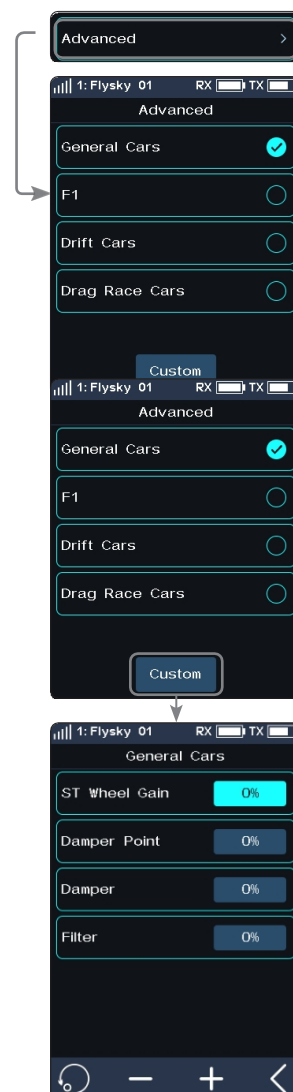
[Damper Point]: regola il servo sul punto di smorzamento davanti alla posizione dell'angolo target. Nell'intervallo di smorzamento, la velocità di oscillazione del servo sarà rallentata. Più alto è il valore, maggiore sarà l'intervallo in cui la velocità del servo sarà rallentata.

[Damper]: Rallenta la velocità del servo nel punto di smorzamento e regola l'effetto di smorzamento nel punto di smorzamento. Più alto è il valore, più lento sarà il rallentamento del servo nel punto di smorzamento. Di conseguenza, il servo impiegherà più tempo per raggiungere l'angolo target. Questo parametro deve essere impostato insieme a [Damper point] per ottenere il miglior risultato.

[Filtro]: Utilizzato per sopprimere il jitter. Più alto è il valore, più forte è la soppressione del jitter.

Configurazione:

1. Toccare "🔌" per abilitare questa funzione. Quando questa funzione è abilitata, l'icona cambierà in "🔌".
 - Se il giroscopio non è collegato, questa funzione non può essere attivata e il sistema visualizza il messaggio "Il ricevitore corrente non è collegato correttamente al giroscopio".
2. Fare clic su [Calibrazione neutra]. Apparirà una finestra pop-up con il messaggio "Sei sicuro di voler eseguire la calibrazione neutra? Prima di procedere, portare lo sterzo e l'acceleratore in posizione neutra". Fare clic su "Sì". Il trasmettitore entra in modalità di calibrazione. Il sistema segnala il completamento della calibrazione con un segnale acustico.
3. Se desideri cambiare la direzione dell'azione, clicca su [Inverti]. Se la funzione è impostata su invertita, verrà visualizzato "Inverti";
 - Il metodo di sostituzione dell'EPS è lo stesso descritto sopra.
4. Con questa funzione è anche possibile impostare le percentuali di [Guadagno sterzo], [Guadagno acceleratore] e [Priorità]. L'intervallo di percentuale regolabile va dallo 0% al 100%. Dopo aver selezionato l'opzione, cliccare su "+" o "-" per modificare la percentuale.
5. Fare clic su [Calibrazione giroscopio]. Apparirà una finestra pop-up con il messaggio "Sei sicuro di voler avviare la calibrazione?". Il sistema segnala il completamento della calibrazione con un segnale acustico.
 - Durante la calibrazione del giroscopio, assicurarsi che il modello sia in uno stato stabile e fermo.
6. Toccare [Avanzate], quindi selezionare un tipo per il modello di auto. Dopo aver cliccato su [Personalizza], toccare la voce che si desidera impostare. Successivamente, cliccare su "+" o "-" per impostare il valore desiderato.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.24 TRAINER

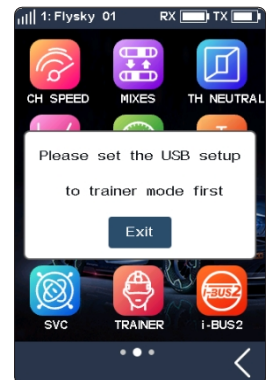
Noble NB4+ supporta tre modalità di funzionamento: Trainer, Student e H Track. I trasmettitori impostati in modalità Trainer o H Track accettano segnali esterni per controllare il modello, ovvero l'interfaccia trainer o l'interfaccia head tracker è in grado di riconoscere l'input di segnali PPM esterni. I trasmettitori impostati in modalità Student emettono solo segnali PPM e non riconoscono i segnali in ingresso.

È possibile collegare due trasmettitori (uno per la modalità Trainer e uno per la modalità Student) tramite un cavo Type-C a doppia estremità per realizzare la funzione di coaching.

È possibile collegare un trasmettitore (modalità H Track) alle cuffie tramite cavo head tracker per realizzare la funzione head tracker.

Configurazione:

1. Trova questa funzione nel menu e clicca su "🔒" per abilitarla. Quando questa funzione è attivata, l'icona cambierà in "🔓".
 - È possibile assegnare un controllo nell'interfaccia [ASSIGN] per abilitare o disabilitare questa funzione.
2. Fare clic su Modalità (l'impostazione predefinita è Trainer) per passare a Studente e H Track.
3. Esegui il test per assicurarti che le impostazioni funzionino come previsto.



Istruttore

Quando la modalità Trainer è impostata su Trainer, il trasmettitore supporta solo la funzione Trainer in questo momento.

Configurazione:

1. Fare clic per accedere a [Trainer].
2. Fare clic su [Configurazione modalità Trainer] per selezionare l'attivazione di [Sterzo], [Acceleratore]...
 - Il numero di canali visualizzati si basa su [Definizione numero canale] in [MODELLO].
3. Eseguire il test per assicurarsi che le impostazioni funzionino come previsto.

Fare clic su "🔄" per ripristinare la funzione Trainer Mode. Se si seleziona [Yes] nella finestra pop-up, tutte le impostazioni vengono ripristinate ai valori predefiniti. Se si seleziona [No], la finestra pop-up si chiude direttamente.



Studente

Quando la modalità Trainer è impostata su Studente, il trasmettitore supporta solo la funzione Studente in questo momento.

[Polarità del segnale]: il livello alto è valido per impostazione predefinita positivo. Alcuni dispositivi potrebbero riconoscere il livello basso come segnale valido. In questo caso, impostare la polarità del segnale su negativo, ovvero il livello basso è valido.

[Numero di canali]: impostare il numero di canali in un segnale PPM. Per impostazione predefinita, un segnale PPM contiene 8 canali. L'intervallo di impostazione è 4-8 e il passo è 1.

[Periodo]: fare riferimento al tempo di trasmissione di un segnale PPM. Il periodo standard del segnale PPM a 8 canali è 20 ms. L'intervallo è compreso tra 12,5 e 45 ms e il passo è 0,5 ms.

- Quando si utilizzano meno canali, è possibile impostare un periodo più breve per ridurre il tempo necessario per inviare un segnale e ridurre la latenza. Tuttavia, l'impostazione del periodo può solo ridurre il periodo di inattività, anziché la durata effettiva del segnale. Pertanto, l'impostazione del periodo non ridurrà il numero di canali del segnale. Quando il numero di canali aumenta e il tempo effettivo di invio del segnale è maggiore del periodo, il sistema elaborerà il segnale nella modalità di inattività minima e il valore di impostazione dell'interfaccia non verrà modificato di conseguenza.

[Livello di avvio]: il tempo di inizio identifica il segnale PPM. Il valore predefinito è 400 us. L'intervallo è compreso tra 100 e 700 ms e il passo è di 50 us.

Configurazione:

- Fare clic per accedere a [Studente].
- Fare clic su [Polarità del segnale] per passare al livello basso negativo valido.
 - Alcuni dispositivi potrebbero riconoscere un livello basso come segnale valido e in questo caso [Polarità del segnale] dovrebbe essere commutato su negativo.
- Fare clic su [Numero di canali], [Periodo] o [Livello iniziale]. Una volta selezionato, questo elemento si trova in uno stato di alta luminosità.
- Fare clic su "+" o "-" per modificare il numero di canali, il periodo o il livello iniziale secondo necessità. Premere a lungo "+" o "-" per accelerare la regolazione dei valori corrispondenti.
- Eseguire il test per assicurarsi che le impostazioni funzionino come previsto.

Fare clic su "🔄" (Ripristina impostazioni predefinite) per ripristinare la funzione Modalità studente. Se si seleziona [Yes] (Sì) nella finestra pop-up, tutte le impostazioni vengono ripristinate ai valori predefiniti. Se si seleziona [No], la finestra pop-up si chiude direttamente.

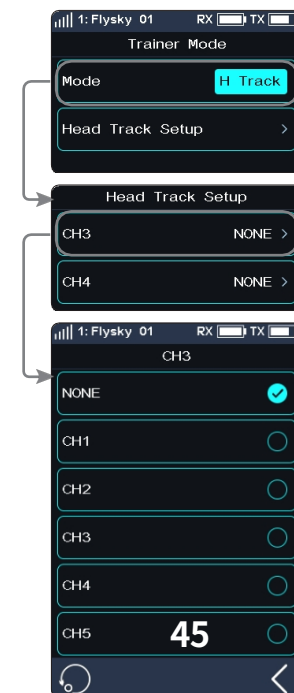
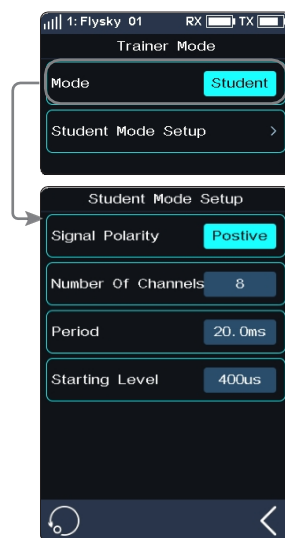
H Track

Quando la modalità Trainer è impostata su H Track, il trasmettitore supporta solo la funzione Head Tracker.

Configurazione:

- Fare clic per accedere a [H Track].
- Fare clic sul canale corrispondente nell'elenco per assegnarlo (per impostazione predefinita, non è assegnato). È possibile assegnare CH1-CH8 come canali di controllo.
 - Il numero di canali visualizzati si basa su [Definizione numero canale] in [MODELLO].
- Eseguire il test per assicurarsi che le impostazioni funzionino come previsto.

Fare clic su "🔄" per ripristinare la funzione Head Tracker Mode. Se si seleziona [Yes] nella finestra pop-up, tutte le impostazioni vengono ripristinate ai valori predefiniti. Se si seleziona [No], la finestra pop-up si chiude direttamente.



微信公众号



Bilibili



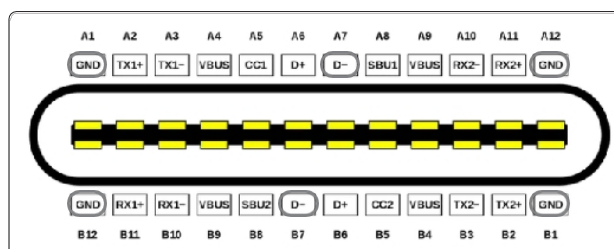
Website



Facebook

Note:

1. Gli utenti devono preparare in anticipo il cavo per la funzione Trainer (cavo Type-C a doppia estremità) e il cavo per la funzione Head Tracker (porta Type-C su un'estremità e porta audio sull'altra estremità).
 - Se gli utenti non dispongono di un cavo Head Tracker adatto, è possibile utilizzare il cavo FS-XC201 Type-C per modificare il cavo in base alla definizione della sequenza del cavo Type-C, mantenendo il connettore Type-C del cavo Type-C. Utilizzare una pinza o altri strumenti per tagliare l'altra estremità del cavo Type-C ed estrarre i fili avvolti dal cavo Type-C. L'utente deve verificare quali sono i due fili che costituiscono la linea di terra (GND) e la linea di segnale (PPM). In genere, il filo nero è la linea di terra e il filo bianco è la linea di segnale. Ciò è soggetto alla misurazione effettiva della sequenza dei fili.
 - Prendiamo come esempio il terminale S dell'interfaccia del tracciatore di testa. Prima di ricablare, è necessario confermare la definizione dei pin del terminale S, in modo da estrarre il filo di terra (GND) e il filo di segnale (PPM) avvolti nel cavo del tracciatore di testa. I passaggi sono simili a quelli del ricablaggio del cavo FS-XC201 Type-C. Mantenere il connettore del terminale S del cavo dell'head tracker, tagliare l'altra estremità con una pinza o altri strumenti, estrarre i nuclei avvolti nel cavo dell'head tracker, quindi collegare i due nuclei del cavo FS-XC201 Type-C con i due nuclei del cavo dell'head tracker. A questo punto è possibile utilizzare normalmente la funzione head tracker (la linea GND si collega alla linea GND e la linea di segnale si collega alla linea di segnale).
 - Prendiamo ad esempio l'interfaccia head tracker da 3,5 mm. Scegli un cavo da 3,5 mm di tipo C per passare al cavo adattatore per porta audio da 3,5 mm. È necessario verificare in anticipo se la porta audio degli occhiali FPV emette segnali PPM (per i dettagli, consultare il manuale degli occhiali FPV). Nel frattempo, assicurarsi che la linea di segnale (PPM) del cavo Type-C sia collegata alla linea di segnale PPM della porta audio. Se la connessione non viene stabilita, il trasmettitore non sarà in grado di identificare correttamente il segnale PPM emesso dalle cuffie e non sarà in grado di controllarle.



Sequenza dei fili Type-C

Definizione della sequenza dei cavi Type-C:

L'interfaccia Type-C della base del trasmettitore Noble NB4+ utilizza GND, USB_DM (pin D), dove il pin D viene utilizzato per trasmettere e ricevere segnali PPM.

2. Prima di abilitare questa funzione, è necessario selezionare la modalità Trainer scegliendo [Sistema] > [Configurazione USB].
3. Per abilitare la funzione Trainer, premere brevemente il pulsante di accensione di entrambe le basi del trasmettitore per assicurarsi che le basi di entrambi i trasmettitori siano attivate. Nel frattempo, assicurarsi che i due trasmettitori siano collegati correttamente. Per realizzare la funzione di tracciamento della testa, premere brevemente il pulsante di accensione di una base del trasmettitore per assicurarsi che la base del trasmettitore sia attivata e assicurarsi che le cuffie siano collegate correttamente.
4. Noble NB4 + Trainer L'interfaccia del trasmettitore è in grado di identificare in modo adattivo i segnali PPM in ingresso. La maggior parte dei dispositivi che supportano l'uscita PPM possono essere utilizzati come sorgente di segnale di ingresso esterno della modalità Trainer. Tuttavia, alcuni dispositivi potrebbero non supportare questa funzione ed è possibile impostare l'uscita PPM dell'interfaccia Trainer in modo che corrisponda ai dispositivi esterni che hanno il requisito speciale di identificare il segnale PPM.
5. Quando il trasmettitore Trainer non rileva il trasmettitore Student, ad esempio quando lo Student spegne il trasmettitore o scollega il cavo del trasmettitore Student, il controllo viene automaticamente restituito al trasmettitore Trainer.



6.25 i-BUS2

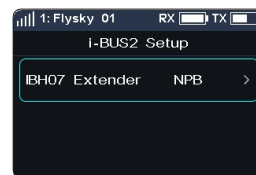
La funzione Impostazioni dispositivo i-BUS2 viene utilizzata per configurare i dispositivi i-BUS2, come l'hub FS-iBH07 o il servo con protocollo i-BUS2.

- Sul lato trasmettitore, è necessario innanzitutto impostare l'interfaccia del ricevitore da collegare al dispositivo iBUS2 come i-BUS2 tramite la funzione [Protocollo interfaccia RX].

Se il trasmettitore è normalmente collegato all'hub i-BUS2, è possibile impostarlo come convertitore PWM.

Se il trasmettitore è normalmente collegato al dispositivo di tipo sensore i-BUS2, è possibile accedere all'interfaccia di impostazione del sensore tramite questa funzione.

Se il trasmettitore è normalmente collegato al servo di tipo i-BUS2 o ESC, è possibile impostare i parametri di funzione pertinenti, monitorare i dati e assegnare i canali per il controllo dei dispositivi.

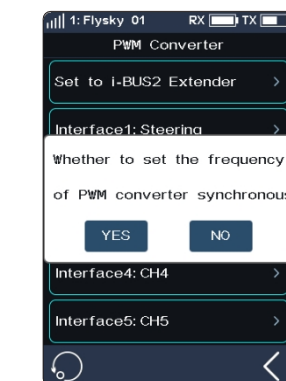
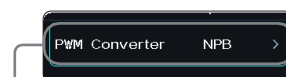
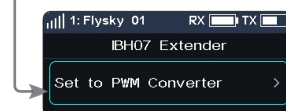
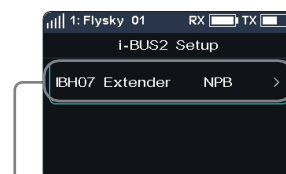


FS-iBH07 Extender

Quando il trasmettitore rileva il dispositivo i-BUS2 HUB, è possibile impostare il dispositivo i-BUS2 HUB come convertitore PWM o ripristinarlo al dispositivo i-BUS2 HUB tramite questa funzione.

Configurazione:

- Fare clic su [Configurazione i-BUS2] per accedere al menu di configurazione.
- Toccare [Estensore i-BH07 NPB].
- Fare clic su [Imposta come convertitore PWM]. Dopo aver fatto clic su [OK] nella finestra pop-up, toccare [Convertitore PWM NPB].
- Toccare [Imposta su estensore i-BUS2] per reimpostarlo su HUB. Toccare un'interfaccia per accedere, quindi fare clic su un canale per impostarlo come canale di uscita del convertitore.
- Toccare [↩] per tornare indietro, apparirà una finestra pop-up con la domanda "Imposta la frequenza del convertitore PWM sincrono?", quindi fare clic su [SI] o [NO] per uscire. Se si seleziona SI, sarà sincrono, altrimenti sarà il contrario.
 - La tensione restituita dall'estensore può essere visualizzata in tempo reale nel menu [Sensore].
 - Quando un servo è collegato all'interfaccia impostata sul protocollo i-BUS2, il tipo di servo e l'interfaccia vengono visualizzati nel menu [Configurazione i-BUS2].



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

SENSORE i-BUS2

Quando il trasmettitore rileva un sensore i-BUS2, è possibile impostare i parametri di funzionamento del sensore in questa funzione. Per ulteriori dettagli, fare riferimento a 6.10 SENSORE.

SERVOMOTORI i-BUS2 (FXS260/380)

Quando il trasmettitore rileva il servo i-BUS2 FXS260/380, è possibile utilizzare questa funzione per impostare i parametri di funzionamento del servo, monitorare le informazioni restituite dal servo e assegnare il canale per il controllo del servo.

Configurazione servo

Imposta i parametri di funzione per regolare il servo corrispondente.

[Soft Start]: imposta la velocità di risposta dell'avvio istantaneo del servo.

[Protezione termica]: abilita/disabilita la funzione di protezione termica del servo.

[Potenza]: Imposta la potenza di uscita del servo quando è in funzione.

[Boost]: Imposta la tensione di avvio istantaneo del servo, in modo da modificare la forza di avvio del servo.

Configurazione:

Selezionare la voce di funzione, quindi fare clic su "+" o "-" per modificare la percentuale o l'opzione.

Rilevamento dati

Monitora le informazioni di ritorno dal servo corrispondente.

Toccare [Data Sense] per accedere all'interfaccia Data

Sense. È anche possibile toccare  per accedere

all'interfaccia Data Record.

Canale

Assegna il canale corrispondente per controllare questo servo.

Toccare [Channel: Steering] per accedere, quindi toccare un canale appropriato. Successivamente, fare clic su  per tornare all'interfaccia precedente.



SERVOS i-BUS2 (Power HD)

Quando il trasmettitore rileva un servo i-BUS2 (Power HD), è possibile utilizzare questa funzione per impostare i parametri di funzionamento del servo, monitorare le informazioni restituite dal servo e assegnare il canale per il controllo del servo.

Le impostazioni dei parametri del servo Power HD sono simili a quelle dell'FXS260/380. Fare riferimento alla descrizione del servo FXS260/380. È possibile salvare i parametri del servo Power HD come due set di parametri di configurazione. Due set di parametri di uso comune possono essere salvati rispettivamente come Configurazioni 1 e 2. Entrambi possono essere commutati impostando un comando.

Configurazione:

1. È possibile impostare e salvare due set di parametri di uso comune come Configurazioni 1 e 2 toccando rispettivamente Salva config 1 o Salva config 2.
2. Toccare "☰" per accedere all'interfaccia Config Switch Switch.
3. Selezionare un comando, quindi toccare "👁" per abilitare questa funzione. Quando questa funzione è abilitata, l'icona cambierà in "👁". A questo punto è possibile passare da una configurazione all'altra tramite questo comando.

Fare clic su "🔄" (Ripristina impostazioni predefinite) per ripristinare le impostazioni ai dati predefiniti, ovvero i dati della Configurazione 1. Se i dati della Configurazione 1 non sono impostati quando si fa clic su "🔄" (Ripristina impostazioni predefinite) per ripristinare i dati, il sistema richiede di salvare prima i dati della Configurazione 1.

Per quanto riguarda l'impostazione del servo PowerHD su Data Sense e Channel, fare riferimento alla descrizione del servo FXS260/380.

Nota: per i dettagli sui parametri Power HD, consultare il manuale corrispondente del servo Power HD.



微信公众号



Bilibili



Website

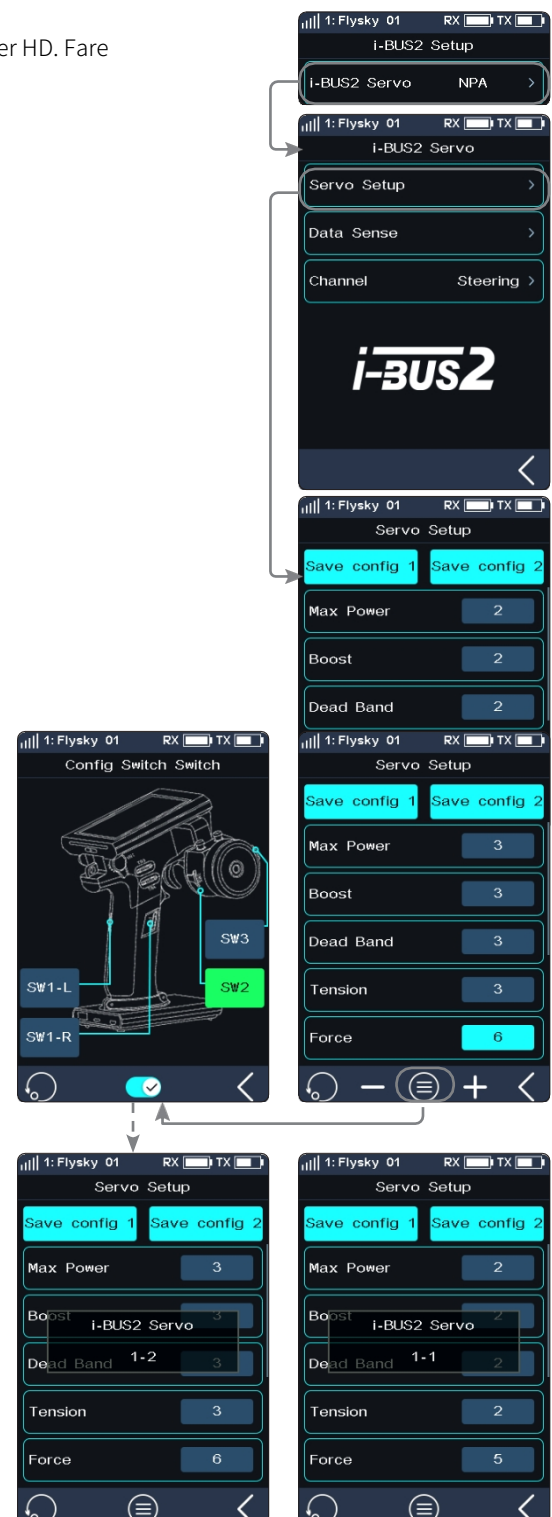


Facebook

SERVOMOTORI i-BUS2

Quando il trasmettitore rileva un servo i-BUS2, è possibile utilizzare questa funzione per impostare i parametri di funzionamento del servo, monitorare le informazioni restituite dal servo e assegnare il canale per il controllo del servo.

Le impostazioni dei parametri del servo i-BUS2 sono simili a quelle del Power HD. Fare riferimento alla descrizione dei servocomandi Power HD e FXS260/380.



Per quanto riguarda l'impostazione del servo i-BUS2 su Data Sense e Channel, fare riferimento alla descrizione dei servocomandi FXS260/380.

Nota: per i dettagli sui parametri i-BUS2, consultare il manuale corrispondente del servo i-BUS2.



ESC i-BUS2 (XERUN AXE R2)

Quando il trasmettitore rileva un ESC i-BUS2 XERUN AXE R2, è possibile utilizzare questa funzione per impostare i parametri funzionali rilevanti dell'ESC.

Configurazione servo

Imposta i parametri di funzione per regolare l'ESC corrispondente

Nota: per garantire il corretto funzionamento, è necessario fare clic su "A" (Applica le impostazioni) per confermare i parametri aggiornati dopo averli impostati. Quindi, fare clic su "B" (Torna indietro) per tornare indietro. Le impostazioni dei parametri dell'ESC avranno effetto (contemporaneamente, l'ESC emetterà un segnale acustico).

Configurazione:

Selezionare la voce di funzione, quindi fare clic su "+" o "-" per modificare la percentuale o l'opzione.

Rilevamento dati

Monitora le informazioni di ritorno dall'ESC corrispondente.

Toccare [Data Sense] per accedere all'interfaccia Data Sense. È possibile visualizzare le informazioni pertinenti.

È anche possibile toccare [Data Record] per accedere all'interfaccia Data Record.

Canale

Assegna il canale corrispondente per controllare questo ESC.

Toccare [Channel: Throttle] per accedere, quindi toccare un canale appropriato. Successivamente, fare clic su "A" per tornare all'interfaccia precedente.

Nota: per i dettagli sui parametri ESC, consultare il manuale corrispondente dell'ESC.



微信公众号



Bilibili



Website



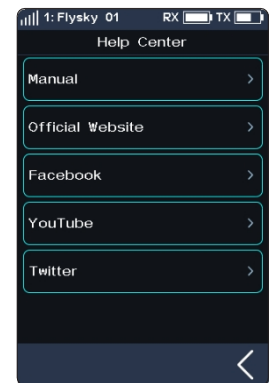
Facebook

6.26 HELP

Per ottenere il manuale utente tramite questa funzione. Gli utenti possono contattarci tramite gli account social elencati nell'interfaccia.

Configurazione:

1. Tocca [Centro assistenza] per accedere.
2. Tocca l'elemento che desideri visualizzare, quindi verrà visualizzato il codice QR corrispondente.
3. Scansiona il codice QR per ottenere le informazioni correlate. Quindi fai clic su  per tornare all'interfaccia precedente.



7 IMPOSTAZIONE RX

Questa sezione illustra le funzioni dettagliate relative ai ricevitori e il loro utilizzo.

7.1 Impostazione del binding

Questa funzione viene utilizzata per mettere il trasmettitore in stato di binding per collegarlo al ricevitore. Per le linee guida specifiche sul binding, consultare la sezione "4.2 Bind".

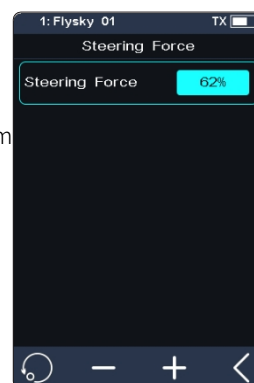
7.2 Forza di sterzata

Questa funzione viene utilizzata per regolare la quantità di forza di sterzata quando il servo del ricevitore viene sterzato.

Questa funzione può essere impostata quando l'impostazione RF del trasmettitore è impostata su [Mini-Z(FHSS)]. È nascosta quando l'RF è impostato su altri standard.

Configurazione:

Fare clic su "+" o "-" per modificare la percentuale della forza di sterzata. L'intervallo di regolazione è compreso tra 0-100% e il passo di regolazione è 1%. Può anche essere regolata assegnando il tasto o la manopola TR/VR nella funzione [ASSIGN].



7.3 Guadagno giroscopio

Questa funzione serve a regolare la sensibilità del giroscopio sul ricevitore.

Questa funzione può essere impostata quando l'impostazione RF del trasmettitore è impostata su [Mini-Z(FHSS)]. È nascosta quando l'RF è impostato su altri standard.

Configurazione: fare riferimento a [7.2 Forza di sterzata].



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.4 Protocollo di interfaccia RX

Questa funzione viene utilizzata per impostare la modalità di uscita del ricevitore.

Protocollo di interfaccia del ricevitore versione classica

Quando il ricevitore adattato è FGr4, FGr4S, FGr4P, FTr4, FTr10 e FTr16S, è possibile impostare rispettivamente i protocolli di uscita [Interfaccia CH1] e [Seriale]. [Interfaccia CH1] può essere impostata su PWM o PPM. [Seriale] può essere impostata su i-BUS o S.BUS (fare riferimento a [7.8 Impostazione i-BUS] per l'impostazione specifica di i-BUS).

[Interfaccia CH1]: imposta il protocollo di uscita di CH1. [Seriale]: imposta il protocollo di uscita dell'interfaccia seriale.

Configurazione:

1. Fare clic su [Interfaccia CH1] o [Seriale].
2. Toccare il protocollo corrispondente. Fare clic su "⌂" (Interfaccia ricevitore versione avanzata) per tornare al livello precedente.

Protocollo dell'interfaccia del ricevitore versione avanzata

Quando il ricevitore adattato è un altro ricevitore versione avanzata, è possibile impostare il protocollo di uscita dell'interfaccia NPA/NPB/NPC/NPD del ricevitore.

In modalità doppio ricevitore, è possibile impostare rispettivamente i protocolli di interfaccia del ricevitore master e slave.

Per l'interfaccia NPA/NPB/NPC/NPD del ricevitore master, le modalità di uscita includono PWM, PPM, S.BUS, i-BUS in, i-BUS out e i-BUS2.

- Quando l'interfaccia NPA è impostata sull'uscita PWM, le altre interfacce supportano l'uscita del segnale PWM, S.BUS, i-BUS in, i-BUS out e i-BUS2.
- Le modalità di uscita per l'interfaccia NPA/NPB/NPC/NPD del ricevitore Slave sono PWM, PPM, S.BUS, i-BUS out e i-BUS2.
- Quando la funzione simulatore RX i-BUS 2 HUB è disabilitata, è possibile selezionare una sola volta i segnali PPM, S.BUS, i-BUS in, i-BUS out e i-BUS 2 in più porte nuove. Ad esempio, se NPA è impostato su i-BUS out, NPD/NPC/NPB/NPA non devono essere impostati su i-BUS out.
- È vietato il conflitto simultaneo delle informazioni di trasmissione i-BUS e i-BUS2. Quando una nuova porta è impostata su i-BUS out o i-BUS in, le altre nuove porte non devono essere impostate su i-BUS2. Se una nuova porta è impostata su i-BUS2, le altre nuove porte non devono essere impostate su i-BUS out o i-BUS in.
- Quando la funzione simulatore RX i-BUS2 HUB è abilitata, è possibile impostare più nuove porte su un unico tipo di segnale, ad esempio NPA ~ PWM, NPB ~ PWM, NPC ~ i-BUS2 e NPD ~ i-BUS2.

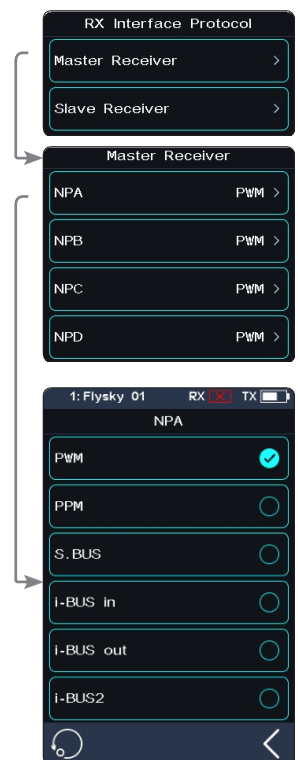
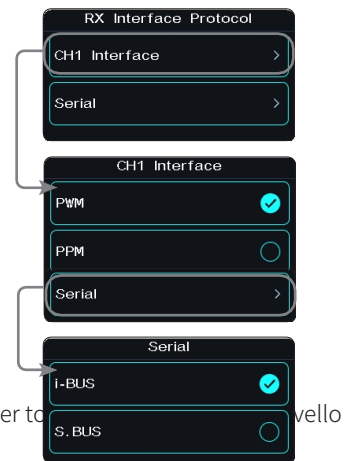
[i-BUS in]: si collega al sensore i-BUS.

[i-BUS out]: si collega al ricevitore di estensione i-BUS o ad altri dispositivi di riconoscimento del segnale i-BUS.

[i-BUS2]: quando la funzione simulatore HUB i-BUS2 del ricevitore è disabilitata, è consentita solo 1 uscita del segnale BUS2. Quando la funzione simulatore HUB i-BUS2 del ricevitore è abilitata, è possibile selezionare da 1 a 4 uscite del segnale i-BUS2.

Configurazione:

1. Fare clic su [Protocollo interfaccia ricevitore]. Quando l'impostazione di associazione è in modalità doppio ricevitore, selezionare il ricevitore master o il ricevitore slave per accedere al sottomenu.
2. Selezionare [NPA] o altre opzioni. Fare clic sul protocollo corrispondente in base alle esigenze. Quindi fare clic su "⌂" per tornare all'interfaccia del livello precedente.



7.5 Failsafe

La funzione Failsafe può essere impostata nei seguenti tre modi:

- Impostare per disabilitare l'uscita del segnale delle interfacce i-BUS-out e protocollo PPM in caso di perdita di controllo, ovvero nessuna uscita alle interfacce i-BUS-out e PPM in caso di perdita di controllo.
- Impostare i valori di sicurezza da guasto canale per canale: Libero/Valore fisso/Mantenimento.
- [Imposta tutti i canali a valore fisso], ovvero è possibile impostare i valori di uscita di tutti i canali controllati da un comando sul valore corrente, e questo valore verrà emesso quando il sistema perde il controllo.

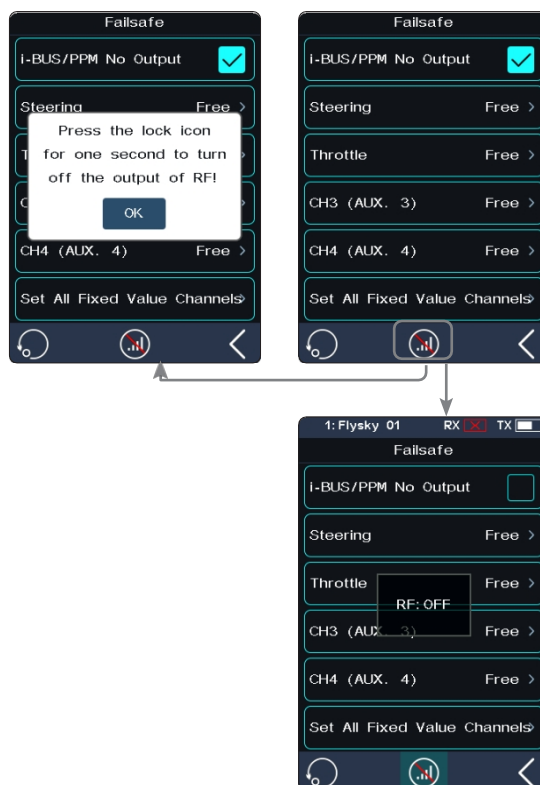


Funzione di test di sicurezza

Utilizzata per simulare il caso di perdita di controllo, quando il modello è fuori controllo, il trasmettitore spegnerà la RF, quindi il modello entrerà nello stato di perdita di controllo. Tutti i canali emetteranno in base alle impostazioni di sicurezza.

Configurazione:

1. Toccare "🔒" (Impostazioni di sicurezza), apparirà una finestra pop-up come mostrato. Tenere premuto "🔒" (Impostazioni di sicurezza) per più di 1 secondo, quindi il sistema spegnerà la RF. Il canale di uscita del ricevitore funzionerà secondo le impostazioni di sicurezza.
2. Rilasciare "🔒", la RF si accenderà e la connessione verrà ripristinata.



i-BUS&PPM Nessuna uscita

Questa funzione è per i segnali i-BUS e PPM. Dopo aver abilitato [i-BUS/PPM No Output], indipendentemente dall'impostazione del failsafe, questi due tipi di segnali failsafe non vengono mai emessi. Se la funzione è disabilitata, dopo aver perso il controllo, è possibile impostare per canale: impostare un valore fisso o mantenere l'ultimo valore di uscita. Per impostazione predefinita, questa funzione è abilitata.

Toccare "[X]" sul lato destro di [[i-BUS/PPM No Output]], la casella di controllo accanto all'opzione non è selezionata, ciò indica che la funzione è disabilitata.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Impostazione di un canale separato

Utilizzato per impostare rispettivamente gli stati del segnale di uscita dei canali: Free significa che non c'è uscita in caso di perdita di controllo; Hold significa che l'ultimo valore del canale viene mantenuto in caso di perdita di controllo; Fixed Value significa che è possibile impostare il valore di uscita failsafe spostando il comando, quindi il valore impostato verrà emesso in caso di perdita di controllo.

Configurazione:

1. Toccare il canale che si desidera impostare.
2. Fare clic sull'opzione desiderata. Se si seleziona il valore fisso, spostare l'acceleratore (volante, pulsante o manopola) nella posizione desiderata e tenerlo premuto, quindi fare clic su "A" (Applica tutte le impostazioni) per completare la configurazione.



Impostazione di tutti i canali a valore fisso

Può essere utilizzato per impostare il valore di uscita di tutti i canali controllati da un comando che è stato impostato su un valore fisso dopo un fuori controllo.

Configurazione:

Toccare questa funzione mentre si sposta il comando nella posizione desiderata e lo si tiene premuto, dopodiché apparirà un'interfaccia di richiesta come mostrato a destra. Fare clic su "YES" per terminare.



Nota: i modelli alimentati a gas sono leggermente diversi dai modelli alimentati a batteria per quanto riguarda la configurazione del failsafe.

- | | |
|------------------------|--|
| A gas: | Si consiglia di impostare il failsafe come se fosse lo stato dei freni del veicolo, ovvero impostare il valore di uscita del canale dell'acceleratore del veicolo quando sottoposto a frenata come valore failsafe. L'effetto frenante può essere personalizzato di conseguenza. |
| Alimentati a batteria: | <ol style="list-style-type: none"> 1. Si consiglia di impostare il failsafe su Free. In caso di perdita di controllo, entrerà in stato di frenata quando l'ESC non riceve segnali. 2. È anche possibile impostare il failsafe come se fosse lo stato di frenata del veicolo. Come per i modelli a benzina. |
- Alcuni ESC utilizzano la frenata anche come retromarcia, assicurati di verificarlo con il tuo modello.



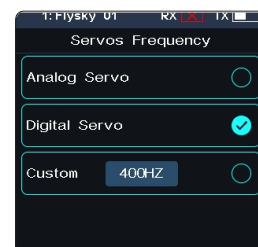
7.6 Frequenza servocomandi

Questa funzione viene utilizzata per selezionare la frequenza dei segnali PWM dei dati del canale. La funzione include servocomandi analogici (95 Hz), servocomandi digitali (380 Hz) e personalizzati. È possibile selezionare o impostare il valore di frequenza di uscita corretto in base al servocomando utilizzato. Per impostazione predefinita, il sistema adotta il servocomando digitale. L'intervallo di regolazione della frequenza personalizzata è 50-400 Hz.

La frequenza dei servocomandi varia leggermente a seconda dei ricevitori collegati.

Per il ricevitore versione classica

1. Fare clic su [Frequenza servocomandi].
2. Clicca sull'opzione corrispondente. Clicca su [↩] per tornare all'interfaccia del livello precedente.
 - Se l'impostazione RF del trasmettitore è impostata su [AFHDS 3 1 way], modificare la velocità di risposta del servo e quindi toccare [↩]. Il sistema richiede "Ha effetto dopo il binding o il re-binding. Sei sicuro di voler eseguire il binding?"
3. Se si sceglie [Personalizzato], fare clic su "+" o "-" per regolare la frequenza.



Per il ricevitore versione avanzata

[SR]: una delle specifiche della frequenza del servo (la frequenza PWM è 833 Hz). [SFR]: una delle specifiche della frequenza del servo (la frequenza PWM è 1000 Hz).

Nota: la velocità di risposta convenzionale del servo (frequenza PWM) è compresa tra 50 e 400 Hz. Il ritardo dell'intero sistema sarà notevolmente migliorato quando si selezionano SR e SFR. Assicurarsi che il servo adattato supporti la frequenza corrispondente. In caso contrario, il servo potrebbe non funzionare correttamente o addirittura danneggiarsi.

Impostazione di tutti i canali

Imposta la frequenza PWM per un canale.

[Sincronizzato con RF]: il segnale digitale a bassa frequenza è sincronizzato con il segnale digitale a radiofrequenza.

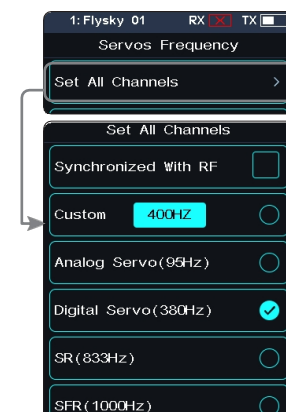
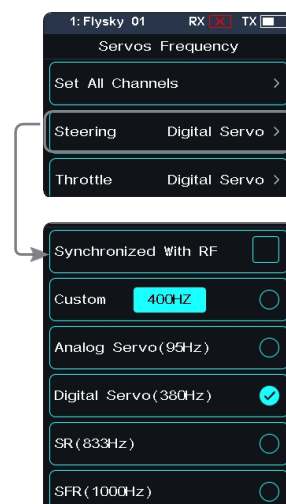
Configurazione:

1. Fare clic su [Servo digitale dello sterzo] o altre opzioni per accedere all'interfaccia di impostazione delle funzioni.
2. Fare clic sulla frequenza del servo corrispondente in base allo stato effettivo del ricevitore adattato. Fare clic su [↩] per tornare all'interfaccia del livello precedente.
 - Fare clic sulla casella di controllo a destra di [Sincronizzato con RF]. L'icona cambierà in . La frequenza del servo di questa funzione verrà sincronizzata con RF dopo averla selezionata.
3. Se si sceglie [Personalizzato], fare clic su "+" o "-" per regolare il valore della frequenza.

Impostazione di tutti i canali

Imposta la frequenza PWM per tutti i canali.

Per la configurazione della funzione, fare riferimento alla sezione Configurazione di Impostazione di un canale sopra riportata.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

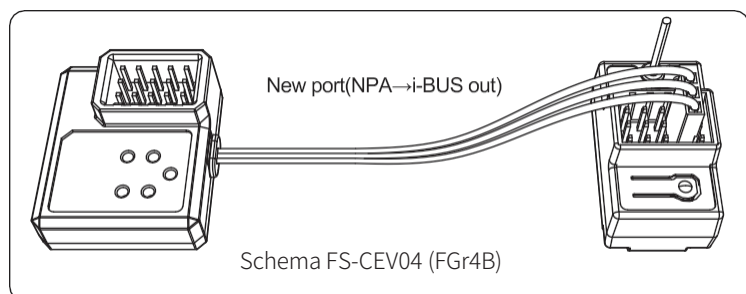
7.7 Configurazione i-BUS2

Questa funzione viene utilizzata per configurare i dispositivi i-BUS2. Per ulteriori dettagli, consultare la sezione 6.25 i-BUS2.

7.8 Configurazione i-BUS

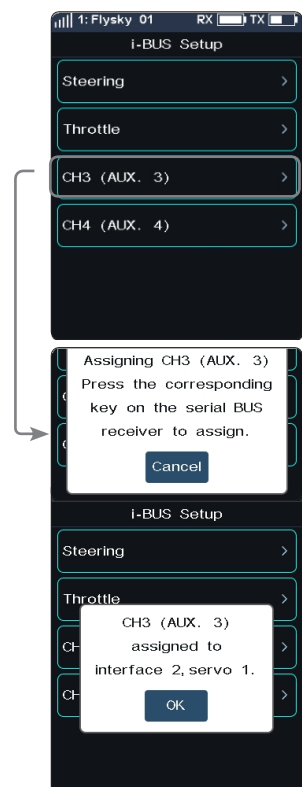
Questa funzione viene utilizzata per configurare il modulo di espansione i-BUS.

La funzione i-BUS viene utilizzata principalmente per l'espansione dei servocomandi. Se un cavo è troppo corto o il numero di servocomandi supera le uscite del ricevitore, il ricevitore bus seriale i-BUS offre una comoda opzione di espansione. Quando si utilizza il ricevitore bus seriale i-BUS, assicurarsi che sia alimentato separatamente per garantire che i servocomandi abbiano potenza sufficiente.



Configurazione:

1. Accendere il trasmettitore e accedere a [MODEL], quindi toccare [Channel Number Definition] e selezionare il numero di canali da impostare (opzionale 2、4、6、8、10、12、18 canali, l'impostazione predefinita del sistema è 8 canali).
2. Andare su [RX SET] e collegare il trasmettitore e il ricevitore.
3. Toccare [RX Interface Protocol] e selezionare [i-BUS out].
4. Collegare FS-CEV04 alle interfacce [i-BUS out] dei ricevitori FGr8B/FGr4B.
5. Toccare [Configurazione i-BUS] e selezionare il canale da assegnare (toccare "canale X", il sistema visualizza "Assegnazione canale X, premere il tasto corrispondente sul ricevitore BUS seriale per assegnare"). Utilizzare lo strumento appropriato per premere il pulsante K1, K2, K3 o K4 su FS-CEV04 per assegnare il canale selezionato a C1, C2, C3 o C4. Se l'operazione ha esito positivo, il trasmettitore visualizzerà: "Canale assegnato all'interfaccia X / Servo X".
6. Collegare il servo alla porta corrispondente e verificare che funzioni come previsto.
7. Ripetere i passaggi precedenti secondo necessità.



7.9 Configurazione convertitore PWM

Questa funzione consente di configurare il ricevitore corrispondente come convertitore PWM. Una volta completata l'impostazione, il ricevitore viene utilizzato come convertitore PWM e le interfacce emettono segnali PWM.

Nota: questa funzione non è disponibile per tutti i ricevitori. Per il ricevitore classico, sono disponibili solo i ricevitori FGr4 e FTr10.

- Il ricevitore impostato come convertitore PWM può essere convertito in un ricevitore ricollegando il trasmettitore e, una volta ricollegato correttamente il trasmettitore, può essere utilizzato normalmente come ricevitore.

[i-BUS To PWM]: questa funzione è adattata ai ricevitori in versione classica o avanzata per la configurazione come convertitore PWM. Per i ricevitori in versione classica, dopo che è stato impostato come convertitore PWM, la sua interfaccia SENS viene collegata all'interfaccia del ricevitore che emette i-BUS o i-BUS out. Per i ricevitori in versione avanzata, dopo che è stato impostato come convertitore PWM, viene collegata la sua interfaccia NPA.

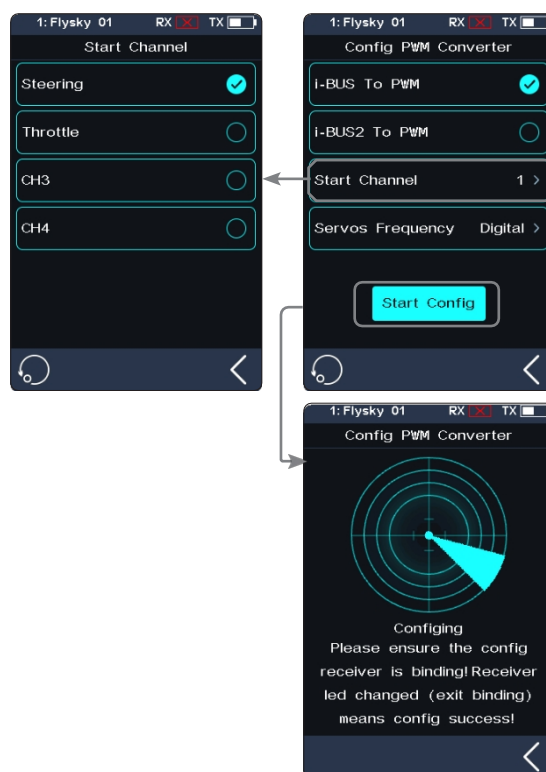
[i-BUS2 To PWM]: questa funzione è adatta ai ricevitori in versione avanzata per la configurazione come convertitore PWM. Dopo averlo impostato come convertitore PWM, la sua interfaccia NPA viene collegata all'interfaccia del ricevitore che emette i-BUS2. È possibile impostare i parametri correlati tramite [i-BUS2], fare riferimento alla sezione 6.26 i-BUS2.

i-BUS a PWM

Configurazione:

- Accedere all'interfaccia Config PWM Converter e toccare [i-BUS To PWM].
- Toccare [Avvia canale] per accedere all'interfaccia di impostazione, quindi impostare il canale di avvio per il convertitore PWM.
 - Ad esempio, se il ricevitore ha 4 canali e uno di essi è utilizzato come interfaccia di estensione, il canale di avvio del convertitore PWM può essere impostato su "4".
- Toccare [Frequenza servo digitale] per accedere all'interfaccia di impostazione e impostare la frequenza del servo per il convertitore PWM. Quindi fare clic su [Avvia configurazione] per visualizzare l'interfaccia di configurazione.
- Mettere il ricevitore in stato di binding, dopo che lo stato del LED del ricevitore cambia da lampeggiamento veloce a due lampeggi e uno spento, ciò indica che la configurazione è terminata. Quindi fare clic su "◀" per tornare indietro.

Se si imposta il ricevitore come convertitore PWM i-BUS2, non è necessario impostare [Start Channel] e [Servos Frequency].



微信公众号



Bilibili



Website



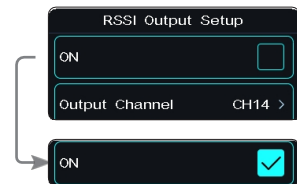
Facebook

7.10 Configurazione dell'uscita RSSI

Tramite questa funzione è possibile selezionare un canale per l'output del valore di potenza del segnale del ricevitore. Dopo aver abilitato la funzione, il canale selezionato non esegue l'output della funzione del canale corrispondente del trasmettitore, ma emette il valore di potenza del segnale del ricevitore. Questa funzione è necessaria per i giocatori FPV con pilota automatico. Si consiglia di selezionare il CH14 o qualsiasi canale ausiliario. È possibile effettuare le opportune modifiche nelle impostazioni per visualizzare le informazioni RSSI sugli occhiali FPV.

Configurazione:

1. Toccare la casella di controllo a destra di [ON] per abilitare questa funzione.
2. Fare clic su [Output Channel] per accedere e toccare il canale corrispondente. Fare clic su  per tornare all'interfaccia del livello precedente.



7.11 Monitoraggio batteria RX

Questa funzione viene utilizzata per rilevare lo stato di tensione del ricevitore o della batteria del sensore corrispondente.

Impostare i valori di tensione massimo e minimo della batteria in base all'utilizzo effettivo della batteria del ricevitore e al livello di carica residuo visualizzato tramite l'icona nell'angolo in alto a destra dell'interfaccia. Il trasmettitore invierà tempestivamente un allarme in base alle condizioni della batteria.

Quando la tensione della batteria del ricevitore o del sensore è inferiore al valore di allarme [Tensione di allarme], il trasmettitore segnerà "La tensione del ricevitore è bassa" e darà un segnale di vibrazione. Fare riferimento alle sezioni [8.6 Suono] e [8.7 Vibrazione] di [Sistema] per attivare/disattivare il suono/la vibrazione e impostare un livello appropriato.

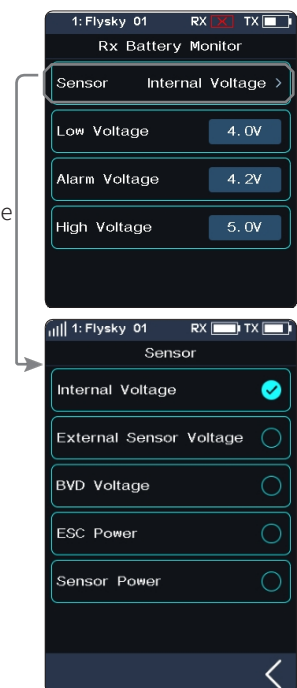
[Sensore]: la tensione del sensore di tensione viene utilizzata come tensione del ricevitore. È possibile selezionare [Tensione interna], [Tensione sensore esterno], [Tensione BVD], [Alimentazione ESC] o [Alimentazione sensore]. Dopo la selezione, è possibile visualizzarla e attivare l'allarme tramite il trasmettitore.

Configurazione:

1. Toccare [Monitor batteria Rx] per accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Cliccare su [Sensore] per accedere e selezionare un sensore interno o esterno.
3. Quando si imposta il sensore come sensore di tensione, impostare i valori [Bassa tensione], [Tensione di allarme] e [Alta tensione]; Quando si imposta il sensore come [Alimentazione ESC] o [Alimentazione sensore], è possibile impostare [Alimentazione allarme] e [Piena potenza].
 - [Bassa tensione]: corrisponde al livello della batteria del ricevitore pari allo 0%; [Alta tensione]: corrisponde al livello della batteria del ricevitore pari al 100%.
 - [Alimentazione allarme]: corrisponde all'alimentazione in caso di allarme; [Piena potenza]: corrisponde al livello della batteria ESC pari al 100%.

Note:

1. [Potenza ESC] è applicabile solo per Hobbywing XERUN AXE R2 ESC.
2. Quando sono collegati più ESC XERUN AXE R2, l'impostazione è valida per il primo ESC collegato.
3. [Tensione interna] corrisponde alla tensione del ricevitore; [Tensione sensore esterno] corrisponde alla tensione rilevata dal sensore FS-CVT01; [Tensione BVD] corrisponde alla tensione rilevata tramite la funzione BVD; [Potenza ESC] corrisponde alla potenza dell'ESC XERUN AXE R2. [Potenza sensore] corrisponde alla potenza del sensore di corrente e tensione.



7.12 Test di portata

Questa funzione viene utilizzata per verificare se la comunicazione wireless tra il trasmettitore e il ricevitore è normale.

Poiché la distanza effettiva di controllo remoto tra trasmettitore e ricevitore è elevata, è difficile verificare se la frequenza radio è normale controllando una distanza di diverse centinaia di metri tra trasmettitore e ricevitore nella pratica. Teoricamente, la distanza di controllo remoto in questa funzione sarà ridotta a 30-40 metri. Pertanto, è possibile verificare se la comunicazione wireless tra il trasmettitore e il ricevitore è normale a distanza ravvicinata quando la funzione è abilitata. Ciò consente di risparmiare tempo durante i test.

Configurazione:

1. Assicurarsi che il trasmettitore e il ricevitore siano collegati.
2. Accedere al menu [Range Test] e premere il pulsante SW1-R.
3. Una persona rimane ferma con il modello in mano, mentre l'altra tiene il trasmettitore e si allontana gradualmente fino a 30-40 metri, camminando con questa distanza come raggio centrato sul modello.
 - Assicurarsi che il trasmettitore sia installato con il supporto per telefono, utilizzando il firmware della versione standard.
 - Assicurarsi che l'antenna del trasmettitore non sia ostruita e che non vi siano oggetti o fonti di interferenza tra il trasmettitore e il ricevitore.
4. Controllare l'RSSI sul trasmettitore. Se la potenza del segnale è elevata e stabile, significa che la frequenza radio di questo sistema funziona normalmente.



7.13 Calibrazione della tensione BVD

La tensione BVD viene calibrata prima della consegna dalla fabbrica. Questa funzione può essere utilizzata quando c'è una deviazione eccessiva tra le tensioni rilevate e quelle effettive. L'intervallo di rilevamento della tensione BVD va da 0 a 100 V.

Nota: questa funzione non è disponibile per i ricevitori della versione classica. Prestare attenzione a collegare correttamente il cavo BVD ai terminali anodico e catodico della batteria. Lo schema di collegamento è il seguente.

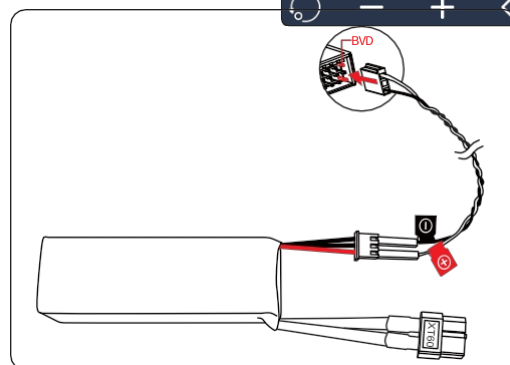
Configurazione:

Collegare correttamente la linea di rilevamento BVD prima della configurazione, quindi eseguire la calibrazione.

Nota: fare riferimento al valore di tensione del multimetro per la calibrazione.

1. Fare clic su [Calibrazione tensione BVD] per accedere all'interfaccia di impostazione delle funzioni.
2. Fare clic su "+" o "-" per modificare il valore della tensione della batteria secondo necessità.
3. Fare clic su [Calibrazione]. Dopo aver completato con successo la calibrazione, fare clic su "Sì" nella finestra pop-up di promemoria.

Nota: se non regolato, il valore [Tensione batteria] visualizza il valore della tensione in tempo reale; se impostato, viene visualizzato il valore modificato.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.14 Allarme segnale basso

Questa funzione viene utilizzata per abilitare o disabilitare la funzione Allarme segnale basso.

[Allarme segnale basso]: se selezionato, il sistema emetterà automaticamente un allarme se la potenza del segnale del ricevitore è inferiore a 30.



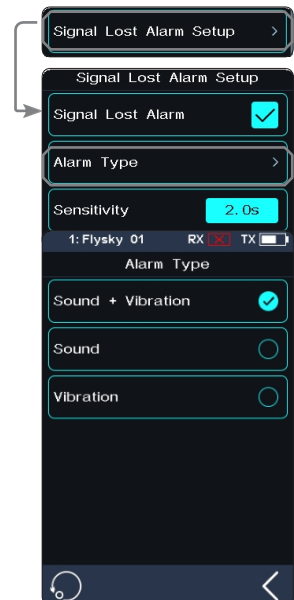
7.15 Impostazione allarme perdita segnale

Utilizzato per impostare la funzione di allarme quando il trasmettitore non riceve le informazioni restituite dal ricevitore. È possibile impostare se attivare l'allarme di perdita di segnale, il tipo di allarme e il tempo di attivazione dell'allarme (sensibilità).

Configurazione:

1. Toccare [Configurazione allarme perdita segnale]. Se selezionato, la funzione è abilitata.
2. Toccare [Tipo di allarme] per accedere all'interfaccia di livello successivo e toccare il tipo appropriato. Quindi fare clic su "◀" per tornare indietro.
3. Toccare [Sensibilità], quindi fare clic su "+" o "-" per modificare il valore.

Nota: questo allarme non è abilitato per impostazione predefinita se il numero di canali è impostato su 2 canali in modalità Extreme.



7.16 Aggiornamento del firmware del ricevitore

Dopo ogni aggiornamento del trasmettitore, sarà necessario aggiornare il firmware del ricevitore.

Configurazione:

Toccare [Aggiorna ricevitore]:

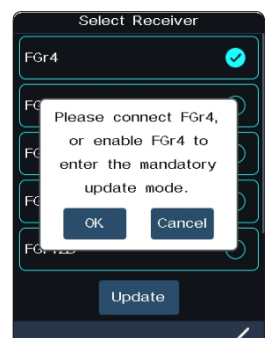
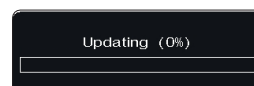
- Alcuni ricevitori come GMr e INr4 devono essere aggiornati con "Flysky Assistant".

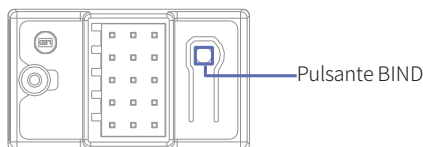
Se il trasmettitore è stato codificato correttamente e la connessione è stata stabilita, se il firmware del ricevitore è l'ultima versione, apparirà un messaggio pop-up [La versione attuale è la nuova versione, non è necessario alcun aggiornamento!]. Se il firmware del ricevitore è una versione precedente, apparirà un messaggio pop-up [Sei sicuro di voler aggiornare il ricevitore?]. Clicca su [Sì] per aggiornare il firmware del ricevitore;

Se il ricevitore e il trasmettitore non sono collegati, accedere all'interfaccia di selezione del ricevitore (FGr8B/FGr4B deve essere posizionato in verticale durante l'uso), selezionare il ricevitore da collegare e visualizzare un messaggio [Collegare XX o abilitare XX per accedere alla modalità di aggiornamento obbligatorio]. Fare clic su [OK]!

Dopo aver inserito l'aggiornamento, quando il progresso raggiunge il 100%, l'aggiornamento è stato completato con successo.

Nota: è necessario aggiornare il firmware del trasmettitore prima di aggiornare il firmware del ricevitore.





I passaggi per l'aggiornamento forzato del firmware del ricevitore sono i seguenti:

1. Accendere il ricevitore tenendo premuto il pulsante BIND per più di 10 secondi, fino a quando il LED lampeggia tre volte e poi si spegne, quindi rilasciare il pulsante BIND.
Oppure accendere prima il ricevitore, quindi tenere premuto il pulsante BIND per più di 10 secondi; il LED del ricevitore lampeggerà tre volte e poi si spegnerà, quindi rilasciare il pulsante BIND.
2. Accendere il trasmettitore e selezionare [Aggiorna ricevitore]. Fare clic sul ricevitore corrispondente. Selezionare "OK" nella finestra pop-up. Fare clic su [Aggiorna] per accedere alla modalità di aggiornamento.
3. Al termine dell'aggiornamento, il LED del ricevitore lampeggia lentamente.

- **Questa procedura si applica al ricevitore FGr4B, ricevitori diversi potrebbero entrare nell'aggiornamento forzato in modo diverso.**
Per ulteriori informazioni, visitare il sito web FLYSKY per consultare le istruzioni relative al ricevitore in questione.

7.17 Sterzo ICS

Questa funzione viene utilizzata per impostare i parametri del canale di direzione di miscelazione del giroscopio della scheda base di controllo del veicolo.

Questa funzione può essere impostata quando lo standard RF del trasmettitore è impostato su [Mini-Z(EVO2)]. Sarà nascosta quando l'RF è impostato su altri standard.

Configurazione:

1. Toccare la voce di funzione che si desidera impostare.
2. Fare clic su "+" o "-" per modificare l'opzione o il valore.



7.18 Acceleratore ICS

Questa funzione viene utilizzata per impostare i parametri del canale di sterzo con miscelazione giroscopica della scheda base di controllo del veicolo.

Questa funzione può essere impostata quando lo standard RF del trasmettitore è impostato su [Mini-Z(EVO2)]. Verrà nascosta quando l'RF è impostato su altri standard.

Configurazione:

1. Toccare la voce di funzione che si desidera impostare.
 - Per le funzioni [Limite inversione] e [Brushless], toccare ripetutamente per selezionare tra OFF e ON.
2. Cliccare su "+" o "-" per modificare l'opzione o il valore per altre funzioni.

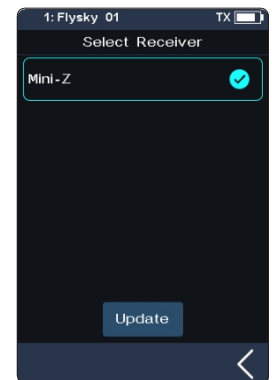


7.19 Aggiornamento firmware ricevitore (Mini-Z)

Questa funzione viene utilizzata per aggiornare il firmware del ricevitore Mini-Z RF3 V2.
Questa funzione apparirà quando lo standard RF del trasmettitore è impostato su [Mini-Z(EVO2)]. Sarà nascosta quando l'RF è impostato su altri standard.

Configurazione:

1. Toccare [Aggiorna ricevitore] per accedere.
2. Fare clic su [Aggiorna] per avviare.



8. SISTEMA

Questa sezione illustra le funzioni dettagliate relative al sistema e il loro utilizzo.

8.1 Configurazione USB

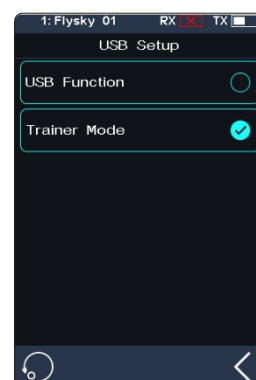
La configurazione USB viene utilizzata per supportare i segnali di uscita della porta Type-C.

[Funzione USB]: quando l'ingresso o l'uscita è un segnale USB, è possibile controllare il simulatore e collegare il computer e FlySky Assistant.

[Modalità Trainer]: quando l'ingresso o l'uscita è un segnale PPM, è possibile realizzare le funzioni trainer e head tracker.

Configurazione:

1. Fare clic su [Impostazioni USB] per accedere all'interfaccia di selezione.
 - Selezionare Funzione USB. La funzione trainer non viene visualizzata (visualizzata nel caso in cui si selezioni la funzione trainer).
2. Fare clic su [↩] per tornare indietro e salvare.



8.2 Tema

Viene utilizzato per impostare lo stile cromatico generale del sistema, con 4

opzioni disponibili. Configurazione:

1. Toccare [Tema] per accedere al menu.
2. Selezionare il tema desiderato.
3. Tocca [↩] per tornare al menu precedente e salvare l'impostazione.



微信公众号



Bilibili



Website



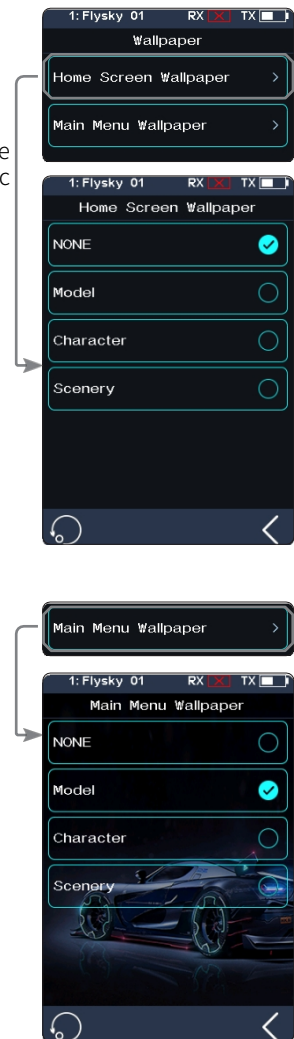
Facebook

8.3 Sfondo

Viene utilizzato per impostare lo sfondo della schermata iniziale e del menu principale. [Sfondo schermata iniziale]: imposta lo sfondo della schermata iniziale. [Sfondo menu principale]: imposta lo sfondo del menu principale.

Anteprima sfondo: per visualizzare l'anteprima dello sfondo a schermo intero e nascondere l'opzione, fare clic sull'area esterna all'opzione della funzione corrispondente. Fare nuovamente clic per uscire dall'anteprima.

Configurazione: fare riferimento a [8.2 Tema].



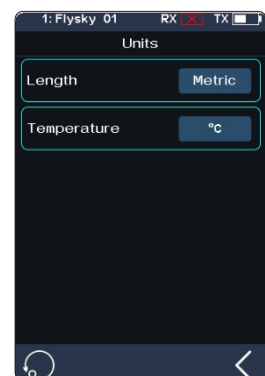
8.4 Unità

Scegliere le unità di misura da utilizzare per la lunghezza e la temperatura.

[Lunghezza]: selezionare tra sistema metrico e imperiale. L'impostazione predefinita è Metrico.

[Temperatura]: è possibile selezionare tra Celsius e Fahrenheit. L'impostazione predefinita è Celsius.

Configurazione: fare riferimento a [8.2 Tema].



8.5 Regolazione della retroilluminazione

Questa funzione controlla la luminosità della retroilluminazione.

Nota: aumentando la luminosità si consuma più energia e, di conseguenza, più lungo è il timeout della retroilluminazione, maggiore è il consumo energetico e minore è la durata della batteria.

[Timeout retroilluminazione]: selezionare il tempo di ritardo. Ciò significa che, in assenza di azioni, lo schermo viene ridotto alla luminosità minima dopo il tempo di ritardo della retroilluminazione corrispondente.

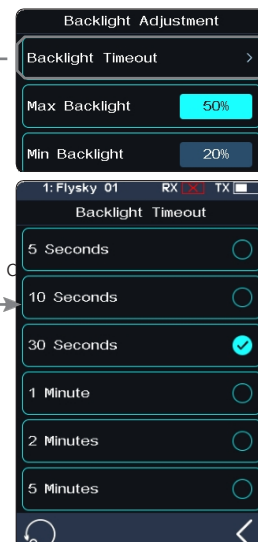
Toccare [Backlight Timeout] per accedere e selezionare l'opzione appropriata in base alle proprie esigenze. Quindi, fare clic su  per tornare indietro e salvare.

[Retroilluminazione massima]: lo stato della retroilluminazione del display del trasmettitore quando la retroilluminazione è al massimo. L'intervallo di regolazione è compreso tra il 10% e il 100%.

Toccare [Retroilluminazione massima] per accedere e fare clic su "+" o "-" per modificare la percentuale di retroilluminazione.

[Mini retroilluminazione]: lo stato della retroilluminazione del display del trasmettitore quando la retroilluminazione è al minimo. L'intervallo di regolazione è compreso tra 0% e 50% (lo schermo non è luminoso allo 0%).

Il metodo di regolazione è lo stesso descritto sopra.



8.6 Audio

Questa funzione viene utilizzata per attivare o disattivare l'audio di diverse funzioni e per regolare il volume.

[Volume]: per impostare il volume.

Toccare [Volume], quindi selezionare il volume desiderato dall'elenco. Toccare  per tornare al menu precedente e salvare.

[Suono di sistema]: per attivare o disattivare il suono di sistema.

Fare clic sulla casella di opzione sul lato destro dell'interfaccia. L'icona cambierà in , indicando che l'audio di sistema è abilitato.

[Suono sveglia]: per attivare o disattivare il suono della sveglia.

[Suono accensione/spegnimento]: per attivare o disattivare il suono di accensione/spegnimento.

Fare clic sulla casella di opzione sul lato destro dell'interfaccia per abilitare. Una volta abilitato, il sistema emetterà il suono "Benvenuto in Noble Plus" all'accensione e il suono "Spegnimento in corso" allo spegnimento.

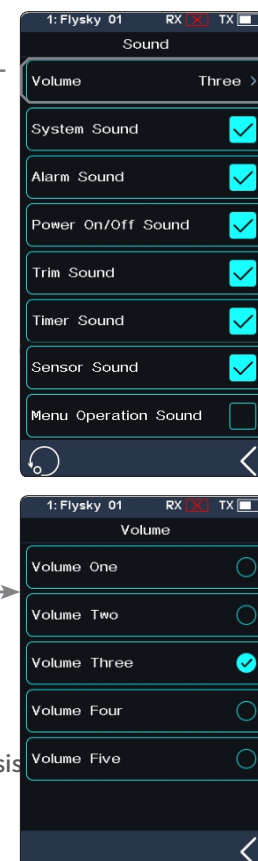
[Suono di regolazione]: per attivare o disattivare il suono di accensione/spegnimento.

[Suono timer]: per attivare o disattivare il suono relativo al timer.

[Suono sensore]: per attivare o disattivare il suono di avviso relativo all'allarme del sensore.

[Suono operazione menu]: per attivare o disattivare il suono di avviso quando viene eseguita un'operazione sul touch screen.

Nota: per i dettagli su come impostare altre funzioni, fare riferimento alle impostazioni audio del sistema.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.7 Vibrazione

Questa funzione consente di attivare o disattivare la vibrazione di diverse funzioni.

[Livello vibrazione]: per impostare l'intensità del livello di vibrazione.

Toccare [Livello vibrazione], quindi selezionare il livello desiderato dall'elenco. Toccare  per salvare.

[Vibrazione del sistema]: per attivare o disattivare la vibrazione del sistema.

Tocca la casella a destra di "Vibrazione sistema". Se nella casella è presente un segno di spunta, significa che la funzione è abilitata.

[Vibrazione sveglia]: per attivare o disattivare la vibrazione della sveglia.

[Vibrazione accensione/spegnimento]: per attivare o disattivare la vibrazione all'accensione/spegnimento.

[Vibrazione rifinitura]: per attivare o disattivare la vibrazione di rifinitura. [Vibrazione

timer]: per attivare o disattivare le vibrazioni relative al timer.

[Vibrazione sensore]: per attivare o disattivare le vibrazioni di avviso relative all'allarme del sensore.

[Vibrazione operazione menu]: per attivare o disattivare la vibrazione di avviso quando viene eseguita un'operazione sul touch screen.

Nota: per i dettagli su come impostare altre funzioni, fare riferimento alle impostazioni di vibrazione.



8.8 LED

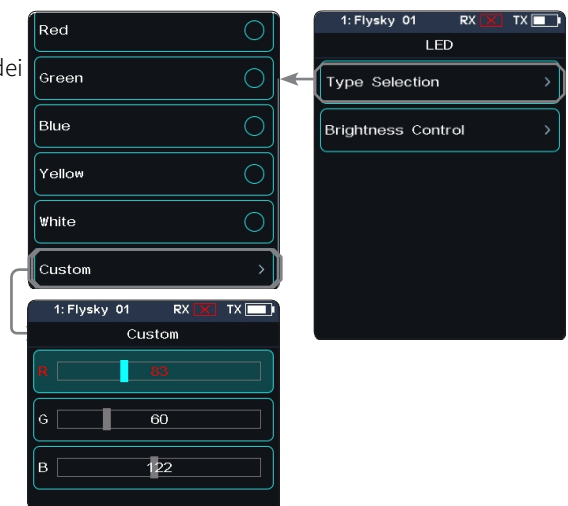
La funzione LED consente di modificare il colore della striscia LED situata sopra il pulsante di accensione del trasmettitore, nonché la regolazione della luminosità della striscia LED. Può anche essere impostata come indicatore della capacità di alimentazione.

Selezione del tipo

Consente di accendere/spegnere i LED, nonché di personalizzare il colore dei LED o selezionare il colore già definito nelle opzioni.

Configurazione:

1. È possibile scegliere di spegnere il LED.
2. Il LED può essere utilizzato per indicare la capacità di alimentazione (visualizzando colori diversi in base alla tensione attuale della batteria);
 - Verde intenso
 - Giallo medio
 - Basso-rosso
3. Selezionare un colore dall'elenco.
4. Per personalizzare i colori dei LED.
 - Tocca l'area dell'opzione R, G o B, quindi tocca "+" o "-" per impostare il valore appropriato; puoi anche toccare e scorrere direttamente lo schermo per impostarlo. Tocca  (Attiva/Disattiva controllo luminosità), quindi tocca [Yes] (Sì) nella finestra pop-up per completare l'impostazione.



Controllo della luminosità

Per impostare la luminosità dei LED.

Toccare "+" o "-" per regolare la luminosità dei LED.

Dopo l'impostazione, toccare  per salvare e uscire.



8.9 Accesso rapido

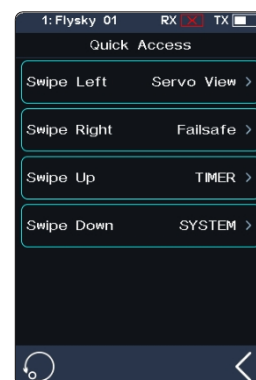
Questa funzione viene utilizzata per impostare le funzioni di scorrimento rapido dello schermo verso l'alto, il basso, a sinistra e a destra dell'interfaccia principale. Gli utenti possono personalizzare l'interfaccia dello schermo scorrevole in base alle proprie esigenze.

La funzione [Accesso rapido] consente agli utenti di trovare rapidamente le interfacce di impostazione. Ad esempio, quando gli utenti desiderano controllare il tempo di conteggio dei giri dopo aver abilitato la funzione nelle operazioni del modello, possono utilizzare questa funzione per accedere rapidamente all'interfaccia del timer.

Configurazione:

1. Accedere all'interfaccia della funzione, fare clic sull'opzione corrispondente per selezionarla.
2. Toccare l'opzione appropriata in base alle esigenze.
3. Fare clic su "OK" per salvare le impostazioni.

Nota: in caso di scorrimento dello schermo, si consiglia di scorrere il più vicino possibile al bordo della schermata iniziale.



8.10 Configurazione del blocco della schermata principale

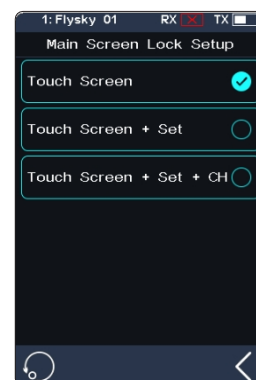
Questa funzione viene utilizzata per impostare lo stato del trasmettitore dopo il blocco dell'interfaccia principale.

[Touch Screen]: impedisce che lo schermo del trasmettitore venga toccato accidentalmente, poiché ciò potrebbe modificare i parametri impostati.

[Touch Screen + Set]: dopo la selezione sono controllabili solo i canali. Ciò consente di evitare la modifica dei parametri impostati quando qualcun altro esegue operazioni o attiva accidentalmente un interruttore per motivi personali.

[Touch Screen + Imposta + CH]: dopo il blocco, tutte le manopole, i tasti o i trim non sono disponibili. Ciò può impedire ad altri di modificare i dati dei canali quando operano per conto di altri o di modificare i parametri di impostazione attivando accidentalmente un interruttore per motivi personali.

È possibile fare clic sulla funzione corrispondente in base alle proprie esigenze. Se diventa , significa che la funzione è abilitata.

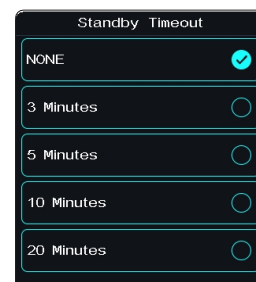


8.11 Timeout standby

Questa funzione viene utilizzata per impostare gli intervalli di timeout di standby o nessun allarme di timeout di standby. 5 opzioni: [NESSUNO], [3 minuti], [5 minuti], [10 minuti] e [20 minuti].

[NESSUNO] significa nessun allarme di timeout di standby. Il tempo di allarme può essere selezionato a piacere. L'impostazione predefinita è 3 minuti.

Fare clic su [Standby Timeout] per accedere al menu delle impostazioni e fare clic sull'opzione desiderata. Ad esempio, se si imposta il tempo di allarme su 3 minuti, il sistema emetterà un allarme acustico e una vibrazione quando il trasmettitore rimane inattivo per 3 minuti. È possibile impostare l'attivazione/disattivazione e il volume del suono, nonché l'attivazione/disattivazione e il livello della vibrazione in [8.4 Suono] e [8.5 Vibrazione] in [Impostazioni di sistema].



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.12 Spegnimento automatico

Se il trasmettitore rimane acceso per un lungo periodo di tempo, la batteria potrebbe esaurirsi. Se il sistema rileva che il trasmettitore non viene utilizzato per un lungo periodo di tempo, lo spegnerà automaticamente.

Se non viene rilevata alcuna operazione entro cinque minuti, il sistema avvia la riproduzione di un suono di inattività e lo spegnimento automatico spegnerà il trasmettitore se non è collegato alcun ricevitore.

Per attivare o disattivare lo spegnimento automatico, toccare la casella a destra dell'impostazione. Se nella casella è presente un segno di spunta , significa che la funzione è attiva.



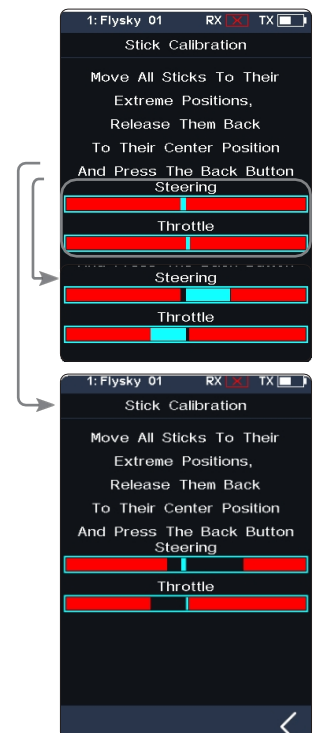
8.13 Calibrazione stick

Utilizzare questa funzione per correggere la deviazione meccanica dell'acceleratore e del volante, ad esempio la deviazione verificatasi nel ritorno in posizione centrale o nella corsa massima/minima.

La barra blu indica la posizione corrente dei canali e l'intervallo calibrato avrà lo stesso colore dello sfondo.

Configurazione:

1. Spostare il volante e l'acceleratore fino al limite massimo in ciascuna direzione. Quindi rilasciarli per riportarli in posizione neutra.
2. Toccare "↩" per salvare e tornare al menu precedente.



8.14 Aggiornamento del firmware

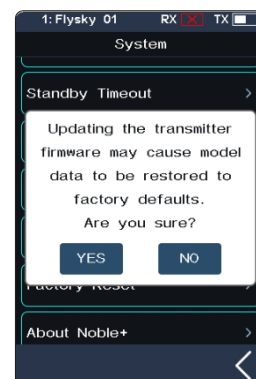
In caso di aggiornamento del firmware del trasmettitore, utilizzare questa funzione per mettere il trasmettitore in modalità di aggiornamento, quindi aggiornare il firmware del trasmettitore.

 AVVERTENZA	• Utilizzare il cavo USB Type-C fornito con il trasmettitore. • Non scollegare il cavo USB Type-C durante l'aggiornamento del firmware.
--	--

Configurazione:

1. Scaricare e aprire il software ufficiale più recente.
2. Collegare un trasmettitore a un computer tramite cavo USB Type-C.
3. Toccare [Aggiornamento firmware], dopodiché verrà visualizzato il messaggio "L'aggiornamento del firmware del trasmettitore potrebbe causare il ripristino dei valori predefiniti di fabbrica dei dati del modello. Sei sicuro?". Toccare "Sì" per accedere alla modalità di aggiornamento.
4. Dopo aver completato i passaggi precedenti, fare clic su [Aggiorna] nel software sul computer per avviare l'aggiornamento.
5. Il trasmettitore si riaccenderà al termine del processo di aggiornamento. Quindi rimuovere il cavo USB Type-C e chiudere il firmware.

Nota: i dati del modello verranno ripristinati dopo l'aggiornamento del firmware. Eseguire il backup dei dati del modello prima di eseguire l'aggiornamento del firmware.



8.15 Ripristino delle impostazioni di fabbrica

La funzione di ripristino delle impostazioni di fabbrica ripristina tutte le impostazioni e le funzioni del trasmettitore alle impostazioni/ai dati predefiniti di fabbrica.

Configurazione:

Toccare "Ripristino impostazioni di fabbrica", quindi toccare "Sì" quando richiesto.

Nota: per evitare errori, non utilizzare questa funzione durante il funzionamento.



8.16 Informazioni su Noble NB4+

Questa funzione contiene informazioni di base quali nome del prodotto, versione del firmware, data della versione, versione dell'hardware e della libreria RF.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

9. Specifiche del trasmettitore

Questo capitolo include le specifiche del trasmettitore Noble NB4+ e del ricevitore FGr4B.

9.1 Specifiche del trasmettitore (Noble NB4+)

Modello del prodotto	Noble NB4+
Ricevitori adattivi	FGr4B e altri ricevitori AFHDS 3
Modelli adattivi	Auto o barca
Numero di canali	8
RF	2,4 GHz ISM
Potenza massima	< 20 dBm(UE)
Allarme bassa tensione	< 3,65 V
Uscita dati	USB tipo C
Presa di ricarica	USB Type-C
Tipo di antenna	Antenna singola esterna
Display	Touch screen IPS a matrice di punti a colori da 3,5 pollici 320*480
Risoluzione	4096
Potenza in ingresso	Batteria ai polimeri di litio 1S (4,2 V) * 4300 mAh + batteria 18650 da 3450 mA
Distanza	>300 m (distanza al suolo senza interferenze)
Aggiornamento online	Sì
Intervallo di temperatura	-10 °C ~ +60 °C
Intervallo di umidità	20%~95%
Colore	Nero
Dimensioni	131,41*115,95*190,56 mm
Peso	520 g
Certificazione	CE, FCC ID: 2A2UNNB4PLUS00, MIC, RCM



9.2 Specifiche del ricevitore (FGr4B)

Modello del prodotto	FGr4B
Canali PWM	4
RF	2,4 GHz ISM
Protocollo 2,4 GHz	AFHDS 3
Tipo di antenna	Antenna singola
Potenza in ingresso	3,5~9 V/CC
Uscita dati	PWM/PPM/i-BUS2/S.BUS/i-BUS
Intervallo di temperatura	-10 °C ~ +60 °C
Intervallo di umidità	20% ~ 95%
Aggiornamento online	Sì
Dimensioni	17*29*16,6 mm
Peso	6,4 g
Certificazioni	CE, FCC ID: N4ZFGR4B000



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

10. Contenuto della confezione

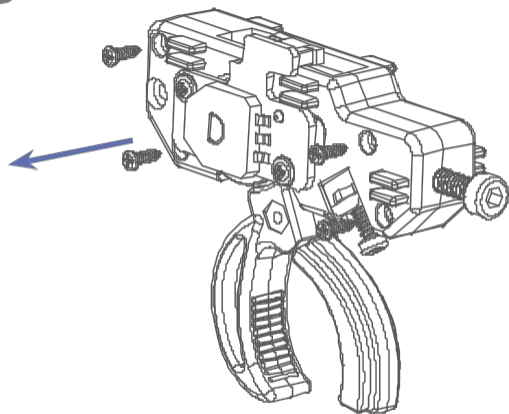
Gli accessori inclusi variano a seconda delle versioni, per ulteriori dettagli rivolgersi al proprio rivenditore.



11. Istruzioni

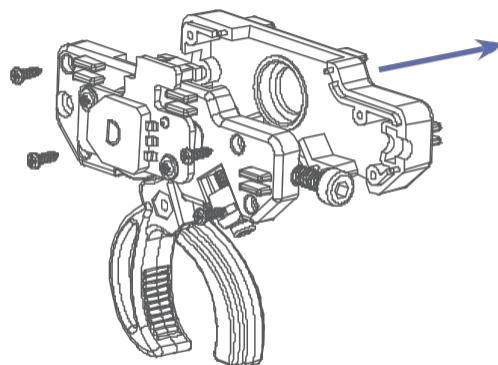
11.1 Sostituzione della molla del grilletto

1



► Rimuovere le 4 viti (PWA 2,1*6 mm);

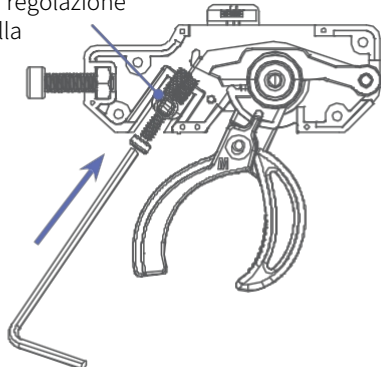
2



► Rimuovere il coperchio superiore del grilletto;

3

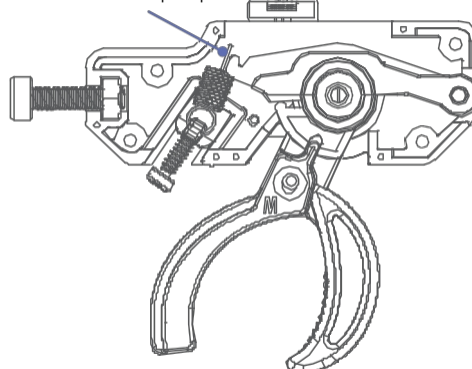
Blocco di regolazione della molla



► Regolare la vite (HB2*9 mm) con un cacciavite esagonale metrico da 1,5 mm e regolare il blocco di regolazione della molla fino in fondo;

4

L'estremità superiore della molla viene staccata per prima



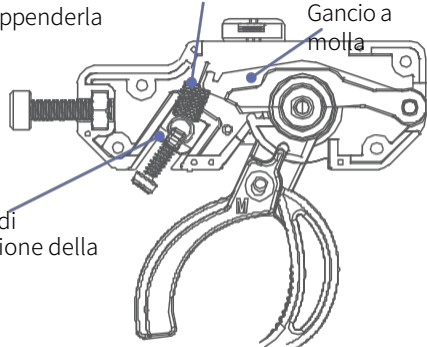
► Sollevare l'estremità superiore della molla e infine rimuovere la molla.

5

Sollevare la molla e appenderla

Gancio a molla

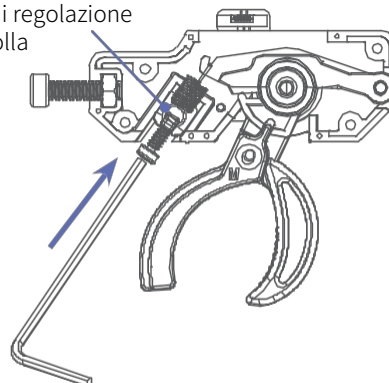
Blocco di regolazione della molla



► Appendere l'estremità inferiore della molla al blocco di regolazione della molla, quindi sollevare la molla e appenderla;

6

Blocco di regolazione della molla



► Regolare la vite (HB2*9 mm) con un cacciavite esagonale metrico cacciavite esagonale da 1,5 mm e regolare il blocco di regolazione della molla nella posizione appropriata;



微信公众号



Bilibili

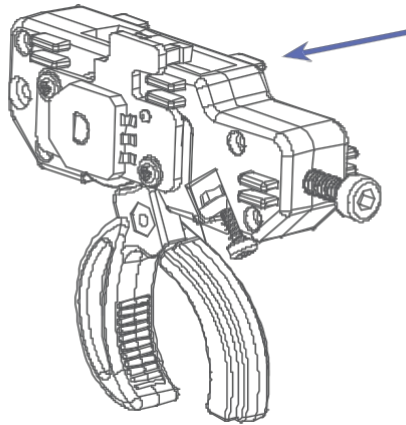


Website



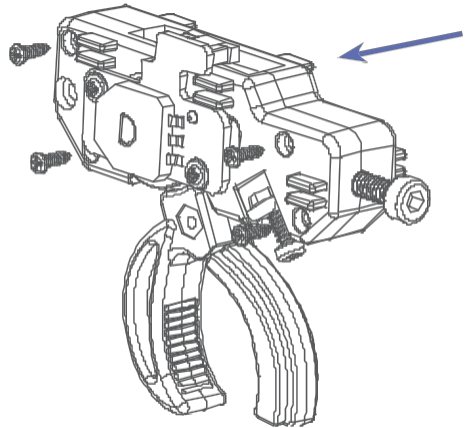
Facebook

7



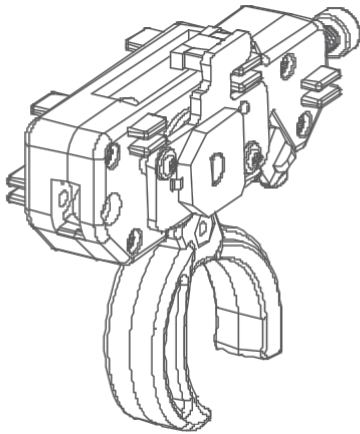
- Installare il coperchio superiore del grilletto;

8



- Bloccare 4 viti (PWA 2,1*6 mm) per fissare il coperchio del grilletto;

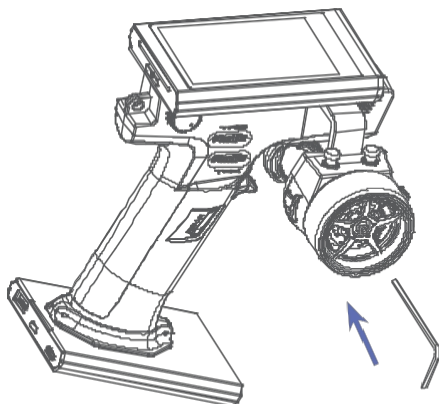
9



- Completare la sostituzione della molla del grilletto.

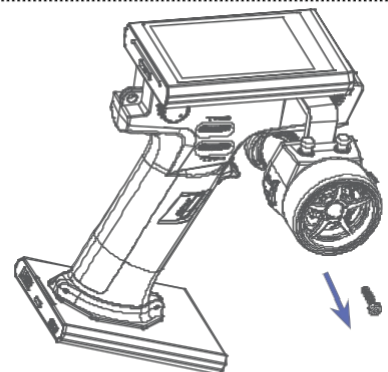
11.2 Sostituzione della molla del volante

1



- Inserire innanzitutto un cacciavite esagonale da 2,5 mm nel foro della vite utilizzato per fissare il volante;

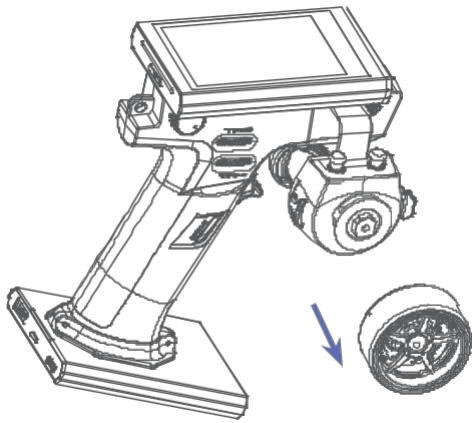
2



- Ruotare in senso antiorario un cacciavite esagonale da 2,5 mm fino a quando la vite (HM3*12 mm) non è completamente allentata, quindi rimuoverla;

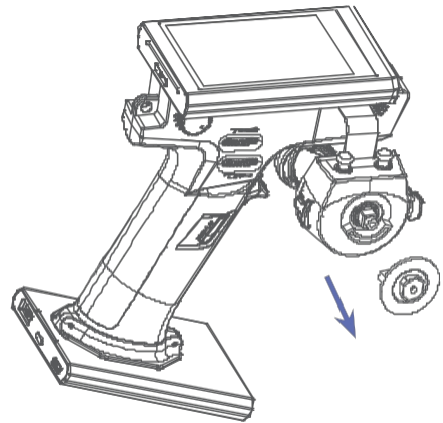


3



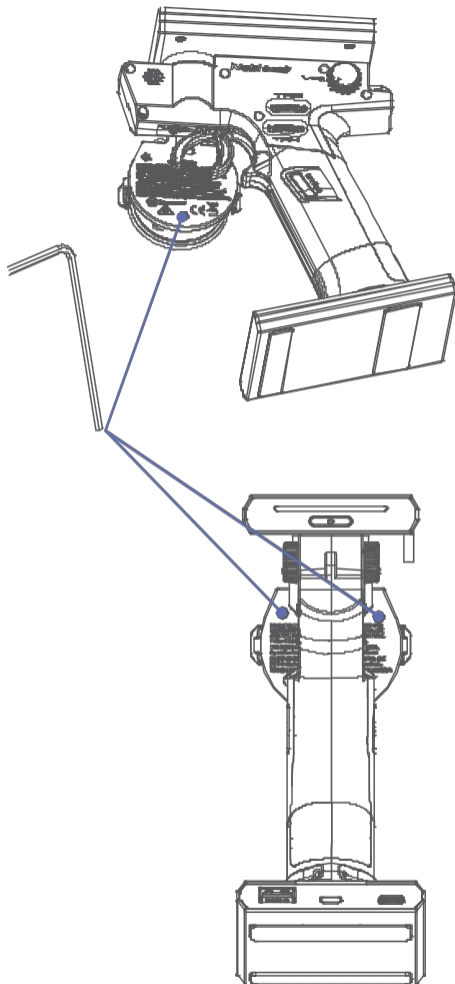
► Rimuovere il volante;

4



► Pizzicare la pastiglia del freno con due dita ed estrarla verso l'alto;

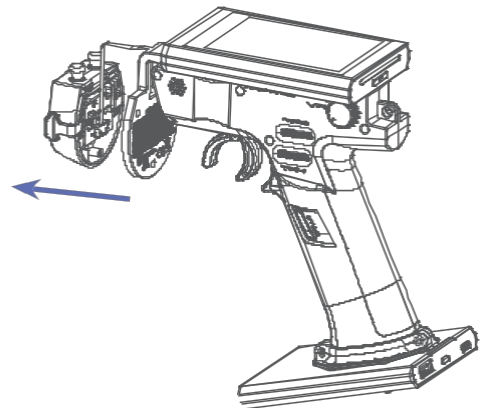
5



► Rimuovere le viti ruotandole in senso antiorario con un cacciavite esagonale metrico da 1,5 mm;



6

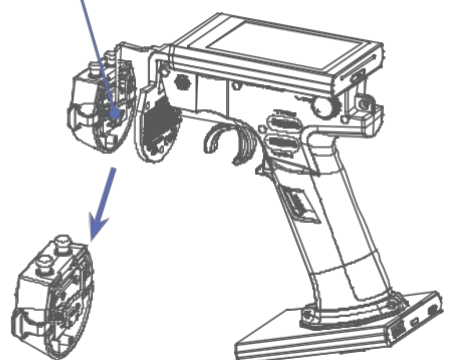


► Base del volante staccata;



7

Cavo FPC scollegato



► Cavo FPC scollegato, quindi rimuovere la base del volante;



微信公众号



Bilibili

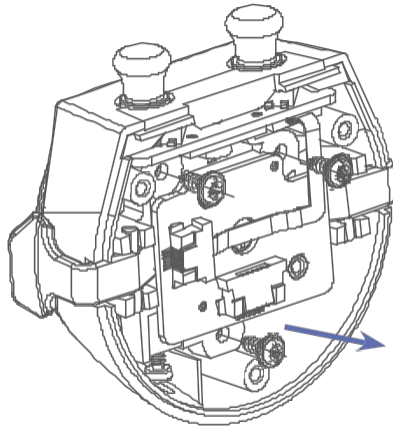


Website



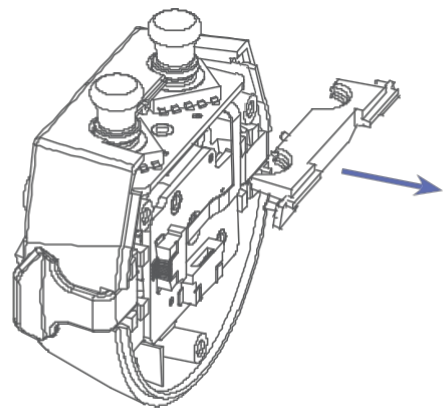
Facebook

8



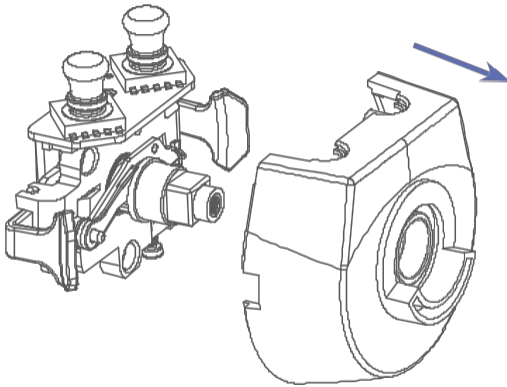
► Rimuovere le viti (PWA2,1*6 mm);

9



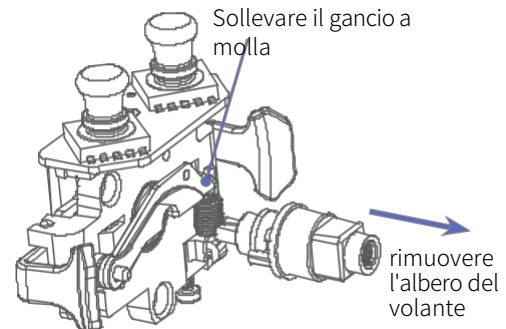
► Rimuovere il tappo;

10



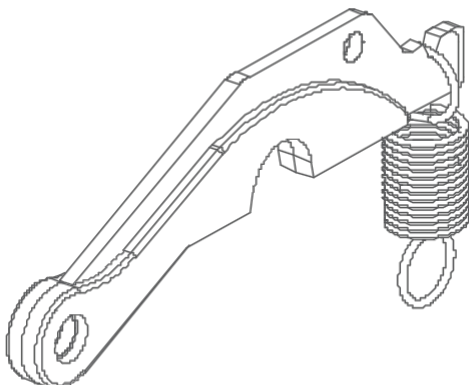
► Rimuovere il coperchio superiore del volante;

11



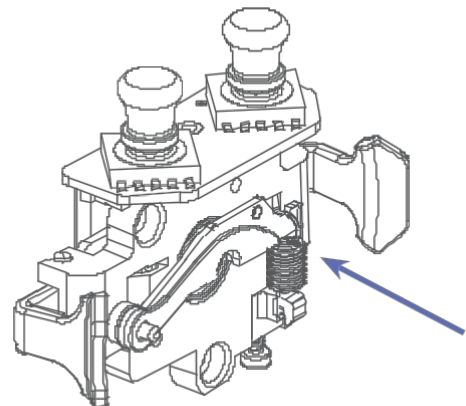
► Sollevare il gancio a molla con una mano e rimuovere l'albero del volante con l'altra mano;

12



► Rimuovere il gancio a molla e il componente a molla, quindi sostituire la molla;

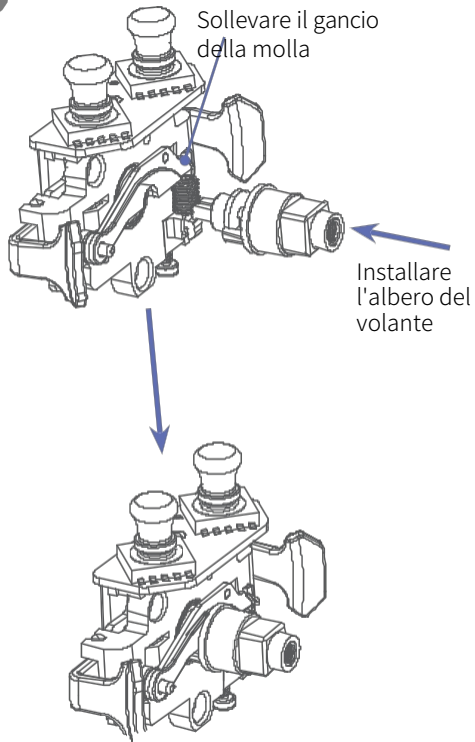
13



► Installare il componente della molla;

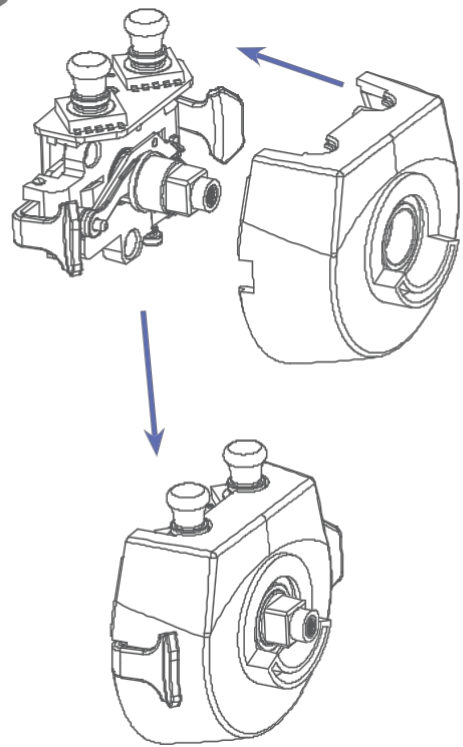


14



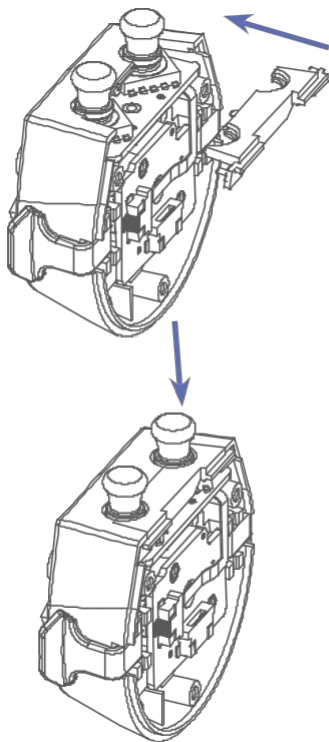
- Sollevare il gancio della molla con una mano e installare l'albero del volante con l'altra mano;

15



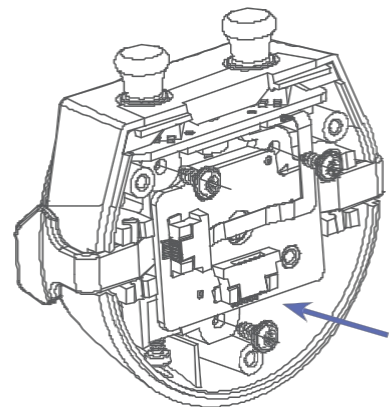
- Installare il coperchio superiore del volante;

16



- Installare il cappuccio;

17



- Bloccare le viti (PWA2,1*6 mm);



微信公众号



Bilibili

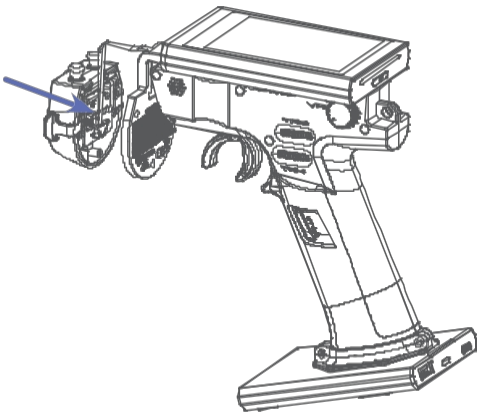


Website



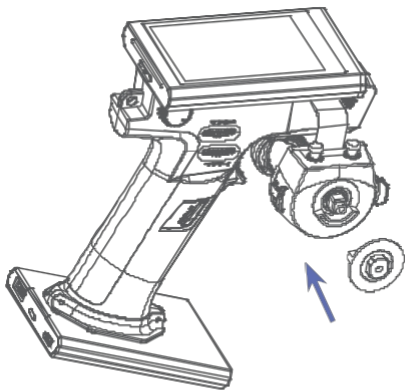
Facebook

18



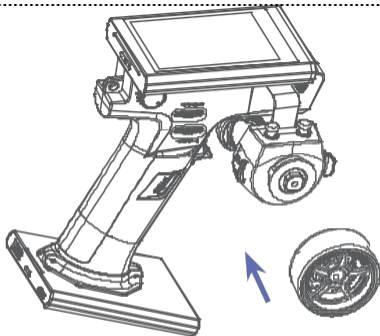
► Collegare il cavo FPC;

20



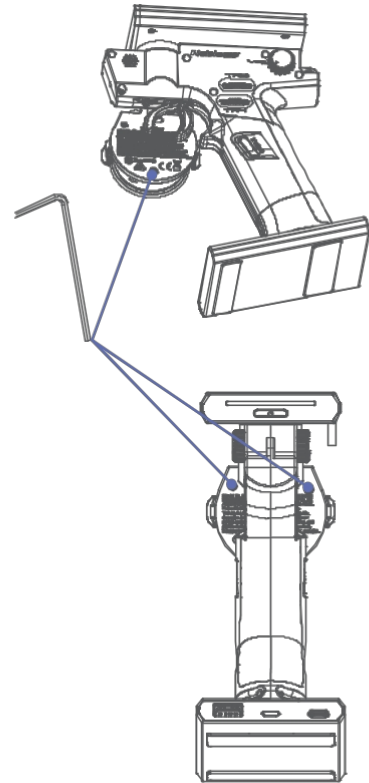
► Installare la pastiglia del freno;

21



► Utilizzare la fessura di montaggio del volante con foro di regolazione della pastiglia del freno per posizionarla sul connettore sporgente della pastiglia del freno, quindi premere il volante per fissarlo.

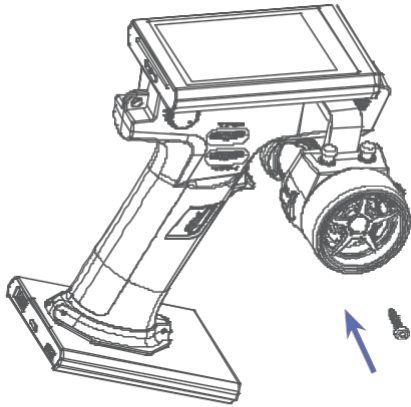
19



► Bloccare le viti (HB2*9 mm);

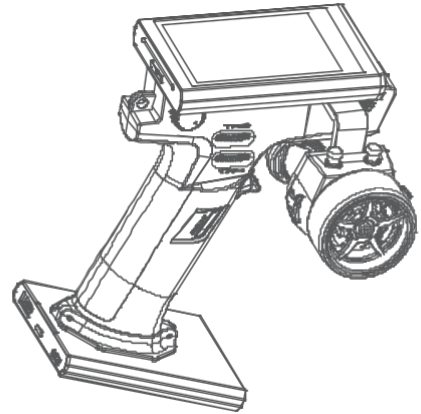


22



- Inserire la vite (HM3*12) nel foro utilizzato per fissare il volante, quindi allineare un cacciavite esagonale da 2,5 mm con il foro esagonale nella testa della vite, tenere il lato del volante con una mano e ruotare il cacciavite in senso orario con l'altra mano fino a fissare la vite.

23



- Completare la sostituzione della molla del volante.

11.3 Descrizione dei grilletti

Nella confezione degli accessori di questo trasmettitore sono inclusi tre trigger.

- La dimensione di apertura del grilletto contrassegnato con S e L non può essere regolata.
- La dimensione dell'apertura dell'altro può essere regolata.

La dimensione dell'apertura deve essere regolata tramite la vite sul lato del grilletto. Si consiglia di sostituire il grilletto appropriato in base alla situazione effettiva.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

12. Certificazione

12.1 Dichiarazione DoC

Con la presente, [Flysky Technology co., ltd] dichiara che l'apparecchiatura radio [Noble NB4+, NB4+] è conforme alla direttiva RED 2014/53/UE.

Il testo completo della DoC UE è disponibile al seguente indirizzo Internet: www.flyskytech.com/info_detail/10.html

12.2 Avvertenza CE

Le antenne utilizzate per questo trasmettitore devono essere installate in modo da garantire una distanza di almeno 20 cm da tutte le persone e non devono essere collocate o funzionare in concomitanza con altri trasmettitori. Agli utenti finali e agli installatori devono essere fornite le istruzioni per l'installazione dell'antenna e le condizioni di funzionamento del trasmettitore per garantire la conformità all'esposizione alle radiofrequenze.

12.3 Smaltimento ecocompatibile

I vecchi apparecchi elettrici non devono essere smaltiti insieme ai rifiuti residui, ma devono essere smaltiti separatamente. Lo smaltimento presso il punto di raccolta comunale da parte di privati è gratuito. Il proprietario dei vecchi apparecchi è responsabile di portare gli apparecchi a questi punti di raccolta o a punti di raccolta simili. Con questo piccolo sforzo personale, contribuisci al riciclaggio di materie prime preziose e al trattamento di sostanze tossiche.



ATTENZIONE

PERICOLO DI ESPLOSIONE SE LA BATTERIA VIENE SOSTITUITA CON UN TIPO NON CORRETTO. SMALTIRE LE BATTERIE USATE SECONDO LE ISTRUZIONI



12.4 Dichiarazione FCC

Questo apparecchio è stato testato e trovato conforme ai limiti previsti per i dispositivi digitali di Classe B ai sensi della parte 15 delle norme FCC. Questi limiti sono stati concepiti per fornire una protezione ragionevole contro interferenze dannose in un'installazione residenziale. Questo apparecchio genera, utilizza e può irradiare energia a radiofrequenza e, se non installato e utilizzato in conformità con le istruzioni, può causare interferenze dannose alle comunicazioni radio. Tuttavia, non è possibile garantire che non si verifichino interferenze in una particolare installazione. Se questa apparecchiatura causa interferenze dannose alla ricezione radio o televisiva, che possono essere determinate spegnendo e riaccendendo l'apparecchiatura, si consiglia all'utente di provare a correggere l'interferenza adottando una o più delle seguenti misure:

- Riorientare o riposizionare l'antenna ricevente.
- Aumentare la distanza tra l'apparecchiatura e il ricevitore.
- Collegare l'apparecchio a una presa di corrente su un circuito diverso da quello a cui è collegato il ricevitore.
- Rivolgersi al rivenditore o a un tecnico radio/TV esperto per assistenza.

Per garantire la conformità continua, qualsiasi modifica o alterazione non espressamente approvata dalla parte responsabile della conformità potrebbe invalidare l'autorità dell'utente di utilizzare questa apparecchiatura.

Questo apparecchio è conforme alla Parte 15 delle norme FCC. Il funzionamento è soggetto alle due condizioni seguenti:

- (1) Questo dispositivo non deve causare interferenze dannose e
- (2) Questo dispositivo deve accettare qualsiasi interferenza ricevuta, comprese quelle che potrebbero causare un funzionamento indesiderato.

Attenzione!

Il produttore non è responsabile per eventuali interferenze radio o TV causate da modifiche non autorizzate apportate a questa apparecchiatura. Tali modifiche potrebbero invalidare l'autorizzazione dell'utente all'uso dell'apparecchiatura.

1. Spostare tutti i canali nella posizione desiderata.
2. Selezionare [Tutti i canali] e poi [Sì] nella finestra di conferma.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook



www.flysky-cn.com

Copyright ©2023 Flysky Technology Co., Ltd.

Data di rilascio: 07-12-2023



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook



ID FCC: 2A2UNNB4PLUS00

Produttore: ShenZhen FLYSKY Technology Co., Ltd.

Indirizzo: 16F, Huafeng Building, n. 6006 Shennan Road, distretto di Futian, Shenzhen, Guangdong, Cina