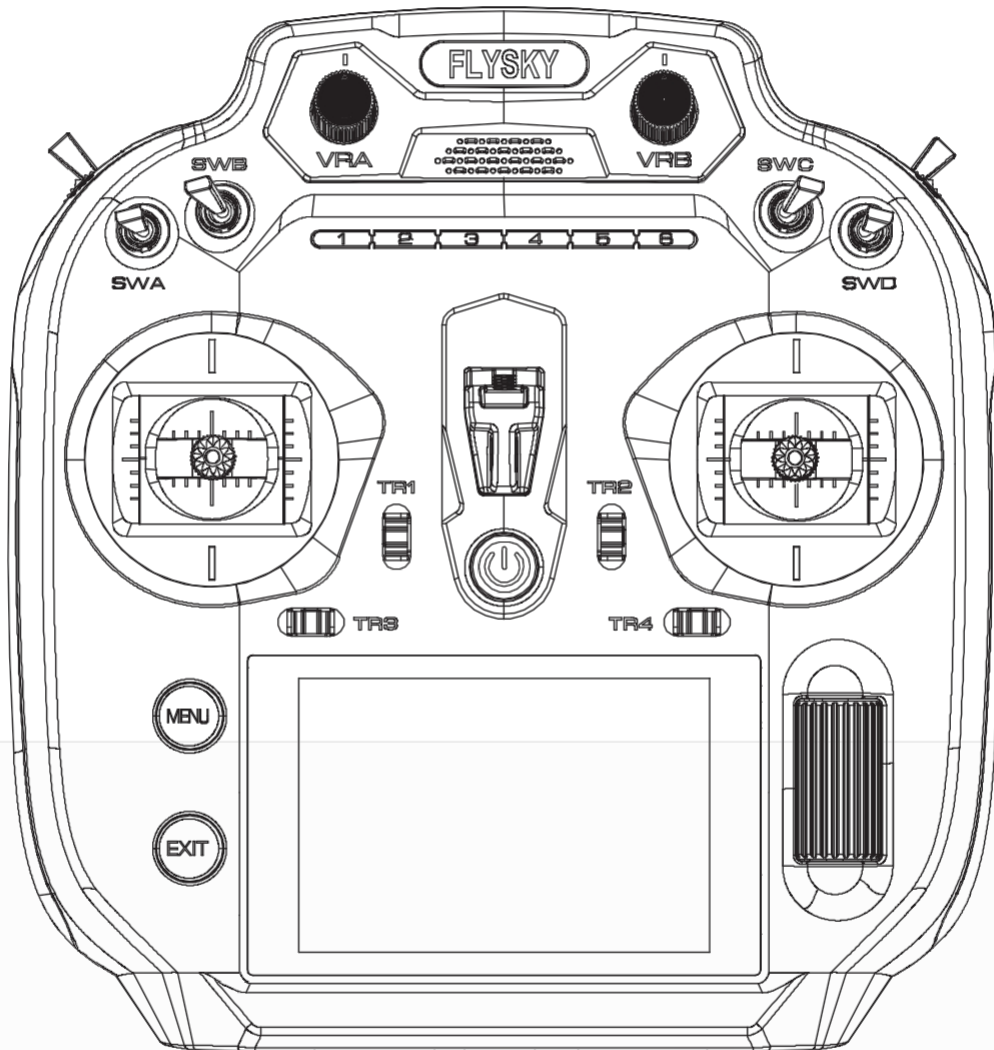


FS-ST16

Système de radiocommande
proportionnelle numérique

FLYSKY



Copyright ©2024 Flysky Technology Co., Ltd.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook



警告：

本产品只适合15岁以上人
群使用



Merci d'avoir acheté nos produits. Veuillez lire attentivement ce manuel afin d'assurer votre sécurité personnelle ainsi que celle de votre équipement.

Si vous rencontrez des problèmes lors de l'utilisation, veuillez d'abord consulter ce manuel. Si le problème persiste, veuillez contacter directement le revendeur local ou le service clientèle via le site Web ci-dessous :

<http://www.flysky-cn.com>

Sommaire

1. Sécurité	1	6.10 Mode Stick	31
1.1 Symboles de sécurité.....	1	6.11 Réglage SW	31
1.2 Guide de sécurité.....	1	6.12 Réglage rapide	31
2. Introduction	2	7. Réglage de la fonction exclusive pour avion à voilure fixe/planeur	32
2.1 Présentation de l'émetteur.....	2	7.1 Moniteur CH.....	32
2.1.1 Commandes (bouton MENU/bouton EXIT/molette de défilement).....	5	7.2 Condition.....	32
2.2 Présentation du récepteur (FS-SR8).....	6	7.2.1 Renommer.....	33
2.2.1 LED du récepteur.....	6	7.2.2 Définir le commutateur.....	33
2.2.2 Connecteur.....	6	7.2.3 Créer un nouveau modèle.....	33
3. Mise en route	7	7.2.4 Suppression d'un modèle.....	34
3.1 Installation de la pile de l'émetteur.....	7	7.2.5 Modifier la priorité.....	34
4. Mode d'emploi	9	7.3 Fonction. Taux.....	35
4.1 Mise sous tension.....	9	7.3.1 Configuration du type de courbe.....	36
4.2 Reliure.....	9	7.3.2 Réglage du taux/EXP/décalage.....	36
4.3 LED.....	10	7.4 DR.....	37
4.4 Stick Cal.....	11	7.5 Décalage CH.....	38
4.5 Mise hors tension.....	11	7.6 Mix pro.....	38
5. Interface système	12	7.6.1 Pro. Mix - Paramètres de mixage.....	39
6. Menu de base	14	7.6.2 Pro. Mix - Délai de mixage.....	40
6.1 Moniteur CH.....	14	7.6.3 Pro. Mix - Taux de mixage.....	41
6.1.1 Affichage Servos.....	14	7.7 Courbe de débit.....	41
6.1.2 Test CH.....	15	7.8 Logic SW.....	42
6.2 Ensemble de modèles.....	16	7.9 Maintien de la course.....	43
6.2.1 Sélection du modèle.....	16	7.10 Idle Up.....	43
6.2.2 Nom du modèle.....	16	7.11 Réduction de régime.....	44
6.2.3 Type de modèle.....	17	7.12 Aileron.....	44
6.2.4 Mode Copie.....	19	7.12.1 Différentiel d'aileron.....	45
6.2.5 Réinitialisation du modèle.....	20	7.12.2 Aileron Gouvernail de profondeur.....	45
6.3 Marche arrière.....	20	7.12.3 Volets de cambrure d'aileron.....	45
6.4 Rotation servo (y compris sous-trim).....	21	7.12.4 Volet arrière d'aileron.....	46
6.5 Délai défini.....	21	7.12.5 Aileron vers élévateur.....	46
6.6 Fonction assignée.....	22	7.12.6 Aileron vers gouvernail.....	46
6.6.1 Attribution des éléments de fonction.....	22	7.13 Gouvernail.....	47
6.6.2 Attribution de contrôle.....	23	7.13.1 Lien de gouvernail.....	47
6.6.3 Affectation de la fonction Trim.....	24	7.13.2 Gouvernail vers aileron.....	47
6.7 Réglage.....	25	7.13.3 Gouvernail vers élévateur.....	48
6.8 Minuterie.....	26	7.14 Volet.....	48
6.8.1 Minuterie 1/2.....	26	7.14.1 Réglage des volets.....	49
6.8.2 Minuterie moteur.....	27	7.14.2 Frein vers profil aérodynamique.....	49
6.8.3 Minuterie du modèle.....	28	7.14.3 Profil aérodynamique vers gouverne de profondeur.....	49
6.9 Mode entraîneur.....	28	7.14.4 Volet de frein vers gouverne de profondeur.....	50
6.9.1 Mode entraîneur.....	29	7.15 Gouvernail de profondeur.....	50
6.9.2 Mode étudiant.....	30	7.15.1 Liaison de la gouverne de profondeur.....	50

7.15.2	Élévateur Aileron	51	10.4	DR	62
7.15.3	Liaison entre la gouverne de profondeur et le profil aérodynamique.....	51	10.5	Décalage CH.....	62
7.15.4	Gouverne de profondeur vers le frein.....	52	10.6	Mix pro.	62
7.16	Spoiler	52	10.7	Courbe de débit.....	63
7.17	Papillon	53	10.8	Logic SW.....	63
7.18	Frein à air.....	53	10.9	ABS.....	63
7.18.1	Vitesse de l'air.....	54	10.10	Mixage des pistes.....	64
7.18.2	Débit d'air.....	54	11. de réglage des fonctions exclusives du navire		
7.19	Queue en V	54	65		
7.20	NEEDL.....	55	11.1	Moniteur CH	65
7.21	Attitude	55	11.2	Condition	65
8. Réglage de la fonction exclusive de l'hélicoptère			11.3	Fonction. Taux	65
.....		56	11.4	DR	65
8.1	Moniteur CH.....	56	11.5	Décalage CH.....	65
8.2	Condition	56	11.6	Mix pro.	65
8.3	Fonctionnement	56	11.7	Courbe de débit.....	66
8.4	DR.....	56	11.8	Logic SW.....	66
8.5	Décalage CH	56	11.9	Double mélange moteur	66
8.6	Pro. Mix	56	11.10	Liaison Rudd	66
8.7	Courbe Thro	57	11.11	NEEDL	66
8.8	Logic SW	57	12. Réglage des fonctions exclusives du robot 67		
8.9	Accélération au ralenti	57	12.1	Moniteur CH	67
8.10	Thro Cut	57	12.2	Condition	67
8.11	NEEDL.....	57	12.3	Fonction. Taux	67
8.12	Thro Hold	57	12.4	DR	67
8.13	Thro Mix.....	58	12.5	Décalage CH.....	67
8.14	Courbe de hauteur	58	12.6	Mix pro.	67
8.15	Hover Adj.....	59	12.7	Courbe de débit.....	68
8.16	Gyroscope	59	12.8	Logic SW.....	68
8.17	Régulateur.....	59	12.9	Mixage des pistes.....	68
9. Réglage des fonctions exclusives du multicoptère			13. Menu RX		69
.....		60	13.1	Configuration de liaison	69
9.1	Moniteur CH.....	60	13.2	Sécurité intégrée	69
9.2	Condition	60	13.3	Capteur.....	70
9.3	Fonctionnement	60	13.3.1	Capteurs d'affichage	70
9.4	DR.....	60	13.3.2	Ensemble de capteurs	72
9.5	Décalage CH	60	13.3.3	Vitesse et distance.....	73
9.6	Mix pro.....	60	13.3.4	Étalonnage de tension BVD	74
9.7	Courbe de débit	60	13.3.5	Hauteur zéro	75
9.8	Logic SW	60	13.3.6	Réglage GPS.....	75
9.9	Attitude	61	13.4	Réglage i-BUS.....	77
9.10	Thro Hold	61	14. Menu Système		78
10. Réglage des fonctions exclusives de la voiture			14.1	Configuration	78
.....		62	14.1.1	Langue	79
10.1	Moniteur CH.....	62	14.1.2	Type de batterie	79
10.2	Condition	62	14.1.3	Luminosité B/L.....	79
10.3	Fonctionnement.....	62	14.1.4	Temps de retard B/L.....	79

14.1.5	Alarme d'inactivité	80
14.1.6	Arrêt automatique.....	80
14.1.7	Accueil 2	80
14.1.8	Voyant d'alimentation	80
14.1.9	Voyant principal	81
14.1.10	Éclairage auxiliaire	81
14.1.11	Son.....	82
14.1.12	Vibration	82
14.1.13	Unités.....	82
14.2	Stick Cal	82
14.3	POST.....	83
14.4	Mise à jour du micrologiciel	83
14.5	Réinitialisation d'usine	84
14.6	Centre d'aide	84
14.7	À propos.....	84
15.	Changement d'affectation.....	85
15.1	s sur le réglage normal ON/OFF du commutateur	85
15.2	Réglage du commutateur de position	85
15.3	Réglage du commutateur continu	86
15.4	Interrupteur à bouton à réarmement automatique	87
15.5	Réglage du commutateur logique.....	88
16.	Personnalisation par l'utilisateur	89
16.1	Remplacer la plaque d'étranglement	89
16.2	Manette des gaz (non centrée et centrée)	91
16.3	Instructions d'installation du support mobile	92
16.4	Instructions de remplacement de l'ensemble cardan	93
16.5	Instructions d'installation de l'antenne.....	94
17.	Spécifications	96
17.1	Caractéristiques techniques de l'émetteur	96
17.2	Spécifications du récepteur	97
18.	Contenu de l'emballage	98
19.	Certification.....	99
19.1	Déclaration de conformité FCC.....	99
19.2	Déclaration de conformité UE.....	99
19.3	Élimination respectueuse de l'environnement	99
19.4	Déclaration relative à l'exposition aux radiofréquences	99
19.5	Déclaration CE relative au DAS.....	100
19.6	Déclaration FCC SAR	100

1. Sécurité

1.1 Symboles de sécurité

Prêtez une attention particulière aux symboles suivants et à leur signification. Le non-respect de ces avertissements peut entraîner des dommages, des blessures ou la mort.



1.2 Guide de sécurité



Interdit



Obligatoire



- **N'utilisez pas le produit la nuit ou par mauvais temps, comme en cas de pluie ou d'orage. Cela peut provoquer un fonctionnement irrégulier ou une perte de contrôle.**
- **N'utilisez pas le produit lorsque la visibilité est réduite.**
- **N'utilisez pas le produit les jours de pluie ou de neige. Toute exposition à l'humidité (eau ou neige) peut entraîner un fonctionnement irrégulier ou une perte de contrôle.**
- **Les interférences peuvent entraîner une perte de contrôle. Pour assurer votre sécurité et celle des autres, n'utilisez pas le produit dans les endroits suivants :**
 - À proximité de tout site où d'autres activités de radiocommande peuvent avoir lieu
 - À proximité de lignes électriques ou d'antennes de communication
 - À proximité de personnes ou de routes
 - Sur tout plan d'eau où se trouvent des bateaux de passagers
- **N'utilisez pas ce produit lorsque vous êtes fatigué, mal à l'aise ou sous l'influence de l'alcool ou de drogues. Cela pourrait causer des blessures graves à vous-même ou à d'autres personnes.**
- **La bande radio 2,4 GHz est limitée à la ligne de visée. Gardez toujours votre modèle à portée de vue, car un objet de grande taille peut bloquer le signal RF et entraîner une perte de contrôle.**
- **Ne touchez aucune partie du modèle susceptible de générer de la chaleur pendant son fonctionnement ou immédiatement après son utilisation. Le moteur ou le contrôleur de vitesse peuvent être très chauds et causer provoquer de graves brûlures.**



- **Une mauvaise utilisation de ce produit peut entraîner des blessures graves, voire mortelles. Pour assurer votre sécurité et celle de votre équipement, lisez ce manuel et suivez les instructions.**
- **Assurez-vous que le produit est correctement installé dans votre modèle. Le non-respect de cette consigne peut entraîner des blessures graves.**
- **Veillez à déconnecter la batterie du récepteur avant d'éteindre l'émetteur. Le non-respect de cette consigne peut entraîner un fonctionnement involontaire et provoquer un accident.**
- **Assurez-vous que tous les moteurs fonctionnent dans le bon sens. Si ce n'est pas le cas, réglez d'abord le sens de rotation.**
- **Assurez-vous que le modèle reste dans la portée maximale du système afin d'éviter toute perte de contrôle.**



微信公众号



Bilibili



Website



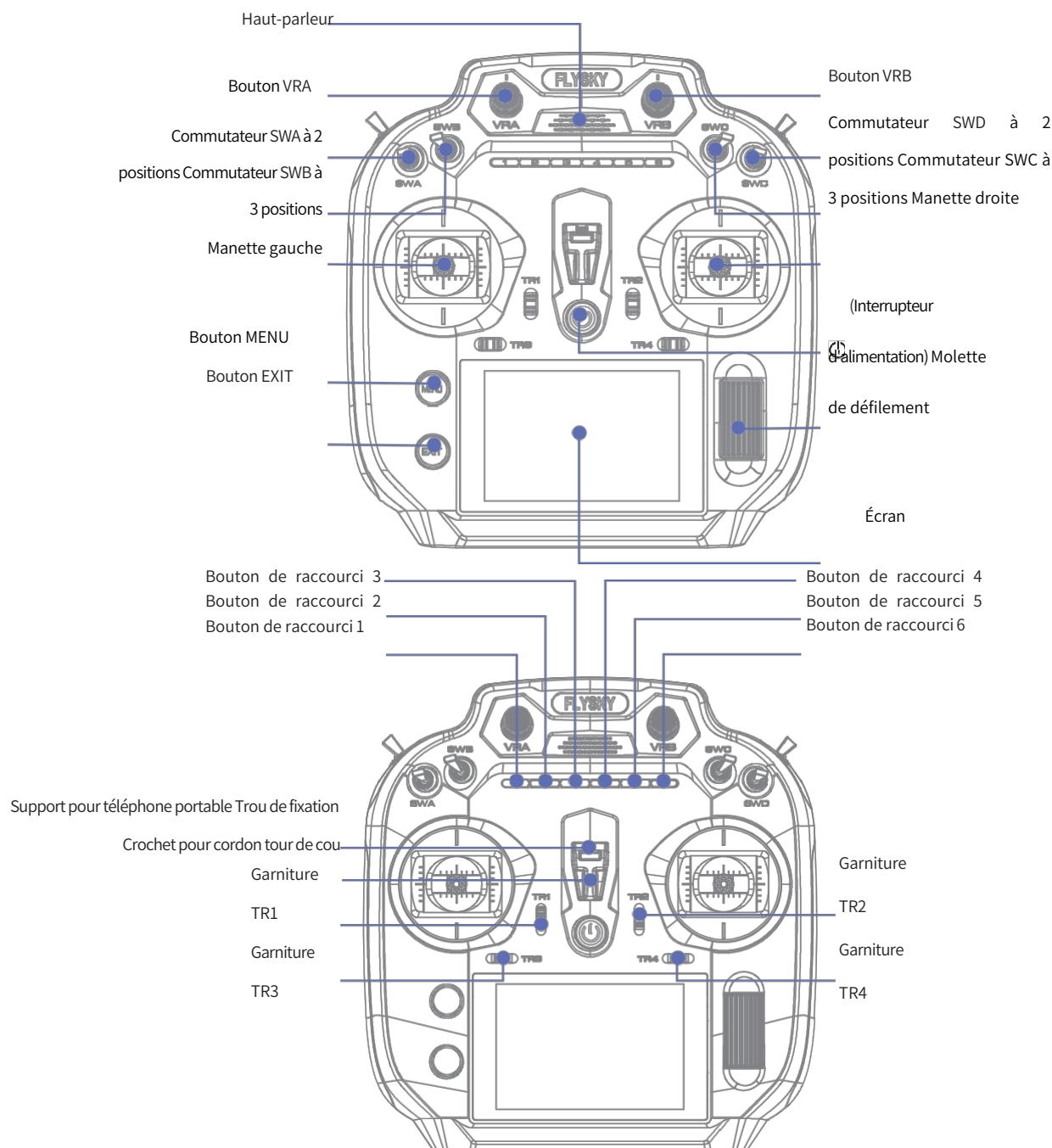
Facebook

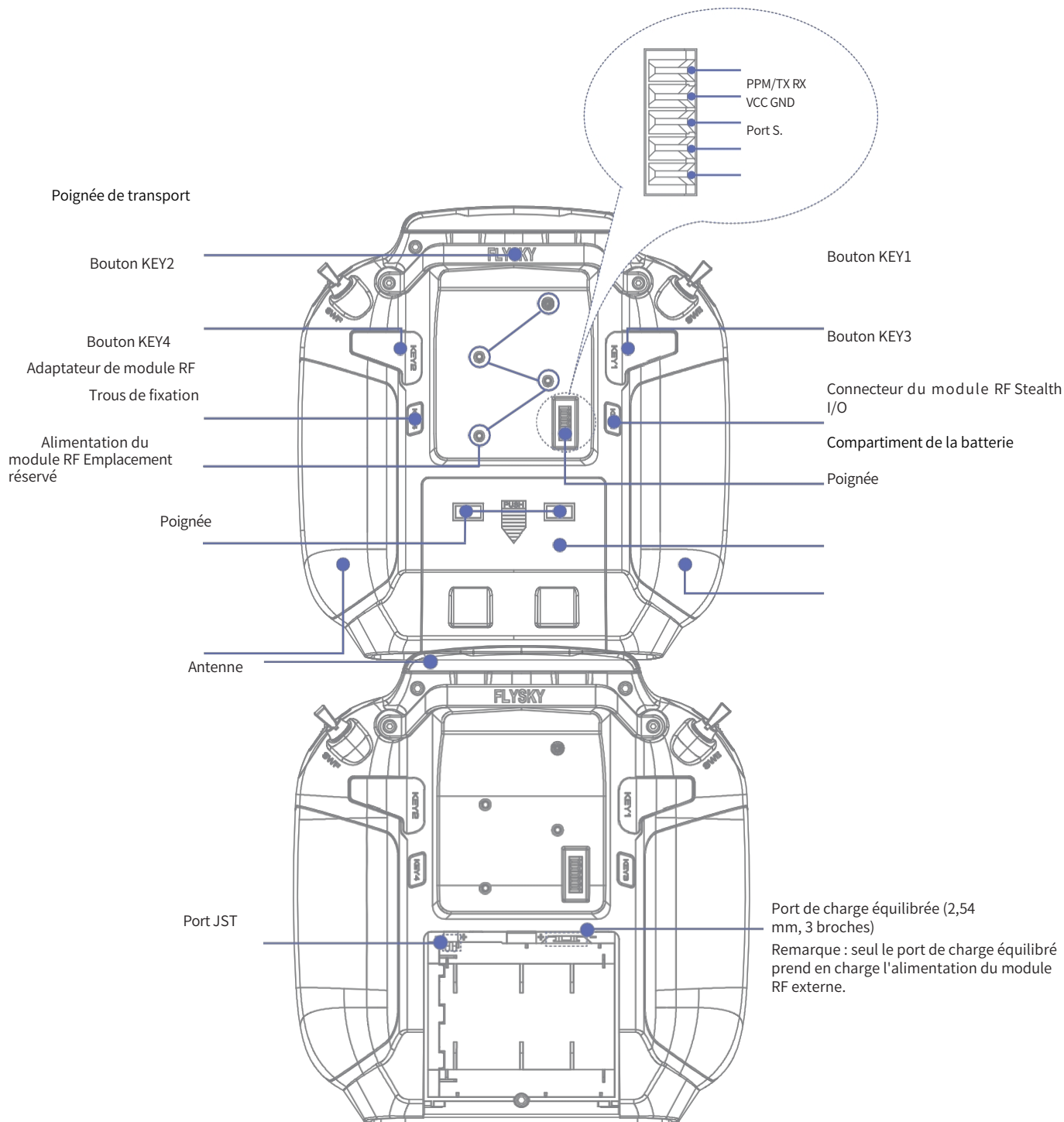
2. Introduction

Ce produit utilise le système numérique à saut de fréquence automatique amélioré ANT (protocole Ant) 2,4 GHz, composé d'un émetteur FS-ST16 et d'un récepteur FS-SR8. Il dispose d'une sortie de 16 canaux. Il existe une variété de modèles intégrés que vous pouvez configurer selon vos besoins. Il s'adapte aux avions à voilure fixe, aux hélicoptères, aux planeurs, aux multicoptères, aux robots, aux bateaux ou aux voitures.

2.1 Présentation de l'émetteur

Vue de face





微信公众号



Bilibili

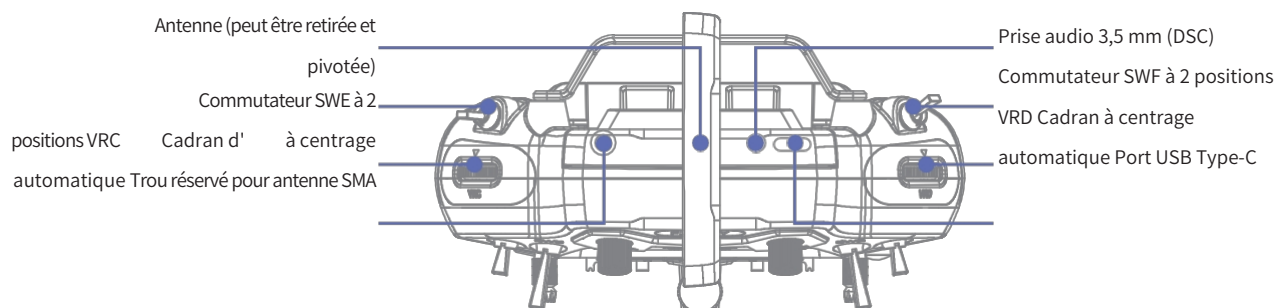


Website

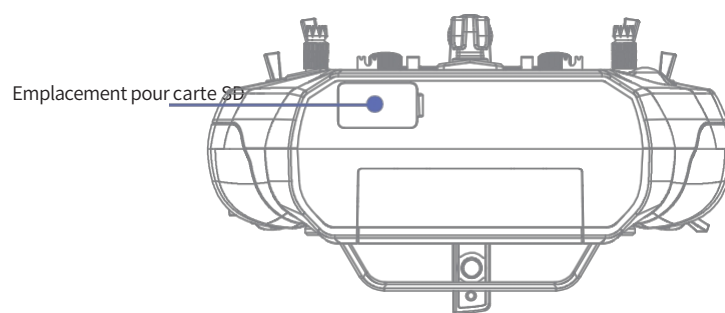


Facebook

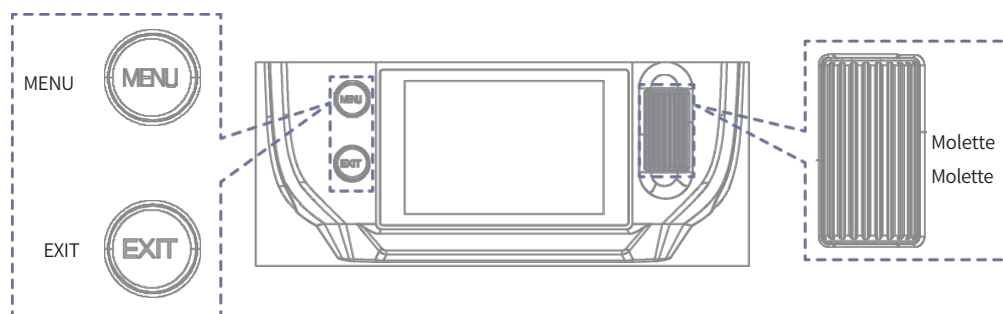
Vue de dessus



Vue de dessous



2.1.1 Commandes (bouton MENU/bouton EXIT/molette de défilement)



Les fonctions du bouton MENU, du bouton EXIT et de la molette de défilement sont décrites ci-dessous.

Bouton MENU

- Dans l'interface d'accueil, appuyez brièvement sur le bouton MENU pour accéder à l'interface du menu principal.
- Lorsque vous n'êtes pas sur l'interface d'accueil, appuyez brièvement sur le bouton MENU pour revenir à l'accueil, mais vous ne pouvez pas revenir à l'accueil pendant une fenêtre contextuelle ou une mise à jour du micrologiciel.

Bouton EXIT

- Sur l'interface Accueil, appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour accéder à l'interface Accueil1.
- Sur l'interface Accueil, appuyez longuement sur le bouton EXIT pendant 2 secondes pour verrouiller l'écran ; appuyez à nouveau longuement pour déverrouiller l'écran.
- Lorsque vous n'êtes pas sur l'interface d'accueil, appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir à l'interface précédente ou quitter le mode d'édition.

Molette de défilement

- Dans le menu principal ou l'interface fonctionnelle Home, Home2, faites défiler la molette pour sélectionner l'élément de fonction, puis appuyez brièvement sur la molette pour accéder à l'élément de fonction.
- Dans l'état des paramètres de l'élément fonctionnel, faites défiler la molette pour régler le paramètre ; faites défiler rapidement la molette pour un réglage rapide. Appuyez brièvement sur la molette pour enregistrer et quitter ;
- Dans l'interface des fonctions, appuyez longuement sur la molette de défilement pendant 2 secondes pour réinitialiser toutes les données de la page actuelle aux valeurs par défaut.
- Dans l'état des paramètres de fonction, s'il n'y a que deux paramètres, appuyez brièvement sur la molette de défilement pour passer de l'un à l'autre.



微信公众号



Bilibili

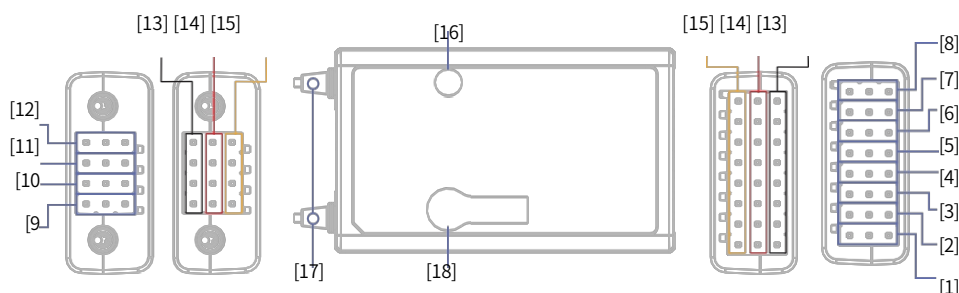


Website



Facebook

2.2 Présentation du récepteur (FS-SR8)



[1]	CH1	[8]	CH8	[15]	S (broche de signal)
[2]	CH2	[9]	Connecteur BIND	[16]	LED
[3]	CH3	[10]	BVD/VCC (détection de tension de batterie/connecteur d'alimentation)	[17]	Antenne
[4]	CH4	[11]	SENS	[18]	Bouton « Bind »
[5]	CH5	[12]	SERVO/S.BUS		
[6]	CH6	[13]	- (Cathode d'alimentation)		
[7]	CH7	[14]	+ (Anode d'alimentation)		

2.2.1 LED du récepteur

L'état de la LED indique l'état d'alimentation du récepteur et son état de fonctionnement. Éteinte : le récepteur n'est pas sous tension.

Allumé fixe : le récepteur fonctionne normalement.

Clignotement rapide : le récepteur est en mode de liaison.

Clignotement lent : l'émetteur lié est hors tension, ou il n'a pas été lié à un émetteur, ou le récepteur ne reçoit aucun signal.

Trois clignotements puis un seul : le récepteur est en mode de mise à jour forcée.

Un clignotement, une mise sous tension et une mise hors tension : le récepteur a été réglé sur un convertisseur PWM.

2.2.2 Connecteur

Tous les connecteurs de canal sont des broches standard de 2,54 mm*3 broches, et les connecteurs sont utilisés pour connecter le récepteur aux différents composants du modèle.

Remarque : lors de l'utilisation, veuillez prêter attention aux repères indicateurs sur le récepteur afin de garantir un fonctionnement correct. Certains repères peuvent être situés sur le côté du récepteur. Veuillez respecter les indications fournies par les repères afin d'éviter toute utilisation incorrecte ou tout dommage à l'équipement.



3. Mise en route

Avant toute utilisation, installez la batterie et connectez le système comme indiqué ci-dessous.

3.1 Installation de la batterie de l'émetteur



Installation de la batterie 18650

Suivez les étapes ci-dessous pour installer la batterie 18650 :

1. Ouvrez le couvercle du compartiment à piles comme indiqué.
2. Insérez 2 piles dans le compartiment. Assurez-vous que les piles sont bien positionnées selon les polarités indiquées sur le compartiment à piles.
3. Fermez le couvercle du compartiment à piles.

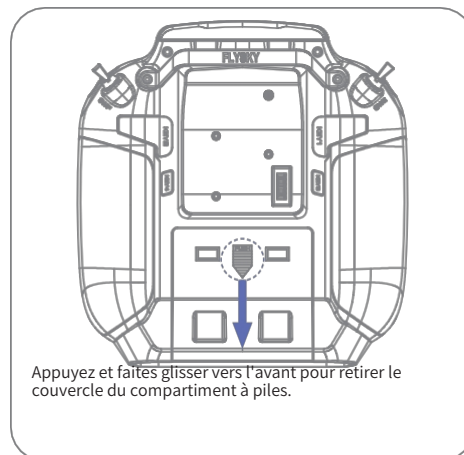
Installation de la batterie LiPo

L'émetteur prend en charge les batteries LiPo équipées d'un connecteur JST ou d'un connecteur de charge équilibré sur le câblage de la batterie. Suivez les étapes ci-dessous pour installer les batteries LiPo :

1. Ouvrez le couvercle du compartiment à piles.
2. À l'aide d'un tournevis cruciforme, retirez les deux vis qui fixent le support de batterie 18650, puis retirez le support de batterie.
3. Insérez les batteries LiPo 2S dans le compartiment.
4. Branchez le câblage de la batterie LiPo dans le port JST ou le port de charge équilibrée, selon le cas.
5. Fermez le couvercle du compartiment à piles en veillant à ne pas pincer les fils des piles.

Remarques :

1. Seul le port de charge équilibré peut être utilisé pour la charge.
2. Une fois la batterie installée dans l'émetteur, vous pouvez utiliser un câble USB Type-C pour le connecter au port USB Type-C de l'émetteur afin de l'alimenter.
3. Seul le port de charge équilibré prend en charge l'alimentation du module RF externe.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

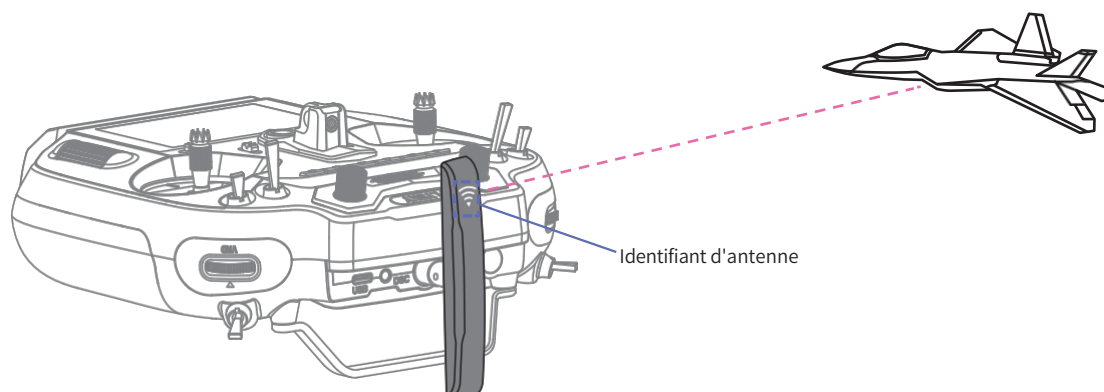
Réglage de l'antenne

Tirez l'antenne de la télécommande et tournez-la dans la position appropriée, car différentes positions de l'antenne recevront des intensités de signal variables.

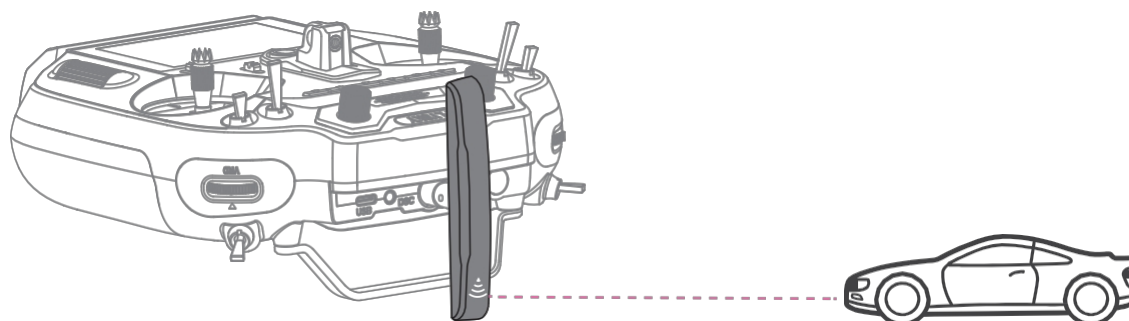
En fonction de la position relative de la télécommande et du modèle, réglez la direction de l'antenne externe de la télécommande et alignez l'indicateur d'antenne vers le modèle afin d'assurer la meilleure qualité de signal possible entre l'émetteur et le modèle.

Les angles d'antenne recommandés pour faire fonctionner un modèle avec un émetteur sont indiqués dans la figure ci-dessous :

Les modèles d'avions peuvent se référer aux angles suivants :



Les modèles de voitures, de bateaux et de robots peuvent se référer aux angles suivants :



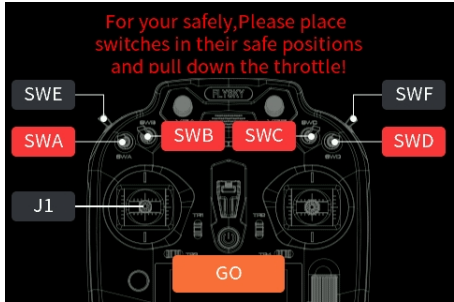
4. Instructions d'utilisation

Après l'installation, suivez les instructions ci-dessous pour utiliser le système.

4.1 Mise sous tension

Suivez les étapes ci-dessous pour mettre l'émetteur sous tension :

- 1.Vérifiez que les piles sont complètement chargées et correctement installées.
- 2.Appuyez longuement sur l'⏻ et suivez les instructions à l'écran pour mettre l'appareil sous tension.
 - Si le module RF intégré n'est pas détecté ou doit être mis à jour, le système affichera une fenêtre contextuelle. Veuillez suivre les instructions de la fenêtre contextuelle pour continuer.
 - Que le commutateur soit en position de sécurité (si l'arrière-plan de la commande est surligné en rouge, cela indique que la position doit être ajustée). Veuillez vérifier la position de la commande en suivant les instructions et suivez les instructions pour l'ajuster à la position correcte.
 - Le système affichera une fenêtre demandant si le dispositif de sécurité est activé pour le modèle actuel. Pour désactiver cette invite, sélectionnez Non ou désactivez l'invite de sécurité via le système.
 - Si le système est mis sous tension à l'aide du port USB Type-C sans batterie installée, une fenêtre contextuelle s'affiche : « Veuillez utiliser après avoir installé la batterie ! »



 Remarque	• Procédez avec précaution afin d'éviter tout dommage ou blessure.
 Remarque	• Assurez-vous que l'accélérateur est en position basse et que les commutateurs sont en position haute .

4.2 Grippage

L'émetteur et le récepteur ont été pré-appairés avant la livraison. Si vous devez utiliser d'autres récepteurs, suivez les étapes ci-dessous pour associer l'émetteur et le récepteur. L'émetteur prend en charge les associations ANT 2 Way et ANT 1 Way, l'association ANT 2 Way étant le réglage par défaut. L'émetteur affichera les informations renvoyées par le récepteur une fois l'association ANT 2 Way terminée. Avant l'association, il est nécessaire de régler le système RF, la norme RF, le mode de sortie et la fréquence en fonction du scénario d'application réel.

[Système RF] Deux modes sont disponibles : Routine et Rapide. En mode Routine, il offre de solides performances anti-interférences par rapport aux autres appareils, tandis que le mode Rapide offre une meilleure coexistence avec une latence et une consommation d'énergie réduites. [Norme RF] Pour sélectionner le protocole RF, choisissez entre ANT 2 Way ou ANT 1 Way.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

numérique

[Mode de sortie] Deux options de sortie combinées sont disponibles, comprenant quatre modes de sortie, à savoir PWM/S.BUS, PPM/i-BUS, PWM/i-BUS et PPM/S.BUS. Choisissez en fonction de vos besoins. Prenons l'exemple de l'utilisation de l'émetteur FS-ST16 et du récepteur FS-SR8 pour la liaison :

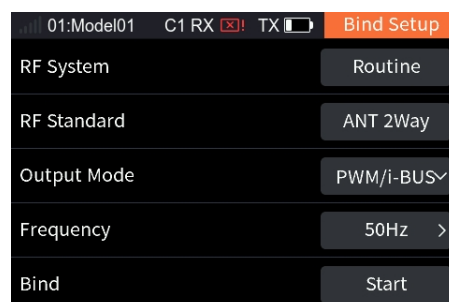
- Lorsque le [Mode de sortie] est réglé sur PWM/S.BUS, les connecteurs tels que CH1 émettent des signaux PWM et le connecteur SERVO émet des signaux S.BUS.
- Lorsque le [Mode de sortie] est réglé sur PPM/i-BUS, le connecteur CH1 émet des signaux PPM, les autres connecteurs de canal n'émettent aucun signal et l'interface SERVO émet des signaux i.BUS.
- Lorsque le [Mode de sortie] est réglé sur PWM/i-BUS, les connecteurs tels que CH1 émettent des signaux PWM et le connecteur SERVO émet des signaux i.BUS.
- Lorsque le [Mode de sortie] est réglé sur PPM/S.BUS, le connecteur CH1 émet des signaux PPM, les autres connecteurs de canal n'émettent aucun signal et l'interface SERVO émet des signaux S.BUS.

Remarque : quel que soit le type de [Mode de sortie] défini sur le récepteur, le connecteur SENS émet le signal i-BUS-in. [Fréquence] Définissez la fréquence des canaux. Les options disponibles sont Servo numérique, Servo analogique et Autre.

Après avoir effectué les réglages ci-dessus, procédez à la liaison ANT 2 Way en suivant les étapes ci-dessous :

1. Sélectionnez Démarrer, puis appuyez brièvement sur la molette de défilement. L'émetteur passe alors en mode de liaison.
2. Appuyez sur le bouton BIND du récepteur et maintenez-le enfoncé tout en allumant le récepteur. La LED du récepteur doit clignoter, indiquant que le récepteur est en mode de liaison.
 - Pour d'autres méthodes de liaison, veuillez vous reporter au manuel du récepteur FS-SR8.
3. Lorsque le voyant LED du récepteur reste allumé, cela indique que la liaison a été établie avec succès.
4. Vérifiez que l'émetteur et le récepteur fonctionnent correctement. Pour effectuer une nouvelle liaison, répétez les étapes ci-dessus.

Remarque : si l'émetteur dont la norme RF est réglée sur ANT 1 Way entre en mode de liaison, mettez l'émetteur en mode de sortie de liaison lorsque l'état de la LED du récepteur passe à un clignotement lent et que, dans le même temps, la LED du récepteur reste allumée, indiquant que la liaison est terminée.



• **Cette procédure de liaison s'applique à l'émetteur FS-G11P et au récepteur FS-R11P. Différents récepteurs peuvent entrer en mise à jour forcée de différentes manières. Veuillez consulter le site Web de FLYSKY pour connaître les instructions relatives au récepteur concerné.**

• **Les produits font l'objet de mises à jour constantes. Veuillez consulter le site Web de FLYSKY pour obtenir le dernier formulaire de compatibilité des émetteurs et récepteurs.**

4.3 LED

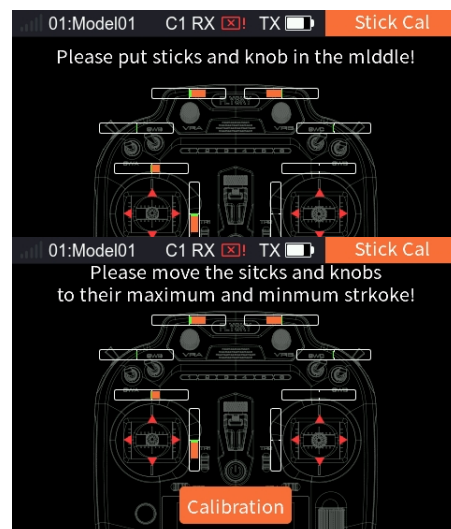
La LED de l'émetteur comprend l'indicateur d'alimentation (situé au niveau du bouton d'arrêt), les lumières d'ambiance principales (situées autour des assemblages à cardan) et les lumières d'ambiance secondaires (situées au niveau des boutons de raccourci 1 à 6). La couleur et la luminosité de la LED de l'émetteur peuvent être réglées en fonction des différents scénarios et des préférences personnelles. La référence spécifique pour la LED de l'émetteur est [14.1.9 Lumière principale].



4.4 Stick Cal

Utilisez cette fonction pour corriger la déviation mécanique des commandes (manette gauche/droite, boutons VRA et VRB, molette de centrage automatique VRC et VRD). Par exemple, une déviation s'est produite dans le centrage automatique ou la course maximale/minimale. Par défaut, l'étalonnage est terminé. Si vous devez effectuer un nouvel étalonnage, procédez comme suit :

1. Allez dans Accueil > Menu principal > Menu RX, sélectionnez Stick Cal, appuyez brièvement sur la molette de défilement, sélectionnez Oui dans l'interface contextuelle, puis appuyez brièvement sur la molette de défilement pour accéder à l'interface de la fonction.
2. Déplacez les commandes vers leur position centrale conformément à l'invite, puis appuyez brièvement sur la molette de défilement.
3. Déplacez les commandes vers leur course maximale/minimale, puis appuyez brièvement sur la molette pour quitter l'interface d'étalonnage, ce qui indique que l'étalonnage a réussi. Si le calibrage échoue, le système affiche une interface d'invite. Faites défiler la molette pour sélectionner Non et appuyez brièvement sur la molette pour recalibrer ; sinon, pour annuler le calibrage.



4.5 Mise hors tension

Suivez les étapes ci-dessous pour éteindre l'émetteur :

1. Éteignez d'abord le récepteur.
2. Maintenez le bouton d'alimentation enfoncé jusqu'à ce que l'écran s'éteigne, indiquant que l'émetteur est hors tension.



Danger

- **Veillez à déconnecter l'alimentation du récepteur avant d'éteindre l'émetteur. Échec**
Cela pourrait entraîner des dommages ou des blessures graves.



微信公众号



Bilibili



Website



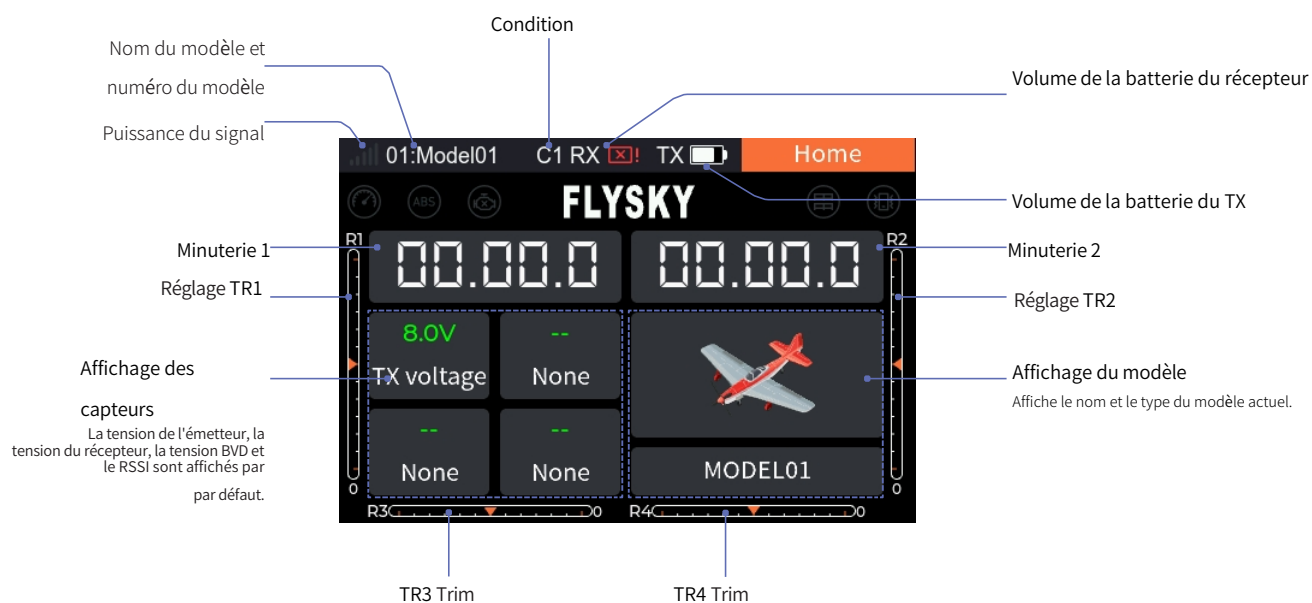
Facebook

5. Interface système

Cette section présente l'interface système.

Accueil

Dans cette interface, vous pouvez accéder rapidement aux interfaces de réglage de la minuterie 1, de la minuterie 2, du jeu de capteurs et des fonctions du modèle à l'aide de la molette de défilement.



Zone d'affichage de l'état des fonctions

La barre d'état des fonctions affiche l'état des différentes fonctions. Si la fonction s'affiche en couleur vive, elle est active ; si elle s'affiche en gris clair, elle est inactive.

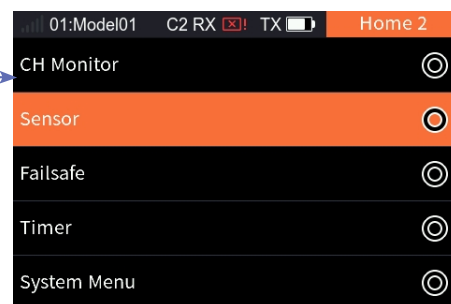
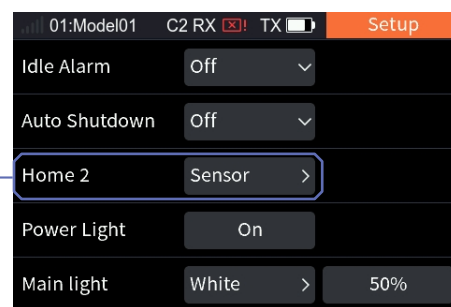


Accueil 2

Vous pouvez personnaliser l'interface de la fonction d'affichage rapide. L'affichage par défaut est l'interface des paramètres du capteur.

Configuration :

1. Sélectionnez [Menu système]>[Configuration]>[Accueil 2] ;
2. Appuyez brièvement sur la molette de défilement pour accéder à l'interface des paramètres Home 2, puis faites défiler la molette pour sélectionner l'élément de fonction et appuyez à nouveau brièvement sur la molette pour enregistrer les paramètres.
3. Revenez à la page d'accueil et appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour accéder à Home 2.



微信公众号



Bilibili



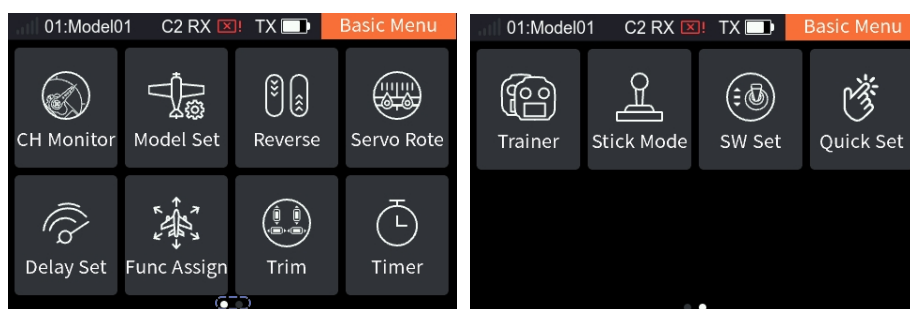
Website



Facebook

6. Menu de base

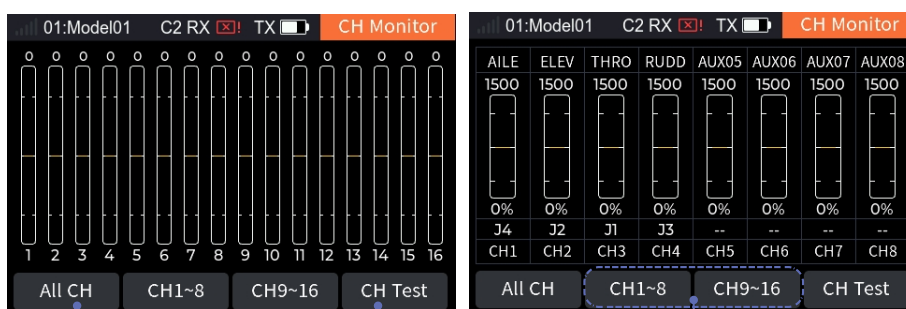
Cette section présente le menu de base et les paramètres associés. Appuyez sur le bouton MENU pour accéder au menu principal, faites défiler la molette pour sélectionner [Menu de base], puis faites défiler la molette pour accéder au menu de base.



Deux points indiquent que l'interface des fonctions de base comprend deux pages. Si le point est noir, cela signifie que la page est la page actuelle. Faites glisser l'interface vers la gauche pour accéder à l'autre page.

6.1 Moniteur CH

Utilisé pour afficher l'état en temps réel des canaux et pour tester les servos.



Pour afficher les informations de tous les canaux.

Entrée de test de canal

Pour afficher les informations des canaux 1 à 8 ou des canaux 9 à 16. Vous peut afficher les valeurs, les noms et les informations de contrôle des canaux.

6.1.1 Affichage des servos

Pour afficher la valeur de sortie en temps réel de chaque canal individuel. Configuration :

1. Sélectionnez [CH Monitor], puis sélectionnez le canal que vous souhaitez surveiller ;
2. Activez/désactivez la commande attribuée au canal ;
3. Surveillez la valeur de sortie du canal dans l'interface Affichage des servos ;
4. Appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir.

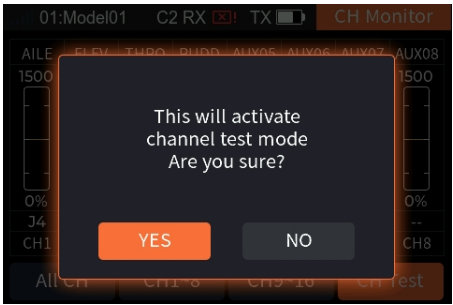


6.1.2 Test CH

Le servo peut être testé. Lorsqu'il est activé, les servos de tous les canaux bougent lentement et de manière répétée. Soyez prudent lorsque cette fonction est activée.

Configuration :

1. Faites défiler la molette pour sélectionner [CH Test], le système affiche une fenêtre contextuelle, choisissez [Oui] pour entrer en mode test des canaux. Lorsque le mode test est actif, tous les canaux se déplacent lentement sur toute leur amplitude de mouvement.
2. Appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour quitter l'interface et arrêter le test.



 DANGER	• N'activez pas cette fonction lorsque l'émetteur est connecté au moteur du modèle ou le moteur est démarré.
---	---



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

numérique

6.2 Configuration du modèle

Permet de configurer les fonctions liées au modèle.

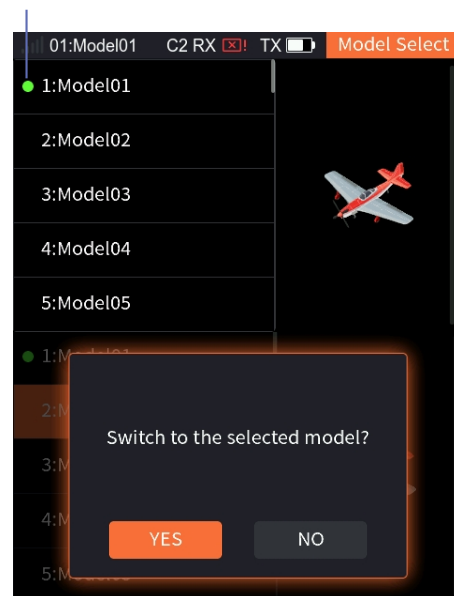
6.2.1 Sélection du modèle

Passez au modèle actuellement utilisé.

Configuration :

1. Sélectionnez [Sélection du modèle] pour accéder à l'interface de configuration de la sélection du modèle.
2. Faites défiler la molette pour sélectionner le modèle souhaité, puis, lorsque le système affiche une fenêtre contextuelle, choisissez [Oui] pour confirmer le changement.

Le point vert indique que ce modèle est le modèle actuellement utilisé.



6.2.2 Nom du modèle

Permet de modifier le nom du modèle actuel. Prend en charge un maximum de 12 caractères.

Configuration :

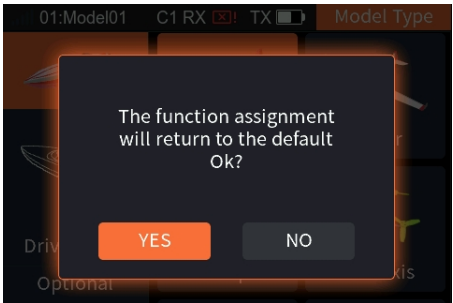
1. Sélectionnez [Nom du modèle], accédez à l'interface du clavier virtuel ;
2. Après avoir défini un nom approprié, faites défiler la molette pour sélectionner « ✓ » (Nom du modèle), puis appuyez brièvement sur la molette pour revenir en arrière.



6.2.3 Type de modèle

Définissez le type de modèle et les paramètres et fonctions liés au modèle. Pour les modèles à voilure fixe et les planeurs, vous pouvez définir la disposition des ailes, la disposition de la queue et les options ; pour les modèles d'hélicoptères, vous pouvez définir le plateau cyclique et les options ; pour les modèles de voitures et de robots, vous pouvez définir la configuration des mouvements et les options ; pour les modèles de bateaux, vous pouvez définir la structure d'entraînement et les options.

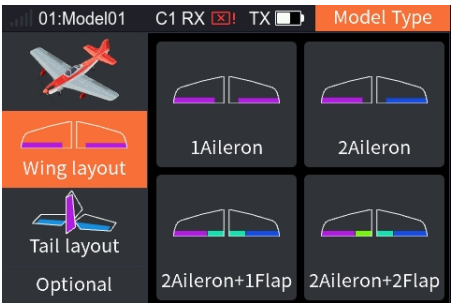
Remarque : lors du changement de type de modèle, les données du modèle seront réinitialisées et le système affichera une fenêtre contextuelle.



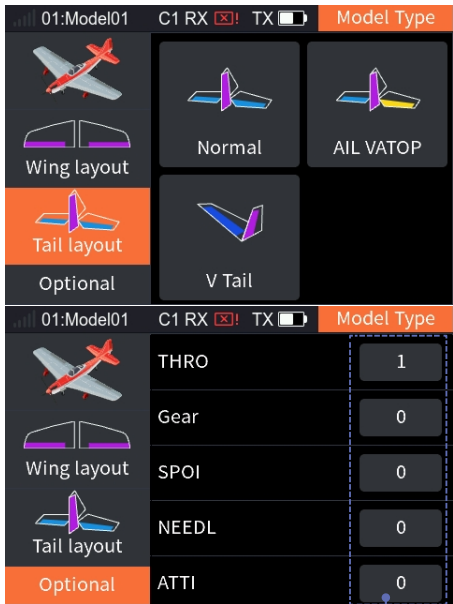
Prenons l'exemple de l'avion, les étapes de configuration sont les suivantes. Pour la configuration correspondante du planeur, reportez-vous aux étapes ci-dessous.

Configuration :

1. Appuyez brièvement sur la molette de défilement pour sélectionner [Type de modèle], puis accédez à l'interface de fonction.
2. Sélectionnez directement [Disposition des ailes] car l'avion est le modèle par défaut, puis sélectionnez la configuration d'ailes appropriée en fonction du modèle réel et appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres. Ensuite, le système passe automatiquement au paramètre suivant ;
3. Sélectionnez [Configuration de la queue], puis sélectionnez la configuration de queue appropriée en fonction du modèle réel et appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres. Ensuite, le système passe automatiquement au paramètre suivant ;
4. Sélectionnez [Optional], puis sélectionnez la fonctionnalité appropriée en fonction du modèle réel et enregistrez les paramètres.



Remarque : pour la configuration de la queue, lorsque vous réglez deux ailerons ou plus pour l'aile, certains éléments de configuration liés à l'absence de queue s'affichent.



Appuyez brièvement sur la molette de défilement pour définir la quantité. Vous pouvez en définir plusieurs pour certaines fonctions. Pour la manette des gaz, il

jusqu'à 4.

Remarque : les éléments de fonction optionnels varient selon les types de modèles. Par exemple, pour l'avion, vous pouvez régler la roue du gouvernail, le train d'atterrissage, etc., mais pour le bateau, vous pouvez régler la vague et la prise.



微信公众号



Bilibili



Website

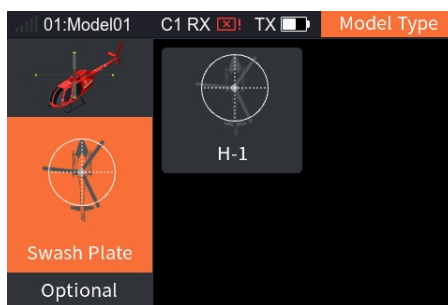


Facebook

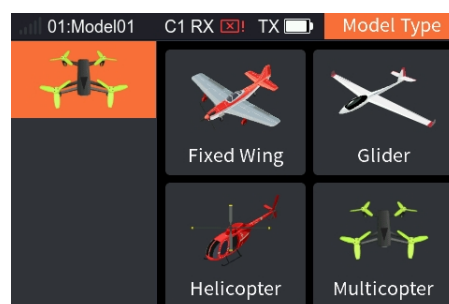
numérique

Voici les étapes à suivre pour configurer les fonctions de l'hélicoptère :

1. Sélectionnez [Type de modèle]>[Hélicoptère] ;
2. Comme le plateau cyclique de l'hélicoptère ne comprend que [H-1], vous pouvez directement sélectionner [Optionnel] et définir la fonctionnalité appropriée en fonction du modèle réel en appuyant brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres.

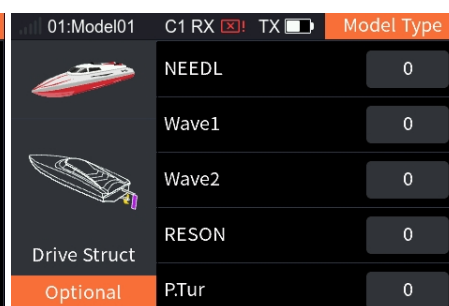
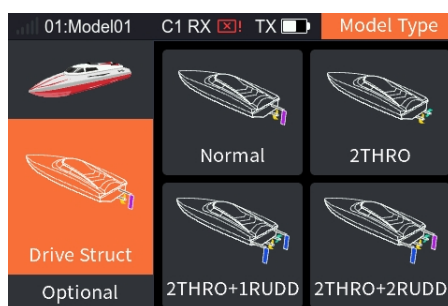


Lorsque le type de modèle est un multicoptère, il n'est pas nécessaire de configurer les paramètres et les fonctionnalités associés au modèle.



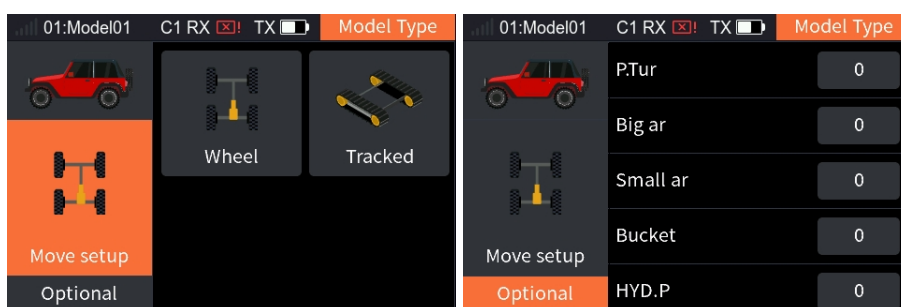
Voici les étapes à suivre pour configurer les fonctions du navire :

1. Sélectionnez [Type de modèle]>[Navire] ;
2. Sélectionnez [Structure d'entraînement], configurez la structure d'entraînement en fonction du modèle réel et enregistrez les paramètres en appuyant brièvement sur la molette de défilement. Ensuite, le système passe automatiquement au paramètre suivant ;
3. Sélectionnez [Optionnel], réglez la fonctionnalité appropriée en fonction du modèle réel en appuyant brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres.



Voici les étapes à suivre pour configurer les fonctions de la voiture ; veuillez également vous référer à ces étapes pour les paramètres liés au robot.

1. Sélectionnez [Type de modèle] > [Voiture] ;
2. Sélectionnez [Déplacer la configuration], sélectionnez le type de voiture approprié en fonction du modèle réel et appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres ;
3. Sélectionnez [En option], définissez la fonctionnalité appropriée en fonction du modèle réel en appuyant brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres.

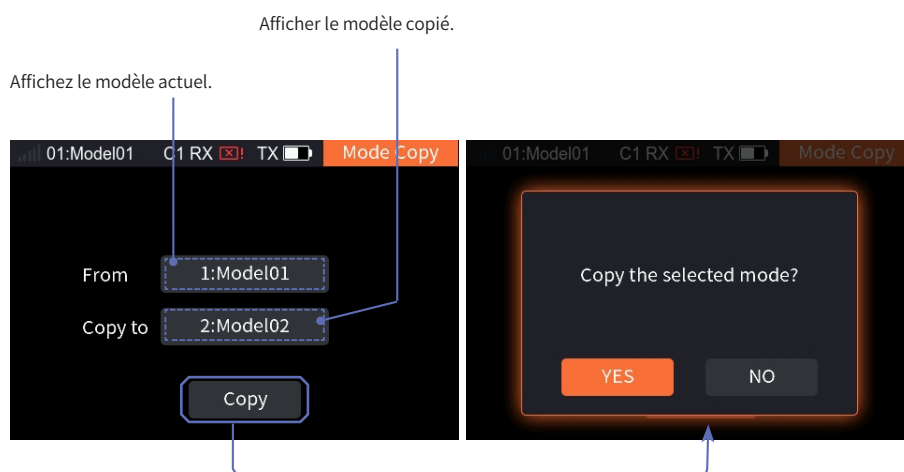


6.2.4 Mode Copier

Pour copier les données du modèle sélectionné vers un autre modèle. Lorsqu'un nouveau modèle doit être configuré, vous pouvez utiliser cette fonction pour copier les données du modèle existant, puis modifier différentes parties sans répéter les réglages. C'est très pratique.

Configuration :

1. Sélectionnez [Mode Copy] pour accéder à l'interface de la fonction ;
2. Sélectionnez le modèle à copier ;
3. Sélectionnez [Copier], le système affiche une fenêtre contextuelle, et choisir [Oui] signifie que la copie est réussie.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

numérique

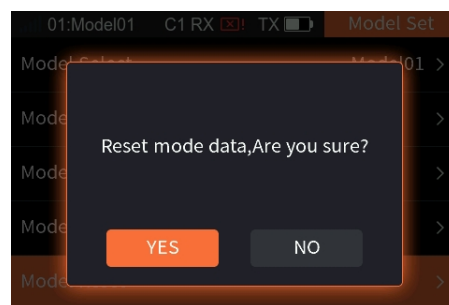
6.2.5 Réinitialisation du modèle

Réinitialisez toutes les données du modèle actuel.

Remarque : les informations de liaison ne seront pas

réinitialisées. **Configuration :**

Sélectionnez [Mode Copy] (Copie du mode), le système affiche une fenêtre contextuelle et sélectionnez [Yes] (Oui) pour terminer la réinitialisation.



6.3 Inverser

Pour inverser le sens de sortie de chaque canal.

Cette fonction peut être utilisée pour corriger le sens d'action du servo qui est opposé au fonctionnement prévu. En raison des différents types de servos ou des différentes méthodes d'installation des servos, les sens des servos peuvent être réglés pour 16 canaux.

[NOR] : indique que la sortie du canal est dans le sens par défaut. [Inverser] : indique que le sens

du canal a été inversé. Remarques :

1. Si un nouveau modèle est connecté, assurez-vous que le canal correspondant du servo est correct.
2. Déplacez les commandes liées aux canaux pour vous assurer que la direction de chaque canal est correcte.

Configuration :

1. Sélectionnez [Reverse] pour accéder à l'interface de la fonction ;
2. Faites défiler la molette pour sélectionner le canal que vous souhaitez régler, puis appuyez brièvement sur la molette pour basculer entre [NOR] et [Reverse].



6.4 Rotation du servo (y compris le sous-trim)

Ajustez la plage de déplacement de la sortie du servo, qui est utilisée pendant le processus de débogage du modèle. Cette fonction vous permet de définir les points d'extrémité haut et bas pour chaque canal, ainsi que la valeur de la position neutre.

Cette fonction peut être utilisée pour résoudre le problème de différence d'angle entre le servo et la structure du modèle lorsque le servo est installé, ou en raison du jeu structurel inhérent au servo. Lorsque vous réglez le sous-trim, basculez d'abord le trim en position neutre.

La plage de réglage de la rotation du servo est comprise entre 0 % et 150 %, la valeur par défaut est 100 % et le pas est de 1 %. La plage de réglage du sous-trim est comprise entre -120 % et 120 %, la valeur par défaut est 0 % et le pas est de 1 %.

Configuration :

1. Sélectionnez [Servo Rote] pour accéder à l'interface de la fonction ;
2. Faites défiler la molette pour sélectionner le canal que vous souhaitez configurer, puis choisissez l'élément de fonction que vous souhaitez définir ;
3. Faites défiler la molette pour définir les points finaux et la valeur de position neutre appropriés, puis appuyez brièvement sur la molette pour enregistrer les paramètres.

01:Model01 C1 RX TX Servo Rote			
CH	High	Low	Sub Trim
CH1	100%	100%	0%
CH2	100%	100%	0%
CH3	100%	100%	0%
CH4	100%	100%	0%
CH5	100%	100%	0%

6.5 Réglage du délai

Cette fonction vous permet de régler la vitesse de sortie du canal. Le temps d'accélération au démarrage et au centrage peut être réglé séparément, c'est-à-dire que le temps d'accélération peut être modifié en fonction des différentes vitesses de démarrage et de centrage.

Vous pouvez utiliser cette fonction si vous souhaitez simuler le mouvement d'un avion réel ou créer la position mécanique virtuelle du servo.

Une fois le temps d'accélération défini, tous les volumes émis par ce canal exécutent l'accélération. Le délai minimum est de 0,0 s et le délai maximum est de 10,0 s. Le pas de réglage est de 0,01 s.

Configuration :

1. Sélectionnez [Delay Set] pour accéder à l'interface de la fonction ;
2. Après avoir fait défiler la molette pour sélectionner le canal que vous souhaitez régler, entrez dans l'interface de configuration ;
3. Sélectionnez le type approprié selon vos besoins, puis réglez le temps d'entrée et le temps de sortie, appuyez brièvement sur la molette pour enregistrer les paramètres.

01:Model01 C1 RX TX Delay Set			
CH1(AILE)	In: 0.0s	Out: 0.0s	>
CH2(ELEV)	In: 0.0s	Out: 0.0s	>
CH3(THRO)	In: 0.0s	Out: 0.0s	>
CH4(RUDD)	In: 0.0s	Out: 0.0s	>
CH5(AUX05)	In: 0.0s	Out: 0.0s	>

01:Model01 C1 RX TX CH1Speed

Mode1:Normal

CH1(AILE)

150 100 0 100 150

150 100 0 100 150

In 0.0s Out 0.0s

Type Sym.



微信公众号



Bilibili



Website

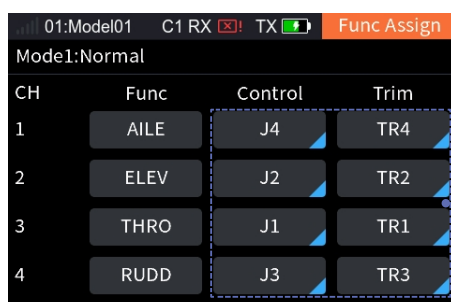


Facebook

numérique

6.6 Attribution des fonctions

Attribuez des fonctions, des commandes et des boutons de réglage à tous les canaux. Par défaut, les fonctions sont attribuées par type de modèle après la création d'un nouveau modèle. Vous pouvez définir la fonction ici si vous souhaitez l'attribuer en fonction de vos habitudes.



Si le petit triangle en bas à droite de la boîte de fonction est bleu, le réglage s'applique à toutes les conditions. S'il est vert, le réglage s'applique à la condition actuelle.

6.6.1 Attribution des éléments de fonction

Pour définir la fonction contrôlée par chaque canal.

Configuration :

1. Sélectionnez le canal que vous souhaitez définir ;
2. Sélectionnez l'élément de fonction pour accéder à l'interface de configuration ;
3. Attribuez les fonctions appropriées selon vos besoins.
 - Si vous souhaitez créer un canal auxiliaire pour la commande, sélectionnez [Custom] (Personnalisé) pour définir un nom approprié, puis sélectionnez [↩] (Retour à l'écran précédent) pour revenir.



6.6.2 Attribution des commandes

Pour définir des commandes spécifiques correspondant à chaque canal.

Toutes les commandes, à l'exception du type TR et des raccourcis 1 à 6, peuvent être attribuées.

Configuration :

1. Sélectionnez l'élément de commande pour accéder à l'interface de configuration des commandes ;
2. Faites défiler la molette selon vos besoins pour sélectionner la commande appropriée ou basculer la commande correspondante, puis appuyez brièvement sur la molette pour confirmer le paramètre ;
3. Appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir en arrière.



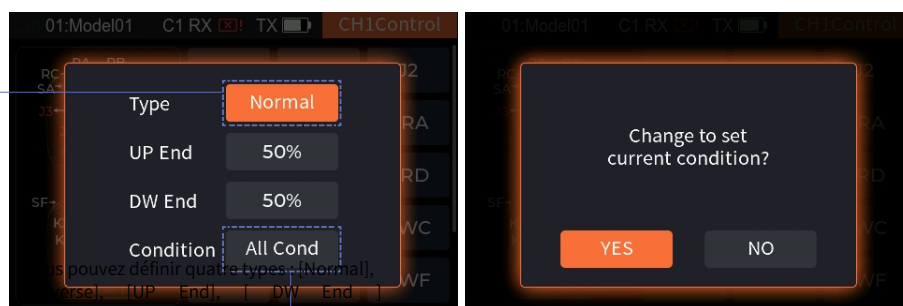
Vous pouvez définir les paramètres associés une fois l'affectation des commandes terminée. Les paramètres varient en fonction des commandes.

- Pour les commandes J1-J4 ou VR, vous pouvez régler [Type], [UP End], [DW End] et [Condition]. La plage de réglage des extrémités haute et basse est comprise entre 20 % et 80 %, la valeur par défaut est 50 % et le pas est de 1 %.

Prenons l'exemple du VRA :

Configuration :

1. Après avoir sélectionné [VRA], vous accédez à l'interface de configuration des paramètres ;
2. Choisissez le type approprié selon vos besoins ;
3. Définissez les valeurs hautes ou basses appropriées selon vos besoins ;
4. Appuyez brièvement sur la molette de défilement pour basculer entre [All Cond] (Toutes les conditions) et [Current] (Actuel). Le système affichera une fenêtre contextuelle. Sélectionnez [Yes] (Oui) pour confirmer le paramètre.
5. Appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir en arrière.



[Normal] : signifie que le rapport de contrôle correspondant passe de « -100 % à 100 % » lorsque le contrôle passe de « bas » à « haut ». C'est l'inverse pour Reverse. En d'autres termes, lorsque les commutateurs consécutifs sont déplacés de « bas » vers « haut », le rapport de contrôle correspondant passe de « 100 % à -100 % ».

Pour [DW End] et [UP End], le rapport de commande bascule uniquement entre -100 % et 100 %. Sélectionner [UP End] signifie que le rapport de commande est de 100 % en position haute et de -100 % en position basse. C'est l'inverse pour [DW End].



微信公众号



Bilibili

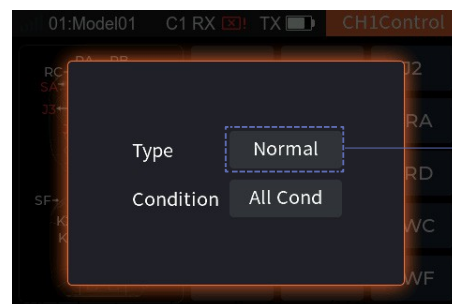


Website



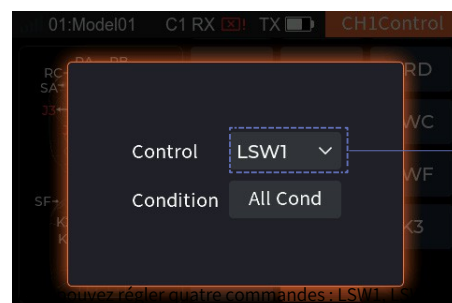
Facebook

- Pour les commandes SW ou K, vous pouvez définir [Normal] et [Condition]. Les réglages de fonction font référence aux réglages de fonction VRA.



Vous pouvez définir deux types : [Normal] et [Inversé] [Normal] : Signifie que le rapport de commande est de -100 % lorsque la position de commande est basse et de 100 % lorsque la position de commande est haute (le rapport de commande en position neutre dans l' à trois niveaux est de 0 %). [Inversé] : C'est l'inverse de [Normal]. En d'autres termes, le rapport de commande est de 100 % en position basse et de -100 % en position haute.

- Pour les commutateurs logiques, vous ne pouvez pas définir les paramètres. Lorsque la commande est activée, cela signifie que le rapport de commande est de 100 %. Désactivée, cela signifie que le rapport de commande est de -100 %. Les réglages de fonction font référence aux réglages de fonction VRA.

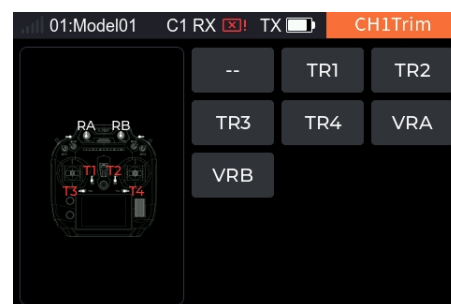


Vous pouvez régler quatre commandes : LSW1, LSW2, LSW3 et LSW4.

6.6.3 Affectation de la fonction Trim

Pour attribuer des boutons de trim correspondant à chaque canal. Configuration :

- Sélectionnez [Trim] pour accéder à l'interface de réglage de la découpe ;
- Faites défiler la molette selon vos besoins pour sélectionner la commande appropriée ou basculer la commande correspondante, puis appuyez brièvement sur la molette pour confirmer le réglage ;
- Appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir en arrière.



Vous pouvez régler les paramètres associés au bouton de trim une fois l'affectation du trim terminée. Vous pouvez régler [Mode trim], [Taux de trim] et [Condition].

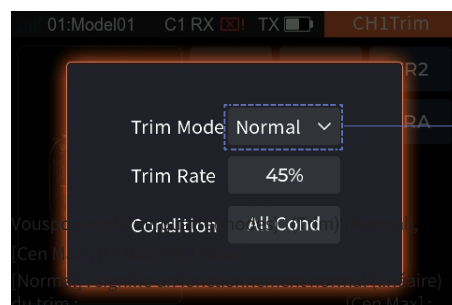
[Trim Rate] : plage de déplacement totale du canal pouvant être contrôlée par le bouton de trim. Une valeur négative indique l'inverse.

La plage de réglage du taux de trim est comprise entre -150 % et 150 %, la valeur par défaut est 45 % et le pas est de 1 %.

En prenant TR1 comme exemple, les paramètres sont les suivants :

Configuration :

1. Sélectionnez [TR1] pour accéder à l'interface de réglage des paramètres ;
2. Sélectionnez [Mode Trim], sélectionnez le mode Trim approprié dans le menu déroulant ;
3. Définissez le taux approprié selon vos besoins ;
4. Appuyez brièvement sur la molette de défilement pour basculer entre [All Cond] (Toutes les conditions) ou [Current] (Actuel), le système affiche une fenêtre contextuelle, sélectionnez [Yes] (Oui) pour confirmer le réglage ;
5. Appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir.



signifie le réglage maximal du trim en position neutre, et aucun réglage du trim dans les positions la plus basse et la plus haute ;

[L-Max] : le réglage est maximal dans la position la plus basse et diminue à mesure qu'il se rapproche de la position la plus haute, jusqu'à atteindre 0 dans la position la plus haute ;

[H-Max] : le réglage est maximal dans la position la plus haute et diminue à mesure que l'on se rapproche de la position la plus basse, jusqu'à atteindre 0 dans la position la plus basse.

6.7 Trim

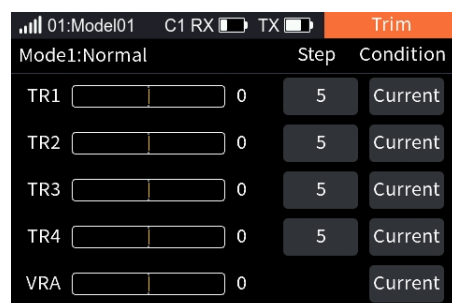
Vous pouvez afficher les valeurs de trim de TR1 à TR4 et de VRA à VRB dans cette interface d'aperçu. Pour TR1 à TR4, vous pouvez définir la valeur de pas appropriée et la condition actuelle/toutes les conditions. Et pour VRA à VRB, vous pouvez définir la condition actuelle/toutes les conditions.

Pendant l'utilisation, les surfaces de contrôle du modèle peuvent subir une déviation en fonction de certaines situations, telles que le déplacement du centre de gravité ou la force anti-couple produite par l'aérodynamique. Vous pouvez utiliser cette fonction pour la corriger pendant le vol afin de maintenir un état stable. Veuillez réajuster le modèle si le décalage global excessif du modèle ne peut être corrigé par la fonction de compensation.

La plage de réglage de la valeur de compensation est comprise entre -100 % et 100 %, le pas par défaut étant de 5 %.

Configuration :

1. Sélectionnez [Trim] pour accéder à l'interface de configuration de la fonction ;
2. Faites défiler la molette pour sélectionner la commande de trim correspondante.
 - Si vous sélectionnez une commande TR, vous pouvez régler la valeur du pas selon vos besoins.
3. Sélectionnez [Condition], appuyez brièvement sur la molette pour passer du mode [Current] au mode [All] ;
4. Réglez la valeur de compensation en actionnant la commande de compensation correspondante.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.8 Minuterie

Vous pouvez configurer quatre types de minuterie, à savoir [Minuterie 1], [Minuterie 2], [Minuterie moteur] et [Minuterie modérateur]. Elles sont généralement utilisées pour calculer la durée totale de fonctionnement du modèle, le temps passé en compétition ou la durée de fonctionnement de l'émetteur, etc.

6.8.1 Minuterie 1/2

[Minuterie 1] et [Minuterie 2] ont la même fonction. Une seule méthode de réglage de la minuterie est présentée ci-dessous.

[Mode] : vous pouvez choisir entre [Up] et [Down].

- [Up] : commence le chronométrage à partir de zéro.
- [Down] : commence le chronométrage à partir du temps défini. Après le chronomètre Down, continue le chronométrage avec un chronomètre Up.

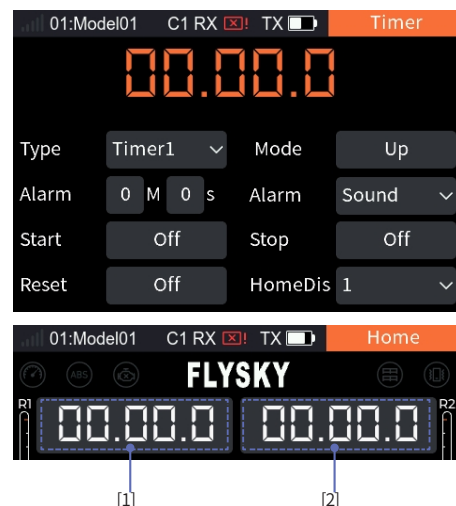
[Alarme] : réglez l'heure de l'alarme. Réglez le rappel de l'alarme, vous pouvez choisir entre [Son], [Son + Vibration] et [Vibration].

[Démarrer] : pour démarrer le minuteur, vous pouvez attribuer les commandes correspondantes. [Arrêter] : pour arrêter le minuteur, vous pouvez attribuer les commandes correspondantes. [Réinitialiser] : réinitialisez la valeur du minuteur à son état initial, vous pouvez attribuer les commandes correspondantes.

[Accueil désactivé] : définissez si le minuteur doit s'afficher dans la zone du minuteur sur la page d'accueil. Vous pouvez sélectionner [1], [2] et [Aucun].

- [1] : Affichage dans la première zone du minuteur sur la page d'accueil.
- [2] : Affichage dans la deuxième zone du minuteur sur la page d'accueil.
- [Aucun] : Ne pas afficher dans la zone du minuteur sur la page d'accueil.

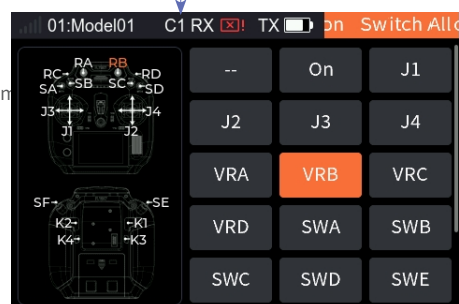
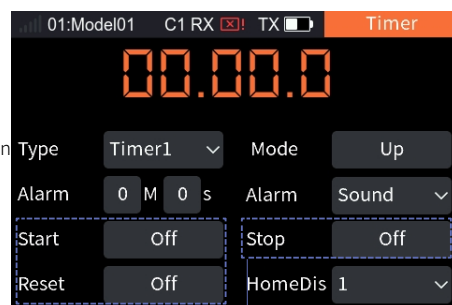
Remarque : si plusieurs minuterie ont le même paramètre [Accueil désactivé], les paramètres d'origine seront remplacés. Par exemple, si vous définissez d'abord [Accueil désactivé] de la minuterie 1 sur [1], puis [Accueil désactivé] de la minuterie 2 sur [1], la première zone de la minuterie de la page d'accueil affichera la minuterie 2 à ce moment-là.



Configuration :

1. Sélectionnez [Minuterie] pour accéder à l'interface de configuration des fonctions ;
2. Sélectionnez [Type] > [Minuterie 1] ;
3. Sélectionnez [Mode], appuyez brièvement sur la molette de défilement pour changer de mode de minuterie ;
4. Sélectionnez [Alarm], réglez l'heure de l'alarme et le rappel ;
5. Sélectionnez respectivement [Démarrer], [Arrêter] et [Réinitialiser] pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs ;
 - Faites défiler la molette selon vos besoins pour sélectionner la commande appropriée ou activer/désactiver la commande correspondante, puis appuyez brièvement sur la molette pour confirmer le réglage.
6. Définissez si Timer1 doit être affiché dans la zone du minuteur sur la page d'accueil et sa position d'affichage.

Remarque : veuillez vous reporter à la section [15. Attribution des commutateurs] pour le réglage des commutateurs.



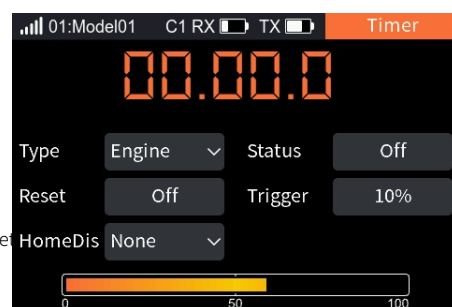
6.8.2 Minuterie du moteur

Activez le minuteur en réglant la valeur de déclenchement de l'accélérateur et calculez le temps de fonctionnement de l'accélérateur après la valeur de déclenchement. La plage de réglage de la valeur de déclenchement est comprise entre 0 % et 100 %. Le minuteur moteur est désactivé par défaut.

Configuration :

1. Sélectionnez [Type] > [Moteur] ;
2. Sélectionnez [Statut], appuyez brièvement sur la molette de défilement pour basculer entre [Activé] et [Désactivé] ;
3. Sélectionnez [Réinitialiser] pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs ;
 - Faites défiler la molette selon vos besoins pour sélectionner la commande appropriée ou basculer la commande correspondante, puis appuyez brièvement sur la molette pour confirmer le réglage ;
4. Définissez si le compte à rebours du moteur doit être affiché dans la zone du compte à rebours sur la page d'accueil et sa position d'affichage ;
5. Définissez la valeur de déclenchement selon vos besoins, appuyez brièvement sur la molette pour enregistrer les paramètres.

Remarque : veuillez vous reporter à la section [15. Attribution des commutateurs] pour le réglage des commutateurs.



微信公众号



Bilibili



Website



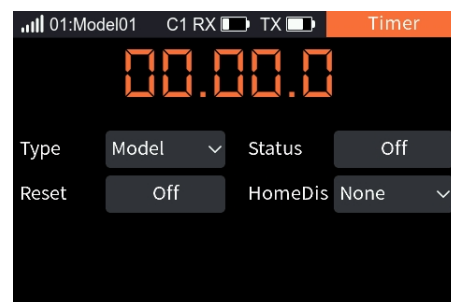
Facebook

6.8.3 Minuterie du modèle

Pour calculer le temps de fonctionnement total du modèle. Le mode Minuterie est désactivé par

défaut. Configuration :

1. Sélectionnez [Type] > [Modèle] ;
2. Sélectionnez [Statut], appuyez brièvement sur la molette de défilement pour activer [on] ou [off] ;
3. Sélectionnez [Réinitialiser] pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs ;
 - Faites défiler la molette selon vos besoins pour sélectionner la commande appropriée ou basculez la commande correspondante, puis appuyez brièvement sur la molette de défilement pour confirmer le réglage ;
4. Définissez si le minuteur du modèle doit être affiché dans la zone du minuteur sur la page d'accueil et sa position d'affichage ;



Remarque : veuillez vous reporter à la section [15. Attribution des commutateurs] pour le réglage des commutateurs.

6.9 Mode formateur

L'émetteur FS-ST16 prend en charge deux modes de fonctionnement : formateur et élève. L'émetteur réglé en mode formateur reçoit le signal externe de commande du modèle, c'est-à-dire que le port formateur est capable de reconnaître le signal PPM entrant. L'émetteur réglé en mode élève ne transmet que le signal PPM. Deux émetteurs (l'un en mode formateur et l'autre en mode élève) peuvent être connectés via le câble formateur.

Remarques :

1. Lorsque vous connectez deux émetteurs à l'aide d'un câble d'entraîneur, assurez-vous que le câble d'entraîneur est correctement connecté.
2. Le port d'entraînement de l'émetteur peut s'adapter pour reconnaître le signal PPM entrant. La plupart des appareils prenant en charge la sortie PPM peuvent être utilisés comme source de signal d'entrée externe en mode entraînement. Cependant, certains appareils peuvent ne pas prendre en charge cette fonction. La sortie PPM du port d'entraînement peut être réglée pour s'adapter aux appareils externes ayant des exigences particulières en matière de reconnaissance du signal PPM.

Lorsque les émetteurs du formateur et de l'élève sont correctement connectés, la relation entre les états des commutateurs de commande pour l'élève et le formateur et la source de commande réelle est indiquée dans le tableau ci-dessous.

Commande formateur	Commande élève	Commande réelle
ON	ON	Formateur
ON	OFF	Entraîneur
OFF	ON	Étudiant
OFF	OFF	Formateur



6.9.1 Mode formateur

Lorsque le mode formateur est défini comme formateur, cela signifie que l'émetteur ne prend en charge que les fonctions du mode formateur. À ce stade, vous pouvez définir le mode élève correspondant de l'émetteur via la fonction et les commandes du formateur afin de mettre en œuvre la fonction d'émetteur formateur.

[Entrée 1~16] : commande ou fonction utilisée pour régler le canal d'entrée.

Mode	Trainer	Trainer	Off
Input1	None	Input2	None
Input3	None	Input4	None
Input5	None	Input6	None
Input7	None	Input8	None
Input9	None	Input10	None
Input11	None	Input12	None
Input13	None	Input14	None
Input15	None	Input16	None

[Formateur] : cet élément doit être désactivé avant que les signaux externes puissent être utilisés pour contrôler le modèle.

Remarque : dans des circonstances normales, le formateur utilise le mode formateur pour enseigner à distance. Si vous souhaitez utiliser le mode étudiant pour enseigner à distance, le commutateur de contrôle du mode formateur doit être désactivé.

Configuration :

- Sélectionnez [Formateur] pour accéder à l'interface de configuration des fonctions ;
- Sélectionnez [Mode] > [Formateur] ;
- Accédez à l'interface d'attribution des commutateurs de commande du formateur ;
 - Faites défiler la molette selon vos besoins pour sélectionner la commande appropriée ou basculez la commande correspondante, puis appuyez brièvement sur la molette pour confirmer le réglage.
- Sélectionnez [Input1~16] pour accéder à l'interface d'attribution selon vos besoins ;
 - Sélectionnez [Func] pour accéder à l'interface de réglage, puis sélectionnez l'élément de fonction approprié ;
 - Sélectionnez [Control] pour accéder à l'interface de réglage, puis sélectionnez l'élément de fonction approprié ;
- Appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir en arrière.

The screenshots show the configuration process for the Trainer mode. The first screenshot shows the 'Trainer' mode selected, with 'Off' highlighted. The second screenshot shows the 'Input1Assigned' screen, where 'Func' and 'Control' are selected. The third screenshot shows the 'Input1Assigned' screen with 'None' selected. The fourth screenshot shows the 'Input1Assigned' screen with 'J1' selected. The fifth screenshot shows the 'Input1Assigned' screen with 'J1' selected.

Remarque : veuillez vous reporter à la section [15. Attribution des commutateurs] pour le réglage des commutateurs.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.9.2 Mode étudiant

Lorsque le mode formateur est réglé sur élève, l'émetteur ne prend en charge que les fonctions du mode élève. À ce stade, vous pouvez attribuer la commande pour la fonction de formateur de commande, définir les paramètres du signal PPM, tels que la polarité du signal, le numéro de canal, la période et les paramètres d'identifiant de démarrage, afin de correspondre à l'émetteur en mode formateur et de mettre en œuvre l'application de la fonction formateur.

[Élève] : effectuez la commutation pour indiquer si l'élève accepte ou non la commande. Normalement, cet état de commutation est effectif lorsque la commande formateur du mode formateur est désactivée.

[Signal] : le niveau haut est valide par défaut positif. Certains appareils peuvent reconnaître le niveau bas comme un signal valide. À ce moment-là, réglez la polarité du signal sur négatif, c'est-à-dire que le niveau bas est valide.

[Num. CH] : définit le nombre de canaux dans un signal PPM. Par défaut, un signal PPM contient 8 canaux, mais le nombre de canaux peut être défini selon les besoins, dans une plage comprise entre 4 et 16.

[Cycle] : fait référence à la durée de transmission d'un signal PPM. La période standard d'un signal PPM à 8 canaux est de 20 ms.

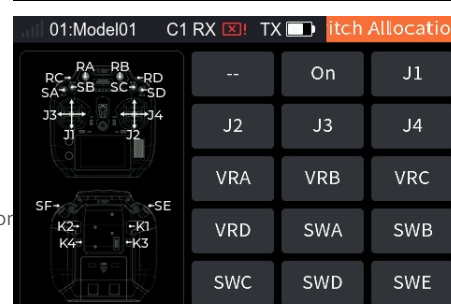
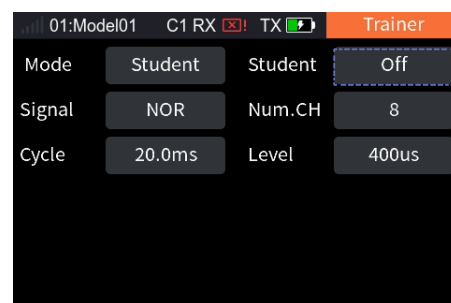
- Lorsque moins de canaux sont utilisés, une période plus courte peut être définie afin de réduire le temps nécessaire à l'envoi d'un signal et ainsi réduire la latence. Cependant, le réglage de la période ne peut que raccourcir la période d'inactivité, et non la durée effective du signal. Par conséquent, le réglage de la période ne réduira pas le nombre de canaux de signal. Lorsque le nombre de canaux augmente et que le temps d'envoi effectif du signal est supérieur à la période, le système traitera le signal en mode de veille minimum et la valeur de réglage de l'interface ne sera pas modifiée en conséquence.

[Niveau] : Le temps de démarrage identifie le signal PPM. La valeur par défaut est 400 us. Réglez la valeur appropriée selon vos besoins, la plage est comprise entre 100 et 700 us.

Configuration :

- Sélectionnez [Formateur] pour accéder à l'interface de configuration des fonctions ;
- Sélectionnez [Mode] > [Student] ;
- Accédez à l'interface d'attribution des commutateurs de contrôle élève ;
 - Faites défiler la molette selon vos besoins pour sélectionner la commande appropriée ou basculez la commande correspondante, puis appuyez brièvement sur la molette pour confirmer le réglage ;
- Sélectionnez [Signal], appuyez brièvement sur la molette pour basculer entre [NOR] et [REV] ;
- Sélectionnez [Num. CH], faites défiler la molette pour régler le numéro du canal et appuyez brièvement sur la molette pour enregistrer les paramètres ;
- Sélectionnez [Cycle], faites défiler la molette pour régler la période et appuyez brièvement sur la molette pour enregistrer les paramètres ;
- Sélectionnez [Level], faites défiler la molette pour régler l'heure d'identification de démarrage et appuyez brièvement sur la molette pour enregistrer les paramètres.

Remarque : veuillez vous reporter à la section [15. Attribution des commutateurs] pour le réglage des com

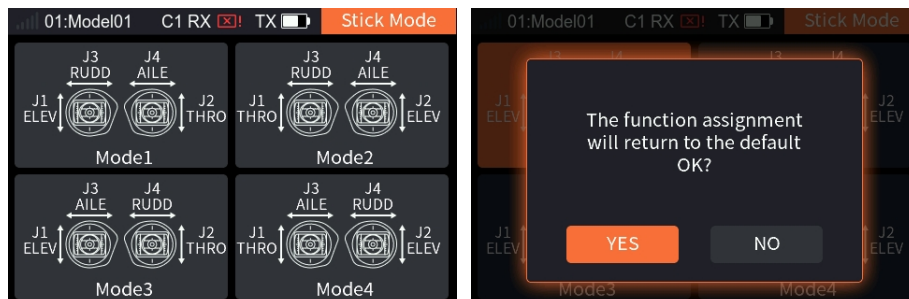


6.10 Mode Stick

Le système prend en charge quatre fonctions de stick. Pour les modèles d'avions, les canaux CH1 à CH4 sont mappés par défaut respectivement sur « ailerons, profondeur, manette des gaz et gouvernail » (J1, J2, J3, J4 représentent la manette des gaz CH3, la profondeur CH2, le gouvernail CH4 et les ailerons CH1). Afin de s'adapter aux différentes préférences des utilisateurs, les préréglages du stick de l'émetteur prennent en charge 4 configurations différentes. Vous pouvez choisir entre [Mode 1], [Mode 2], [Mode 3] ou [Mode 4] pour indiquer le mode actuellement sélectionné (le système est réglé par défaut sur [Mode 2]). Après la sélection, revenez en arrière et réglez l'ensemble du cardan en fonction du mode choisi et des exigences opérationnelles. Veuillez sélectionner le mode approprié en fonction de vos besoins réels et suivre les étapes ci-dessous pour continuer.

Configuration :

1. Sélectionnez [Mode Stick] pour accéder à l'interface de configuration des fonctions ;
2. Réglez le mode correspondant selon vos besoins. Le système affiche une fenêtre contextuelle. Sélectionnez [Oui] pour confirmer le réglage.
3. Appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir en arrière.



6.11 Réglage SW

Cette fonction permet de configurer si SWA, SWB, SWC, SWD, SWE et SWF seront des commutateurs à deux positions ou à trois positions. Si ces six commutateurs doivent être remplacés, vous pouvez utiliser cette fonction pour définir les positions des nouveaux commutateurs.

Configuration :

1. Sélectionnez [SW Setting] pour accéder à l'interface de configuration des fonctions ;
2. Sélectionnez le commutateur que vous souhaitez régler, puis appuyez brièvement sur la molette de défilement pour basculer entre [2 niveaux] ou [3 niveaux].



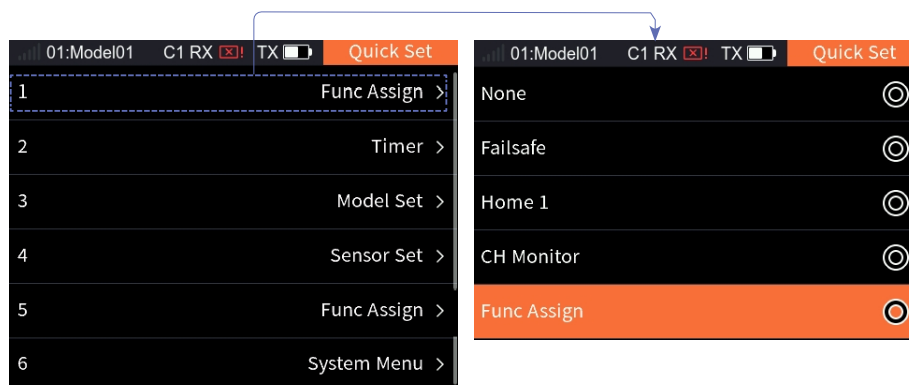
6.12 Réglage rapide

Pour configurer les fonctions des boutons de raccourci 1 à 6, de sorte qu'une pression sur la touche correspondante permette d'accéder rapidement à cette fonction. Les numéros de série 1 à 6 représentent les boutons de raccourci 1 à 6.

Remarque : les boutons de raccourci 1 à 6 ne sont efficaces que sur la page d'accueil.

Configuration :

1. Sélectionnez [Réglage rapide] pour accéder à l'interface de réglage des fonctions ;
2. Sélectionnez le numéro pour accéder à l'interface de configuration rapide des fonctions, puis faites défiler la molette pour sélectionner l'élément de fonction correspondant ;
3. Appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

numérique

7. Réglage des fonctions exclusives pour les aéronefs à voilure fixe/planeurs

Ce chapitre présente les réglages des fonctions des aéronefs à voilure fixe/planeurs, principalement dans leur état par défaut. Après avoir réglé les paramètres du modèle via [Menu de base]>[Réglage du modèle], vous pouvez accéder au menu Modèle pour régler les fonctions associées au modèle via [Menu principal]>[Menu Modèle].

Remarque : l'interface des fonctions peut varier en fonction des différentes configurations du modèle.



7.1 Moniteur CH

Veuillez vous reporter à la section [6.1 Moniteur CH] pour cette fonction.

7.2 Condition

Vous pouvez définir différents modes de vol, avec une prise en charge maximale de 5 groupes de modes de vol. Une commande peut être configurée pour passer rapidement d'un réglage à l'autre de l'émetteur afin de garantir que les réglages du modèle sont adaptés aux conditions de vol actuelles. Le mode de vol 1 est le mode par défaut de fonctionnement de l'émetteur. Les utilisateurs peuvent supprimer, créer ou copier des modes de vol selon leurs besoins. À l'exception du mode par défaut, un élément de commande doit être attribué pour changer de mode. Vous pouvez également définir le mode de vol par défaut en ajustant l'ordre de priorité. Lorsqu'un mode est déplacé en haut de l'interface, il devient le mode de vol par défaut. Le mode de vol actuel peut être déterminé grâce à l'icône du mode de vol dans la barre d'état supérieure du système et à l'interface relative aux paramètres du mode de vol.

Remarques : différents paramètres peuvent être définis pour plusieurs fonctions de cet émetteur en changeant différentes conditions, afin d'effectuer des opérations de contrôle dans différentes conditions en fonction des différents paramètres de réglage. Les détails sont les suivants :

1. Pour [Func Assign], différentes affectations de commande et de compensation peuvent être définies pour différentes conditions, ou identiques pour toutes les conditions.
2. Pour [DR setup], la condition effective peut être sélectionnée (choix multiples). L'efficacité DR de la commutation dans différentes conditions peut varier.
3. D'autres éléments liés à la condition peuvent être définis séparément en changeant de condition, et le fonctionnement du canal peut être exécuté en fonction de cette condition. Ces éléments de réglage sont contenus dans les interfaces de fonction suivantes : [Func. Rate], [CH Offset], [Pro. Mix], [Delay Set], [Thro Curve], [Aileron], [Flap], [NEEDL], [Air Brake], [Spoiler], [Elevator], [Rudder], [Butterfly], [V Tail], [Thro Mix], [Pitch Curve], [Hover Adj], [Gyroscope], [Governor].



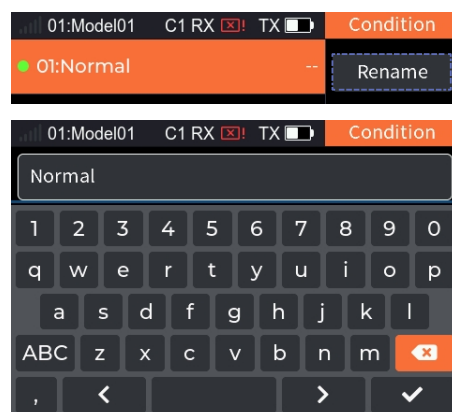
7.2.1 Renommer

Pour renommer la condition sélectionnée.

Configuration :

Sélectionnez [Rename] pour accéder à l'interface d'édition, définissez le nom selon vos besoins, puis sélectionnez [✓] pour confirmer le réglage et revenir à l'interface précédente.

Remarque : le nombre de caractères maximum est de douze.

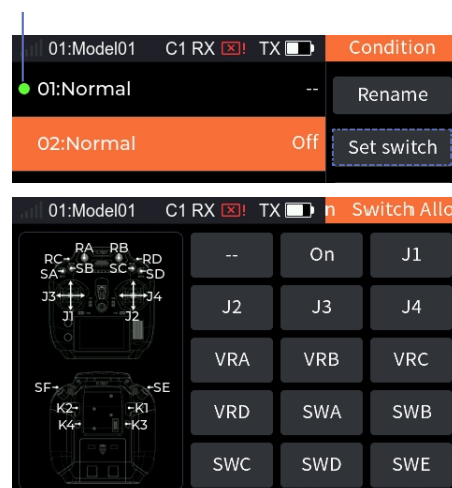


7.2.2 Définir le commutateur

Pour configurer une commande permettant de basculer entre les différentes conditions. Configuration :

Sélectionnez [Définir le commutateur] pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs, faites défiler la molette selon vos besoins pour sélectionner la commande appropriée ou basculer la commande correspondante, puis appuyez brièvement sur la molette pour confirmer le réglage, appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir.

Le point vert indique le modèle actuellement utilisé.

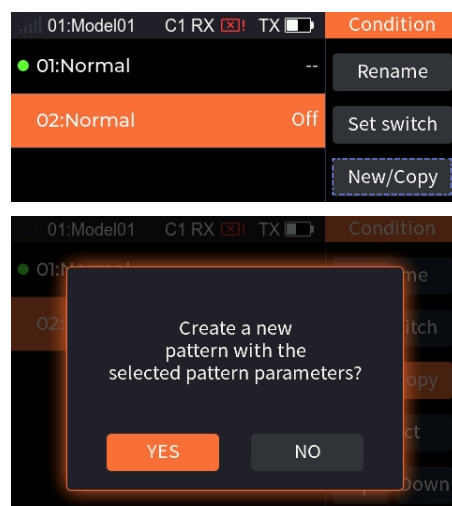


7.2.3 Création d'un nouveau modèle

Pour créer une nouvelle condition.

Configuration :

Sélectionnez [Nouveau/Copier], le système affiche une fenêtre contextuelle, sélectionnez [Oui] pour confirmer le réglage.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

numérique

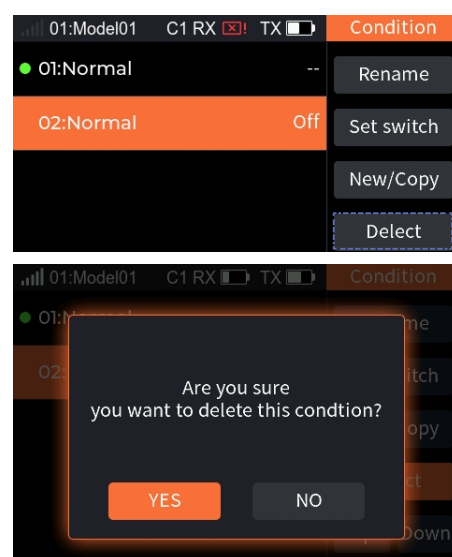
7.2.4 Suppression d'un modèle

Pour supprimer une condition sélectionnée.

Configuration :

Sélectionnez la condition que vous souhaitez supprimer, puis choisissez [Supprimer] pour afficher une fenêtre contextuelle. Sélectionnez [Oui] pour confirmer la suppression.

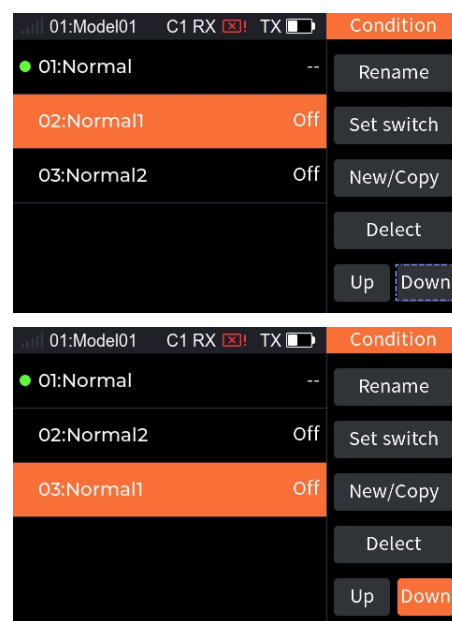
Remarque : s'il n'y a qu'un seul groupe de conditions, vous ne pouvez pas le supprimer, c'est-à-dire qu'il n'y a pas d'élément de fonction Supprimer.



7.2.5 Modifier la priorité

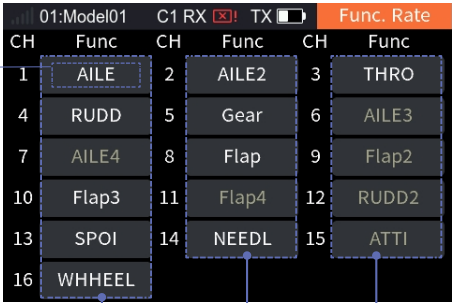
Modifie l'ordre des conditions afin de changer la priorité. La condition correspondant au numéro de série 5 a la priorité la plus élevée, suivie de la condition correspondant au numéro 4. Le système fonctionne selon cette séquence.

Remarque : s'il n'y a qu'une seule condition, il n'est pas possible de définir un commutateur ou une priorité. La condition par défaut est le numéro 1.



7.3 Fonction. Taux

Vous pouvez définir les courbes de variation du volume servo de tous les manettes, boutons et commutateurs assignés au canal. Vous pouvez passer à différentes conditions pour définir différentes courbes respectivement. La courbe de variation du volume servo pour les conditions contrôlées par DR est définie après avoir activé le DR. Ceux qui ne prennent pas en charge l'assignation de la commande principale, tels que Flap 2, ne peuvent pas être définis. L'attribution de la même fonction à différents canaux à partir de n'importe quelle entrée de réglage dans les réglages est la même.

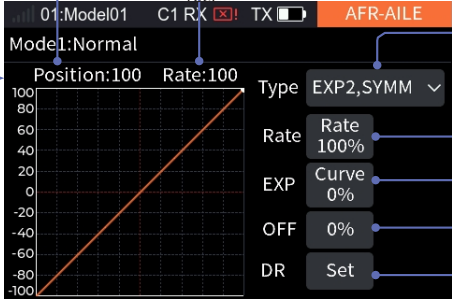


Position en temps réel de la commande

Valeur du taux en temps réel

Sélectionnez pour accéder à l'interface de réglage du taux correspondant à chaque canal.

Remarque : la fonction affichée en gris ne peut pas être sélectionnée.



Modél:Normal

Position:100 Rate:100

Type EXP2,SYMM

Rate 100%

Curve 0%

OFF 0%

DR Set

Sélectionnez le type de courbe.

Sélectionnez le taux.

Sélectionnez la courbe. Sélectionnez le décalage.

Après la sélection, accédez à l'interface de configuration DR pour cette fonctionnalité.

Remarque : lorsque le type de courbe est réglé sur [EXP2,Line], le taux A fait référence au taux situé à gauche du point neutre, tandis que le taux B fait référence au taux situé à droite du point neutre. La courbe A est la courbe située à gauche du point mort, et la courbe B est la courbe située à droite. Les côtés A et B peuvent être réglés indépendamment. Lorsque le type de courbe est réglé sur [EXP2,SYMM] ou [EXP1], les éléments de taux et de courbe ne sont pas divisés en côtés A et B et peuvent être réglés dans leur ensemble.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

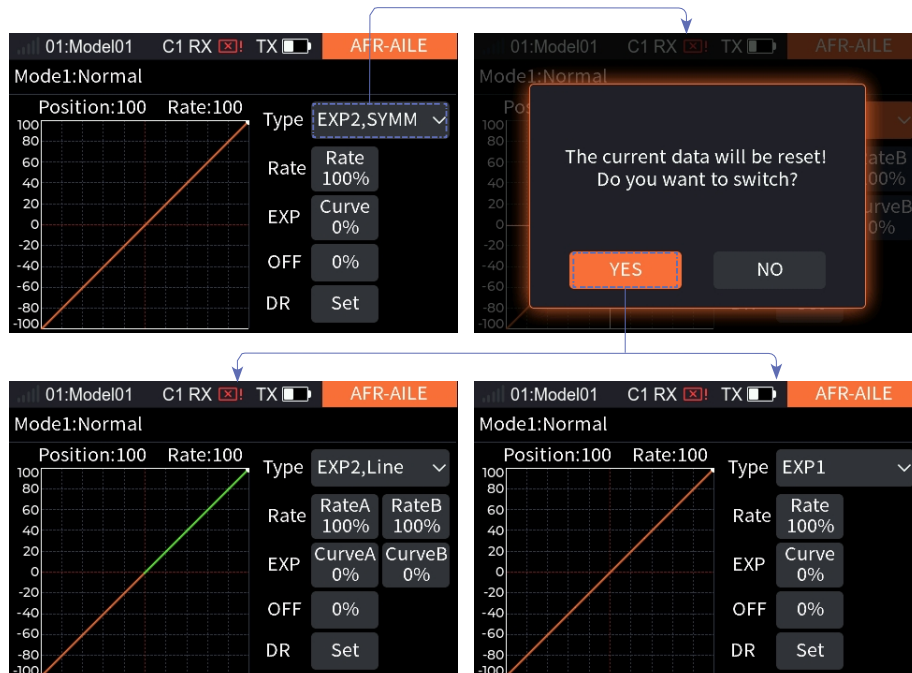
numérique

7.3.1 Configuration du type de courbe

Définissez le type de courbe.

Configuration :

1. Sélectionnez le taux de canal correspondant pour accéder à l'interface de configuration interface ;
2. Commutez [Type] selon les besoins, le système affiche une fenêtre contextuelle, puis sélectionnez [Oui] pour indiquer que la commutation a été effectuée avec succès.



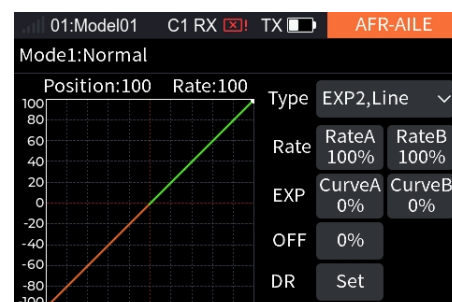
7.3.2 Réglage du débit/EXP/décalage

Définissez le taux, l'EXP et le décalage correspondants après avoir défini un type de ligne. Prenons l'exemple du paramètre Taux.

Configuration :

1. Sélectionnez [Type]>[EXP2,Ligne] ;
2. Sélectionnez [Taux A], faites défiler la molette pour régler le pourcentage du taux A, puis appuyez brièvement sur la molette pour enregistrer les paramètres.
 - Pour les étapes de configuration de [Taux B], veuillez vous reporter au contenu mentionné ci-dessus.

Remarque : pour le réglage de EXP et Offset, reportez-vous au réglage de Rate.

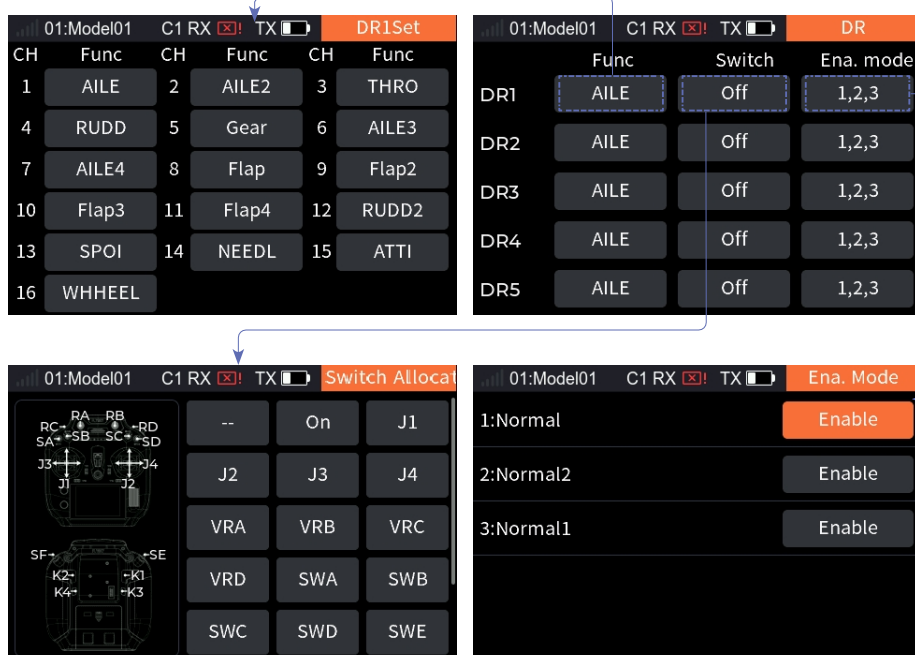


7.4 DR

Définissez la fonction, le commutateur DR et la condition effective pour activer le DR. L'émetteur prend en charge 10 groupes de DR. Lorsque deux ensembles ou plus de D/R sont définis sur la même fonction et que les deux sont activés, celui qui suit a la priorité.

Configuration :

1. Sélectionnez [DR] pour accéder à l'interface de réglage des fonctions, puis sélectionnez DR1~10 selon vos besoins ;
2. Sélectionnez [Func.] pour accéder à l'interface d'attribution des fonctions, puis sélectionnez l'élément de fonction et appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres ;
3. Sélectionnez [Switch] pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs, faites défiler la molette selon vos besoins pour sélectionner la commande appropriée ou basculez la commande correspondante, puis appuyez brièvement sur la molette de défilement pour confirmer le paramètre ;
4. Sélectionnez [Mode d'activation] pour accéder à l'interface de réglage du mode, activez ou désactivez le mode correspondant selon vos besoins ;
5. Appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir.



Remarque : veuillez vous reporter à la section [15. Affectation des commutateurs] pour le réglage des commutateurs.



微信公众号



Bilibili



Website



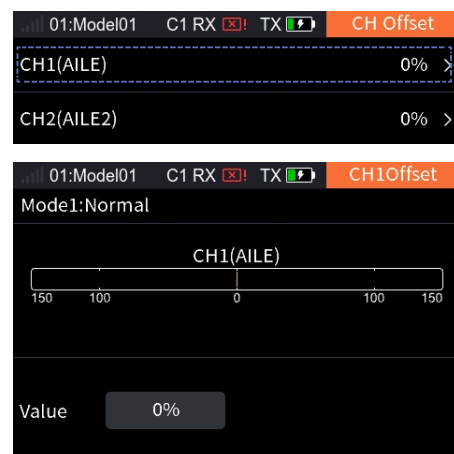
Facebook

7.5 Décalage CH

Cette fonction vous permet de régler la valeur de décalage de chaque canal, et vous pouvez définir différentes valeurs de décalage dans différentes conditions. La valeur de décalage causée par le modèle peut être corrigée à l'aide de cette fonction. Un réglage de décalage trop important entraînera une réduction de la quantité de contrôle à une extrémité du canal. Si la structure de l'avion s'écarte considérablement, veuillez d'abord essayer de régler l'avion.

Configuration :

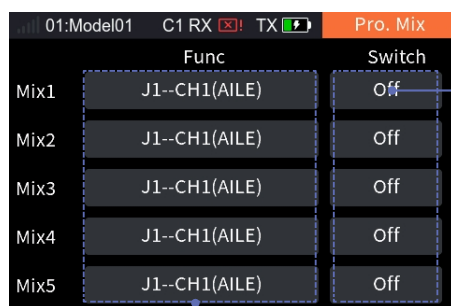
1. Sélectionnez le canal que vous souhaitez régler pour y accéder ;
2. Sélectionnez [Valeur], faites défiler la molette pour régler la valeur de décalage et appuyez brièvement sur la molette pour enregistrer les paramètres.



7.6 Pro. Mix

Une nouvelle combinaison de commandes spéciales peut être créée pour corriger les inconvénients du modèle. Vous pouvez sélectionner un manche/bouton ou une fonction comme maître. Lorsque vous sélectionnez une fonction, vous pouvez définir si les autres mixages associés à la fonction affectent l'esclave du même groupe et si le réglage affecte l'esclave. La fonction peut être utilisée pour définir le changement de servo du mappage maître vers le canal esclave via une courbe personnalisée. Vous pouvez définir un commutateur pour activer/désactiver le mixage et définir le délai pour activer/désactiver la fonction de mixage. Veuillez noter que si le maître est réglé sur « ease » par la fonction « Set by » dans la fonction « Servo speed », le esclave suivra également l'exécution du maître en matière d'accélération.

Il peut être utilisé pour diverses applications : liaison avec d'autres mixages, réglages de liaison séparés pour le maître et l'esclave avec inversion du sens de la connexion ; mode de réglage activé ou désactivé ; et le taux de mixage de la courbe et le délai de mixage peuvent être réglés séparément pour chaque groupe de mixage.



Après sélection, entrez dans l'interface de réglage correspondante de chaque mixage.

Après sélection, accédez à l'interface de réglage de la fonction Mix correspondante.



7.6.1 Pro. Mix - Paramètres de mixage

Paramètres associés au mixage.

Sélection du maître

Définissez les paramètres associés au maître. Le maître peut être défini comme une commande ou une fonction.

Configuration :

- 1. Sélectionnez la case de fonction à côté de Master pour entrer ;
- 2. Sélectionnez [Manette, bouton] pour entrer si vous souhaitez définir Master comme commande. Sélectionnez la fonction souhaitée que vous souhaitez définir. Appuyez ensuite brièvement sur le bouton EXIT pour revenir à l'interface précédente.
 - Sélectionnez [Func] pour entrer si vous souhaitez définir Master comme une fonction. Sélectionnez la fonction souhaitée que vous souhaitez définir. Appuyez ensuite brièvement sur le bouton EXIT pour revenir à l'interface précédente.

Pour Slave, vous ne pouvez le définir que comme une fonction. Pour le réglage de la fonction Slave, veuillez vous reporter aux descriptions de Master ci-dessus.

Remarque : lorsque Master est défini comme commande, les fonctions Link et Trim sont désactivées, c'est-à-dire que les éléments Link et Trim n'apparaissent pas.

Liaison maître/liaison esclave

Le lien peut être défini pour Master et Slave, lorsque Master est défini sur une fonction spécifique. Le lien permet de définir si la fonction master affectera la fonction slave lorsqu'elle est affectée par d'autres mixages. Slave Link permet d'obtenir le résultat de ce groupe de mixeurs utilisés comme source de lien pour d'autres mixages afin de sélectionner ce groupe de fonctions slaves comme master.

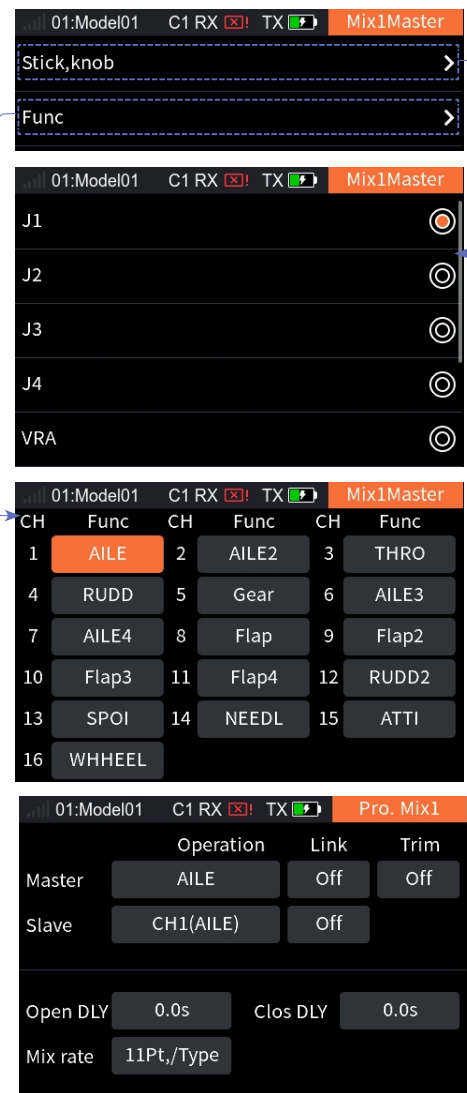
Configuration :

Sélectionnez la case de fonction sous Master Link, appuyez brièvement sur la molette de défilement pour basculer entre [NOR], [Off] ou [REV].

Remarque : NOR (normal) fait référence à un appel direct, et REV (inversé) fait référence à un appel inversé. Lorsque Master Link est réglé sur Off, le volume de mixage des autres fonctions n'affectera pas Slave.

Prenons l'exemple du réglage de liaison entre Mix1 et Mix2.

Mix1			Mix2		
Maître	Func	ELEV	Maître	Func	AILE
	Lien	Off		Lien	NOR ou REV
Esclave	Func	AILE	Esclave	Func	THRO
	Lien	NOR ou REV		Lien	Désactivé



Réglage principal

Définissez les paramètres de trim associés au maître. Configuration :

Sélectionnez la case de fonction sous Master Trim, appuyez brièvement sur la molette de défilement pour basculer entre [Open] et [Off].

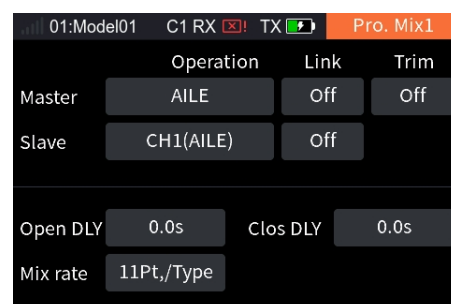
Remarque : lorsque le réglage est défini sur Open, les modifications apportées au réglage principal affectent également le réglage secondaire. Lorsqu'il est défini sur Off, les modifications apportées au réglage principal n'affectent pas le réglage secondaire.

7.6.2 Pro. Mix - Délai de mixage

Définissez le délai entre le déclenchement et la prise en compte du délai d'ouverture ou de fermeture du mixage pour la condition actuelle. Si le délai de mixage doit être défini pour d'autres conditions, passez à ces autres conditions avant de procéder aux réglages.

Configuration :

1. Sélectionnez [Open DLY] ou [Clos DLY] ;
2. Faites défiler la molette pour régler la valeur appropriée et appuyez brièvement sur la molette pour enregistrer les paramètres.

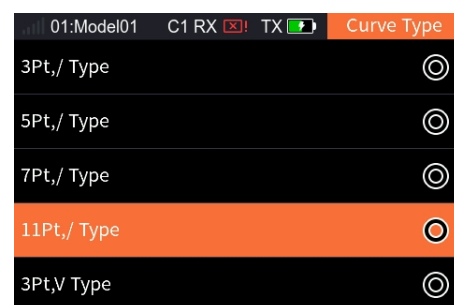
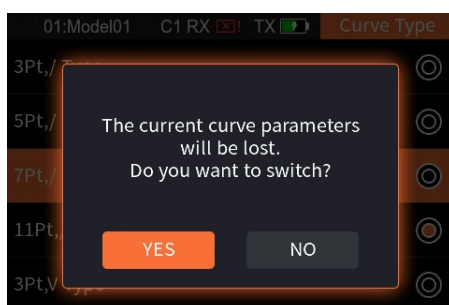
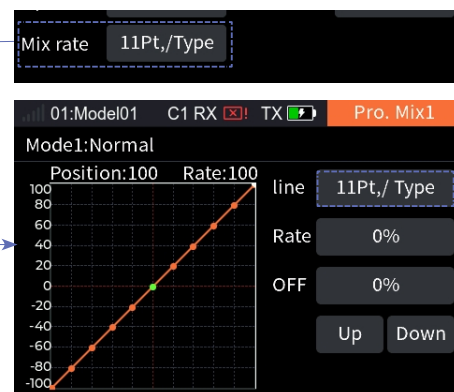


7.6.3 Pro. Mix - Taux de mélange

Définissez le taux de mélange pour le canal dans les conditions actuelles.

Configuration :

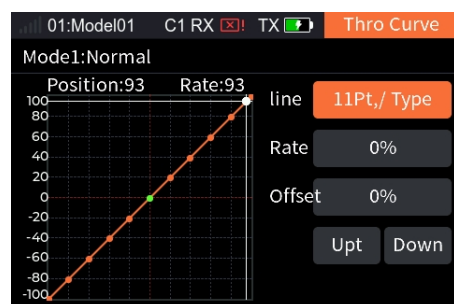
1. Sélectionnez [Ligne] pour accéder à l'interface si vous souhaitez modifier le type de ligne et la quantité de points.
2. Sélectionnez le type de courbe approprié, le système affiche une fenêtre contextuelle, puis sélectionnez [Oui] pour confirmer le réglage ;
3. Sélectionnez [Up] ou [Down] pour définir un point selon vos besoins ;
4. Sélectionnez [Taux] ou [À la baisse], définissez le pourcentage approprié selon vos besoins et appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres.



7.7 Courbe Thro

Cette fonction permet au levier de commande des gaz de réagir aux changements de régime moteur de manière plus prévisible afin d'obtenir les meilleurs résultats possibles dans le contrôle du moteur. Différents facteurs de taux d'entrée et de sortie (jusqu'à 11 points) sont définis à l'aide de courbes multipoints. La courbe d'accélération fonctionnera sur les valeurs d'entrée de tous les leviers de commande assignés à la fonction d'accélération avant l'étape suivante (Func. Rate). La courbe d'accélération du modèle multi-moteurs fonctionnera pour tous les leviers de commande d'accélération. Ce réglage concerne la condition actuelle. Pour les réglages d'autres conditions, passez d'abord à d'autres conditions, puis effectuez les réglages.

Veuillez vous reporter à la section [7.6.3 Pro. Mix-Mixing Rate] pour cette fonction.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

numérique

7.8 Commutateur logique

Un commutateur logique est un commutateur virtuel composé de 2 à 4 commutateurs qui s'activent ou se désactivent selon une relation mathématique. S'il existe une relation logique mathématique entre certaines commandes de commutateur et les deux autres commandes de commutateur, cette fonction peut être utilisée pour exprimer cette logique et l'utiliser comme commutateur logique dans la commande. Le commutateur logique peut être sélectionné dans n'importe quel menu où des commutateurs peuvent être attribués.

Le système prend en charge la configuration de quatre groupes de commutateurs logiques au total. Il existe trois définitions logiques entre deux commutateurs : [AND], [OR], [XOR] .

[AND] Si le commutateur 1 et le commutateur 2 sont actifs, le commutateur logique sera activé. Si le commutateur 1 ou le commutateur 2 est désactivé, ou si le commutateur 1 et le commutateur 2 sont tous deux désactivés, le commutateur logique est désactivé.

[OU] Si le commutateur 1 ou le commutateur 2 est actif, ou si le commutateur 1 et le commutateur 2 sont tous deux activés, le commutateur logique sera activé. Si le commutateur 1 et le commutateur 2 sont tous deux désactivés, le commutateur logique sera désactivé.

[XOR] Si switch1 ou switch2 est actif, le commutateur logique sera activé, mais si switch1 et switch2 sont tous deux actifs ou désactivés, le commutateur logique sera désactivé.

Configuration :

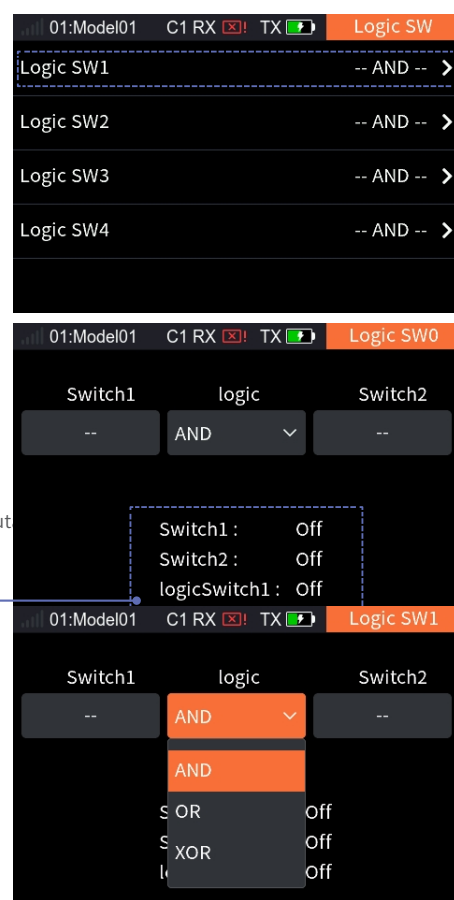
1. Sélectionnez le commutateur logique que vous souhaitez configurer et accédez à l'interface de configuration.
2. Sélectionnez [Switch1] pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs, puis sélectionnez le commutateur approprié et appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir ;
3. Sélectionnez [Switch2] pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs, puis sélectionnez le commutateur approprié et appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir en arrière ;
4. Sélectionnez [logique], sélectionnez le commutateur logique dans la liste déroulante affichée selon vos besoins (pour obtenir la liste des commutateurs logiques, veuillez vous reporter au tableau ci-dessous) ;
5. Actionnez les interrupteurs pour vous assurer que tout fonctionne comme prévu.

Remarque :

1. Le réglage d'un commutateur logique n'a de sens que s'il est composé de plusieurs autres commutateurs différents.
2. Veuillez vous reporter à la section [15. Attribution des commutateurs] pour le réglage des commutateurs.

Commutateur		Commutateur logique		
Commutateur 1	Commutateur 2	ET	OU	XOR
Désactivé	Désactivé	Désactivé	Désactivé	Désactivé
Désactivé	Activé	Désactivé	Activé	Activé
Activé	Désactivé	Désactivé	Activé	Activé
Activé	Activé	Activé	On	Désactivé

Pour afficher les états de l'interrupteur 1, de l'interrupteur 2 et de l'interrupteur logique 1.

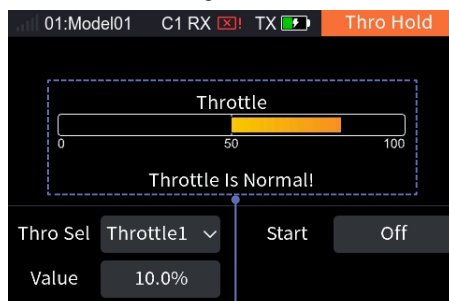


7.9 Maintenance de la manette des gaz

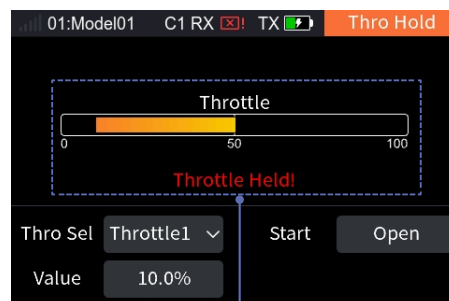
Le verrouillage rapide de la valeur de sortie du canal des gaz à une valeur prédéfinie à l'aide d'un interrupteur peut faciliter les atterrissages en vrille ou servir d'interrupteur de verrouillage des gaz pour bloquer la position des gaz dans une position sûre pendant la mise en service. Cette fonction n'est pas valide lorsque l'interrupteur Thro Cut est activé. Lorsque le verrouillage des gaz est activé, les mélanges des gaz provenant d'autres fonctions ne sont pas valides. La fonction des gaz est émise après les opérations des canaux (course, plage, normal et inverse et retard des canaux) avec les valeurs de verrouillage définies. Les mélanges de la fonction des gaz sur d'autres fonctions sont également mis en œuvre à l'aide de la valeur.

Configuration :

1. Sélectionnez l'accélérateur selon vos besoins ;
 - Le modèle multi-moteurs permet de régler séparément les fonctions de maintien de la manette des gaz pour les manettes 1, 2, 3 et 4.
2. Sélectionnez [Valeur], faites défiler la molette pour régler la valeur de maintien de l'accélérateur et appuyez brièvement sur la molette pour enregistrer les paramètres.
3. Sélectionnez [Démarrer] pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs, puis sélectionnez la commande appropriée et appuyez brièvement sur la molette pour enregistrer les paramètres.



Indique que la fonction de maintien de l'accélérateur est désactivée.



Indique que la fonction de maintien de l'accélérateur est activée.

Remarque : veuillez vous reporter à la section [15. Attribution des commutateurs] pour le réglage des commutateurs.

7.10 Idle Up

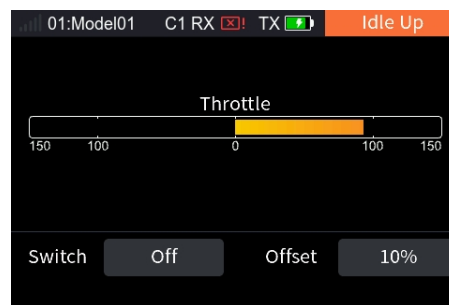
Cette fonction permet de régler la position de ralenti de l'accélérateur, ce qui peut empêcher le moteur de s'arrêter lorsque le manche des gaz est en position basse. La position minimale de l'accélérateur est définie en réglant la valeur de décalage. Une fois cette fonction activée, le réglage minimal de l'accélérateur (point de ralenti) sera déterminé par la valeur de décalage indiquée en pourcentage. Pour des raisons de sécurité, cette fonction ne fonctionne que lorsque le manche des gaz est en dessous de la position inférieure (-20 %). Les valeurs de décalage du régime de ralenti de -100 à 0 à 100 correspondent à un facteur de rapport de 80 % à 100 % à 120 %. Le rapport de commande des gaz sera multiplié par le facteur de rapport correspondant au décalage lorsque le régime de ralenti est activé pour l'opération suivante (courbe des gaz). Lorsque la fonction Thro Cut est activée, le maintien des gaz et cette fonction ne sont pas valides.

Dans le modèle multi-moteurs, le commutateur de ralenti n'est reconnu que dans la position de commande « manette des gaz » (en dessous de -20 %), et la manette des gaz, la manette des gaz 2, la manette des gaz 3 et la manette des gaz 4 seront calculées lorsque le ralenti est activé.

Configuration :

1. Sélectionnez [Switch] pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs, puis sélectionnez la commande correspondante et appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres ;
2. Sélectionnez [Décalage], faites défiler la molette pour définir la valeur de décalage appropriée et appuyez brièvement sur la molette pour enregistrer les paramètres.
 - Si la valeur de décalage est négative, cela signifie que le régime de ralenti augmente. Lorsque la valeur de décalage est maximale, cela indique que le manche des gaz est proche de la position minimale.

Remarque : veuillez vous reporter à [15. Switch Allocation] pour le réglage des commutateurs.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

numérique

7.11 Coupure du moteur

Cette fonction est un réglage spécial pour les moteurs à huile. Le commutateur Cut, la position Cut et le seuil Cut peuvent être réglés. Lorsque le manche de commande des gaz se trouve dans la plage du seuil Thro Cut, basculez le commutateur Thro Cut pour couper le moteur.

La valeur de sortie de la fonction d'accélérateur lorsque la coupure d'accélérateur est active est la valeur de la position de coupure d'accélérateur. Elle sera limitée par la fonction d'inversion de canal et la fonction de plage de canal, et tous les autres volumes actionnés sur le canal correspondant à cet accélérateur seront invalides. Cependant, les autres fonctions de mixage d'accélérateur continuent de fonctionner. Les modèles multimoteurs peuvent être réglés avec le Thro Cut séparément pour l'accélérateur, l'accélérateur 2, l'accélérateur 3 et l'accélérateur 4.

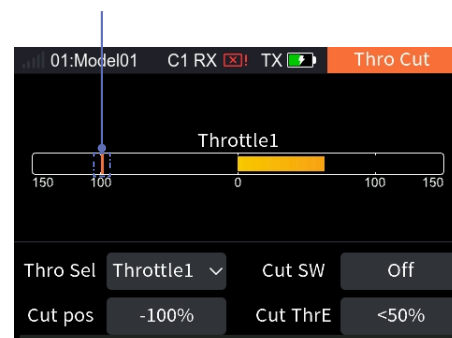
Configuration :

1. Sélectionnez l'accélérateur selon vos besoins ;
2. Sélectionnez [Cut SW] pour accéder à l'interface Switch Allocation, puis sélectionnez le commutateur approprié et appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir ;
3. Sélectionnez [Cut pos], faites défiler la molette pour régler la position de coupure appropriée et appuyez brièvement sur la molette pour enregistrer les paramètres ;
4. Sélectionnez [Cut ThrE], faites défiler la molette pour régler le seuil de coupure approprié et appuyez brièvement sur la molette pour enregistrer les paramètres ;
5. Actionnez l'interrupteur pour vérifier qu'il fonctionne correctement.

Remarque : veuillez vous reporter à la section [15. Attribution des commutateurs] pour le réglage

des commutateurs.

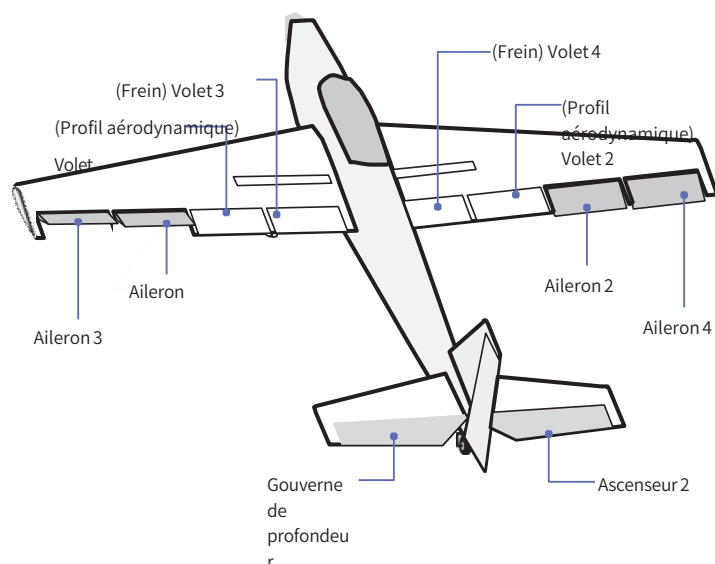
La barre orange indique la position de coupe.



7.12 Aileron

Cette section présente les réglages de l'aileron et sa fonction de mixage. Les réglages des paramètres de cette fonction concernent la condition actuelle. Pour régler une autre condition, vous devez d'abord changer de condition.

Remarque : en raison des différentes structures des modèles (par exemple, nombre différent d'ailerons et de volets), l'interface de fonction correspondante peut être différente. En général, jusqu'à quatre ailerons sont décrits à titre d'exemple.



7.12.1 Différentiel d'aileron

Les ailerons gauche et droit de l'avion ou du planeur peuvent être réglés indépendamment. Le réglage différentiel des ailerons peut être obtenu en définissant des valeurs de taux haut et bas différentes pour chaque aileron.

Prenons l'exemple du réglage Bas :

Sélectionnez [Bas], réglez les éléments de taux correspondants pour la limite basse selon vos besoins, appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres.

Pour le réglage de la valeur haute, veuillez vous reporter aux étapes de réglage ci-dessus.

La valeur haute indique la limite supérieure de l'entrée, c'est-à-dire la limite supérieure de la commande.



limite inférieure de la commande

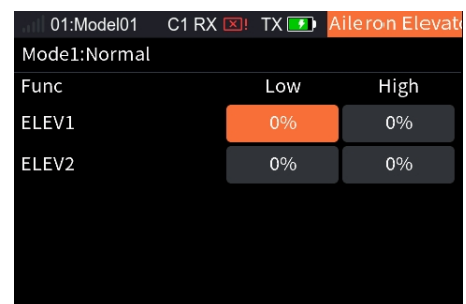
7.12.2 Aileron Élévateur

Règle la gouverne de profondeur avec la fonction aileron pour améliorer les performances de roulis du modèle. Seuls les avions équipés de deux gouverneaux de profondeur prennent en charge cette fonction. Vous pouvez régler les valeurs de taux haut et bas des deux gouverneaux de profondeur pour qu'ils se déplacent avec la fonction aileron.

Prenons l'exemple du réglage Bas :

Sélectionnez [Bas], réglez les éléments de taux correspondants pour la limite basse selon vos besoins, appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres.

Pour le réglage de la valeur haute, veuillez vous reporter aux étapes de réglage ci-dessus.



7.12.3 Aileron Camber Flap

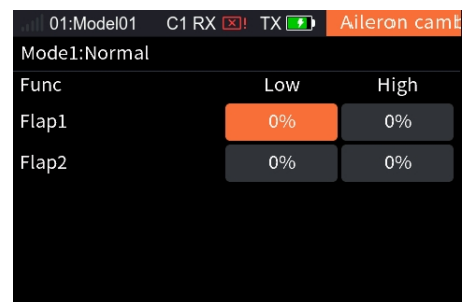
Cette fonction de mixage sert à régler la liaison entre le volet de cambrure et l'aileron afin que le volet puisse fonctionner conjointement avec l'aileron, améliorant ainsi les caractéristiques de manœuvre autour de l'axe longitudinal.

Remarque : cette fonction est disponible pour les modèles équipés d'un ou plusieurs volets.

Prenons l'exemple du réglage « Low » (Faible) :

Sélectionnez [Bas], réglez les éléments de taux correspondants pour la partie basse selon vos besoins, appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les réglages.

Pour le réglage « High », veuillez vous reporter aux étapes de réglage ci-dessus.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

numérique

7.12.4 Volet arrière de l'aileron

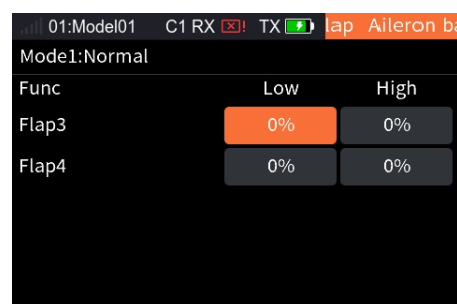
Cette fonction de mixage permet de régler la liaison entre le volet de frein et l'aileron afin que le volet puisse fonctionner conjointement avec l'aileron, améliorant ainsi les caractéristiques de manœuvre autour de l'axe longitudinal.

Remarque : cette fonction n'est disponible qu'avec 4 volets.

Prenons l'exemple du réglage « Low » (Faible) :

Sélectionnez [Bas], réglez les éléments de taux correspondants pour la partie basse selon vos besoins, appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres.

Pour le réglage « High », veuillez vous reporter aux étapes de réglage ci-dessus.



7.12.5 Aileron vers profondeur

En général, les ailerons ont besoin de plus de portance lors des virages/roulis. Cette fonction vous permet de régler le taux de compensation de la profondeur pendant le mouvement des ailerons, de sorte que la profondeur soit soumise à un trim compensatoire en fonction du taux défini pendant le mouvement des ailerons, empêchant ainsi le nez de l'avion de descendre.

Remarque : si la structure du modèle est un avion sans queue (aile volante), l'aileron peut être utilisé comme profondeur. Ce réglage affectera toutes les surfaces de profondeur, et même les surfaces d'aileron dans le cas d'un avion sans queue.

Prenons l'exemple du paramètre DW Rate :

1. Sélectionnez [DW Rate], définissez les éléments de taux correspondants pour la partie basse selon vos besoins, appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres ;
2. Sélectionnez [Start SW] pour accéder à l'interface Switch Allocation, puis sélectionnez le commutateur approprié et appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir.

Remarque : veuillez vous reporter à la section [15. Switch Allocation] pour le réglage des commutateurs. Pour le réglage du taux Up, veuillez vous reporter aux étapes de réglage ci-dessus.



7.12.6 Aileron vers gouvernail

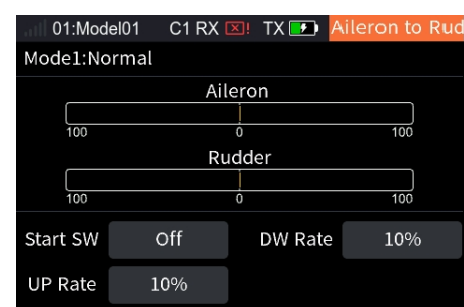
Cette fonction de mixage est utilisée pour définir la liaison entre le servo de gouvernail et l'aileron. Cette fonction peut être réglée pour obtenir une direction et un roulis plus coordonnés et plus souples grâce au trim compensatoire du servo de direction pendant le mouvement de l'aileron.

Remarque : lorsqu'il y a deux gouvernails, les gouvernails 1 et 2 seront tous deux affectés.

Prenons l'exemple du réglage du taux DW :

1. Sélectionnez [DW Rate], définissez les éléments de taux correspondants pour la partie basse selon vos besoins, appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres ;
2. Sélectionnez [Start SW] pour accéder à l'interface Switch Allocation, puis sélectionnez le commutateur approprié et appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir.

Remarque : veuillez vous reporter à la section [15. Switch Allocation] pour le réglage des commutateurs. Pour le réglage du taux Up Rate, veuillez vous reporter aux étapes de réglage ci-dessus.



7.13 Gouvernail

Cette section présente les réglages du gouvernail et sa fonction de mixage. Les réglages des paramètres de cette fonction s'appliquent à la condition actuelle. Pour régler une autre condition, vous devez d'abord changer de condition.

Remarque : en raison des différentes structures des modèles (par exemple, nombre différent d'ailerons et de volets), le menu de fonction correspondant peut être différent.

7.13.1 Lien du gouvernail

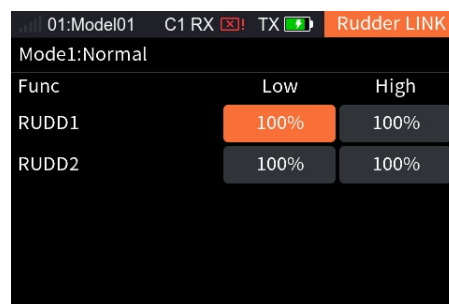
Cette fonction s'applique aux modèles équipés d'ailerons et sert à régler l'angle du gouvernail des ailerons. Les ailerons sont utilisés pour résoudre le problème des tourbillons d'extrémité d'aile, réduisant ainsi la traînée induite et améliorant l'efficacité. Les ailerons sont généralement érigés symétriquement à la verticale aux deux extrémités de l'aile ou étendus vers l'extérieur selon un certain angle.

Les ailerons augmentent l'allongement effectif sans augmenter de manière significative la charge alaire et le poids. Bien que la traînée induite puisse être efficacement réduite en allongeant l'aile, cela augmente également la traînée parasite et la charge alaire, ce qui se traduit par un gain insignifiant. Les ailerons peuvent augmenter efficacement l'allongement sans augmenter l'envergure.

Remarque : cette fonction est disponible pour le modèle avec tailles-2RUD. Prenons l'exemple du réglage Low :

Sélectionnez [Low], réglez les éléments de taux correspondants pour la partie basse selon vos besoins, appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres.

Pour le réglage « High », veuillez vous reporter aux étapes de réglage ci-dessus.



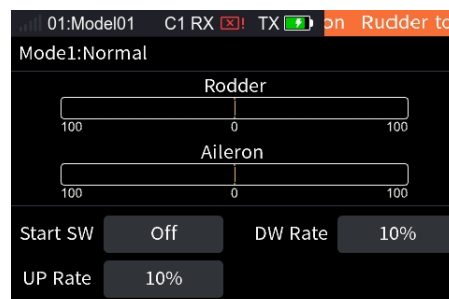
7.13.2 Gouvernail vers aileron

Cette fonction de mixage permet de régler la liaison entre le gouvernail et l'aileron. Elle sert à ajuster le taux auquel toutes les surfaces de contrôle affectant le profil aérodynamique changent en fonction du profil aérodynamique. Vous pouvez effectuer des réglages des deux côtés (haut/bas) et, parallèlement, corriger l'effet de ces surfaces de contrôle sur la direction du vol.

Prenons l'exemple du réglage du taux DW :

1. Sélectionnez [DW Rate], définissez les éléments de taux correspondants pour la partie basse selon vos besoins, appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres ;
2. Sélectionnez [Start SW] pour accéder à l'interface Switch Allocation, puis sélectionnez le commutateur approprié et appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir.

Remarque : veuillez vous reporter à la section [15. Switch Allocation] pour le réglage des commutateurs. Pour le réglage du taux de montée, veuillez vous reporter aux étapes de réglage ci-dessus.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

numérique

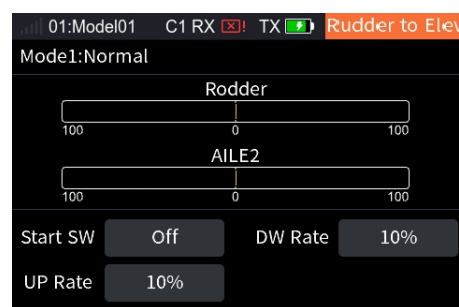
7.13.3 Gouvernail vers élévateur

Cette fonction de mixage permet de définir la liaison entre le gouvernail et l'élévateur. Elle est utilisée lorsqu'il est nécessaire de réaliser la liaison entre l'élévateur et le gouvernail, afin de corriger le décalage dans le sens du tangage lorsque le modèle réduit d'avion de voltige tourne et vole latéralement. Pour les avions sans queue, l'aileron 2 est utilisé pour remplacer l'élévateur afin d'obtenir la fonction d'élévation.

Prenons l'exemple du réglage du taux DW :

1. Sélectionnez [DW Rate], définissez les éléments de taux correspondants pour la partie basse selon vos besoins, appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres ;
2. Sélectionnez [Start SW] pour accéder à l'interface Switch Allocation, puis sélectionnez le commutateur approprié et appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir.

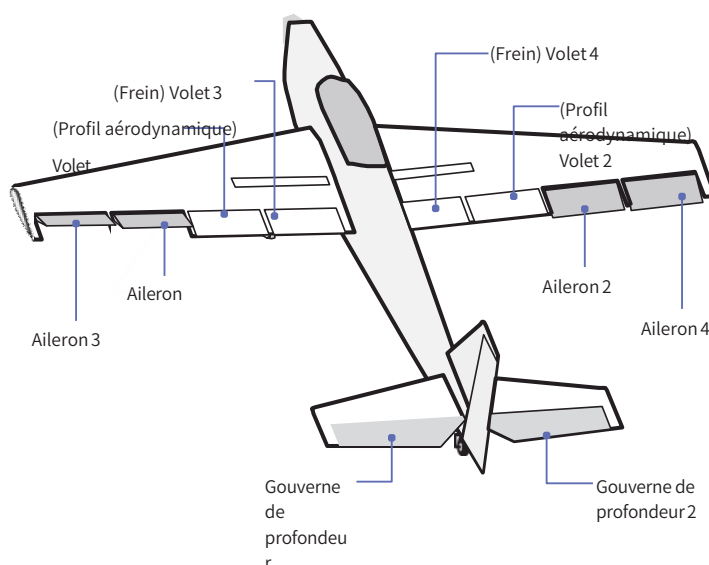
Remarque : veuillez vous reporter à la section [15. Switch Allocation] pour le réglage du commutateur. Pour le réglage du taux ascendant, veuillez vous reporter aux étapes de réglage ci-dessus.



7.14 Flap

Cette section présente les paramètres du volet et sa fonction de mixage. Les paramètres de cette fonction sont ceux correspondant à la condition actuelle. Pour définir une autre condition, vous devez d'abord changer de condition.

Remarque : en raison des différentes structures des modèles (par exemple, nombre différent d'ailerons et de volets), l'interface de fonction correspondante peut être différente. En général, jusqu'à quatre ailerons sont décrits à titre d'exemple.



7.14.1 Réglage des volets

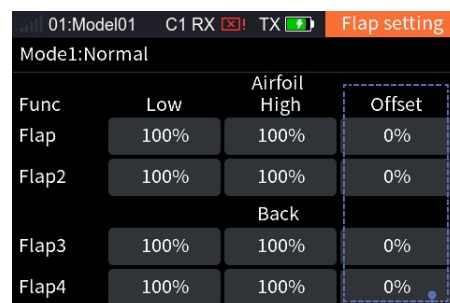
Cette fonction permet de régler séparément les débattements haut et bas et le décalage des volets. Ainsi, pour un modèle équipé de plusieurs volets, la course de mouvement vers le haut et vers le bas et la position du point neutre de chaque volet peuvent être réglées indépendamment.

Remarque : le nombre d'éléments de la fonction volets de l'interface est lié aux modèles d'ailes.

Prenons l'exemple du réglage Bas :

Sélectionnez [Bas], réglez les éléments de vitesse correspondants pour la partie basse selon vos besoins, appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les réglages.

Pour le réglage « High », veuillez vous reporter aux étapes de réglage ci-dessus.



Le décalage indique que l'entrée centrée sur la position neutre se déplacera vers le bas ou vers le haut en fonction de la valeur de décalage.

7.14.2 Frein vers profil aérodynamique

Cette fonction de mixage est utilisée pour régler le rapport élevé/faible des volets de freinage par rapport aux volets aérodynamiques. Elle sert à régler indépendamment la course de mouvement vers le haut/bas de plusieurs volets.

Remarque : cette fonction n'est disponible qu'avec 4 volets. Prenons

l'exemple du réglage du taux DW :

Sélectionnez [DW Rate], réglez les éléments de taux correspondants pour la partie basse selon vos besoins, appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les réglages.

Pour le réglage « High », veuillez vous reporter aux étapes de réglage ci-dessus.



7.14.3 Profil aérodynamique vers gouverne de profondeur

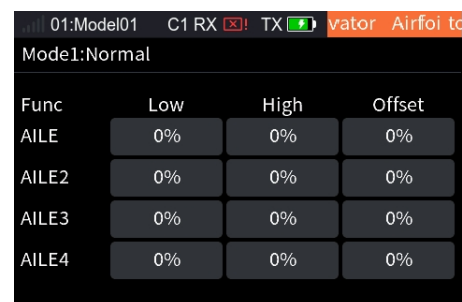
Cette fonction de mixage permet de régler la liaison entre le volet aérodynamique et la gouverne de profondeur. Vous pouvez régler un compensateur pour la gouverne de profondeur afin d'empêcher l'avion de piquer lorsque le volet aérodynamique est actionné pour ralentir.

Pour les modèles avec queue normale/queue en V/aileron (double élévateur), la fonction disponible est uniquement Élévateur/Élévateur 2. Pour ceux qui ont des ailerons mais pas de queue (il n'y a pas de fonction élévateur, le nombre de fonctions aileron dépend du nombre réel d'ailerons), réglez l'aileron comme élévateur afin d'utiliser la fonction Profil aérodynamique vers élévateur.

Prenons l'exemple du réglage Low :

Sélectionnez [Faible], réglez les éléments de taux correspondants pour la plage basse selon vos besoins, appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres.

Pour le réglage de la partie haute, veuillez vous reporter aux étapes de réglage ci-dessus.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.14.4 Volet de frein vers gouverne de profondeur

Cette fonction de mixage permet de régler la liaison entre le volet de frein et la gouverne de profondeur. Vous pouvez régler un compensateur pour la gouverne de profondeur afin d'empêcher l'avion de piquer lorsque le volet de frein est actionné pour ralentir.

Remarque : cette fonction n'est disponible qu'avec 4 volets.

Prenons l'exemple du réglage « Low » (Faible) :

Sélectionnez [Faible], réglez les éléments de taux correspondants pour la plage basse selon vos besoins, appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres.

Pour le réglage High, veuillez vous reporter aux étapes de réglage ci-dessus.

01:Model01 C1 RX TX to Elevator B.			
Mode1:Normal			
Func	Low	High	Offset
AILE	0%	0%	0%
AILE2	0%	0%	0%
AILE3	0%	0%	0%
AILE4	0%	0%	0%

7.15 Élévateur

Cette section présente les réglages de l'élévateur et sa fonction de mixage. Les réglages des paramètres de cette fonction s'appliquent à la condition actuelle. Pour régler une autre condition, vous devez d'abord changer de condition.

Remarques :

1. En raison des différentes structures des modèles (par exemple, nombre différent d'ailerons et de volets), le menu des fonctions correspondantes peut être différent.
2. Le mode de mouvement des ailerons n'est pas limité dans la liaison de mixage de la gouverne de profondeur et des ailerons.

7.15.1 Liaison de la gouverne de profondeur

Cette fonction de mixage permet de régler séparément les vitesses de montée et de descente des ascenseurs gauche et droit.

Prenons l'exemple du réglage « Low » (Faible) :

Sélectionnez [Faible], réglez les éléments de vitesse correspondants pour la partie basse selon vos besoins, appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les réglages.

Pour le réglage « High », veuillez vous reporter aux étapes de réglage ci-dessus.

01:Model01 C1 RX TX Elevator link		
Mode1:Normal		
Func	Low	High
ELEV	100%	100%
ELEV2	100%	100%



7.15.2 Gouverne de profondeur Aileron

Cette fonction de mixage permet de régler la liaison entre la profondeur et l'aileron. Pour les modèles équipés d'une profondeur, celle-ci peut être reliée à l'aileron afin qu'il se déplace de manière homodromique pour augmenter la portance. Pour les modèles sans queue, la commande principale de l'aileron 2 peut être utilisée pour relier l'aileron afin qu'il se déplace de manière homodromique et permette ainsi la fonction de montée et de descente.

Remarque : cette fonction n'est pas disponible pour les modèles à aileron unique. Pour les modèles à ailerons multiples, le nombre de fonctions d'aileron dépend du nombre réel d'ailerons.

Prenons l'exemple du réglage « Low » :

Sélectionnez [Faible], réglez les éléments de taux correspondants pour la partie basse selon vos besoins, appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres.

Pour le réglage « High », veuillez vous reporter aux étapes de réglage ci-dessus.



7.15.3 Gouverne de profondeur vers profil aérodynamique

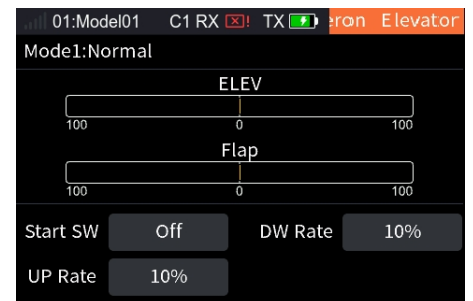
Cette fonction de mixage permet de régler la liaison entre la gouverne de profondeur et le volet aérodynamique. Lorsque cette fonction est activée, la commande principale de la gouverne de profondeur/aileron 2 du modèle affectera proportionnellement le volet aérodynamique, augmentant ainsi la portance du modèle.

Remarque : pour les avions sans queue, l'aileron 2 est utilisé à la place de la profondeur.

Prenons l'exemple du paramètre DW Rate :

1. Sélectionnez [DW Rate], définissez les éléments de taux correspondants pour la partie basse selon vos besoins, appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres ;
2. Sélectionnez [Start SW] pour accéder à l'interface Switch Allocation, puis sélectionnez le commutateur approprié et appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir.

Remarque : veuillez vous reporter à la section [15. Switch Allocation] pour le réglage des commutateurs. Pour le réglage de High, veuillez vous reporter aux étapes de réglage ci-dessus.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.15.4 Elevator To Brake

Cette fonction de mixage est utilisée pour définir la liaison entre l'élévateur et le volet de frein. Lorsque cette fonction est activée, la commande principale de l'élévateur/aileron 2 du modèle d'avion affecte les volets de frein à la vitesse définie, augmentant ainsi la portance du modèle d'avion.

Remarque : cette fonction n'est disponible que pour les modèles à 4 volets. Pour les avions sans queue, l'aileron 2 est utilisé à la place de la gouverne de profondeur.

Prenons l'exemple du réglage du taux DW :

1. Sélectionnez [DW Rate], définissez les éléments de taux correspondants pour la limite inférieure selon vos besoins, appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres ;
2. Sélectionnez [Start SW] pour accéder à l'interface Switch Allocation, puis sélectionnez le commutateur approprié et appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir.

Remarque : veuillez vous reporter à la section [15. Switch Allocation] pour le réglage des commutateurs. Pour le réglage de High, veuillez vous reporter aux étapes de réglage ci-dessus.

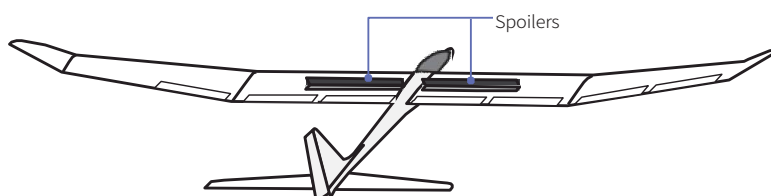


7.16 Spoiler

Le spoiler, également appelé volet de décélération, permet de freiner rapidement en augmentant la pression de l'avion au sol lorsque celui-ci est en descente. Parallèlement, l'utilisation du spoiler en vol permet également de ralentir l'avion. Cette fonction permet de régler les mouvements ascendants et descendants de chaque spoiler ainsi que la liaison entre le spoiler et la gouverne de profondeur. Si le spoiler est utilisé pendant la décélération, l'avion aura tendance à piquer. Si la liaison de la gouverne de profondeur est réglée, l'assiette de vol peut être contrôlée grâce au compensateur de la gouverne de profondeur. Le réglage des paramètres de fonction concerne la condition actuelle. Pour régler une autre condition, vous devez d'abord changer de condition.

Remarques :

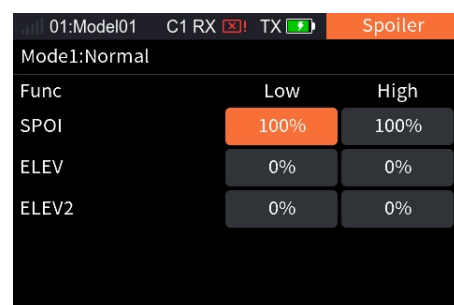
1. En raison des différentes structures des modèles (par exemple, nombre différent d'ailerons), le menu des fonctions correspondantes peut être différent. En général, jusqu'à quatre ailerons sont décrits à titre d'exemple.
2. S'il s'agit d'un avion de type aile volante, l'élément de réglage de l'élévation est l'aileron ; ou bien, utilisez la fonction volet pour ajouter des interfaces de réglage pour l'avion.



Prenons l'exemple du réglage « Low » :

Sélectionnez [Faible], réglez les éléments de taux correspondants pour la plage basse selon vos besoins, appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres.

Pour le réglage de la partie haute, veuillez vous référer aux étapes de réglage ci-dessus.



7.17 Papillon

Cette fonction permet de ralentir en ajustant les taux des ailerons, des volets, des spoilers et de la profondeur, c'est-à-dire que les ailerons sont relevés et les volets abaissés en même temps. Cette fonction est très efficace lorsque le modèle atterrit, c'est-à-dire qu'elle réduit la vitesse du modèle, offre une plus grande marge de décrochage au niveau des extrémités des ailes, et réduit ainsi le risque de décrochage des extrémités. De plus, une portance supplémentaire est générée à la base de l'aile, ce qui permet de réduire la vitesse de glissement. Le réglage des paramètres de la fonction correspond à la condition actuelle. Pour régler une autre condition, vous devez d'abord changer de condition.

Remarque : cette fonction est disponible pour les avions à volets multiples.

Prenons l'exemple du réglage « Low » (Faible) :

1. Définissez les éléments tarifaires correspondants selon vos besoins, appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres ;
2. Sélectionnez [Contrôle] pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs, puis sélectionnez le commutateur approprié et appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir.

Remarque : veuillez vous reporter à la section [15. Attribution des commutateurs] pour le réglage des con

Pour le réglage des autres fonctions, veuillez vous reporter aux étapes de réglage ci-dessus.

01:Model01 C1 RX TX Butterfly			
Mode1:Normal			
Func	Rate	Func	Rate
AILE	30%	AILE2	30%
AILE3	30%	AILE4	30%
Flap	30%	Flap2	30%
Flap3	30%	Flap4	30%
ELEV	30%	ELEV2	30%

7.18 Frein à air

Lorsque le modèle de contrôle est prêt à descendre ou à atterrir, la fonction de frein à air peut être utilisée pour aider à décélérer. Cette fonction est obtenue en réglant les valeurs de décalage des ailerons, des spoilers et des gouvernes de profondeur.

Les valeurs de décalage des ailerons, volets, spoilers et gouvernes de profondeur peuvent être réglées en deux ensembles. Activez/désactivez l'aérofren et passez d'un décalage à l'autre en attribuant des commandes.

Le réglage des paramètres de fonction s'applique à la condition actuelle. Pour définir une autre condition, vous devez d'abord changer de condition.

Remarques :

1. En raison des différentes structures des modèles (par exemple, nombre différent d'ailerons), le menu des fonctions correspondantes peut varier. En général, jusqu'à quatre ailerons sont décrits à titre d'exemple.
2. Deux taux de freinage peuvent être obtenus en réglant un commutateur à trois positions, dont deux positions correspondent respectivement au décalage 1 et au décalage 2.

01:Model01 C1 RX TX Air Brake	
Mode1:Normal	
Start SW	Off >
Switch to Offset 2	Off >
Air Speed	>
Air rate	>

Appuyez pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs permettant d'activer/désactiver le frein aérodynamique.

Appuyez pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs permettant de basculer entre Offset1 et Offset2.

Appuyez pour accéder à l'interface de réglage de la vitesse de freinage. Appuyez pour accéder à l'interface de réglage du taux de freinage.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.18.1 Vitesse de l'air

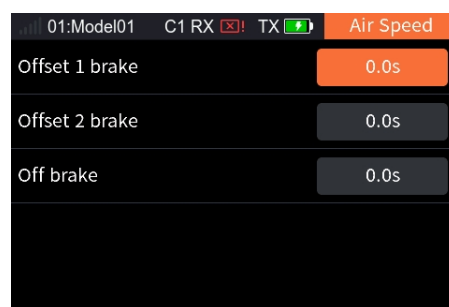
Définit les paramètres liés à la fonction de vitesse de freinage. Vous pouvez définir le temps nécessaire pour effectuer l'action lorsque le frein est activé et désactivé.

Plus le temps est long, plus la vitesse est lente.

Prenons l'exemple du réglage du frein Offset 1 :

Sélectionnez [Frein Offset 1], réglez le temps approprié selon vos besoins, puis appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres.

Pour le réglage de l'offset 2 et du frein de coupure, veuillez vous reporter aux étapes de réglage ci-dessus.



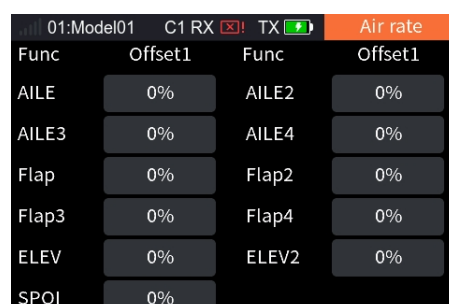
7.18.2 Débit d'air

Permet de régler les décalages de l'AILE, des volets, des spoilers et de la gouverne de profondeur pour la condition actuelle. Pour régler un autre mode, vous devez d'abord changer de condition.

Prenons l'exemple du réglage du décalage 1 du frein de l'AILE :

Sélectionnez l'élément de taux approprié selon vos besoins, puis appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres.

Pour le réglage d'autres fonctions, veuillez vous reporter aux étapes de réglage ci-dessus.



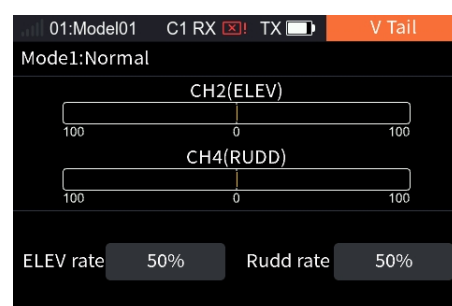
7.19 Queue en V

Cette fonction permet de régler la vitesse des deux ailerons de la queue en V lors des manœuvres de direction et de tangage. L'avion à queue en V effectue les mouvements du gouvernail et de la gouverne de profondeur via deux servos. Dans ce système, l'un des ailerons assure la fonction de gouvernail et l'autre la fonction de gouverne de profondeur, correspondant respectivement à deux canaux. Lorsque la fonction de gouvernail est activée, les deux surfaces de contrôle se déplacent dans des directions opposées. Lorsque la fonction de profondeur est activée, les deux surfaces de contrôle se déplacent dans la même direction. Cette interface vous permet de régler le taux de profondeur et le taux de gouvernail, c'est-à-dire que le taux de profondeur sert à réaliser la fonction de profondeur et le taux de gouvernail sert à réaliser la fonction de gouvernail. Le réglage des paramètres de fonction concerne la condition actuelle. Pour régler une autre condition, vous devez d'abord changer de condition.

Remarque : cette fonction est disponible pour les modèles avec queue en V.

Configuration :

1. Sélectionnez [Taux ELEV], puis définissez une valeur appropriée selon vos besoins et appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres.
2. Sélectionnez [Rudd rate] (Vitesse de Rudd), puis définissez une valeur appropriée selon vos besoins et appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres.



7.20 NEEDL

La fonction d'aiguille d'accélérateur est réglée pour certains modèles équipés d'une aiguille d'accélérateur. Cette fonction est utilisée pour régler le taux de sortie de la commande principale de l'aiguille d'accélérateur selon une méthode de courbe multipoint.

Par exemple, si vous devez relier un accélérateur à une aiguille, vous pouvez attribuer l'aiguille d'accélérateur contrôlée par le manche d'accélérateur et réaliser le contrôle du manche d'accélérateur vers l'aiguille en définissant la courbe.

Les étapes de réglage de l'aiguille du papillon sont similaires à celles de la courbe d'accélération. Reportez-vous aux réglages correspondants de la section [7.7 Courbe d'accélération].

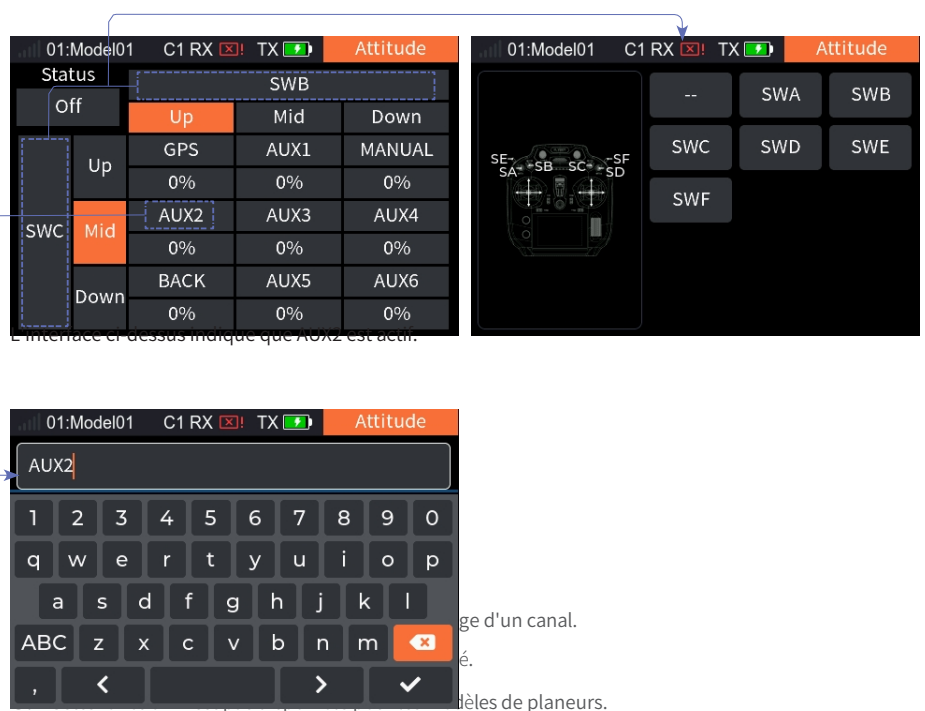
Remarque : pour accéder à cette fonction, vous devez vous rendre dans [Menu de base] > [Réglage du modèle] > [Type de modèle] > [En option], puis sélectionner [NEEDL].

7.21 Attitude

Cette fonction permet de régler jusqu'à 9 valeurs de sortie pour les canaux assignés aux fonctions d'attitude. La valeur de sortie du canal peut être commutée via le commutateur combiné réglé.

Configuration :

1. Sélectionnez [Attitude] pour accéder à l'interface de configuration ;
2. Sélectionnez la case de fonction avec « -- » pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs. Sélectionnez un commutateur que vous souhaitez régler ou basculer la commande correspondante, puis appuyez brièvement sur la molette de défilement pour confirmer le réglage, puis appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir à l'interface précédente. Une fois ces deux commutateurs assignés, la fonction et sa valeur de sortie sont contrôlées par le commutateur combiné ;
3. Sélectionnez [Status] > [On] pour activer la fonction ;
4. Faites défiler la molette pour sélectionner l'élément de fonction à renommer. Le système affichera une interface de renommage, vous pouvez définir le nom approprié, puis sélectionner « ✓ » (Renommer terminé) pour revenir à l'interface précédente.
5. Si vous devez modifier la valeur du taux, faites défiler la molette pour sélectionner l'élément de taux que vous souhaitez modifier et définissez la valeur appropriée. Une fois les réglages terminés, appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir en arrière.



微信公众号



Bilibili



Website

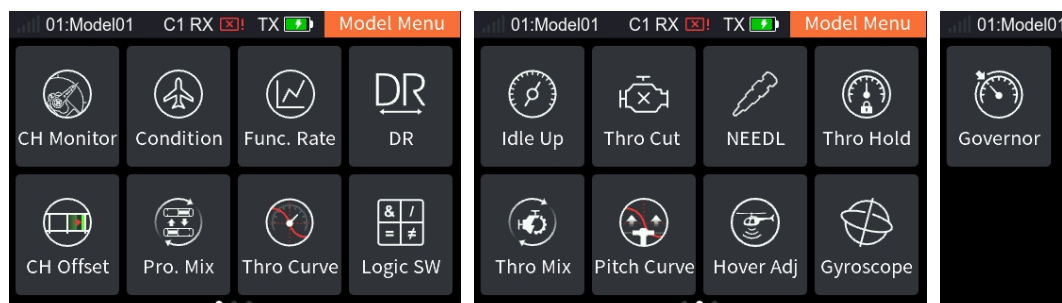


Facebook

8. Réglage des fonctions exclusives pour hélicoptère

Ce chapitre présente les réglages des fonctions de l'hélicoptère, principalement dans leur état par défaut. Après avoir réglé les paramètres du modèle via [Menu de base] > [Réglage du modèle], vous pouvez accéder au modèle pour régler les fonctions associées via [Menu principal] > [Menu du modèle].

Remarque : l'interface des fonctions peut varier en fonction des différentes configurations du modèle.



8.1 Moniteur CH

Veuillez vous reporter à la section [7.1 Moniteur CH] pour cette fonction.

8.2 Condition

Veuillez vous reporter à la section [7.2 Condition] pour cette fonction.

8.3 Fonction. Taux

Veuillez vous reporter à la section [7.3 Taux de fonctionnement] pour cette fonction.

8.4 DR

Veuillez vous reporter à la section [7.4 DR] pour cette fonction.

8.5 Décalage CH

Veuillez vous reporter à la section [7.5 Décalage CH] pour cette fonction.

8.6 Pro. Mix

Veuillez vous reporter à la section [7.6 Mélange professionnel] pour cette fonction.



8.7 Courbe Thro

Veillez vous reporter à la section [7.7 Courbe de débit] pour cette fonction.

8.8 Logic SW

Veillez vous reporter à la section [7.8 Logic SW] pour cette fonction.

8.9 Accélération au ralenti

Veillez vous reporter à la section [7.10 Augmentation du régime de ralenti] pour cette fonction.

8.10 Thro Cut

Veillez vous reporter à la section [7.11 Coupure d'alimentation] pour cette fonction.

8.11 NEEDL

Veillez vous reporter à la section [7.20 NEEDL] pour cette fonction.

8.12 Maintien du papillon

Veillez vous reporter à la section [7.9 Maintien de la course] pour cette fonction.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

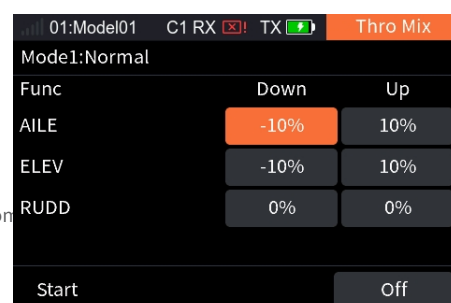
8.13 Thro Mix

Dans les conditions actuelles, réglez les ailerons, l'élévation et le gouvernail de l'hélicoptère sur le taux de mixage de la manette des gaz. Cette fonction sert à coordonner les mouvements de vol de l'hélicoptère dans toutes les directions (avant, arrière, gauche et droite) afin de compenser l'effet de la manipulation du plateau cyclique sur le moteur lors de l'utilisation des ailerons, de l'élévation et du gouvernail.

Configuration :

1. Définissez le taux souhaité, appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres ;
2. Sélectionnez [Démarrer] pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs, puis sélectionnez le commutateur approprié et appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir.

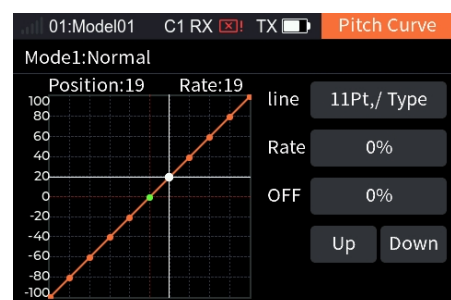
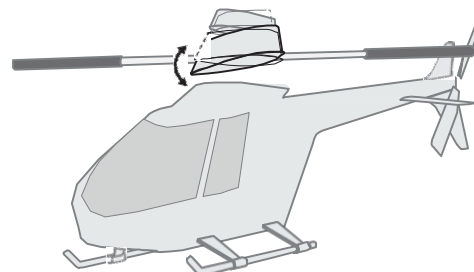
Remarque : veuillez vous reporter à la section [15. Affectation des commutateurs] pour le réglage des con



8.14 Courbe de pas

Dans les conditions actuelles, ajustez la courbe de mouvement du pas de l'hélicoptère afin qu'elle corresponde à la puissance fournie par la manette des gaz afin d'obtenir les meilleures conditions de vol possibles. Pour régler dans d'autres conditions, vous devez d'abord changer de condition. Différents taux de puissance peuvent être obtenus grâce à des réglages linéaires multipoints (jusqu'à 11 points).

Veuillez vous reporter à la section [7.6.3 Pro. Taux de mixage] pour cette fonction.



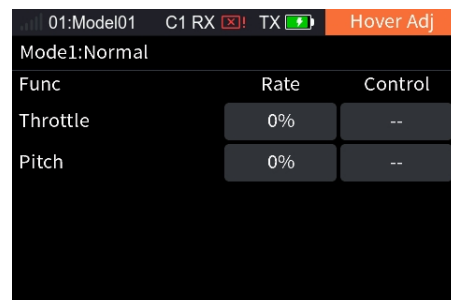
8.15 Réglage du vol stationnaire

Dans les conditions actuelles, afin de permettre à l'hélicoptère de voler facilement en ajustant le régime moteur et le pas. Pour régler dans une autre condition, vous devez d'abord changer de condition.

Configuration :

1. Réglez la manette des gaz ou le pas de l'élément de vitesse selon vos besoins, appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres ;
2. Sélectionnez la commande des gaz pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs, puis sélectionnez le commutateur approprié et appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir ;
3. Sélectionnez le contrôle de pas pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs, puis sélectionnez le commutateur approprié et appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir.

Remarque : pour contrôler cette fonction, vous ne pouvez régler qu'un seul bouton.



8.16 Gyroscope

Définissez la valeur de sortie du canal gyroscope.

Le système est préréglé avec deux modes gyroscopiques (vous pouvez régler le nombre de gyroscopes dans [Menu de base]>[Réglage du modèle]>[Type de modèle]>[Facultatif]). Vous pouvez régler la sensibilité de sortie du canal gyroscopique.

Le réglage des paramètres de la fonction concerne la condition actuelle. Pour régler une autre condition, vous devez d'abord changer de condition.

Configuration :

1. Sélectionnez le gyroscope que vous souhaitez régler et définissez une valeur de sensibilité appropriée selon vos besoins.
2. Sélectionnez [UTILISER], appuyez brièvement sur la molette de défilement pour basculer entre [Désactivé] et [Activé].
3. Appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir en arrière.



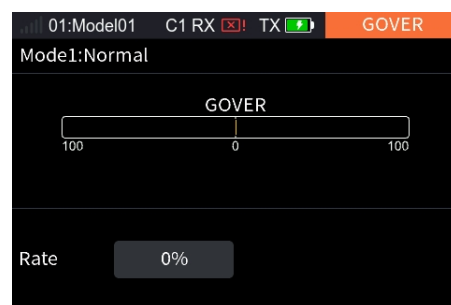
Amorcez la valeur de sensibilité du gyroscope.

8.17 Régulateur

Réglez la valeur de sortie du canal Régulateur pour ajuster le régime de l'hélice de l'hélicoptère afin de rendre le vol plus stable. Le réglage des paramètres de fonction concerne la condition actuelle. Pour régler une autre condition, vous devez d'abord changer de condition.

Configuration :

1. Sélectionnez [Rate], réglez la valeur de la vitesse de l'hélice selon vos besoins ;
2. Appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

9. Réglage des fonctions exclusives du multicoptère

Ce chapitre présente les paramètres de fonction du multicoptère, principalement dans leur état par défaut. Après avoir défini les paramètres du modèle via [Menu de base]>[Réglage du modèle], vous pouvez accéder au modèle pour définir les fonctions associées via [Menu principal]>[Menu du modèle].

9.1 Moniteur CH

Veuillez vous reporter à la section [7.1 Moniteur CH] pour cette fonction.

9.2 Condition

Veuillez vous reporter à la section [7.2 Condition] pour cette fonction.

9.3 Func. Rate

Veuillez vous reporter à la section [7.3 Taux de fonctionnement] pour cette fonction.

9.4 DR

Veuillez vous reporter à la section [7.4 DR] pour cette fonction.

9.5 Décalage CH

Veuillez vous reporter à la section [7.5 Décalage CH] pour cette fonction.

9.6 Pro. Mix

Veuillez vous reporter à la section [7.6 Pro. Mix] pour cette fonction.

9.7 Courbe de débit

Veuillez vous reporter à la section [7.7 Courbe de débit] pour cette fonction.

9.8 Logic SW

Veuillez vous reporter à la section [7.8 Logic SW] pour cette fonction.



9.9 Attitude

Veuillez vous reporter à la section [7.21 Attitude] pour cette fonction.

9.10 Maintien de la poussée

Veuillez vous reporter à la section [7.9 Maintien de la puissance] pour cette fonction.



微信公众号



Bilibili



Website

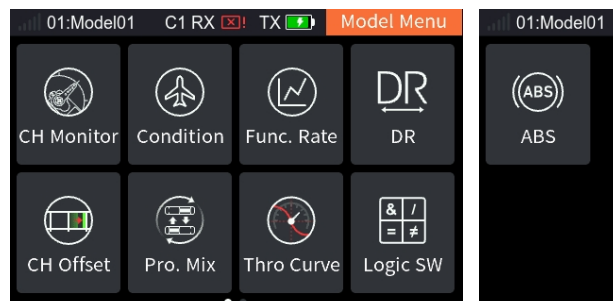


Facebook

10. Réglage des fonctions exclusives à la voiture

Ce chapitre présente les réglages des fonctions de la voiture, principalement dans leur état par défaut. Après avoir réglé les paramètres du modèle via [Menu de base]>[Réglage du modèle], vous pouvez accéder au modèle pour régler les fonctions associées via [Menu principal]>[Menu du modèle].

Interface du modèle de voiture avec Humvees :



Interface du modèle de voiture avec chenilles :



10.1 Moniteur CH

Veuillez vous reporter à la section [7.1 Moniteur CH] pour cette fonction.

10.2 Condition

Veuillez vous reporter à la section [7.2 Condition] pour cette fonction.

10.3 Func. Rate

Veuillez vous reporter à la section [7.3 Taux de fonctionnement] pour cette fonction.

10.4 DR

Veuillez vous reporter à la section [7.4 DR] pour cette fonction.

10.5 Décalage CH

Veuillez vous reporter à la section [Décalage 7.5 canaux] pour cette fonction.

10.6 Pro. Mix

Veuillez vous reporter à la section [7.6 Pro. Mix] pour cette fonction.



10.7 Courbe Thro

Veuillez vous reporter à la section [7.7 Courbe de réponse] pour cette fonction.

10.8 Logic SW

Veuillez vous reporter à la section [7.8 Logic SW] pour cette fonction.

10.9 ABS

Cette fonction permet de régler le freinage par impulsions, c'est-à-dire que les freins sont relâchés périodiquement lorsque le freinage est déclenché, afin d'éviter le dérapage, la dérive ou le sous-virage dus au blocage des roues.

Remarque : cette fonction est disponible pour les modèles Humvee.

[Statut] : pour activer ou désactiver la fonction ABS, appuyez brièvement sur la molette de défilement pour basculer entre [On] et [Off].

[Récupération] : pour régler la réduction de la pression de freinage à chaque impulsion entre 0 % et 100 %. La valeur par défaut est 50 %. Lorsque la valeur est réglée sur 60 %, le système réduit la pression de freinage de 60 % à chaque impulsion en temps réel lorsque le freinage est déclenché.

[Délai] : pour régler le délai entre le déclenchement du frein à impulsion et le freinage à impulsion réel entre 0 % et 100 %. La valeur par défaut est 0 %. Plus la valeur est élevée, plus la fonction de freinage par impulsions sera lente à prendre effet. Lorsque la valeur est réglée sur 0 %, il n'y a pas de délai, c'est-à-dire que la fonction de freinage par impulsions prend effet immédiatement lorsque le frein est déclenché. Lorsque la valeur est réglée sur 100 %, le délai est de 2 secondes.

[Cycle] : Permet de régler l'intervalle entre les impulsions. La plage de réglage est comprise entre 20 % et 100 %. La valeur par défaut est 50 %. Plus la valeur est élevée, plus l'intervalle entre les impulsions est long. La valeur 100 % indique que l'intervalle est de 0,5 s.

[Point] : Permet de régler la position de départ de la fonction de freinage par impulsions. La plage de réglage est comprise entre 20 % et 100 %. La valeur par défaut est 30 %. Plus la valeur est élevée, plus la position du levier qui déclenche la fonction de freinage par impulsions est proche de la position de freinage maximal. 0 %-100 % correspond à la course totale de la commande des gaz.

[Duty] : Permet de régler la durée du cycle de freinage-relâchement dans le freinage par impulsions entre -4 et +4. Valeur par défaut : 0. Lorsque la valeur est modifiée, les longueurs des pics et des creux de l'onde carrée de l'impulsion de freinage changent en conséquence. Vous pouvez régler le rapport entre le freinage et le relâchement. Le rapport est de 1:1 lorsque la durée du cycle est réglée sur « 0 ». Le rapport est de 1:2 lorsque la durée du cycle est réglée sur « 1 ». Et le rapport est de 2:1 lorsque la durée du cycle est réglée sur « -1 ».

Prenons l'exemple du paramètre [Récupération] :

Sélectionnez [Récupération], définissez la valeur appropriée selon vos besoins, puis appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres.

Pour le réglage d'autres fonctions, veuillez vous reporter aux étapes de réglage ci-dessus.

01:Model01 C1 RX TX ABS	
Status	Off
Recovery	50
Delay	0
Cycle	50
Point	30



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

numérique

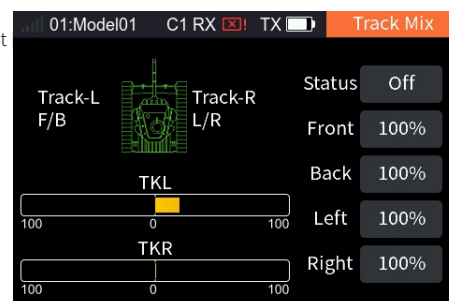
10.10 Mixage des pistes

Lorsque cette fonction est activée, la commande correspondant à la piste gauche peut contrôler les changements des pistes gauche et droite à la même vitesse pour avancer et reculer, et la commande correspondant à la piste droite peut contrôler les changements des pistes gauche et droite à une vitesse inverse pour tourner à gauche et à droite. Les vitesses d'avance, de recul, de gauche et de droite peuvent être réglées dans le menu des fonctions.

Remarque : cette fonction est disponible pour le modèle de voie.

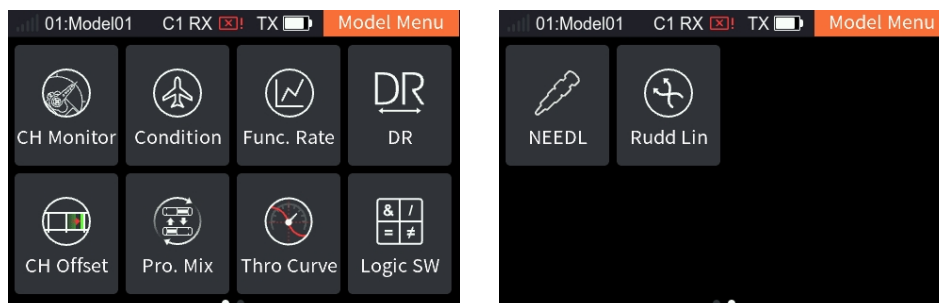
Configuration :

1. Sélectionnez [Statut], appuyez brièvement sur la molette de défilement pour basculer entre [Activé] et
2. Réglez les valeurs en pourcentage pour l'avant, l'arrière, le virage à gauche et le virage à droite selon vos besoins, puis appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres.



11. Réglage des fonctions exclusives du navire

Ce chapitre présente les paramètres de fonctionnement du Ship, principalement dans leur état par défaut. Après avoir défini les paramètres du modèle via [Menu de base]>[Réglage du modèle], vous pouvez accéder au menu Modèle pour régler les fonctions associées au modèle via [Menu principal]>[Menu Modèle].



11.1 Moniteur CH

Veuillez vous reporter à la section [7.1 Moniteur CH] pour cette fonction.

11.2 Condition

Veuillez vous reporter à la section [7.2 Condition] pour cette fonction.

11.3 Func. Rate

Veuillez vous reporter à la section [7.3 Taux de fonctionnement] pour cette fonction.

11.4 DR

Veuillez vous reporter à la section [7.4 DR] pour cette fonction.

11.5 Décalage CH

Veuillez vous reporter à la section [7.5 Décalage CH] pour cette fonction.

11.6 Mélange professionnel

Veuillez vous reporter à la section [7.6 Mélange professionnel] pour cette fonction.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

11.7 Courbe Thro

Veuillez vous reporter à la section [7.7 Courbe de débit] pour cette fonction.

11.8 Logic SW

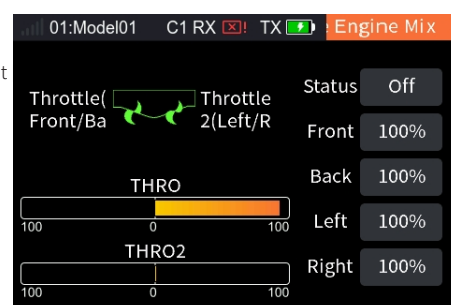
Veuillez vous reporter à la section [7.8 Logic SW] pour cette fonction.

11.9 Double Engine Mix

Cette fonction est activée lorsque le modèle de navire dispose de deux moteurs sans gouvernail. La fonction de mixage double moteur permet de contrôler l'avant/arrière ou la gauche/droite du navire.

Configuration :

1. Sélectionnez [Statut], appuyez brièvement sur la molette de défilement pour basculer entre [Activé] et
2. Réglez les valeurs en pourcentage pour la marche avant, la marche arrière, le virage à gauche et le virage à droite selon vos besoins, puis appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres.

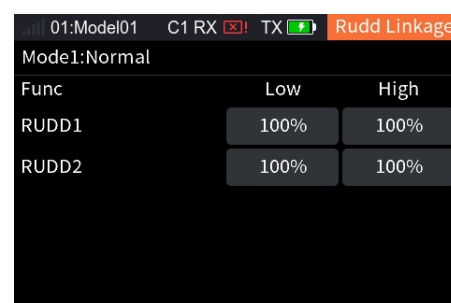


11.10 Liaison Rudd

Cette fonction est activée lorsque le modèle de bateau dispose de deux moteurs avec deux gouvernails afin de réaliser la sortie de liaison du gouvernail. Le réglage des paramètres de la fonction correspond à la condition actuelle. Pour régler une autre condition, vous devez d'abord changer de condition.

Configuration :

1. Sélectionnez l'élément de taux correspondant ;
2. Définissez les taux haut et bas selon vos besoins, puis appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres.



11.11 NEEDL

Veuillez vous reporter à la section [7.20 NEEDL] pour cette fonction.



12. Réglage des fonctions exclusives du robot

Ce chapitre présente les paramètres de fonction du robot principalement dans leur état par défaut. Après avoir défini les paramètres du modèle via [Menu de base]>[Paramètres du modèle], vous pouvez accéder au modèle pour définir les fonctions associées via [Menu principal]>[Menu du modèle].



12.1 Moniteur CH

Veuillez vous reporter à la section [7.1 Moniteur CH] pour cette fonction.

12.2 Condition

Veuillez vous reporter à la section [7.2 Condition] pour cette fonction.

12.3 Taux de fonctionnement

Veuillez vous reporter à la section [7.3 Taux de fonctionnement] pour cette fonction.

12.4 DR

Veuillez vous reporter à la section [7.4 DR] pour cette fonction.

12.5 Décalage CH

Veuillez vous reporter à la section [7.5 Décalage CH] pour cette fonction.

12.6 Pro. Mix

Veuillez vous reporter à la section [7.6 Pro. Mix] pour cette fonction.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

12.7 Courbe Thro

Veillez vous reporter à la section [7.7 Courbe Thro] pour cette fonction.

12.8 Logiciel logique

Veillez vous reporter à la section [7.8 Logic SW] pour cette fonction.

12.9 Mixage des pistes

Veillez vous reporter à la section [10.10 Mixage des pistes] pour cette fonction.



13. Menu RX

Cette section présente principalement les fonctions liées au récepteur, qui peuvent être utilisées pour configurer diverses fonctions avant que le récepteur ne soit prêt à l'emploi.

13.1 Configuration de la liaison

Reportez-vous à la section [4.2 对码] pour plus de détails sur les opérations de liaison.

13.2 Failsafe

La fonction de sécurité est utilisée lorsque le récepteur perd le signal radio et est hors de contrôle. Le récepteur effectue la sortie du canal selon la valeur de sécurité définie afin de protéger la sécurité du modèle et du personnel.

Pour les signaux i-BUS/PPM/PWM. Il peut être réglé sur « No Set » (Non défini), « No Output » (Pas de sortie) ou « With Output » (Avec sortie).

[Non défini] : le dispositif de sécurité n'a pas été défini et il n'y a pas de sortie en cas de perte de contrôle. [Pas de sortie] : il n'y a pas de sortie pour le canal i-BUS/PPM/PWM.

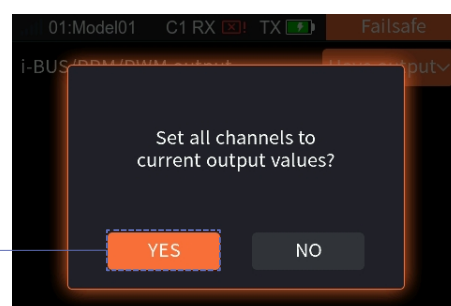
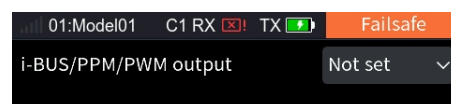
[Sortie activée] : le canal i-BUS/PPM/PWM émet respectivement la valeur définie. Vous pouvez donc définir une valeur comprise entre 1 et 16 pour chaque canal. Par défaut, cette valeur correspond à la lecture de la sortie actuelle du canal.

Configuration :

1. Allez dans Accueil > Menu principal > Menu RX, sélectionnez Sécurité intégrée, puis appuyez brièvement sur la molette de défilement pour entrer.
2. Réglez tous les canaux.
 - Sélectionnez Have output, appuyez brièvement sur la molette de défilement et le système affichera une interface d'invite ;
 - Réglez les commandes correspondantes sur les positions souhaitées et maintenez-les si nécessaire.
 - Sélectionnez Oui dans la fenêtre contextuelle, puis appuyez à nouveau brièvement sur la molette de défilement. Le réglage de sécurité intégrée pour tous les canaux est terminé.
3. Continuez à régler chaque canal individuellement si nécessaire.
 - Sélectionnez le canal à régler, appuyez brièvement sur la molette de défilement.
 - Sélectionnez la valeur appropriée ou réglez la commande correspondante sur la position souhaitée et maintenez-la enfoncée. Appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres.

Remarques :

1. Comme les informations du signal S.BUS contiennent des bits d'indicateur de sécurité intégrée, les informations de sécurité intégrée peuvent être transmises aux appareils suivants par les bits d'indicateur de sécurité intégrée plutôt que par l'état « Aucune sortie ». Les appareils suivants réagissent en fonction des informations analysées pour les bits d'indicateur de sécurité intégrée.
2. Pour le signal PWM/PPM/i-BUS sans bits d'indicateur de sécurité intégrée, il prend en charge le réglage du signal de sortie sur OFF en cas de sécurité intégrée, transmettant les informations de sécurité intégrée aux appareils suivants par un état sans sortie.
3. Cette option n'est pas activée par défaut, le récepteur ne transmet donc aucun signal en cas de perte du signal RC.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

13.3 Capteur

Cette fonction permet d'afficher les informations du capteur reçues par le récepteur sur l'émetteur. L'émetteur et le récepteur communiquent via une liaison ANT-2-Way, et tous les capteurs connectés au récepteur peuvent trouver les informations correspondantes dans ce menu de fonction.

13.3.1 Afficher les capteurs

Cette liste affiche toutes les données des capteurs connectés à cet émetteur, y compris l'ID du capteur, son type et sa valeur en temps réel.

[Type] : pour afficher le type de capteur. [ID] : pour afficher le numéro du capteur.

Par défaut, le numéro zéro dans la liste comprend la tension TX, la tension RX, la puissance du signal, le RSSI, le bruit et le SNR. Le numéro 1 correspond au premier capteur externe connecté au récepteur, et ainsi de suite, jusqu'à un total de 15 capteurs.

Les données de cette liste s'affichent en temps réel. Lorsque le récepteur est connecté à un capteur, cette liste est actualisée pour afficher les nouvelles données du capteur. Lorsque le capteur est déconnecté, ses données ne s'affichent plus.

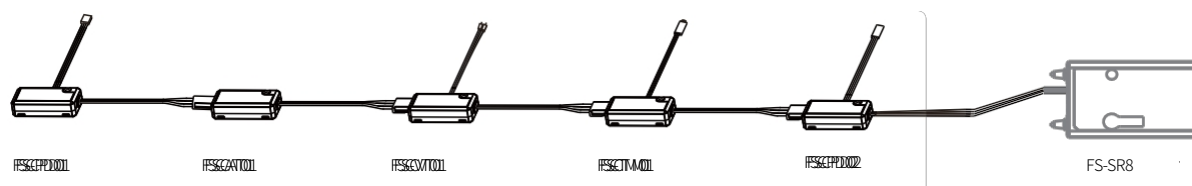
[Valeur] : pour afficher les données renvoyées par un capteur. Prend en charge les capteurs de la série i-BUS : FS-CAT01 (altitude), FS-CPD01 (vitesse/magnétique), FS-CPD02 (vitesse/lumière), FS-CVT01 (tension), FS-CTM01 (température) et FS-CGPS01 (GPS).

ID	Type	Value	
0	TX voltage	8.1V	✓
0	RX voltage	5.5V	✓
0	BVD Vol	0.01V	✓
0	Signal	100	
0	NOISE	-96dBm	
0	SNR	71dB	
0	RSSI	-26dBm	✓

indique que ce capteur est affiché sur la page d'accueil et peut être configuré en suivant les étapes suivantes : [Menu RX] > [Configuration du capteur] > [Affichage d'accueil] > [Oui].

i- Schéma de connexion du capteur de la série BUS :

En prenant comme exemple le récepteur FS-SR8 associé à l'émetteur FS-ST16, le capteur est connecté au connecteur SENS du FS-SR8. Si plusieurs capteurs sont connectés simultanément, le capteur suivant peut être connecté au connecteur IN du capteur précédent.



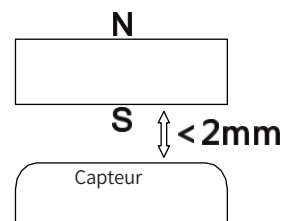
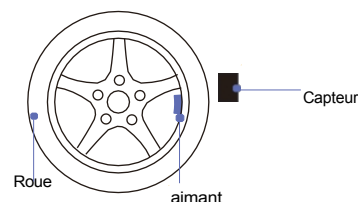
Capteur de vitesse (FS-CPD01, FS-CPD02)

Le capteur de vitesse est utilisé pour tester la vitesse du moteur.

- « Vitesse du moteur » indique que le capteur teste la vitesse du moteur ; « 0 tr/min » est la valeur mesurée.

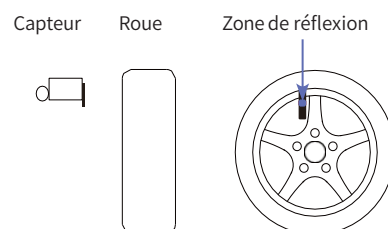
Capteur de vitesse à induction magnétique (FS-CPD01)

1. Connectez le capteur FS-CPD01 au récepteur ou à d'autres capteurs connectés au récepteur en utilisant la même méthode que celle indiquée ci-dessus ;
2. Placez le capteur à côté de l'aimant, qui est fixé à la position de la rotation axiale à tester (par exemple à l'intérieur du moyeu de roue du modèle réduit de voiture) ;
3. Placez le capteur à moins de 2 mm de l'aimant, le pôle sud ou nord de l'aimant étant parallèle au capteur ;
4. Allumez l'émetteur et sélectionnez [Capteur] > [Afficher le capteur]. Tournez le pignon. Lorsque la colonne [Type] affiche « RPM » et que la valeur RPM (0 tr/min) dans la colonne [Valeur] change, cela indique que l'installation a réussi. Sinon, répétez les étapes ci-dessus.



Capteur de vitesse à induction lumineuse (FS-CPD02)

1. Connectez le FS-CPD02 à l'appareil concerné, en utilisant la même méthode de connexion que ci-dessus.
2. Fixez le capteur et l'autocollant réfléchissant à l'emplacement de la rotation axiale à tester. Veillez à ce que l'autocollant soit bien à plat et perpendiculaire à la sonde du capteur. Maintenez une distance modérée entre la sonde du capteur et l'autocollant.
3. Allumez l'émetteur et sélectionnez [Capteur] > [Afficher le capteur]. Tournez l'engrenage. Lorsque la colonne [Type] affiche « RPM » et que la valeur RPM (0 tr/min) dans la colonne [Valeur] change, cela indique que l'installation a réussi. Sinon, répétez les étapes ci-dessus.



Capteur de température (FS-CTM01)

Utilisé pour surveiller la température de divers composants. La température du composant peut être surveillée via l'émetteur. Des alarmes peuvent être configurées.

1. Connectez le FS-CTM01 au récepteur ou à d'autres capteurs en utilisant la même méthode que pour les autres capteurs.
2. Utilisez un ruban adhésif double face spongieux pour coller la sonde de température sur la pièce que vous souhaitez surveiller (par exemple : moteur, batterie) ;
3. Allumez l'émetteur, entrez dans [Capteur] > [Afficher les capteurs] et tournez la molette. Si la colonne [Type] affiche « Température » et que la colonne [Valeur] affiche une température, l'installation a réussi. Sinon, répétez les étapes ci-dessus.

Capteur de tension (FS-CVT01)

Il sert à surveiller la tension de la batterie du modèle. La tension de la batterie peut être surveillée via l'émetteur. Des alarmes peuvent être réglées.

1. Connectez le FS-CPD02 en suivant les mêmes étapes que ci-dessus ;
2. Insérez les broches des fils rouge et noir dans la fiche de la batterie utilisée pour le test. Le fil rouge correspond à l'anode d'alimentation et le fil noir à la cathode d'alimentation. Veillez à les connecter correctement ;
3. Allumez l'émetteur, accédez au menu [Capteur] > [Afficher les capteurs] et tournez la molette. Si la colonne [Type] affiche « Tension externe » et que la colonne [Valeur] affiche une tension, l'installation a réussi. Sinon, répétez les étapes ci-dessus.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

numérique

13.3.2 Configuration des capteurs

Cette section décrit comment configurer les capteurs affichés sur la page Accueil 2, notamment si les capteurs doivent déclencher une alarme et les valeurs d'alarme haute et basse.

[Sélectionner le capteur] : permet de sélectionner le capteur à configurer et à afficher sur la page Accueil 2.

[Affichage d'accueil] : permet de définir si le capteur actuel doit être affiché sur la page principale. Un maximum de 4 capteurs peuvent être affichés sur la page d'accueil ; si plus de 4 sont sélectionnés, un message contextuel s'affiche indiquant « Pas plus de quatre capteurs peuvent être affichés ! ».

[Alarme] : permet de définir si les alarmes du capteur doivent être activées. Une fois cette fonction activée, vous pouvez définir la valeur d'alarme basse ou la valeur d'alarme haute.

Présentez le réglage des paramètres associés en utilisant la tension de l'émetteur comme exemple.

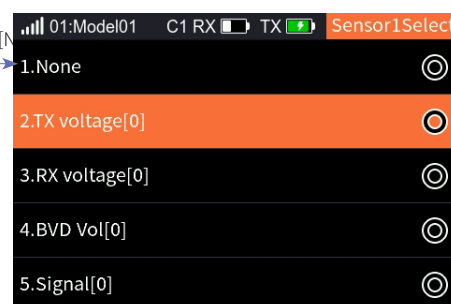
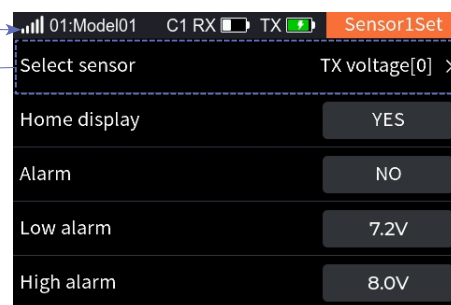
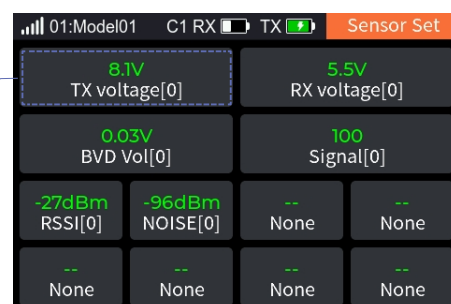
Configuration :

1. Sélectionnez [Tension TX] pour accéder à l'interface de configuration ;
2. Pour modifier le capteur affiché ici, sélectionnez [Sélectionner le capteur] pour accéder à l'interface des paramètres, choisissez le capteur que vous souhaitez afficher, puis appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir à l'interface précédente ;
3. Sélectionnez [Affichage d'accueil], appuyez brièvement sur la molette de défilement pour basculer entre [Oui] et [Non] ;
4. Sélectionnez [Alarme], appuyez brièvement sur la molette de défilement pour basculer entre [Oui] et [Non] ;
5. Sélectionnez [Alarme basse], réglez les valeurs d'alarme basse selon vos besoins ;
6. Sélectionnez [Alarme haute], réglez les valeurs d'alarme haute selon vos besoins.

Remarques :

1. Le réglage ne s'applique qu'au capteur actuel. Lorsque vous sélectionnez un autre capteur, les paramètres définis sont effacés.
2. Si le son du système et le son de l'alarme sont désactivés ([Configuration]>[Son]>[Système/Alarme]/[Alarme]), l'alarme ne se déclenchera pas même si elle est activée ici.

Pour les autres réglages du capteur, reportez-vous au réglage correspondant de la tension TX.



13.3.3 Vitesse et distance

Cette fonction permet de détecter le nombre de tours de roue et la distance parcourue.

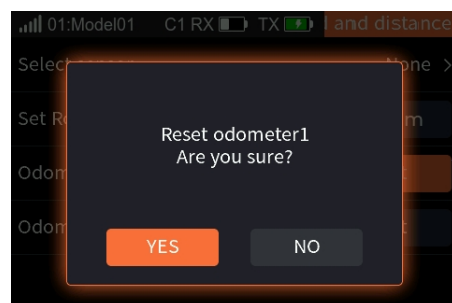
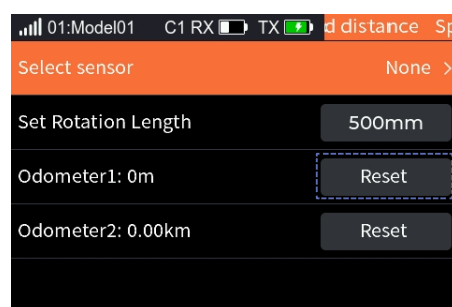
[Sélectionner les capteurs] : sélectionne le capteur cible. Si le capteur et le récepteur sont connectés, ils apparaissent automatiquement dans ce menu. Si plusieurs capteurs de vitesse sont connectés, l'affichage par défaut est réglé sur le capteur de vitesse ayant le numéro d'identification le plus petit.

[Définir la longueur de rotation] : si un capteur de vitesse est installé sur la roue, vous devez définir la longueur de rotation. Cette longueur sera utilisée pour calculer la distance parcourue. Appuyez brièvement sur le bouton Haut ou Bas pour régler le rayon.

[Compteur kilométrique 1] : le compteur kilométrique 1 sert à enregistrer la distance parcourue.

[Compteur kilométrique 2] : le compteur kilométrique 2 sert à enregistrer la distance totale parcourue, c'est-à-dire la distance cumulée depuis chaque session.

Sélectionnez l'option de réinitialisation à droite de [Compteur kilométrique 1] ou [Compteur kilométrique 2] pour faire apparaître une fenêtre contextuelle du système. Choisissez [Oui] pour réinitialiser le compteur kilométrique 1 ou le compteur kilométrique 2.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

numérique

13.3.4 Calibrage de la tension BVD

Il peut y avoir une différence de tension entre la tension détectée par le récepteur et la tension réelle de la batterie. Utilisez cette fonction pour définir un coefficient d'étalonnage pour le récepteur afin que la tension affichée sur l'interface soit égale à la tension de la batterie, c'est-à-dire que la somme de la tension détectée et du coefficient d'étalonnage soit égale à la tension affichée sur l'interface.

La plage de détection de tension BVD est comprise entre 0 et 70 V.

Tension de la batterie Affiche en temps réel la valeur de détection de la tension de la batterie renvoyée par le récepteur.

Remarque :

1. Cette fonction est disponible pour les récepteurs ANT dotés de la fonction BVD, qui doivent être en communication bidirectionnelle avec l'émetteur.
2. Veillez à connecter correctement le câble BVD et l'anode et la cathode de la batterie comme indiqué dans le schéma ci-dessous.

Configuration :

Connectez correctement la ligne de détection BVD avant la configuration, puis effectuez l'étalonnage.

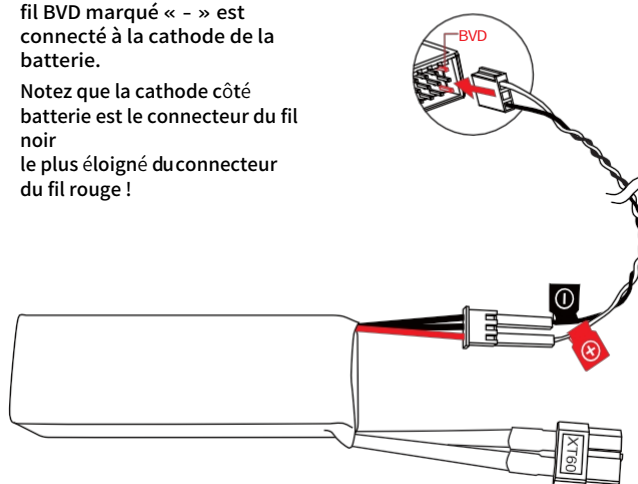
Remarque : veuillez vous référer à la valeur de tension du multimètre pour l'étalonnage.

1. Sélectionnez [Calibrage de tension BVD] pour accéder à l'interface de réglage des fonctions.
2. Modifiez ensuite la valeur de tension de la batterie selon vos besoins.
 - Sélectionnez [Calibration]. Une fois le calibrage réussi, cliquez sur « YES » dans la fenêtre contextuelle.



❗ Assurez-vous que le fil BVD marqué « + » est connecté à l'anode de la batterie et que le fil BVD marqué « - » est connecté à la cathode de la batterie.

Notez que la cathode côté batterie est le connecteur du fil noir le plus éloigné du connecteur du fil rouge !



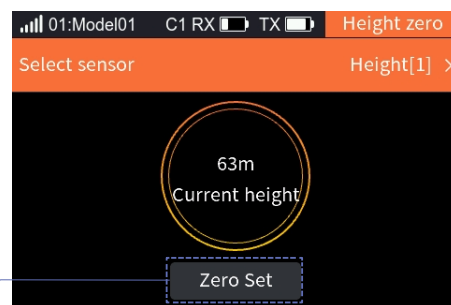
13.3.5 Hauteur zéro

Réinitialisez les données du capteur d'altitude.

[Sélectionner le capteur] : sélectionnez le capteur d'altitude qui doit être remis à zéro. Si plusieurs capteurs d'altitude sont connectés, l'affichage par défaut est réglé sur le capteur d'altitude ayant le numéro d'identification le plus petit.

[Remise à zéro] : Permet de régler l'altitude actuelle à 0 mètre. Configuration :

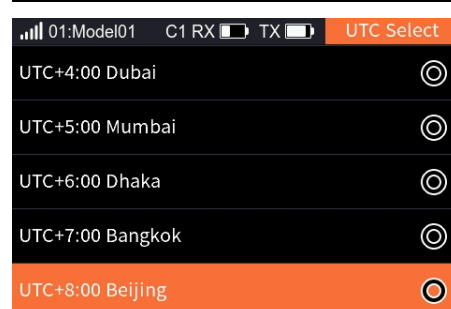
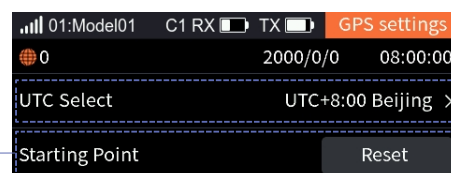
1. Sélectionnez [Sélectionner le capteur], puis choisissez le capteur d'altitude selon vos besoins ;
2. Sélectionnez [Réglage du zéro], puis sélectionnez « Oui » dans la fenêtre contextuelle qui s'affiche.



13.3.6 Réglage GPS

Cette fonction est applicable au module FS-CGPS01. Vous pouvez afficher les informations relatives au GPS reçues du côté émetteur, telles que la vitesse, la distance, l'altitude relative, l'élévation, la latitude et la longitude. Vous pouvez également calibrer le GPS, sélectionner le fuseau horaire et réinitialiser le point de départ. [Sélection UTC] : affiche le fuseau horaire défini. Accédez à l'interface de sélection du fuseau horaire, puis appuyez sur le bouton POWER pour revenir à l'interface précédente.

[Point de départ] : Sélectionnez [Réinitialiser] pour réinitialiser la position du point de départ.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Affichage GPS

Pour afficher le nombre de satellites renvoyés

par le GPS.
Lorsque le nombre de satellites affichés est supérieur que 10, la précision du positionnement GPS est élevée, sinon il y a une erreur de positionnement.

par le GPS.

Pour afficher la date et l'heure au format 24 heures.

Pour afficher la latitude et la longitude du modèle en temps réel.

Pour indiquer si le positionnement a réussi ou non. Si l'icône est verte, cela signifie que le positionnement a réussi ; si l'icône est grise, cela signifie que le positionnement a échoué.



Zone d'affichage des données du modèle

Pour afficher la latitude et la longitude en temps réel du point de départ.



13.4 i-BUS Set

Cette fonction sert à configurer le module d'extension i-BUS.

La fonction i-BUS est principalement utilisée pour l'extension des servos. Si un câble est trop court ou si le nombre de servos dépasse les sorties du récepteur, le récepteur de bus série i-BUS offre une option pratique pour l'extension. Lorsque vous utilisez le récepteur de bus série i-BUS, assurez-vous qu'il est alimenté séparément afin de garantir que les servos disposent d'une puissance suffisante. Notez que l'émetteur et le récepteur doivent être appairés de manière bidirectionnelle.

Configuration :

1. L'émetteur communique bidirectionnellement avec le récepteur ;
2. Connectez le FS-CEV04 au connecteur SERVO du récepteur ;
3. Sélectionnez [i-BUS Set] pour accéder aux interfaces de configuration ;
4. Sélectionnez le canal à attribuer, et une fenêtre d'invite apparaîtra ;
5. Utilisez l'outil approprié pour appuyer sur le bouton K1, K2, K3 ou K4 du FS-CEV04 afin d'attribuer le canal sélectionné à C1, C2, C3 ou C4 ;
6. Une fois l'attribution réussie, la fenêtre d'invite s'affiche sur l'interface ; appuyez ensuite brièvement sur le bouton central pour quitter ;
7. Répétez les étapes ci-dessus si nécessaire.

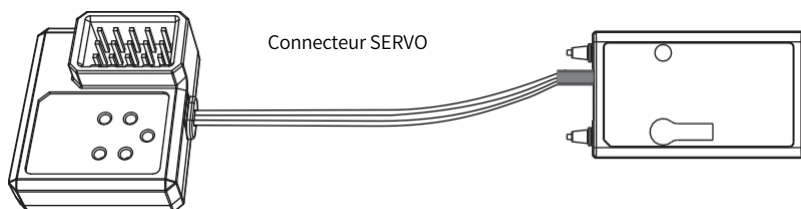
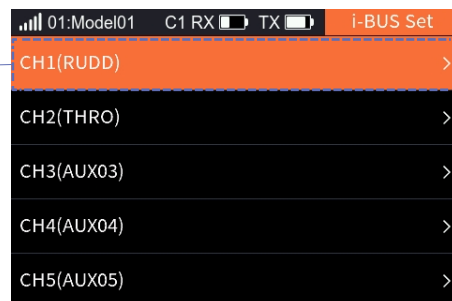


Schéma de connexion FS-CEV04 (FS-SR8)



微信公众号



Bilibili



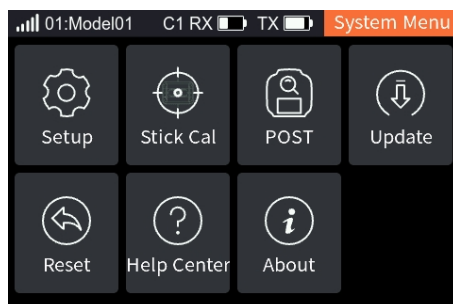
Website



Facebook

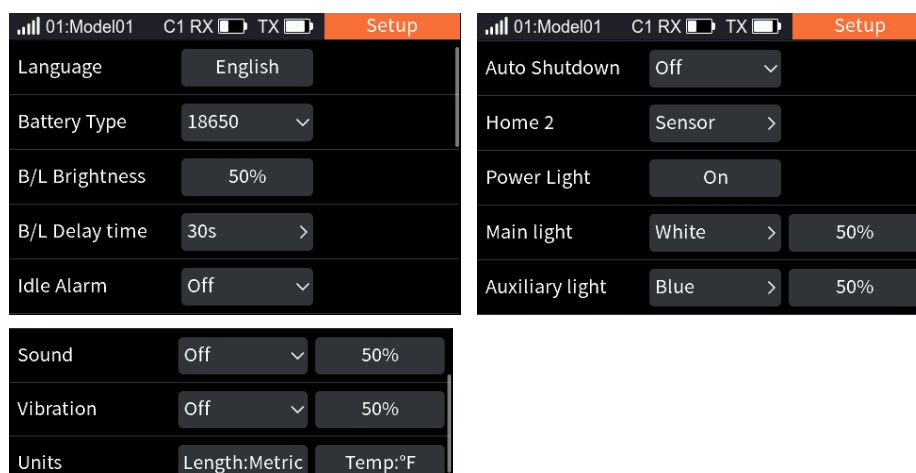
14. Menu Système

Le menu Système sert principalement à régler diverses fonctions du transmetteur, telles que les paramètres d'affichage, les paramètres audio, etc.



14.1 Configuration

Cette section présente les paramètres de certaines fonctions système. Accédez aux fonctions système via [Menu principal] > [Menu système] > [Configuration].



14.1.1 Langue

Permet de définir la langue du système de l'émetteur, avec deux options : [English] et [简体中文]. Configuration :

Sélectionnez [Langue], appuyez brièvement sur la molette de défilement pour changer la langue.

14.1.2 Type de batterie

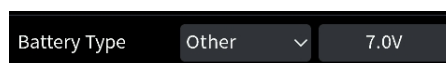
Vous pouvez définir le type de batterie pour l'alimentation électrique de l'émetteur. Les options disponibles sont [18650], [2S LiPo] et [Autre].

Lorsque le système est en état de basse tension, il émet une alarme. Évitez les accidents causés par un fonctionnement prolongé en basse tension.

Si le type de batterie sélectionné est 18650 ou 2S LiPo, le système passera en état de basse tension lorsque la tension de la batterie sera inférieure à 7,2 V. L'interface affichera alors les messages d'avertissement correspondants.

Configuration :

Sélectionnez [Type de batterie], sélectionnez le type de batterie dans la liste déroulante en fonction de la situation réelle, puis appuyez brièvement sur la molette de défilement pour valider le réglage.



- Si vous sélectionnez [Autre], la valeur d'alarme par défaut est 7 V. Vous pouvez régler la valeur d'alarme conformément au manuel d'utilisation de la batterie que vous utilisez.

14.1.3 B/L Luminosité

Permet de régler le rétroéclairage de l'émetteur. La plage de réglage est comprise entre 10 % et 100 %. Configuration :

:

Sélectionnez [B/L Brightness] (Luminosité B/L), modifiez le pourcentage selon vos besoins, puis appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres.

14.1.4 Délai B/L

Permet de régler la durée de luminosité de l'écran d'affichage. En l'absence d'action sur le bouton EXIT, le bouton MENU, la molette de défilement et le bouton d'alimentation, l'écran d'affichage passe en mode veille après avoir dépassé le délai défini. À ce stade, une nouvelle action sur le bouton EXIT, le bouton MENU, la molette de défilement ou le bouton d'alimentation permet de réactiver l'écran.

Vous pouvez sélectionner [5 s], [10 s], [30 s], [1 min], [2 min], [5 min], [10 min], [5 min] et [ON]. Le réglage par défaut est [30 s]. Configuration :

Sélectionnez [Délai B/L], sélectionnez l'option de délai de rétroéclairage appropriée selon vos besoins, puis appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

numérique

14.1.5 Alarme d'inactivité

Définissez si vous souhaitez activer les rappels d'alarme d'inactivité et l'heure de l'alarme. Vous pouvez sélectionner [3 m], [5 m], [10 m], [20 m] et [Désactivé]. Le réglage par défaut est [3 m].

Configuration :

Sélectionnez [Alarme d'inactivité], sélectionnez l'heure d'alarme d'inactivité appropriée, puis appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres.

14.1.6 Arrêt automatique

Définissez si vous souhaitez activer la fonction d'arrêt automatique et le délai d'arrêt automatique.

Une fois cette fonction activée, si aucune opération n'est effectuée sur l'émetteur et qu'aucune communication bidirectionnelle n'est établie avec le récepteur dans le délai défini, l'émetteur s'éteindra automatiquement.

Vous pouvez sélectionner [5 m], [10 m], [30 m] et [Fermer]. Le réglage par défaut est [5 m].

Configuration :

Sélectionnez [Arrêt automatique], sélectionnez le délai d'arrêt automatique approprié, puis appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres.

14.1.7 Accueil 2

Veuillez vous reporter à la section [5. Interface système] pour cette fonction.

14.1.8 Voyant d'alimentation

Permet d'activer ou de désactiver le voyant LED situé sur le bouton d'alimentation. Le voyant d'alimentation est activé par défaut lorsque l'appareil est sous tension.

Configuration :

Sélectionnez [Voyant d'alimentation], appuyez brièvement sur la molette de défilement pour basculer entre [Activé] et [Désactivé].



14.1.9 Éclairage principal

Définissez les couleurs et les niveaux de luminosité des lumières d'ambiance principales. Vous pouvez choisir d'éteindre les lumières d'ambiance supérieures, de les utiliser comme indicateur de batterie ou indicateur d'accélération, et régler les types de couleurs et les niveaux de luminosité des lumières d'ambiance.

- Indicateur de batterie : lorsque le voyant est vert, cela signifie que la tension de la batterie est supérieure ou égale à la valeur d'alarme ; sinon, il sera rouge.
- Indicateur d'accélérateur : lorsque le voyant est bleu, cela signifie que la manette des gaz est en position neutre ; sinon, le voyant passe du bleu au rouge.
- Couleur de la lumière ambiante : rouge, vert, bleu, jaune, cyan, violet, blanc ou éblouissant en option.
- Niveau de luminosité : par défaut à 50 %, réglable dans une plage de 10 % à 100 %. Configuration :
 1. Allez dans Accueil > Menu principal > Menu système, sélectionnez Éclairage ambiant principal, puis appuyez sur la molette de défilement pour valider.
 2. Sélectionnez l'élément de fonction approprié et appuyez sur la molette de défilement pour confirmer, puis appuyez brièvement sur le bouton EXIT pour revenir à l'interface précédente.
 3. Sélectionnez Luminosité et appuyez brièvement sur la molette de défilement. Faites ensuite défiler la molette pour régler la valeur souhaitée, puis appuyez sur la molette de défilement.

14.1.10 Éclairage auxiliaire

Les fonctions et les réglages sont identiques à ceux des lumières d'ambiance principales. Reportez-vous à la description de la section [14.1.9 Lumière principale].



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

14.1.11 Son

Réglez le niveau et le type de volume du son du haut-parleur.

Plage de réglage du volume : 10 à 100 %, la valeur par défaut est 50 %.

Vous pouvez régler [Sys/ALM], [Système], [Alarme] et [Arrêt]. Le réglage par défaut est [Sys/ALM]. Configuration :

1. Sélectionnez [Son], sélectionnez le type de son souhaité dans le menu déroulant selon vos besoins, puis appuyez brièvement sur la molette de défilement pour valider le réglage.
2. Sélectionnez le pourcentage et définissez une valeur appropriée selon vos besoins, puis appuyez brièvement sur la molette de défilement pour enregistrer les paramètres.

14.1.12 Vibration

Définissez le niveau d'intensité et le type du moteur à vibration. Plage de réglage du

niveau d'intensité : 10 à 100 %, la valeur par défaut est 50 %.

Vous pouvez régler [Sys/ALM], [Système], [Alarme] et [Désactivé]. Le réglage par défaut est [Sys/ALM]. Veuillez vous reporter à la section [14.1.11 Son] pour cette fonction.

14.1.13 Unités

Choisissez les unités à utiliser pour la longueur et la température.

Unité de longueur : choisissez entre le système métrique et le système impérial. L'unité par défaut est le système métrique.

Unité de température : vous pouvez choisir entre Celsius et Fahrenheit. L'unité par défaut est Celsius. Configuration :

Sélectionnez [Unités], sélectionnez l'unité de longueur ou l'unité de température, appuyez brièvement sur la molette de défilement pour changer d'unité.

14.2 Stick Cal

Veuillez vous reporter à la section [4.4 Calibrage du stick] pour cette fonction.

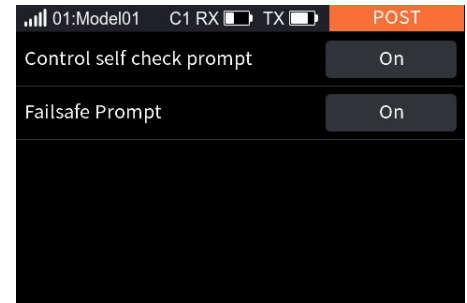


14.3 POST

Permet de définir si la fonction d'invite d'autocontrôle pour les composants de contrôle au démarrage et la fonction d'invite de sécurité intégrée au démarrage doivent être activées. Les deux sont activées par défaut.

Configuration :

1. Sélectionnez [Invite d'autocontrôle des commandes], appuyez brièvement sur la molette de défilement pour basculer entre [Activé] et [Désactivé] ;
2. Sélectionnez [Invite de sécurité intégrée], appuyez brièvement sur la molette de défilement pour basculer entre [Activé] et [Désactivé].



14.4 Mise à jour du micrologiciel

Pour mettre l'émetteur en mode mise à jour. En cas de mise à jour du micrologiciel de l'émetteur, utilisez cette fonction pour mettre d'abord l'émetteur en mode mise à jour, puis mettez à niveau le micrologiciel de l'émetteur.



Avertissement

- **Ne débranchez pas le câble USB Type-C pendant la mise à jour du micrologiciel.**

Ce micrologiciel peut être mis à jour de deux manières.

- Le micrologiciel de cet émetteur peut être mis à jour via Flysky Assistant (le micrologiciel de Flysky Assistant est disponible sur le site officiel de Flysky www.flysky-cn.com).
- Vous pouvez également le mettre à jour en suivant les étapes ci-dessous :
 1. Téléchargez et ouvrez le dernier micrologiciel officiel.
 2. Connectez l'émetteur à l'ordinateur à l'aide du câble USB Type-C.
 3. Allez dans Accueil > Menu principal > Menu système, sélectionnez Mise à jour du micrologiciel, puis appuyez brièvement sur la molette de défilement. Un écran d'invite s'affiche, sélectionnez Oui, puis appuyez brièvement sur la molette de défilement pour passer en mode de mise à jour.
 4. Une fois les étapes ci-dessus terminées, cliquez sur Mise à jour dans la fenêtre du micrologiciel sur l'ordinateur pour lancer la mise à jour.
 5. L'émetteur se rallumera une fois le processus de mise à jour terminé. Retirez ensuite le câble USB Type-C et fermez le micrologiciel.



Attention

- **Après une mise à jour du micrologiciel, il se peut que le récepteur ne soit pas connecté. Si tel est le cas, le micrologiciel du récepteur doit être mis à jour.**



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

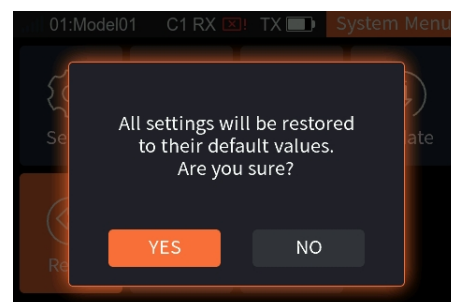
numérique

14.5 Réinitialisation d'usine

Permet de restaurer tous les réglages et paramètres de l'émetteur, c'est-à-dire que toutes les données et tous les réglages du modèle sont restaurés à leur état par défaut.

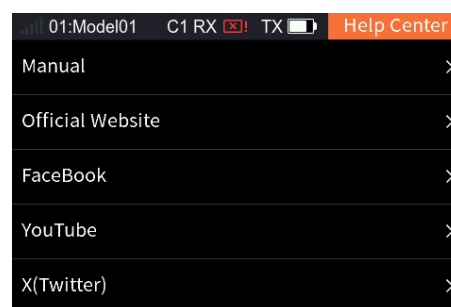
Configuration :

Sélectionnez [Réinitialiser], le système affiche une fenêtre contextuelle, sélectionnez [Oui] pour terminer les réglages.



14.6 Centre d'aide

Sous cette interface fonctionnelle, vous trouverez le manuel du produit, ainsi que le site Web officiel, Facebook, YouTube et X (Twitter). Les utilisateurs peuvent choisir le code QR correspondant selon leurs besoins et le scanner pour afficher les informations.



14.7 À propos

Cette fonction contient des informations de base telles que le nom du produit, la version du micrologiciel, la date de version, le matériel et la version de la bibliothèque RF.



15. Attribution des commutateurs

Comment configurer un commutateur pour certaines fonctions.

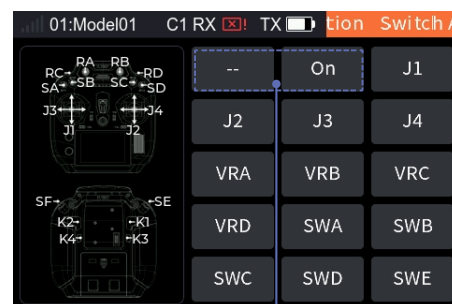
15.1 Réglage normal du commutateur ON/OFF

Si la fonction ne nécessite pas de commande par commutateur, elle peut être réglée sur « -- », auquel cas elle sera toujours désactivée. Elle peut également être réglée sur un état actif, auquel cas elle sera toujours activée. Lors de l'exécution de la fonction d'entraînement, l'état de commutation de la télécommande de l'élève peut être réglé via cette fonction.

Configuration :

1. Accédez à l'interface d'attribution des commutateurs ;
2. Sélectionnez [ON] ou [--] ;
3. Sélectionnez « -- » pour annuler le commutateur si une commande physique est attribuée à l'émetteur.

Remarque : le commutateur d'action ne prend pas en charge le réglage Normal ON ou Normal OFF.



Faites défiler la molette pour sélectionner l'état du commutateur, [--] indique toujours désactivé et [ON] indique toujours activé.

15.2 Réglage du commutateur de position

Pour les commutateurs à deux ou trois positions, vous pouvez régler n'importe quelle position sur On ou Off.

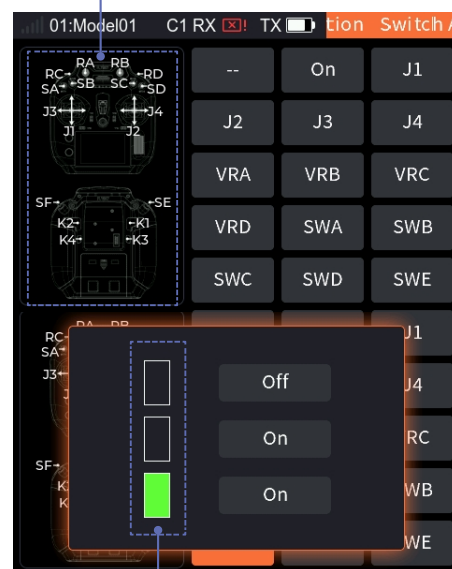
Configuration :

1. Accédez à l'interface d'attribution des commutateurs ;
2. Faites défiler la molette selon vos besoins pour sélectionner la commande appropriée ou basculez la commande correspondante, telle que SWC, puis appuyez brièvement sur la molette ;
3. Faites défiler la molette pour sélectionner n'importe quelle position [ON] ou [OFF], définissez l'état ON/OFF de cette position.

Remarques :

1. Tous les commutateurs commençant par « SW » sont des commutateurs de position.
2. Cette fonction de commutateur est « Action Switch ». Autrement dit, le passage de la position « OFF » à la position « ON » est une action valide, et cette fonction est un commutateur à usage unique.

Aperçu de l'image du commutateur : le commutateur actuellement sélectionné s'affiche en orange, tandis que ceux qui ne sont pas sélectionnés s'affichent dans une couleur plus claire.



Pour afficher la position actuelle de la commande.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

numérique

15.3 Réglage des commutateurs continus

Pour les commandes continues telles que les manettes ou les boutons, la position ON ou OFF peut être réglée de manière plus flexible en fonction des différents types de réglage.

Appuyez brièvement sur la molette de défilement pour basculer entre Line. (linéaire) et Sym. (symétrique).

Appuyez brièvement sur la molette de défilement pour basculer entre Hys. (hystérésis) et Box.

Appuyez brièvement sur la molette de défilement pour basculer entre Post.etReverse.

Pour afficher l'état du commutateur dans cette zone. Le vert signifie ON, le rouge signifie OFF, le jaune signifie Hys (hystérésis).

Pour afficher la valeur de position ON par défaut. Appuyez brièvement sur la molette de défilement pour régler la position actuelle de la commande sur ON.

Pour afficher la valeur de position OFF par défaut. Appuyez brièvement sur la molette de défilement pour régler la position actuelle de la commande sur OFF.

Le triangle signifie la position actuelle de la commande.

Mode linéaire/symétrique

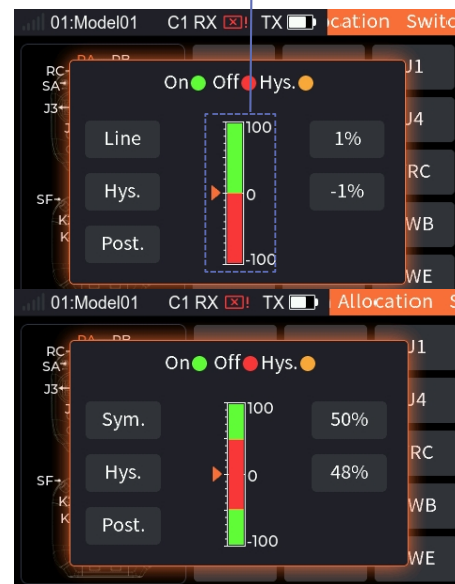
[Ligne] : désigne le réglage séparé de la position ON ou OFF pour toute la course de commande.

[Sym.] : désigne le réglage symétrique de la position ON ou OFF pour la partie supérieure ou inférieure, avec le point neutre comme référence. Vous pouvez basculer entre la position ON et OFF à l'aide des boutons Posit. (Positif) ou Reve. (Inversé). En prenant l'état du commutateur Post. comme exemple, la méthode de réglage de l'état du commutateur inversé peut être consultée à l'aide des étapes suivantes :

Configuration :

1. Accédez à l'interface Switch Allocation (Attribution des commutateurs) ;
2. Faites défiler la molette selon vos besoins pour sélectionner la commande appropriée ou basculez la commande correspondante, telle que VRD, puis appuyez brièvement sur la molette de défilement ;
3. Sélectionnez [Ligne] pour changer de type ;
4. Réglez l'état du commutateur sur [Post.] ;
5. Tournez le VRD dans une position appropriée,
6. Tournez le VRD dans une position appropriée, sélectionnez la première case de fonction à droite de la « Zone d'affichage de l'état de contrôle » et appuyez brièvement sur la molette de défilement pour régler cette position sur « On ».
7. Tournez le VRD dans une position appropriée, sélectionnez la deuxième case de fonction à droite de la « zone d'affichage de l'état de contrôle » et appuyez brièvement sur la molette de défilement pour régler cette position sur « Off ».

Zone d'affichage de l'état de contrôle



Mode hystérésis/boîte

[Hys.] : signifie le réglage de la limite pour ON ou OFF uniquement. Vous pouvez régler l'intervalle d'hystérésis en jaune pour la limite. Lorsque la position de contrôle se trouve dans l'intervalle d'hystérésis, l'état précédent est conservé.

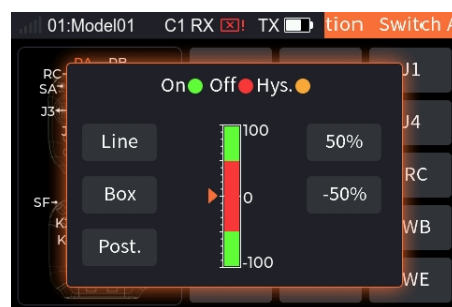
[Boîte] : La boîte n'a pas d'intervalle d'hystérésis. Vous pouvez définir deux valeurs limites pour la zone d'activation/désactivation. Lorsque le commutateur se trouve en dehors de cette zone, son état est opposé à celui qu'il aurait s'il se trouvait à l'intérieur de cette zone.

Vous pouvez basculer entre la position ON et OFF à l'aide de Posit. ou Reve.

En prenant l'état de commutation Post. comme exemple, la méthode pour définir l'état de commutation inverse peut se référer aux étapes suivantes :

Configuration :

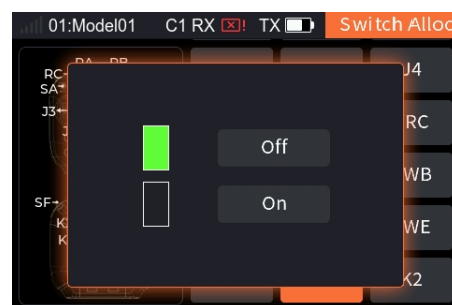
1. Accédez à l'interface d'attribution des commutateurs ;
2. Faites défiler la molette selon vos besoins pour sélectionner la commande appropriée ou basculez la commande correspondante, telle que VRD, puis appuyez brièvement sur la molette de défilement ;
3. Sélectionnez [Hys.] pour changer de type ;
4. Réglez l'état du commutateur sur [Post.] ;
5. Tournez le VRD dans une position appropriée,
6. Tournez le VRD dans une position appropriée, sélectionnez la première case de fonction à droite de la « zone d'affichage de l'état de contrôle » et appuyez brièvement sur la molette de défilement pour régler cette position sur « On ».
7. Tournez le VRD dans une position appropriée, sélectionnez la deuxième case de fonction à droite de la « zone d'affichage de l'état de contrôle » et appuyez brièvement sur la molette de défilement pour régler cette position sur « Off ».



15.4 Interrupteur à bouton à réinitialisation automatique

Pour ce type de bouton, vous pouvez définir deux états : Activé et Désactivé. L'état est opposé lorsque le bouton est enfoncé et lorsqu'il revient en position initiale. Configuration :

1. Accédez à l'interface « Switch Allocation » (Attribution des commutateurs) ;
2. Faites défiler la molette selon vos besoins pour sélectionner la commande appropriée ou basculez la commande correspondante, telle que K2, puis appuyez brièvement sur la molette ;
3. Faites défiler la molette pour sélectionner n'importe quelle position [ON] ou [OFF], puis définissez l'état ON/OFF de cette position.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

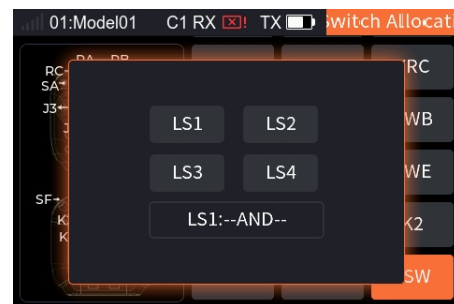
numérique

15.5 Réglage des commutateurs logiques

Fournit l'interface permettant de sélectionner les commutateurs logiques. Les utilisateurs peuvent prévisualiser les commutateurs de composants correspondants et les relations logiques des commutateurs logiques, et peuvent cliquer sur la case de prévisualisation pour accéder à l'interface de réglage des commutateurs logiques afin de réinitialiser les commutateurs logiques.

Configuration :

1. Accédez à l'interface d'attribution des commutateurs ;
2. Faites défiler la molette pour sélectionner [LSW] et une fenêtre contextuelle apparaît, choisissez le commutateur logique que vous souhaitez définir, puis appuyez brièvement sur la molette pour enregistrer les paramètres.



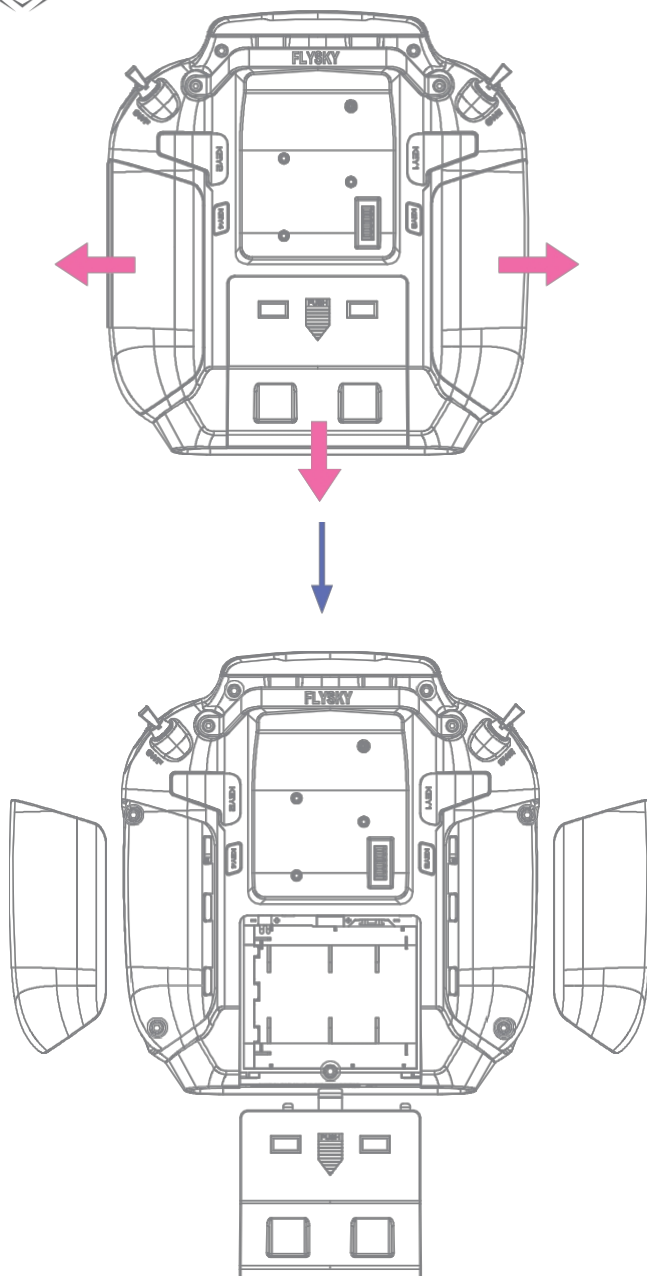
16. Personnalisation par l'utilisateur

Le système prend en charge le remplacement par l'utilisateur de la plaque d'étranglement à détection de recul, le montage et le démontage du support mobile, le remplacement de l'ensemble cardan et l'installation de l'antenne SMA selon les besoins.

16.1 Remplacer la plaque d'étranglement

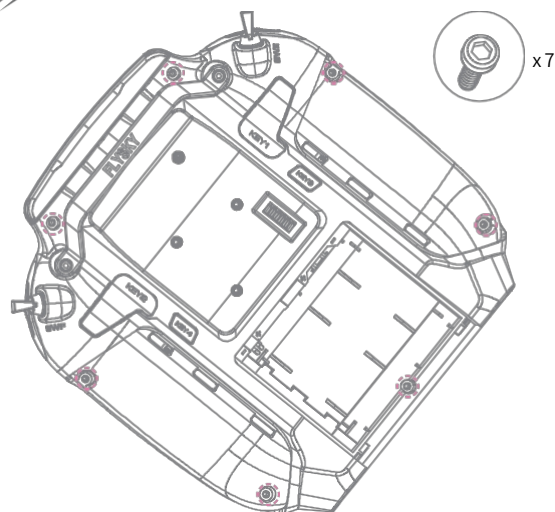
L'émetteur FS-ST16 est livré d'usine avec une plaque d'accélérateur sans décalage. Si vous souhaitez utiliser une plaque d'accélérateur avec décalage, veuillez suivre les étapes ci-dessous pour la remplacer.

1



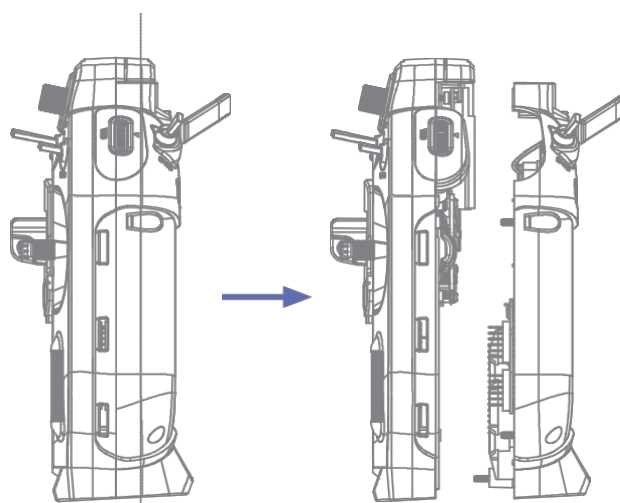
1. Retirez le couvercle de la batterie et les revêtements en caoutchouc souple gauche et droit.

2



- 2 Utilisez un tournevis hexagonal pour retirer les 7 vis qui fixent le capot arrière.

3



3. Séparez la couverture avant de la couverture arrière.



微信公众号



Bilibili

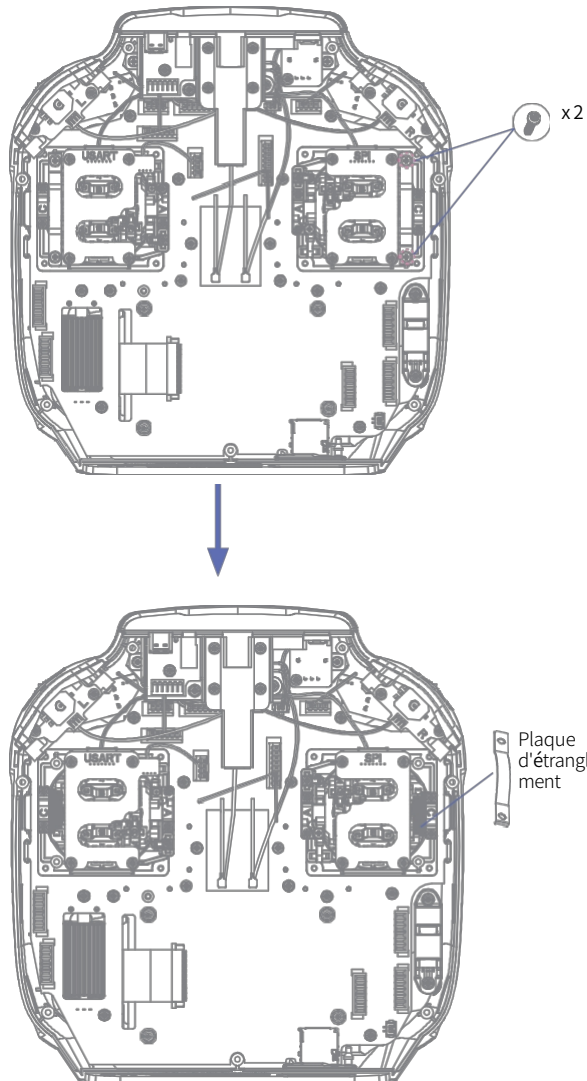


Website



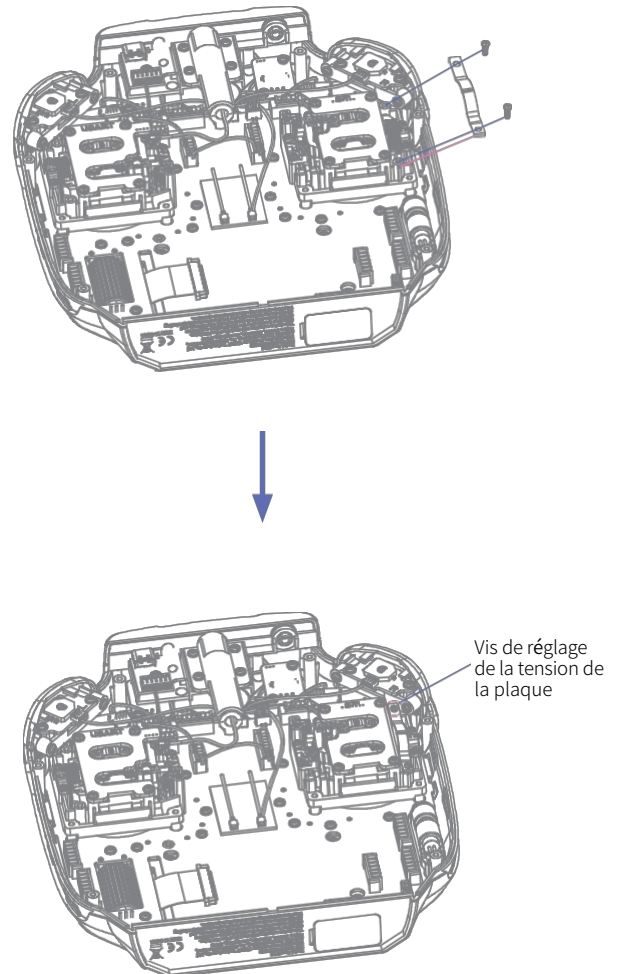
Facebook

4



4. Commencez par retirer les 2 vis indiquées sur le schéma, puis retirez la plaque d'étranglement.

5



5. Installez la plaque d'accélérateur à détection de recul. Assurez-vous que l'extrémité courbée de la plaque est installée sur l'extrémité avec la fente de positionnement et vérifiez qu'elle est correctement installée, c'est-à-dire que la vis doit être serrée. La tension de l'autre extrémité de la plaque peut être ajustée selon les préférences personnelles.

6

6. Remettez le couvercle arrière de l'émetteur en place, serrez les vis et réinstallez les poignées en caoutchouc souple gauche et droite.



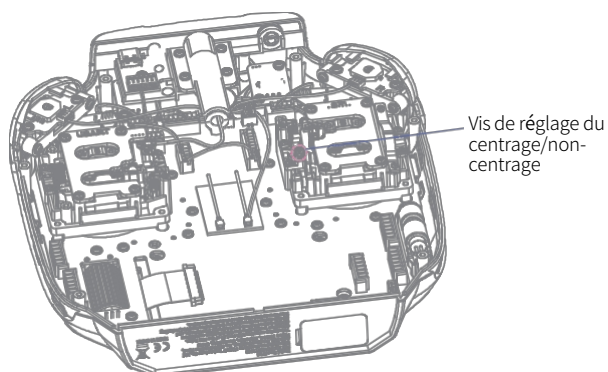
16.2 Manette des gaz (sans centrage et avec centrage)

Suivez ces étapes pour remplacer un bâton non centré par un bâton centré.

1

1. Reportez-vous aux étapes décrites dans [16.1 Remplacer la plaque d'accélérateur] pour retirer le capot arrière de l'émetteur.

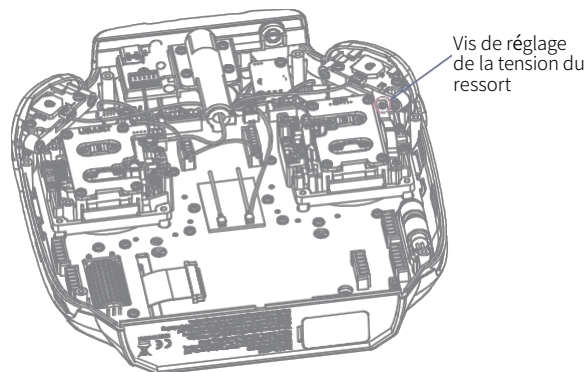
2



2. En prenant le manche gauche comme exemple, tournez la vis correspondante dans le sens antihoraire à l'aide d'un tournevis cruciforme pour augmenter la pression du ressort de centrage, ce qui modifiera le manette dans un état de centrage. À l'inverse, tourner la vis correspondante dans le sens horaire fera passer la manette dans un état de non-centrage.

Remarque : veuillez à ne pas exercer une force excessive lors du réglage ; si la vis est trop desserrée, elle risque de tomber.

3



3. Si nécessaire, vous pouvez régler la vis indiquée sur le schéma tout en déplaçant le stick des gaz.

4

4. Remettez le couvercle arrière de l'émetteur en place, serrez les vis et réinstallez les poignées en caoutchouc souple gauche et droite.

Remarque : après avoir suivi les étapes ci-dessus, veuillez vous reporter à la section [4.4 Calibrage des manettes] pour calibrer les manettes.



微信公众号



Bilibili



Website



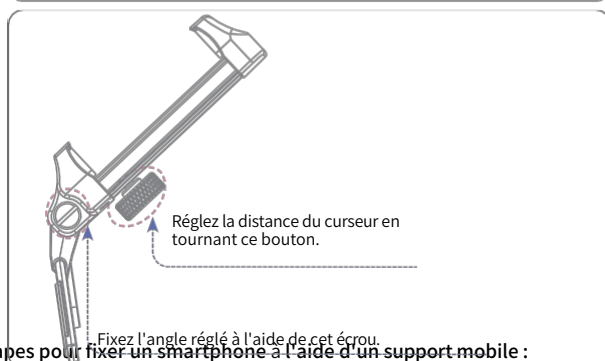
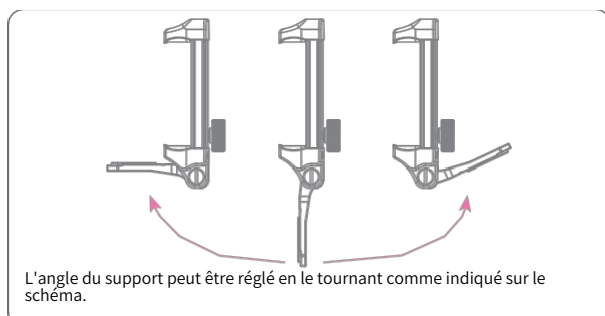
Facebook

numérique

16.3 Instructions d'installation du support mobile

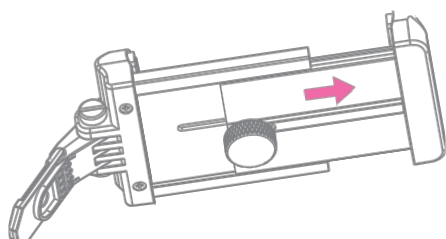
Vous pouvez utiliser le support mobile pour fixer des appareils tels que des smartphones sur l'émetteur.

Présentation du support mobile :



Étapes pour fixer un smartphone à l'aide d'un support mobile :

1



1. Tournez le bouton qui fixe le curseur dans le sens inverse des aiguilles d'une montre jusqu'à ce qu'il se desserre, puis faites glisser le curseur du support mobile jusqu'à la position souhaitée.

2

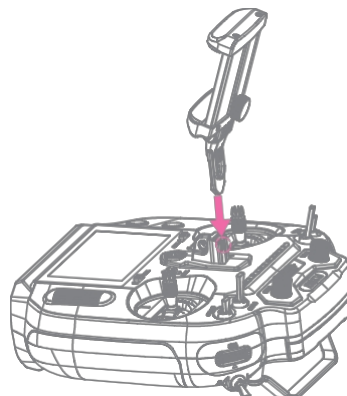
2. Placez le smartphone ou tout autre appareil au centre du support, en veillant à ce qu'il soit bien équilibré des deux côtés afin d'éviter qu'il ne tombe en raison d'un écran incliné vers la gauche ou vers la droite.

3

l'appareil mobile en place.

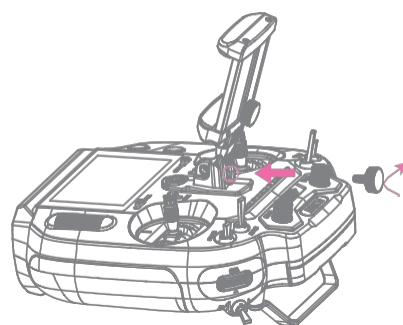
Étapes d'installation du support mobile :

1



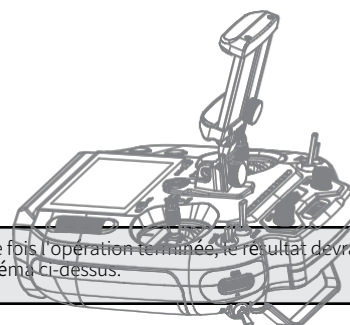
1. Insérez le support mobile dans la fente prévue à cet effet sur l'émetteur.

2



2. Fixez le support mobile à l'aide d'un écrou.

3



3. Une fois l'opération terminée, le résultat devrait ressembler au schéma ci-dessus.



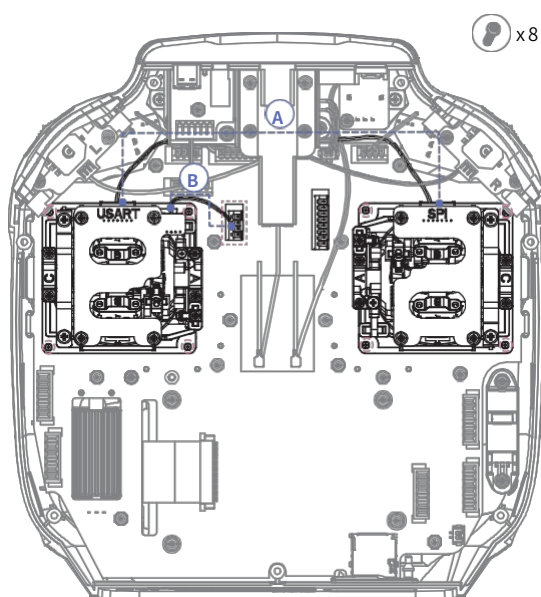
16.4 Instructions de remplacement de l'ensemble cardan

Cet émetteur est livré avec un ensemble cardan Hall par défaut. Si vous souhaitez le remplacer par un ensemble cardan à potentiomètre, suivez ces étapes pour le fixer sur l'émetteur.

1

1. Reportez-vous aux étapes décrites dans [16.1 Remplacement de la plaque d'étranglement] pour retirer le capot arrière de l'émetteur.

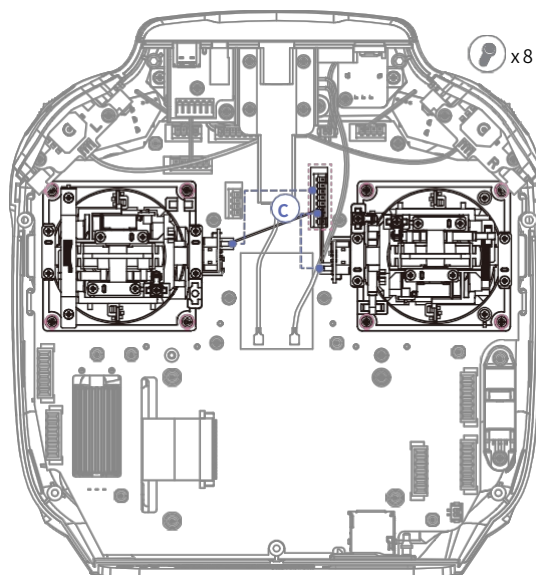
2



2. Commencez par retirer délicatement les boutons VRC et VRD, puis débranchez le câble de connexion du cardan de la carte mère de l'émetteur. À l'aide d'un tournevis cruciforme, retirez les 8 vis, puis retirez délicatement le cardan Hall.

- A : connexions USART et SPI pour l'ensemble cardan ;
- B : connexion USART entre le cardan et la carte mère de l'émetteur.

3



3. Comme indiqué sur le schéma, placez d'abord l'ensemble cardan à potentiomètre sur l'émetteur et serrez les 8 vis à l'aide d'un tournevis cruciforme. Connectez ensuite l'ensemble cardan à la carte mère de l'émetteur, puis installez les boutons VRC et VRD.

- C : Connexion entre le cardan et la carte mère de l'émetteur.

4

4. Remettez le couvercle arrière de l'émetteur en place, serrez les vis et réinstallez les revêtements en caoutchouc souple gauche et droit.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

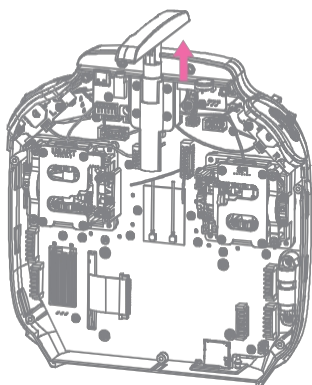
16.5 Instructions d'installation de l'antenne

Si vous avez acheté un ensemble d'antenne 2,4 GHz avec vis interne et trou interne, la procédure d'installation est décrite ci-dessous.

1

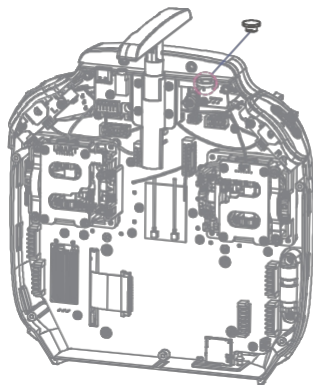
1. Reportez-vous aux étapes décrites dans [16.1 Remplacement de la plaque d'étranglement] pour retirer le capot arrière de l'émetteur.

2



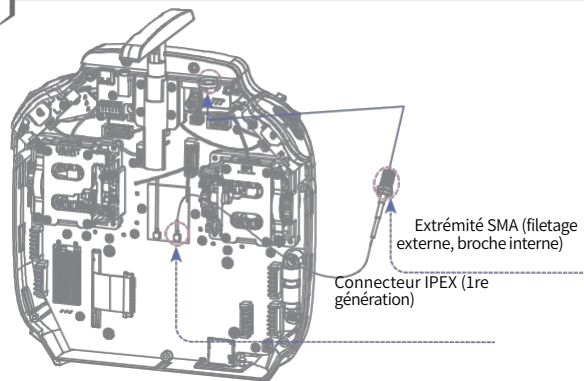
2. Tirez l'antenne dans le sens de la flèche et faites-la pivoter de 90 degrés.

3



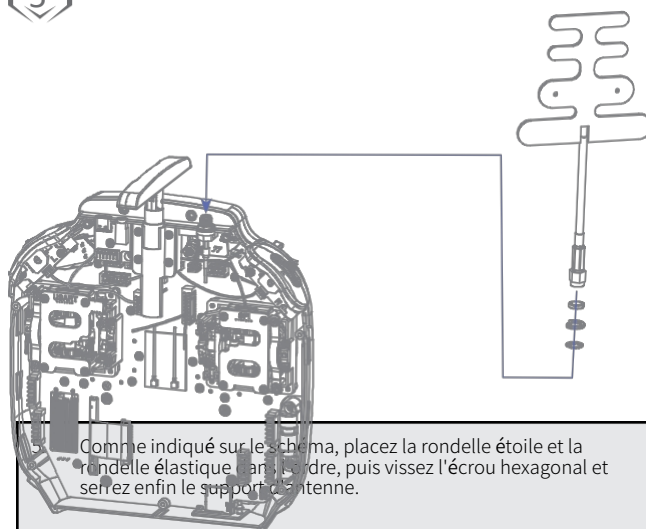
3. Retirez le bouchon en caoutchouc.

4

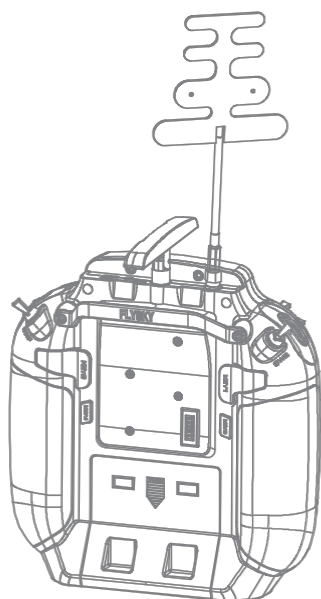


4. Insérez l'extrémité filetée à l'extérieur et l'aiguille à l'intérieur du câble adaptateur IPEX vers SMA dans la position correspondante, comme illustré, et fixez l'écrou hexagonal à l'extrémité. Fixez l'extrémité IPEX du câble adaptateur sur le support d'antenne de la carte mère et appuyez fermement.

5



6



- 6 Une fois l'opération terminée, refermez le couvercle arrière. Assurez-vous que les contacts des fils sont bons. Veillez à bien ajuster la position des fils lorsque vous refermez le couvercle afin d'éviter qu'ils ne soient pincés.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

17. Spécifications

Ce chapitre comprend les caractéristiques techniques de l'émetteur FS-ST16 et du récepteur FS-SR8.

17.1 Spécifications de l'émetteur

Modèle du produit	FS-ST16
Récepteur compatible	FS-SR8 et autres récepteurs utilisant le protocole ANT
Modèle RC compatible	Avions, voitures ou bateaux
Nombre de canaux	16
RF	2,4 GHz ISM
Puissance maximale	< 20 dBm (e.i.r.p.) (UE)
Protocole RF	ANT
Résolution	4096
Connecteur de données	USB Type-C, prise audio 3,5 mm (DSC), emplacement pour carte SD
Alimentation	6-9 V/CC ; 18650*2 pièces/2S LiPo
Distance	Pas moins de 1500 m (distance aérienne sans interférence)
Antenne	Deux antennes (une antenne intégrée et une antenne externe pliable)
Écran	Écran IPS couleur non tactile de 3,5 pouces, 320 x 480 pixels
Mise à jour en ligne	Oui
Plage de température	-10 °C à +60 °C
Plage d'humidité	20 % ~ 95
Couleur	Noir
Langue	Chinois ou anglais
Poids	665 g
Dimensions	224,1 × 180 × 101,3 mm
Prise de charge	Oui (port Type-C)
Certifications	CE, FCC ID : 2A2UNST1600



17.2 Spécifications du récepteur

Modèle du produit	FS-SR8
Émetteur compatible	FS-ST16 et autres émetteurs utilisant le protocole ANT
Modèle RC compatible	Avions à voilure fixe, hélicoptères, planeurs, avions delta, multicoptères, avions de course drones, véhicules d'ingénierie, bateaux appâts, robots ou voitures
Nombre de canaux	8
RF	2,4 GHz ISM
Puissance maximale	< 20 dBm (e.i.r.p.) (UE)
Protocole RF	ANT
Résolution	4096
Sortie de données	PWM/PPM/i-BUS/S.BUS
Tension de fonctionnement	3,5~9 V/CC
Distance	Au moins 1 000 m (distance aérienne sans interférence)
Antenne	Deux antennes
Affichage	LED
Mise à jour en ligne	Oui
Plage de température	-10 °C à +60 °C
Plage d'humidité	20 % ~ 95
Couleur	Noir
Poids	10 g
Dimensions	44,8*26,6*11,3 mm
Certification	CE,FCCID : 2A2UNSR800



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

18. Contenu

Cette section contient les informations relatives à la liste des éléments contenus dans l'emballage de l'émetteur FS-ST16. Étant donné que différentes versions peuvent avoir des configurations différentes, veuillez consulter votre revendeur pour obtenir des détails spécifiques.

Numéro	Nom	Quantité
1	Émetteur FS-ST16	1
2	Récepteurs FS-SR8	1
3	Guide de démarrage rapide	1
4	Câble USB Type-C	1
5	Plaque d'étranglement à détection de recul	1



19. Certification

19.1 Déclaration de conformité FCC

Cet appareil est conforme à la partie 15 des règles FCC. Son fonctionnement est soumis aux deux conditions suivantes : (1) cet appareil ne doit pas causer d'interférences nuisibles, et (2) cet appareil doit accepter toute interférence reçue, y compris les interférences pouvant entraîner un fonctionnement indésirable.

Avertissement : toute modification ou altération non expressément approuvée par la partie responsable de la conformité peut annuler le droit de l'utilisateur à utiliser l'équipement.

Cet équipement a été testé et déclaré conforme aux limites applicables aux appareils numériques de classe B, conformément à la partie 15 des règles de la FCC. Ces limites sont conçues pour fournir une protection raisonnable contre les interférences nuisibles dans une installation résidentielle. Cet équipement génère, utilise et peut émettre des ondes radioélectriques et, s'il n'est pas installé et utilisé conformément aux instructions, peut causer des interférences nuisibles aux communications radio. Cependant, il n'y a aucune garantie que des interférences ne se produiront pas dans une installation particulière.

Si cet équipement provoque des interférences nuisibles à la réception radio ou télévision, ce qui peut être déterminé en éteignant puis en rallumant l'équipement, l'utilisateur est invité à essayer de corriger les interférences en prenant une ou plusieurs des mesures suivantes :

- Réorienter ou déplacer l'antenne réceptrice.
- Augmenter la distance entre l'équipement et le récepteur.
- Branchez l'équipement sur une prise appartenant à un circuit différent de celui auquel le récepteur est connecté.
- Consultez le revendeur ou un technicien radio/TV expérimenté pour obtenir de l'aide.

19.2 Déclaration de conformité UE

Par la présente, [ShenZhen FLYSKY Technology Co., Ltd.] déclare que l'équipement radio de type [FS-ST16] est conforme à la directive 2014/53/UE. Le texte complet de la déclaration de conformité UE est disponible à l'adresse Internet suivante : www.flyskytech.com/info_detail/10.html

19.3 Élimination respectueuse de l'environnement

Les anciens appareils électriques ne doivent pas être jetés avec les déchets résiduels, mais doivent être éliminés séparément. Le dépôt dans les points de collecte communaux par des particuliers est gratuit. Le propriétaire des anciens appareils est tenu de les apporter à ces points de collecte ou à des points de collecte similaires. Grâce à ce petit effort personnel, vous contribuez au recyclage de matières premières précieuses et au traitement des substances toxiques.

ATTENTION
D'EXPLOSION SI LA BATTERIE EST REMPLACÉE PAR UN TYPE INCORRECT. ÉLIMINEZ LES
BATTERIES USAGÉES CONFORMÉMENT AUX INSTRUCTIONS

RISQUE



19.4 Déclaration relative à l'exposition aux radiofréquences

Cet équipement est conforme aux limites d'exposition aux rayonnements établies par la FCC pour un environnement non contrôlé. Cet émetteur ne doit pas être installé ou utilisé conjointement avec une autre antenne ou un autre émetteur.

Ces exigences fixent une limite de DAS de 4 W/kg en moyenne par dix grammes de tissu. La valeur DAS la plus élevée rapportée dans le cadre de cette norme lors de la certification du produit pour une utilisation lorsqu'il est correctement porté sur les membres.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

19.5 Déclaration CE relative au DAS

Cet équipement est conforme aux limites d'exposition aux rayonnements définies par la directive 2014/53/UE pour un environnement non contrôlé. L'utilisateur final doit suivre les instructions d'utilisation spécifiques afin de respecter les normes d'exposition aux radiofréquences. Cet émetteur ne doit pas être installé ou utilisé conjointement avec une autre antenne ou un autre émetteur.

Cet appareil portable est conçu pour répondre aux exigences en matière d'exposition aux ondes radioélectriques établies par le marché de l'Union européenne (France). Ces exigences fixent une limite de DAS de 4 W/kg en moyenne sur dix grammes de tissu. La valeur DAS la plus élevée de 1,149 W/kg a été enregistrée dans le cadre de cette norme lors de la certification du produit pour une utilisation correcte sur les membres.

19.6 Déclaration FCC relative au DAS

1 La puissance de sortie rayonnée de cet appareil est inférieure aux limites d'exposition aux radiofréquences fixées par la FCC. Néanmoins, l'appareil doit être utilisé de manière à minimiser tout risque de contact avec le corps humain pendant son fonctionnement normal.

La norme d'exposition pour les appareils sans fil utilise une unité de mesure appelée débit d'absorption spécifique, ou DAS. La limite de DAS fixée par la FCC est de 1,6 W/kg. Les tests de DAS sont effectués en utilisant les positions de fonctionnement standard acceptées par la FCC, l'appareil émettant à son niveau de puissance certifié le plus élevé dans toutes les bandes de fréquences testées. Bien que le DAS soit déterminé au niveau de puissance certifié le plus élevé, le niveau de DAS réel de l'appareil en fonctionnement peut être bien inférieur à la valeur maximale. En effet, l'appareil est conçu pour fonctionner à plusieurs niveaux de puissance afin de n'utiliser que la puissance nécessaire pour atteindre le réseau. En général, plus vous êtes proche d'une antenne de station de base sans fil, plus la puissance de sortie est faible. Afin d'éviter tout risque de dépassement des limites d'exposition aux radiofréquences fixées par la FCC, la proximité humaine avec l'antenne doit être réduite au minimum.

Pour une utilisation sur le corps, ce modèle de téléphone a été testé et est conforme aux directives FCC en matière d'exposition aux radiofréquences lorsqu'il est utilisé avec un accessoire conçu pour ce produit ou avec un accessoire ne contenant pas de métal et positionnant le combiné à une distance minimale de 0 mm du corps.

2 La valeur DAS maximale est de 1,509 W/kg lorsque le téléphone est utilisé à 0 mm de l'utilisateur.

ATTENTION

- remplacement d'une batterie par un type incorrect pouvant compromettre la sécurité (par exemple, dans le cas de certains types de batteries au lithium) ;
- jeter une batterie dans un feu ou un four chaud, ou écraser ou couper mécaniquement une batterie, ce qui peut entraîner une explosion ;
- laisser une batterie dans un environnement à température extrêmement élevée, ce qui peut entraîner une explosion ou une fuite de liquide ou de gaz inflammable ; et
- une batterie soumise à une pression atmosphérique extrêmement basse pouvant entraîner une explosion ou une fuite de liquide ou de gaz inflammable.

Les figures et illustrations contenues dans ce manuel sont fournies à titre indicatif uniquement et peuvent différer de l'apparence réelle du produit. La conception et les spécifications du produit peuvent être modifiées sans préavis.



FLYSKY



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

www.flysky-cn.com

Copyright ©2024 Flysky Technology Co., Ltd. Date de
publication : 3 janvier 2025



FCC ID : 2A2UNST1600

Fabricant : ShenZhen FLYSKY Technology Co., Ltd.

Adresse : 16F, Huafeng Building, n° 6006 Shennan Road, district de Futian, Shenzhen, Guangdong, Chine