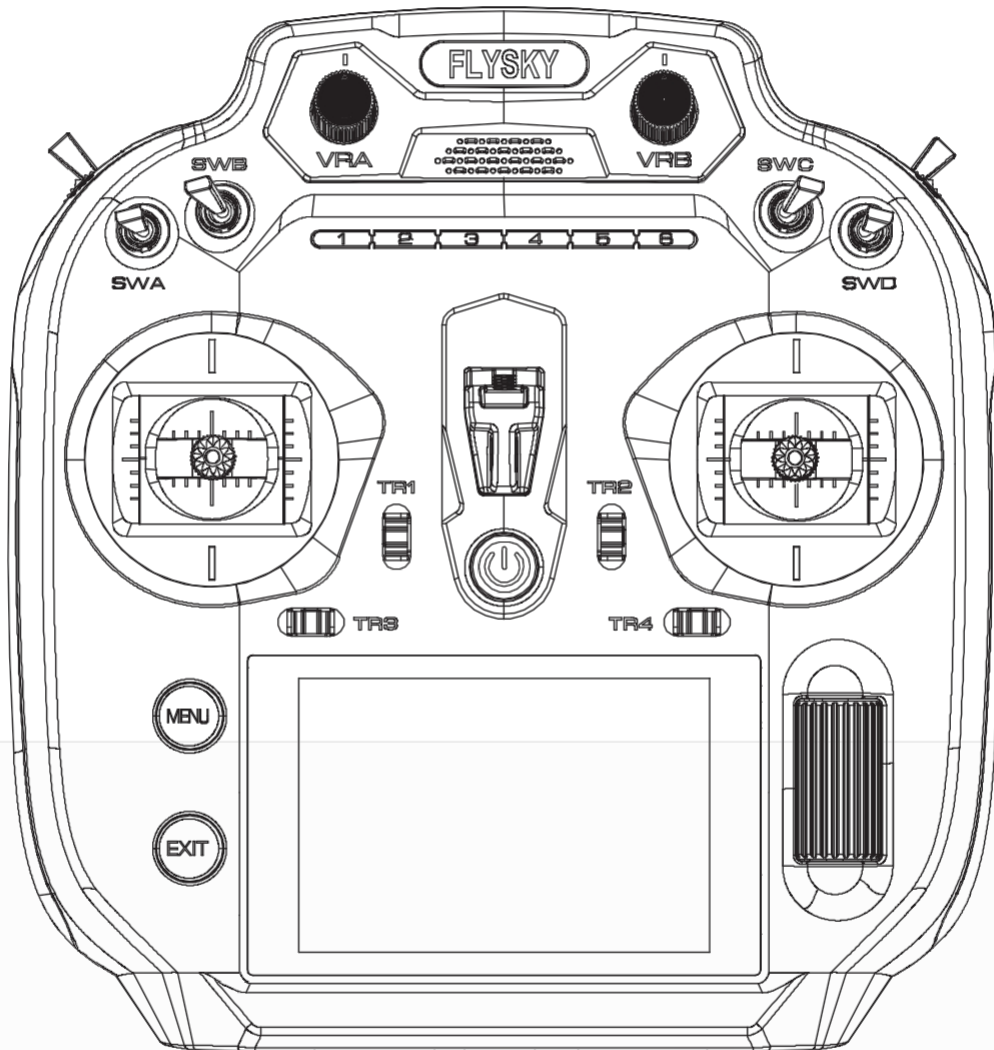


FS-ST16

Digitales proportionales
Funksteuerungssystem

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



Vielen Dank, dass Sie sich für unser Produkt entschieden haben. Lesen Sie die Bedienungsanleitung sorgfältig durch, um Ihre persönliche Sicherheit sowie die Sicherheit Ihrer Geräte zu gewährleisten.

Wenn Sie während der Verwendung auf Probleme stoßen, lesen Sie bitte zuerst diese Anleitung. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte direkt an Ihren Händler vor Ort oder kontaktieren Sie den Kundendienst über die folgende Website:

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

Inhalt

1. Sicherheit	1
1.1 Sicherheitssymbole	1
1.2 Sicherheitshinweise	1
2. Einführung	2
2.1 Übersicht über den Sender	2
2.1.1 Steuerung (MENU-Taste/EXIT-Taste/Scrollrad)	5
2.2 Übersicht über den Empfänger (FS-SR8)	6
2.2.1 LED des Empfängers.....	6
2.2.2 Anschluss.....	6
3. Erste Schritte	7
3.1 Einbau der Senderbatterie	7
4. Bedienungsanleitung	9
4.1 Einschalten	9
4.2 Binden	9
4.3 LED	10
4.4 Stick Cal	11
4.5 Ausschalten	11
5. Systemschnittstelle	12
6. Grundmenü	14
6.1 CH-Monitor	14
6.1.1 Servos anzeigen	14
6.1.2 CH-Test	15
6.2 Modell-Set.....	16
6.2.1 Modellauswahl.....	16
6.2.2 Modellname.....	16
6.2.3 Modelltyp.....	17
6.2.4 Modus Kopieren	19
6.2.5 Modell zurücksetzen	20
6.3 Rückwärts	20
6.4 Servo-Drehung (einschließlich Sub-Trimming)	21
6.5 Verzögerungseinstellung	21
6.6 Funktionszuweisung	22
6.6.1 Funktionselemente zuweisen	22
6.6.2 Steuerungszuweisung.....	23
6.6.3 Funktion „Trim“ zuweisen	24
6.7 Trim.....	25
6.8 Timer.....	26
6.8.1 Timer1/2	26
6.8.2 Motor-Timer	27
6.8.3 Modell-Timer.....	28
6.9 Trainingsmodus.....	28
6.9.1 Trainer-Modus	29
6.9.2 Schülermodus	30
6.10 Stick-Modus	31
6.11 SW-Einstellung.....	31
6.12 Schnelleinstellung.....	31
7. Einstellung für Starrflügler/Segelflugzeuge ...	32
7.1 CH-Monitor	32
7.2 Zustand.....	32
7.2.1 Umbenennen	33
7.2.2 Schalter einstellen	33
7.2.3 Neues Modell erstellen	33
7.2.4 Löschen eines Modells	34
7.2.5 Priorität ändern.....	34
7.3 Funktionsrate.....	35
7.3.1 Kurventyp einrichten.....	36
7.3.2 Einstellung von Rate/EXP/Offset.....	36
7.4 DR.....	37
7.5 CH-Offset	38
7.6 Pro. Mix	38
7.6.1 Pro. Mix – Mischeinstellungen.....	39
7.6.2 Pro. Mix – Mischverzögerung	40
7.6.3 Pro. Mix – Mischrate	41
7.7 Durchgangskurve.....	41
7.8 Logik-SW.....	42
7.9 Thro Hold.....	43
7.10 Leerlauf hoch	43
7.11 Thro Cut	44
7.12 Querruder.....	44
7.12.1 Querruder-Differential	45
7.12.2 Querruder Höhenruder	45
7.12.3 Querruder-Wölbklappe.....	45
7.12.4 Querruder-Hinterklappe	46
7.12.5 Querruder zu Höhenruder	46
7.12.6 Querruder zu Seitenruder.....	46
7.13 Ruder	47
7.13.1 Ruderverbindung	47
7.13.2 Ruder zu Querruder	47
7.13.3 Ruder zu Höhenruder.....	48
7.14 Klappen	48
7.14.1 Klappeneinstellung.....	49
7.14.2 Bremse zum Tragflügel	49
7.14.3 Tragfläche zum Höhenruder	49
7.14.4 Bremsklappe zu Höhenruder	50
7.15 Höhenruder.....	50
7.15.1 Höhenruder-Verbindung	50

7.15.2 Höhenruder Querruder.....	51	10.4 DR.....	62
7.15.3 Höhenruder zum Tragflügel.....	51	10.5 CH-Offset.....	62
7.15.4 Höhenruder zur Bremse.....	52	10.6 Pro. Mix.....	62
7.16 Spoiler.....	52	10.7 Thro-Kurve.....	63
7.17 Schmetterling.....	53	10.8 Logik SW.....	63
7.18 Luftbremse.....	53	10.9 ABS.....	63
7.18.1 Luftgeschwindigkeit.....	54	10.10 Track-Mix.....	64
7.18.2 Luftdurchsatz.....	54	11. Exklusive Funktionseinstellung für Schiffe	65
7.19 V-Leitwerk.....	54	11.1 CH-Monitor.....	65
7.20 NEEDL.....	55	11.2 Zustand.....	65
7.21 Einstellung.....	55	11.3 Funktionsrate.....	65
8. Exklusive Funktionseinstellung für Hubschrauber	56	11.4 DR.....	65
8.1 CH-Monitor.....	56	11.5 CH-Offset.....	65
8.2 Zustand.....	56	11.6 Pro. Mix.....	65
8.3 Funktionsrate.....	56	11.7 Thro-Kurve.....	66
8.4 DR.....	56	11.8 Logik SW.....	66
8.5 CH-Offset.....	56	11.9 Doppelmotor-Mix.....	66
8.6 Pro. Mix.....	56	11.10 Rudd-Kupplung.....	66
8.7 Thro-Kurve.....	57	11.11 NEEDL.....	66
8.8 Logik SW.....	57	12. Exklusive Funktionseinstellung für Roboter	67
8.9 Leerlauf hoch.....	57	12.1 CH-Monitor.....	67
8.10 Thro Cut.....	57	12.2 Zustand.....	67
8.11 NEEDL.....	57	12.3 Funktionsrate.....	67
8.12 Thro Hold.....	57	12.4 DR.....	67
8.13 Thro Mix.....	58	12.5 CH-Offset.....	67
8.14 Tonhöhenkurve.....	58	12.6 Pro. Mix.....	67
8.15 Schwebe-Einstellung.....	59	12.7 Thro-Kurve.....	68
8.16 Gyroskop.....	59	12.8 Logik SW.....	68
8.17 Regler.....	59	12.9 Track-Mixing.....	68
9. Exklusive Funktionseinstellung für Multikopter	60	13. RX-Menü.....	69
9.1 CH-Monitor.....	60	13.1 Bind-Einrichtung.....	69
9.2 Zustand.....	60	13.2 Failsafe.....	69
9.3 Funktionsrate.....	60	13.3 Sensor.....	70
9.4 DR.....	60	13.3.1 Anzeige Sensoren.....	70
9.5 CH-Offset.....	60	13.3.2 Sensoren-Set.....	72
9.6 Pro. Mix.....	60	13.3.3 Geschwindigkeit und Entfernung.....	73
9.7 Durchgangskurve.....	60	13.3.4 BVD-Spannungskalibrierung.....	74
9.8 Logik SW.....	60	13.3.5 Höhe Null.....	75
9.9 Einstellung.....	61	13.3.6 GPS-Einstellung.....	75
9.10 Thro Hold.....	61	13.4 i-BUS-Einstellung.....	77
10. Exklusive Funktion für das Auto.....	62	14. Systemmenü.....	78
10.1 CH-Monitor.....	62	14.1 Einrichtung.....	78
10.2 Zustand.....	62	14.1.1 Sprache.....	79
10.3 Funktionsrate.....	62	14.1.2 Batterietyp.....	79
		14.1.3 B/L Helligkeit.....	79
		14.1.4 B/L Verzögerungszeit.....	79

14.1.5	Leerlaufalarm	80
14.1.6	Automatische Abschaltung	80
14.1.7	Home 2	80
14.1.8	Betriebsanzeige.....	80
14.1.9	Hauptlicht.....	81
14.1.10	Zusatzlicht	81
14.1.11	Ton.....	82
14.1.12	Vibration	82
14.1.13	Einheiten	82
14.2	Stick Cal	82
14.3	POST.....	83
14.4	Firmware-Update.....	83
14.5	Werkseinstellungen zurücksetzen.....	84
14.6	Hilfe	84
14.7	Über	84
15.	Wechseln Zuweisung	85
15.1	Normale EIN/AUS-Schaltereinstellung	85
15.2	Einstellung des Positionsschalters.....	85
15.3	Einstellung für Dauerbetriebsschalter	86
15.4	Selbstrücksetzender Druckschalter	87
15.5	Einstellung des Logikschalters	88
16.	Benutzerdefinierte Anpassung	89
16.1	Ersetzen Sie die Drosselklappe	89
16.2	Gashebel (nicht zentrierend und zentrierend)	91
16.3	Montageanleitung für die mobile Halterung	92
16.4	Anleitung zum Austausch der Kardanaufhängung.....	93
16.5	Anleitung zur Installation der Antennenhalterung.....	94
17.	Technische Daten	96
17.1	Technische Daten des Senders.....	96
17.2	Empfänger-Spezifikationen	97
18.	Lieferumfang	98
19.	Zertifizierung	99
19.1	FCC-Konformitätserklärung	99
19.2	EU-Konformitätserklärung	99
19.3	Umweltfreundliche Entsorgung	99
19.4	RF-Expositionserklärung.....	99
19.5	CE-SAR-Erklärung.....	100
19.6	FCC-SAR-Erklärung.....	100

1. Sicherheit

1.1 Sicherheitssymbole

Achten Sie genau auf die folgenden Symbole und ihre Bedeutungen. Die Nichtbeachtung dieser Warnhinweise kann zu Schäden, Verletzungen oder zum Tod führen.

führen. Achtung • Die Nichtbeachtung dieser Anweisungen kann zu leichten Verletzungen führen.

1.2 Sicherheitshinweise



Verboten



Obligatorisch

- Verwenden Sie das Produkt nicht nachts oder bei schlechtem Wetter wie Regen oder Gewitter. Dies kann zu unregelmäßiger Funktion oder Kontrollverlust führen.
- Verwenden Sie das Produkt nicht bei eingeschränkter Sicht.
- Verwenden Sie das Produkt nicht an Regen- oder Schneetagen. Jede Einwirkung von Feuchtigkeit (Wasser oder Schnee) kann zu Fehlfunktionen oder Kontrollverlust führen.
-  Störungen können zu einem Kontrollverlust führen. Um Ihre Sicherheit und die Sicherheit anderer zu gewährleisten, betreiben Sie das Produkt nicht an folgenden Orten:
 - In der Nähe von Orten, an denen andere Funksteuerungsaktivitäten stattfinden können
 - In der Nähe von Stromleitungen oder Kommunikationsantennen
 - In der Nähe von Personen oder Straßen
 - Auf Gewässern, auf denen Passagierschiffe unterwegs sind
- Verwenden Sie dieses Produkt nicht, wenn Sie müde oder unwohl sind oder unter dem Einfluss von Alkohol oder Drogen stehen. Dies kann zu schweren Verletzungen bei Ihnen selbst oder anderen Personen führen.
- Das 2,4-GHz-Funkband ist auf Sichtverbindung beschränkt. Behalten Sie Ihr Modell immer im Blick, da große Objekte das HF-Signal blockieren und zum Verlust der Kontrolle führen können.
- Berühren Sie keine Teile des Modells, die während des Betriebs oder unmittelbar nach dem Gebrauch Hitze entwickeln können. Der Motor oder die Geschwindigkeitssteuerung können sehr heiß sein und schwere Verbrennungen verursachen.
- Die unsachgemäße Verwendung dieses Produkts kann zu schweren Verletzungen oder zum Tod führen. Um Ihre Sicherheit und die Ihrer Ausrüstung zu gewährleisten, lesen Sie diese Anleitung und befolgen Sie die Anweisungen.
- Stellen Sie sicher, dass das Produkt ordnungsgemäß in Ihrem Modell installiert ist. Andernfalls kann es zu schweren Verletzungen führen.
-  Trennen Sie unbedingt die Batterie des Empfängers, bevor Sie den Sender ausschalten. Andernfalls kann es zu unbeabsichtigten Funktionen und Unfällen kommen.
- Stellen Sie sicher, dass alle Motoren in die richtige Richtung laufen. Ist dies nicht der Fall, passen Sie zuerst die Richtung an.
- Stellen Sie sicher, dass sich das Modell innerhalb der maximalen Reichweite des Systems befindet, um einen Kontrollverlust zu vermeiden.



微信公众号



Bilibili



Website



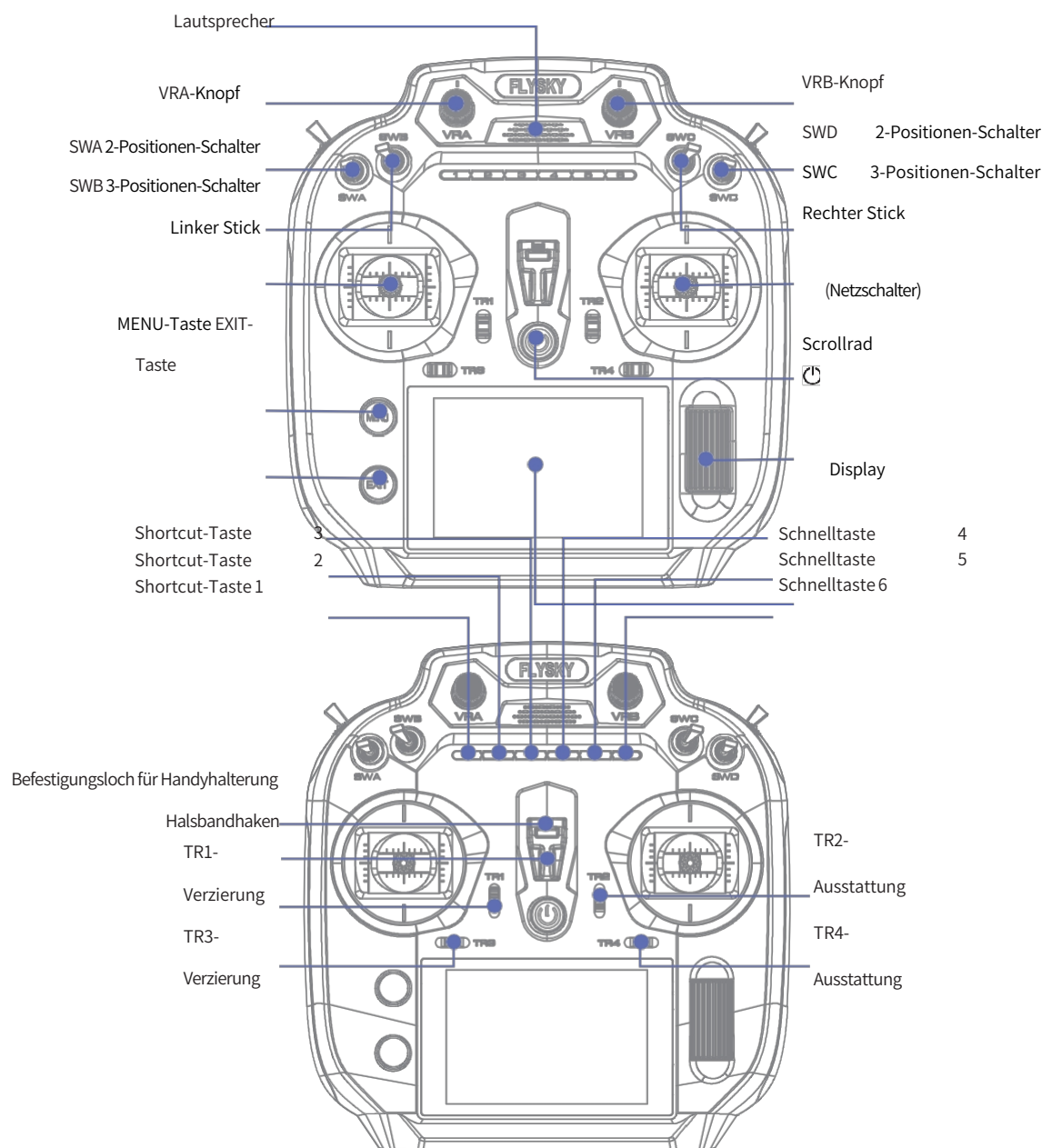
Facebook

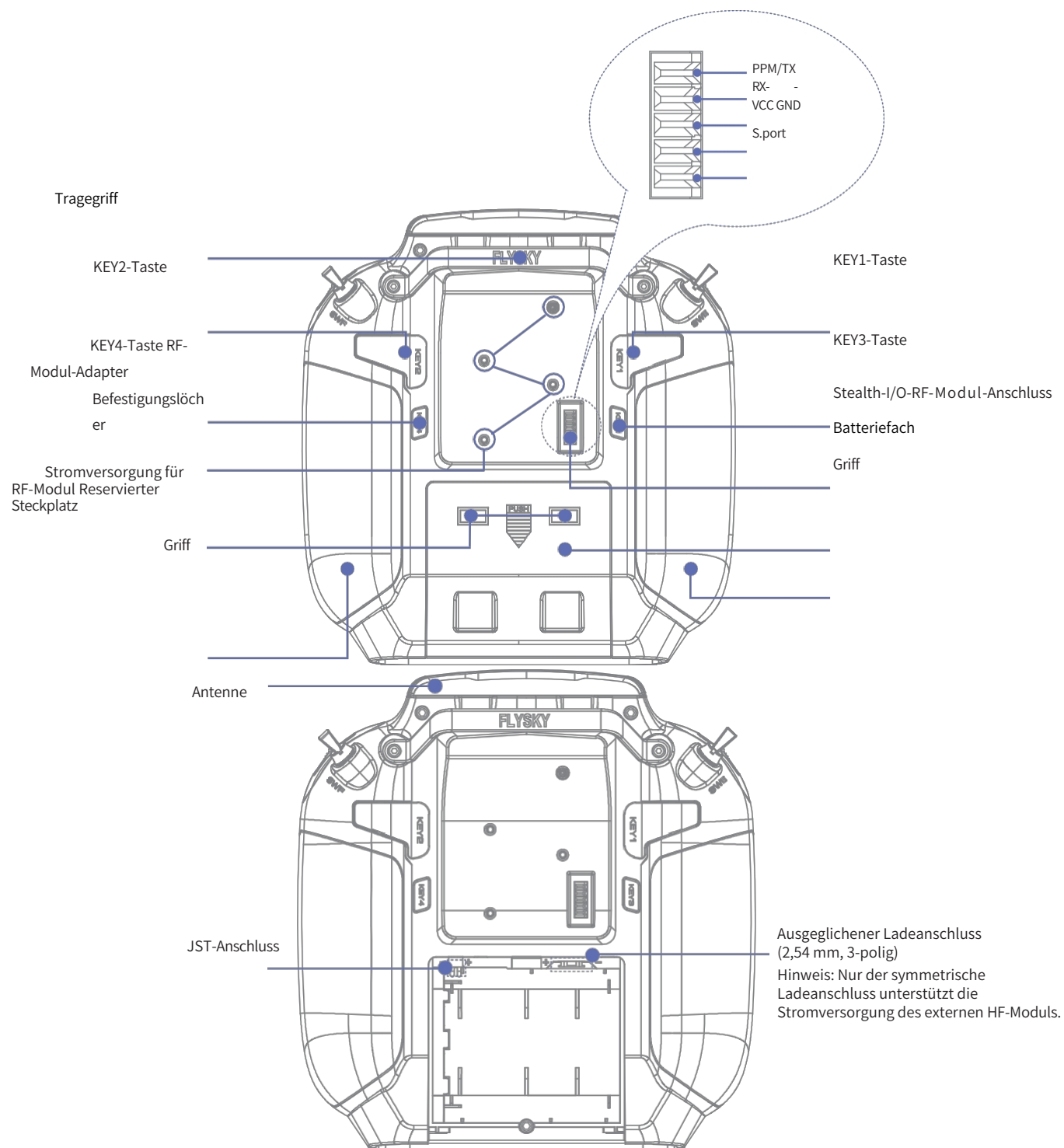
2. Einführung

Dieses Produkt verwendet das verbesserte digitale 2,4-GHz-ANT-System (Ant-Protokoll) mit automatischem Frequenzsprung, bestehend aus dem Sender FS-ST16 und dem Empfänger FS-SR8. Es verfügt über eine Leistung von 16 Kanälen. Außerdem gibt es eine Vielzahl von integrierten Modellen, die Sie nach Ihren Wünschen einstellen können. Es eignet sich für Starrflügler, Hubschrauber, Segelflugzeuge, Multikopter, Roboter, Boote oder Autos.

2.1 Übersicht über den Sender

Vorderansicht





微信公众号



Bilibili

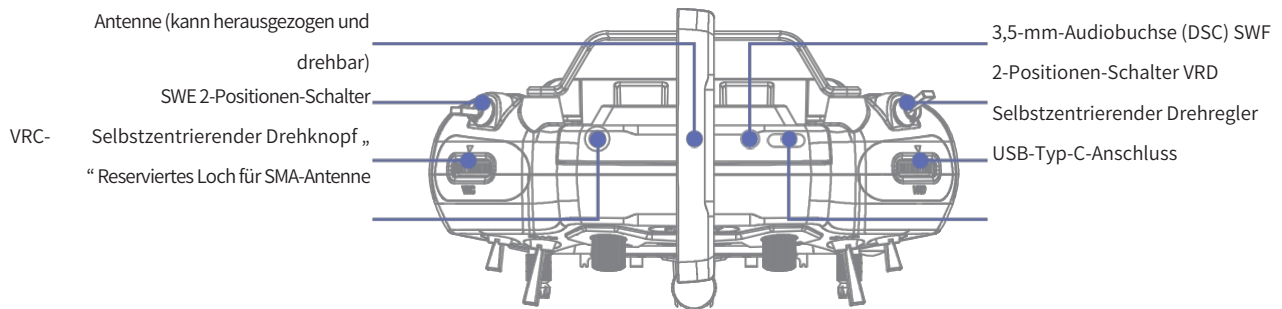


Website

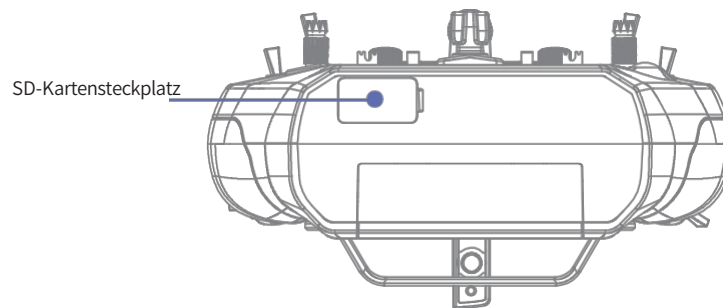


Facebook

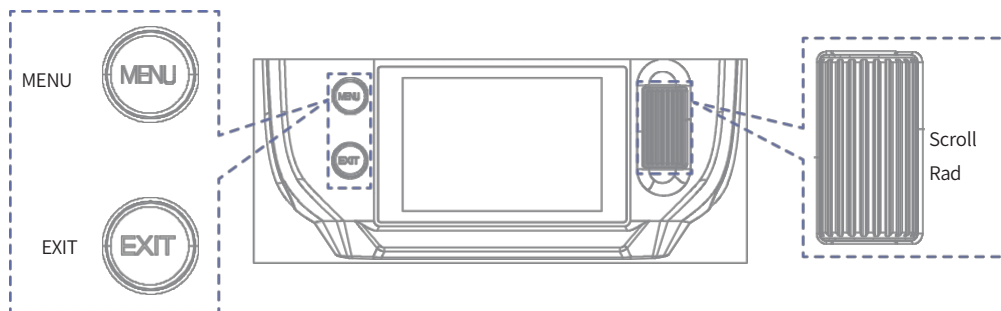
Draufsicht



Ansicht von unten



2.1.1 Steuerung (MENU-Taste/EXIT-Taste/Scrollrad)



Die Funktionen der MENU-Taste, der EXIT-Taste und des Scrollrads werden im Folgenden beschrieben.

MENU-Taste

- Drücken Sie auf der Startseite kurz die MENU-Taste, um das Hauptmenü aufzurufen.
- Wenn Sie sich nicht auf der Startseite befinden, drücken Sie kurz die MENU-Taste, um zur Startseite zurückzukehren. Während eines Pop-ups oder einer Firmware-Aktualisierung ist die Rückkehr zur Startseite jedoch nicht möglich.

EXIT-Taste

- Drücken Sie auf der Startseite kurz die EXIT-Taste, um die Startseite 1 aufzurufen.
- Drücken Sie auf der Startseite die EXIT-Taste 2 Sekunden lang, um den Bildschirm zu sperren. Drücken Sie die Taste erneut, um den Bildschirm zu entsperren.
- Wenn Sie sich nicht auf der Startseite befinden, drücken Sie kurz die EXIT-Taste, um zur vorherigen Seite zurückzukehren oder den Bearbeitungsmodus zu verlassen.

Scrollrad

- Scrollen Sie im Startmenü, im Home2-Menü, im Hauptmenü oder in der Funktionsschnittstelle mit dem Scrollrad, um den Funktionspunkt auszuwählen, und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um den Funktionspunkt aufzurufen.
- Scrollen Sie im Einstellungsmodus des Funktionselements mit dem Rad, um den Parameter anzupassen. Scrollen Sie schnell mit dem Rad, um eine schnelle Anpassung vorzunehmen. Drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um zu speichern und zu beenden.
- Drücken Sie in der Funktionsschnittstelle das Scrollrad 2 Sekunden lang, um alle Daten auf der aktuellen Seite auf die Standardwerte zurückzusetzen.
- Wenn im Funktionseinstellungsstatus nur zwei Parameter vorhanden sind, drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um zwischen ihnen zu wechseln.



微信公众号



Bilibili

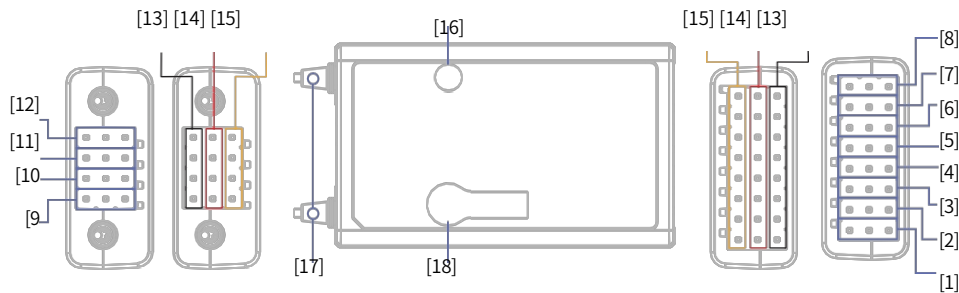


Website



Facebook

2.2 Übersicht über den Empfänger (FS-SR8)



[1]	CH1	[8]	CH8	[15]	S (Signalpin)
[2]	CH2	[9]	BIND-Anschluss	[16]	LED
[3]	CH3	[10]	BVD/VCC (Batteriespannungserkennung/Stromversorgungsanschluss)	[17]	Antenne
[4]	CH4	[11]	SENS	[18]	Bind-Button
[5]	CH5	[12]	SERVO/S.BUS		
[6]	CH6	[13]	- (Leistungskathode)		
[7]	CH7	[14]	+ (Stromanode)		

2.2.1 Empfänger-LED

Der LED-Status zeigt den Stromversorgungsstatus des Empfängers und seinen Betriebsstatus an. Aus: Der Empfänger ist nicht eingeschaltet.

Leuchtet dauerhaft: Der Empfänger funktioniert normal.

Schnelles Blinken: Der Empfänger befindet sich im Bindungsmodus.

Langsames Blinken: Der gebundene Sender ist ausgeschaltet, es wurde keine Verbindung zu einem Sender hergestellt oder der Empfänger empfängt kein Signal.

Dreimal blinken, einmal aus: Der Empfänger befindet sich im erzwungenen Aktualisierungsmodus.

Einmal blinken, einmal einschalten und einmal ausschalten: Der Empfänger wurde auf einen PWM-Wandler eingestellt.

2.2.2 Anschluss

Alle Kanalanschlüsse sind 2,54 mm*3-Pin-Standardstifte, und die Anschlüsse dienen zum Verbinden des Empfängers mit den verschiedenen Komponenten des Modells.

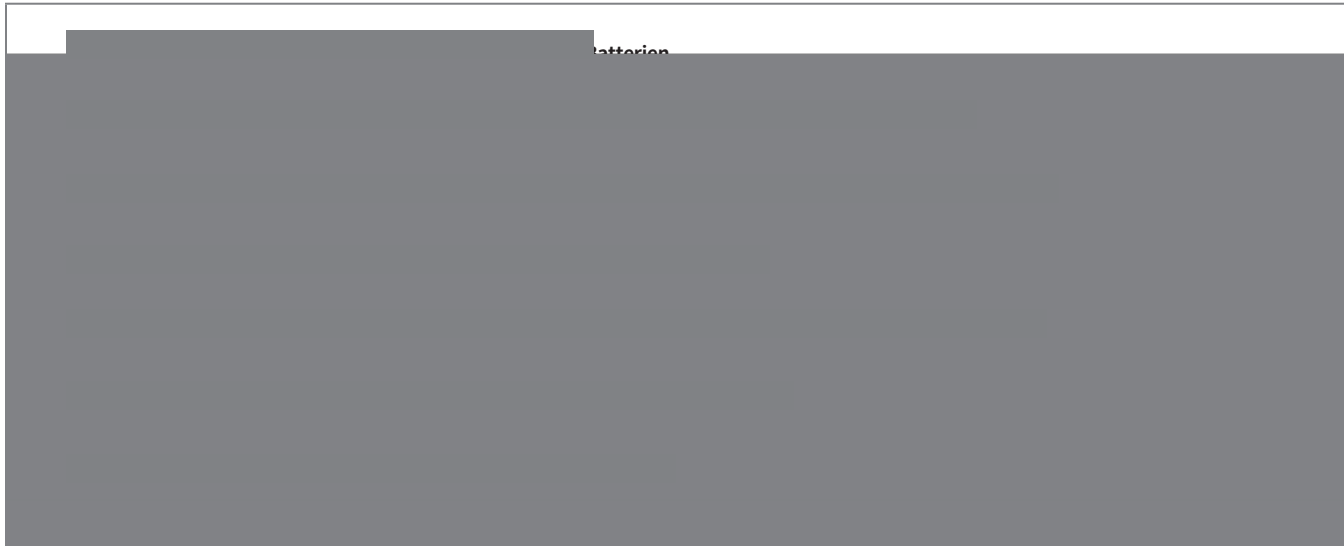
Hinweis: Achten Sie bei der Verwendung bitte auf die Markierungen am Empfänger, um einen korrekten Betrieb sicherzustellen. Einige Markierungen befinden sich möglicherweise an der Seite des Empfängers. Bitte befolgen Sie die durch die Markierungen angegebene Richtung, um eine falsche Verwendung oder Beschädigung des Geräts zu vermeiden.



3. Erste Schritte

Legen Sie vor der Inbetriebnahme die Batterie ein und schließen Sie das System wie unten beschrieben an.

3.1 Einbau der Batterie in den Sender



Einbau der 18650-Batterie

Befolgen Sie die folgenden Schritte, um die 18650-Batterie einzulegen:

1. Öffnen Sie die Batteriefachabdeckung wie abgebildet.
2. Legen Sie 2 Batterien in das Fach ein. Achten Sie darauf, dass die Batterien entsprechend den im Batteriefach markierten Polaritäten richtig eingelegt sind.
3. Schließen Sie die Batteriefachabdeckung.

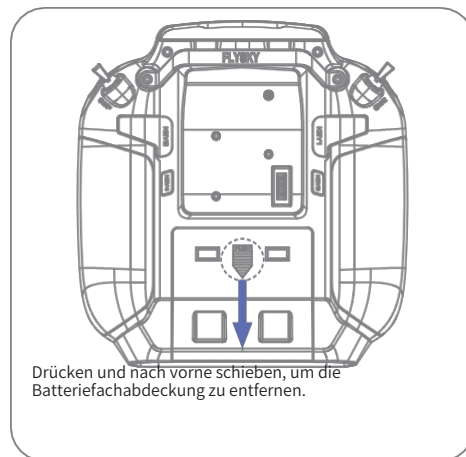
Einlegen der LiPo-Batterie

Der Sender unterstützt LiPo-Akkus, die mit einem JST-Stecker oder einem symmetrischen Ladestecker an der Akkuverkabelung ausgestattet sind. Befolgen Sie die folgenden Schritte, um die LiPo-Akkus einzulegen:

1. Öffnen Sie die Batteriefachabdeckung.
2. Entfernen Sie mit einem Kreuzschlitzschraubendreher die beiden Schrauben, mit denen der 18650-Batteriehalter befestigt ist, und nehmen Sie dann den Batteriehalter ab.
3. Legen Sie 2S-LiPo-Akkus in das Fach ein.
4. Stecken Sie die Batteriekabel des LiPo-Akkus entsprechend in den JST-Anschluss oder den symmetrischen Ladeanschluss.
5. Schließen Sie die Batterieabdeckung und achten Sie darauf, dass die Batteriekabel nicht eingeklemmt werden.

Hinweise:

1. Zum Laden kann nur der symmetrische Ladeanschluss verwendet werden.
2. Sobald der Akku in den Sender eingelegt ist, können Sie ein USB-Typ-C-Kabel verwenden, um den USB-Typ-C-Anschluss des Senders für die Stromversorgung anzuschließen.
3. Nur der symmetrische Ladeanschluss unterstützt die Stromversorgung des externen HF-Moduls.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

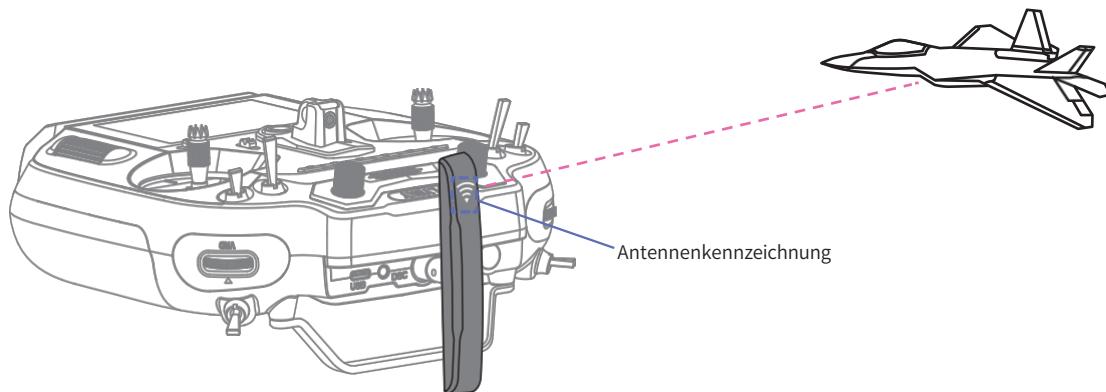
Antenne einstellen

Ziehen Sie die Fernbedienungsantenne heraus und drehen Sie sie in die richtige Position, da unterschiedliche Antennenpositionen unterschiedliche Signalstärken empfangen.

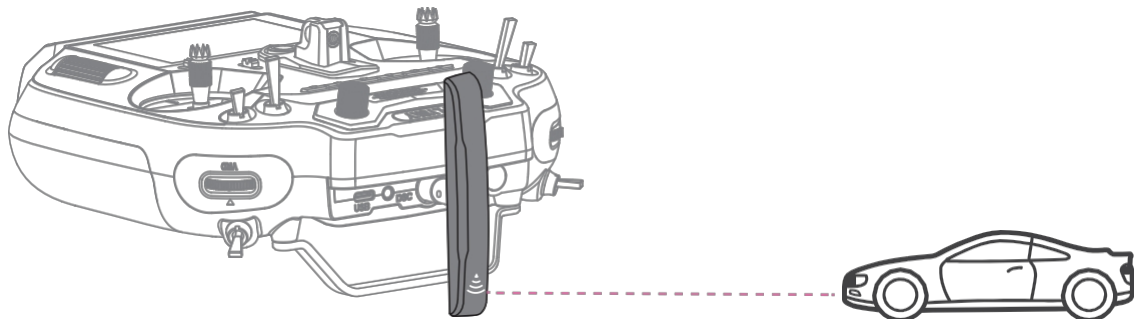
Passen Sie die Richtung der externen Antenne der Fernsteuerung anhand der relativen Position der Fernsteuerung und des Modells an und richten Sie die Antennenanzeige auf das Modell aus, um die beste Signalqualität zwischen Sender und Modell zu gewährleisten.

Die empfohlenen Antennenwinkel für den Betrieb eines Modells mit einem Sender sind in der folgenden Abbildung dargestellt:

Flugzeugmodelle können sich an den folgenden Winkeln orientieren:



Auto-, Schiffs- und Robotermodelle können sich an den folgenden Winkeln orientieren:



4. Bedienungsanleitung

Befolgen Sie nach der Einrichtung die folgenden Anweisungen, um das System zu bedienen.

4.1 Einschalten

Befolgen Sie die folgenden Schritte, um den Sender einzuschalten:

1. Vergewissern Sie sich, dass die Akkus vollständig geladen und richtig eingelegt sind.
2. Drücken Sie lange auf „“ und befolgen Sie die Anweisungen auf dem Bildschirm, um das Gerät erfolgreich einzuschalten.
 - Wenn das integrierte RF-Modul nicht erkannt wird oder aktualisiert werden muss, zeigt das System ein Popup-Fenster an. Befolgen Sie die Anweisungen im Popup-Fenster, um fortzufahren.
 - Befindet sich der Schalter in der sicheren Position (wenn der Hintergrund der Steuerung rot hervorgehoben ist, bedeutet dies, dass die Position angepasst werden muss)? Bitte überprüfen Sie die Position der Steuerung gemäß den Anweisungen und folgen Sie den Anweisungen, um sie in die richtige Position zu bringen.
 - Das System öffnet ein Fenster, in dem Sie gefragt werden, ob die Ausfallsicherung für das aktuelle Modell eingestellt ist. Um die Ausfallsicherungsaufforderung zu deaktivieren, wählen Sie „Nein“ oder deaktivieren Sie die Ausfallsicherungsaufforderung über das System.
 - Wenn das System über den USB-Typ-C-Anschluss ohne eingelegte Batterie eingeschaltet wird, erscheint das Popup-Fenster „Bitte erst nach Einlegen der Batterie verwenden!“.



 Hinweis	• Gehen Sie vorsichtig vor, um Schäden oder Verletzungen zu vermeiden.
 Hinweis	• Stellen Sie sicher, dass sich der Gashebel in der untersten Position befindet und die Schalter in der oberen Position stehen.

4.2 Bindung

Der Sender und der Empfänger wurden vor der Auslieferung bereits miteinander verbunden. Wenn Sie andere Empfänger verwenden möchten, führen Sie die folgenden Schritte aus, um den Sender und den Empfänger zu verbinden. Der Sender unterstützt sowohl die ANT 2-Wege- als auch die ANT 1-Wege-Verbindung, wobei die ANT 2-Wege-Verbindung die Standardeinstellung ist. Der Sender zeigt die vom Empfänger zurückgegebenen Informationen an, nachdem die ANT 2-Wege-Verbindung hergestellt wurde. Vor der Verbindung müssen Sie das RF-System, den RF-Standard, den Ausgabemodus und die Frequenz entsprechend dem tatsächlichen Anwendungsszenario einstellen.

[RF-System] Es stehen zwei Modi zur Verfügung: Routine und Schnell. Im Routine-Modus bietet es eine starke Störungsunterdrückung gegenüber anderen Geräten, während der Schnell-Modus eine bessere Koexistenz mit geringerer Latenz und geringerem Stromverbrauch bietet. [RF-Standard] Zur Auswahl des RF-Protokolls entweder ANT 2 Way oder ANT 1 Way.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

[Ausgabemodus] Es stehen zwei kombinierte Ausgabeoptionen zur Verfügung, darunter vier Ausgabemodi: PWM/S.BUS, PPM/i-BUS, PWM/i-BUS und PPM/S.BUS. Wählen Sie entsprechend Ihren Anforderungen. Beispiel für die Kopplung mit dem Sender FS-ST16 und dem Empfänger FS-SR8:

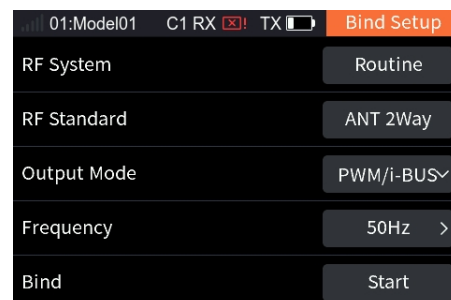
- Wenn der [Ausgabemodus] auf PWM/S.BUS eingestellt ist, geben Anschlüsse wie CH1 PWM-Signale aus, und der SERVO-Anschluss gibt S.BUS-Signale aus.
- Wenn der [Ausgabemodus] auf PPM/i-BUS eingestellt ist, gibt der CH1-Anschluss PPM-Signale aus, andere Kanalanschlüsse haben keine Ausgabe und die SERVO-Schnittstelle gibt i.BUS-Signale aus.
- Wenn der [Ausgabemodus] auf PWM/i-BUS eingestellt ist, geben Anschlüsse wie CH1 PWM-Signale aus, und der SERVO-Anschluss gibt i.BUS-Signale aus.
- Wenn der [Ausgabemodus] auf PPM/S.BUS eingestellt ist, gibt der CH1-Anschluss PPM-Signale aus, andere Kanalanschlüsse haben keine Ausgabe und die SERVO-Schnittstelle gibt S.BUS-Signale aus.

Hinweis: Unabhängig davon, auf welchen Typ der [Ausgabemodus] des Empfängers eingestellt ist, gibt der SENS-Anschluss das i-BUS-Eingangssignal aus. [Frequenz] Stellen Sie die Frequenz der Kanäle ein. Zu den Optionen gehören Digitales Servo, Analoges Servo und Sonstiges.

Führen Sie nach den oben genannten Einstellungen die ANT 2-Wege-Kopplung gemäß den folgenden Schritten durch:

1. Wählen Sie „Start“ und drücken Sie kurz das Scrollrad, damit der Sender in den Bindungsmodus wechselt.
2. Halten Sie die BIND-Taste des Empfängers gedrückt, während Sie den Empfänger einschalten. Die LED des Empfängers sollte blinken und damit anzeigen, dass sich der Empfänger im Bindungsmodus befindet.
 - Weitere Bindungsmethoden finden Sie im Handbuch des FS-SR8-Empfängers.
3. Wenn die LED des Empfängers dauerhaft leuchtet, ist die Kopplung erfolgreich.
4. Überprüfen Sie, ob Sender und Empfänger ordnungsgemäß funktionieren. Um die Bindung erneut durchzuführen, wiederholen Sie die oben genannten Schritte.

Hinweis: Wenn der Sender, dessen RF-Standard auf ANT 1 Way eingestellt ist, in den Bindungsmodus wechselt, beenden Sie den Bindungsmodus des Senders, sobald die LED des Empfängers langsam blinkt und gleichzeitig die LED des Empfängers dauerhaft leuchtet, was anzeigt, dass die Bindung abgeschlossen ist.



- **Dieses Bindungsverfahren gilt für den FS-G11P-Sender und den FS-R11P-Empfänger. Andere Empfänger können auf unterschiedliche Weise in den erzwungenen Aktualisierungsmodus wechseln. Bitte besuchen Sie die FLYSKY-Website, um die Anweisungen für den jeweiligen Empfänger abzurufen.**
- **Die Produkte werden ständig aktualisiert. Die aktuelle Kompatibilitätsliste für Sender und Empfänger finden Sie auf der FLYSKY-Website.**

4.3 LED

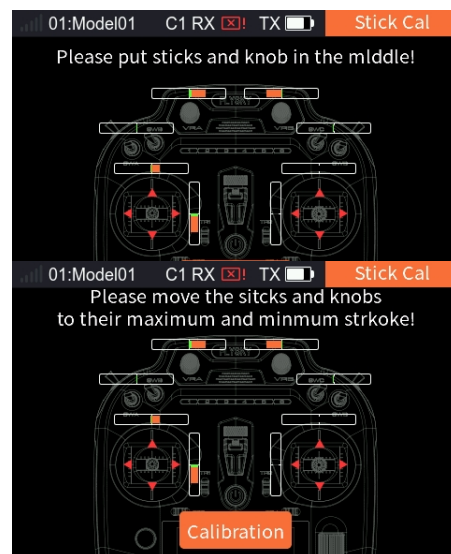
Die LED des Senders umfasst die Betriebsanzeige (befindet sich an der Taste „“), die Hauptumgebungsbeleuchtung (befindet sich um die Kardanaufhängungen herum) und die sekundäre Umgebungsbeleuchtung (befindet sich an den Tasten 1-6 für Schnellzugriffe). Die Farbe und Helligkeit der LED des Senders kann je nach Situation und persönlichen Vorlieben angepasst werden. Die spezifische Referenz für die LED des Senders ist [14.1.9 Hauptbeleuchtung].



4.4 Stick Cal

Verwenden Sie diese Funktion, um die mechanische Abweichung der Steuerelemente (linker/rechter Stick, VRA- und VRB-Knopf, VRC- und VRD-Selbstzentrierungsrad) zu korrigieren. Beispielsweise trat eine Abweichung bei der Selbstzentrierung oder beim maximalen/minimalen Weg auf. Standardmäßig ist die Kalibrierung abgeschlossen. Wenn Sie erneut kalibrieren müssen, führen Sie die folgenden Schritte aus:

1. Gehen Sie zu Home > Hauptmenü > RX-Menü, wählen Sie Stick Cal, drücken Sie kurz das Scrollrad, wählen Sie Ja im Popup-Fenster und drücken Sie erneut kurz das Scrollrad, um die Funktionsschnittstelle aufzurufen.
2. Bewegen Sie die Steuerelemente gemäß der Aufforderung in ihre Mittelstellung und drücken Sie kurz auf das Scrollrad.
3. Bewegen Sie die Regler auf ihren maximalen/minimalen Weg und drücken Sie kurz auf das Rad. Die Kalibrierungsschnittstelle wird geschlossen, was anzeigt, dass die Kalibrierung erfolgreich war.
Wenn die Kalibrierung fehlschlägt, zeigt das System eine Eingabeaufforderung an. Scrollen Sie mit dem Rad, um „Nein“ auszuwählen, und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Kalibrierung zu wiederholen. Andernfalls wird die Kalibrierung abgebrochen.



4.5 Ausschalten

Befolgen Sie die folgenden Schritte, um den Sender auszuschalten:

1. Schalten Sie zuerst den Empfänger aus.
2. Halten Sie den Netzschalter gedrückt, bis sich der Bildschirm ausschaltet, was anzeigt, dass der Sender ausgeschaltet ist.



Gefahr

- **Stellen Sie sicher, dass Sie die Stromversorgung des Empfängers trennen, bevor Sie den Sender ausschalten. Fehler Dies kann zu Schäden oder schweren Verletzungen führen.**



微信公众号



Bilibili



Website



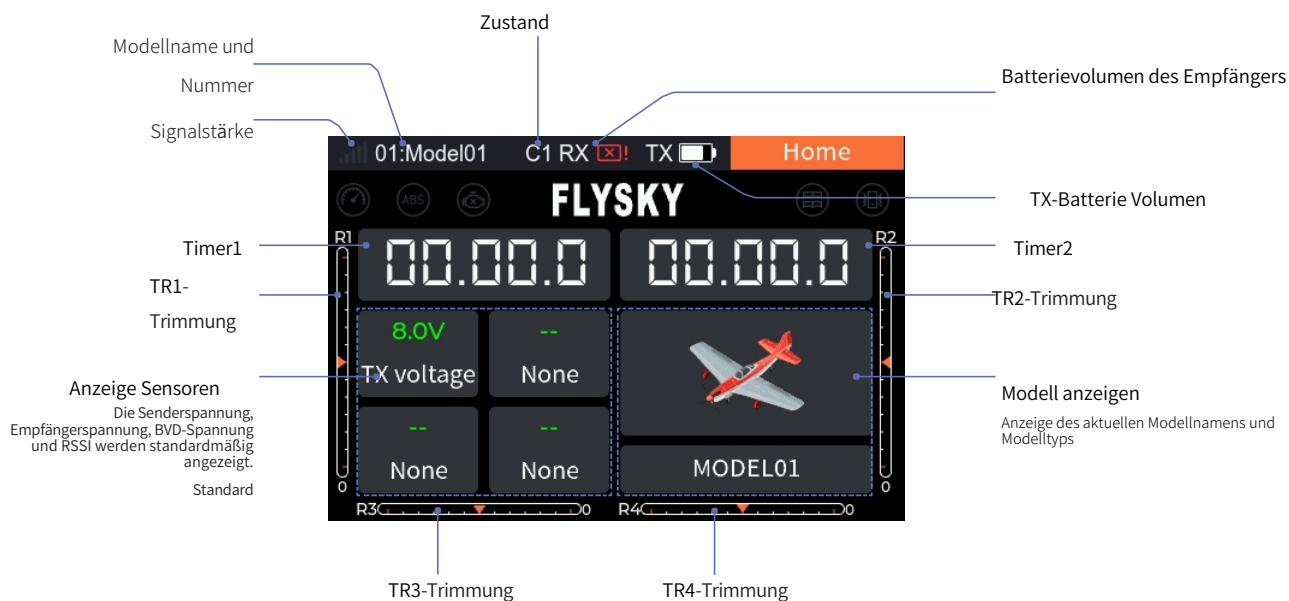
Facebook

5. Systemschnittstelle

Dieser Abschnitt enthält eine Einführung in die Systemschnittstelle.

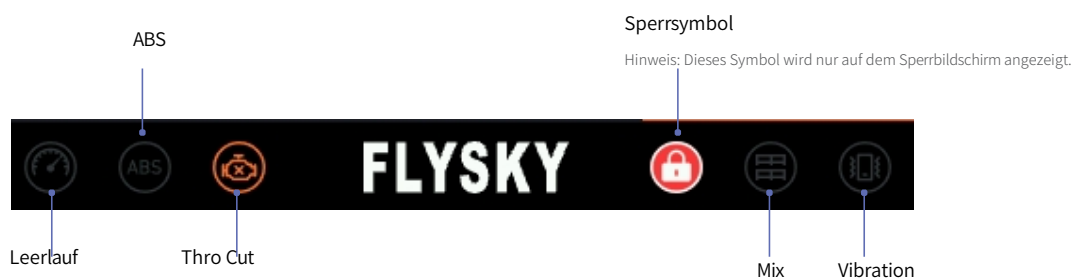
Startseite

In dieser Schnittstelle können Sie mit dem Scrollrad schnell auf die Schnittstellen für die Einstellungen von Timer1, Timer2, Sensorsatz und Modellfunktion zugreifen.



Funktionsstatus-Anzeigebereich

Die Funktionsstatusleiste zeigt den Status verschiedener Funktionen an. Wenn die Funktion in einer hellen Farbe angezeigt wird, ist sie aktiv; wenn sie hellgrau ist, ist sie inaktiv.

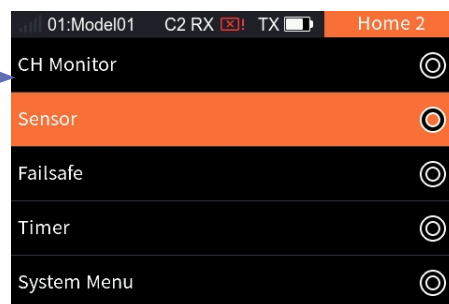
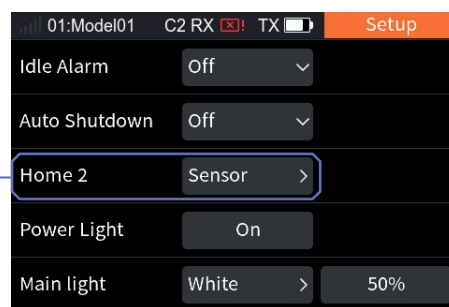


Home 2

Sie können die Benutzeroberfläche der Schnellanzeigefunktion anpassen. Die Standardanzeige ist die Benutzeroberfläche für die Sensoreinstellungen.

Einrichtung:

1. Wählen Sie [Systemmenü]>[Einrichtung]>[Home 2];
2. Drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen für Home 2 aufzurufen, scrollen Sie dann mit dem Rad, um den Funktionspunkt auszuwählen, und drücken Sie erneut kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.
3. Kehren Sie zur Startseite zurück und drücken Sie kurz die EXIT-Taste, um Home 2 aufzurufen.



微信公众号



Bilibili



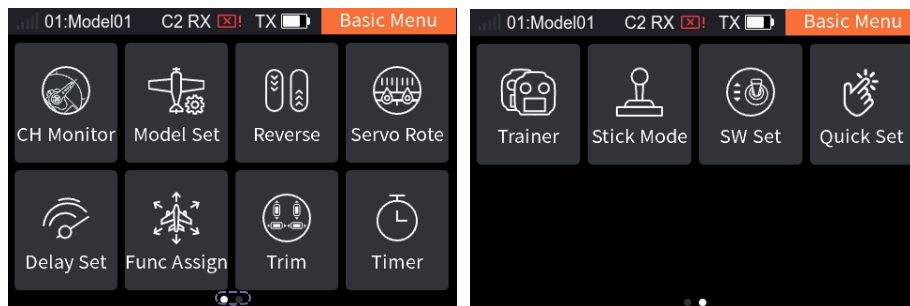
Website



Facebook

6. Grundmenü

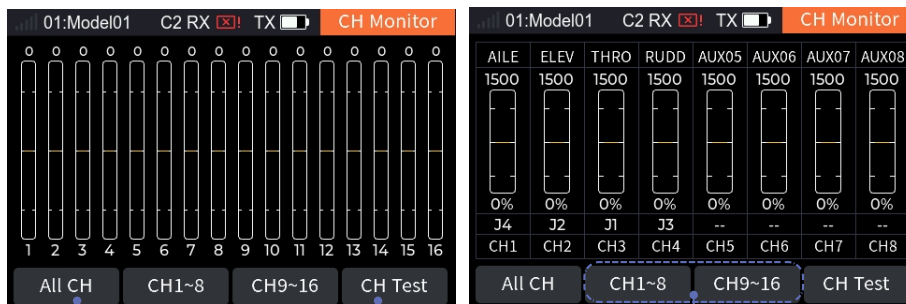
In diesem Abschnitt werden das Grundmenü und die zugehörigen Einstellungen vorgestellt. Drücken Sie die MENU-Taste, um das Hauptmenü aufzurufen, scrollen Sie mit dem Scrollrad, um [Grundmenü] auszuwählen, und scrollen Sie dann mit dem Scrollrad, um das Grundmenü aufzurufen.



Zwei Punkte zeigen an, dass die Grundfunktionsschnittstelle zwei Seiten umfasst. Ist der Punkt schwarz, handelt es sich um die aktuelle Seite. Wischen Sie die Schnittstelle nach links, um zur anderen Seite zu gelangen.

6.1 CH-Monitor

Dient zur Anzeige des Echtzeitstatus von Kanälen und zum Testen von Servos.



Zeigt die Informationen aller Kanäle an.

Kanaltest-Eingabe

Zeigt die Informationen von Kanal 1 bis 8 oder Kanal 9 bis 16 an. Sie kann die Kanalwerte, Namen und Steuerungsinformationen anzeigen.

6.1.1 Servos anzeigen

Um den Echtzeit-Ausgabewert jedes einzelnen Kanals anzuzeigen. Einrichtung:

1. Wählen Sie [CH Monitor] und dann den Kanal, den Sie überwachen möchten.
2. Schalten Sie die dem Kanal zugewiesene Steuerung um.
3. Überwachen Sie den Ausgabewert des Kanals in der Schnittstelle „Servos anzeigen“.
4. Drücken Sie kurz die EXIT-Taste, um zurückzukehren.

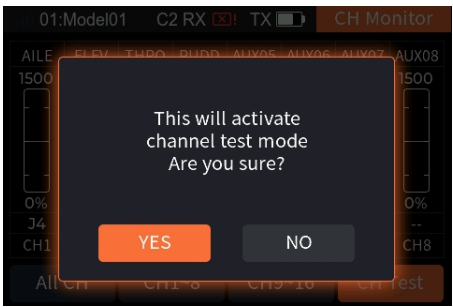


6.1.2 CH-Test

Der Servo kann getestet werden. Wenn er eingeschaltet ist, bewegen sich die Servos aller Kanäle langsam und wiederholt. Bitte seien Sie vorsichtig, wenn die Funktion aktiviert ist.

Einrichtung:

1. Scrollen Sie mit dem Rad, um [CH Test] auszuwählen. Das System zeigt ein Pop-up-Fenster an. Wählen Sie [Yes], um den Kanaltestmodus aufzurufen. Wenn der Testmodus aktiv ist, bewegen sich alle Kanäle langsam durch ihren gesamten Bewegungsbereich.
2. Drücken Sie kurz die EXIT-Taste, um die Schnittstelle zu verlassen und den Test zu beenden.



 GEFAHR	• Aktivieren Sie diese Funktion nicht, wenn der Sender an den Modellmotor angeschlossen ist oder Der Motor wird gestartet.
---	---



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.2 Modell-Set

Dient zum Einrichten von Funktionen im Zusammenhang mit dem Modell.

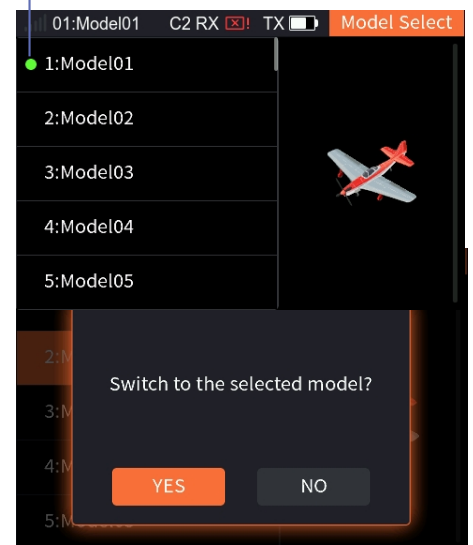
6.2.1 Modellauswahl

Wechseln Sie zum aktuell verwendeten Modell.

Einrichtung:

1. Wählen Sie [Modellauswahl], um die Einstellungsseite für die Modellauswahl aufzurufen.
2. Scrollen Sie mit dem Rad, um das gewünschte Modell auszuwählen, und wählen Sie [Ja], wenn das System ein Popup-Fenster anzeigt, um den Wechsel zu bestätigen.

Der grüne Punkt zeigt an, dass dieses Modell das aktuell verwendete Modell ist.



6.2.2 Modellname

Dient zum Ändern des Namens des aktuellen Modells. Unterstützt maximal 12 Zeichen.

Einrichtung:

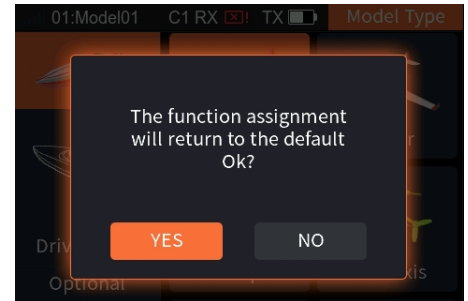
1. Wählen Sie [Modellname] und rufen Sie die Soft-Tastatur-Oberfläche auf.
2. Nachdem Sie einen geeigneten Namen festgelegt haben, scrollen Sie mit dem Rad, um „✓“ auszuwählen, und drücken Sie dann kurz auf das Scrollrad, um zurückzukehren.



6.2.3 Modelltyp

Legen Sie den Modelltyp und modellbezogene Parameter und Funktionen fest. Für Starrflügel- und Segelflugzeugmodelle können Sie „Wing layout“ (Flügelanordnung), „Tail layout“ (Heckauslegung) und „Optional“ (Optional) einstellen; für Hubschraubermodelle können Sie „Swash Plate“ (Taufelscheibe) und „Optional“ (Optional) einstellen; für Auto- und Robotermodelle können Sie „Move setup“ (Bewegungseinstellungen) und „Optional“ (Optional) einstellen; für Schiffsmodelle können Sie „Drive Struct“ (Antriebsstruktur) und „Optional“ (Optional) einstellen.

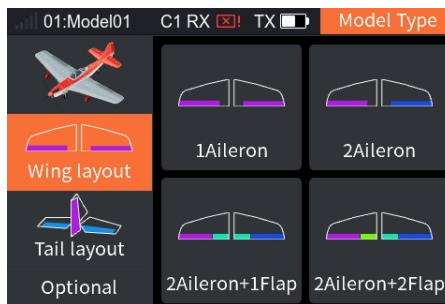
Hinweis: Beim Wechseln des Modelltyps werden die Modelldaten zurückgesetzt und das System zeigt ein Pop-up-Fenster an.



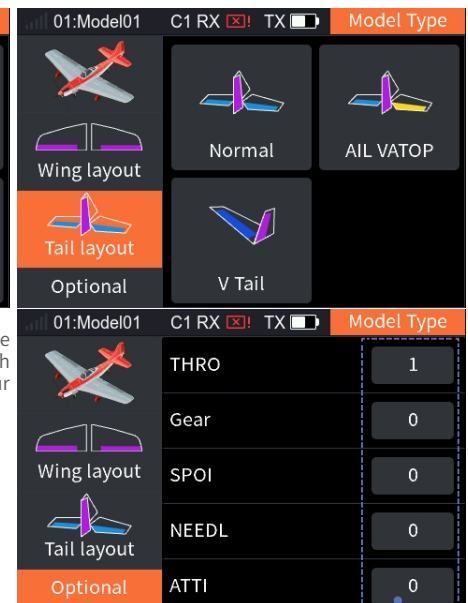
Am Beispiel eines Flugzeugs sind die Einstellungsschritte wie folgt. Die entsprechenden Einstellungen für Segelflugzeuge finden Sie in den folgenden Schritten.

Einrichtung:

1. Drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um [Modelltyp] auszuwählen, und rufen Sie die Funktionsschnittstelle auf.
2. Wählen Sie direkt [Flügelanordnung], da das Flugzeug das Standardmodell ist, wählen Sie dann die geeignete Flügelkonfiguration entsprechend dem tatsächlichen Modell und drücken Sie kurz das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern. Danach geht es automatisch zur nächsten Einstellung über.
3. Wählen Sie [Heckauslegung], wählen Sie dann die geeignete Heckkonfiguration entsprechend dem tatsächlichen Modell und drücken Sie kurz das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern. Danach automatisch zur nächsten Einstellung über.
4. Wählen Sie [Optional], wählen Sie dann die entsprechende Funktionalität entsprechend dem tatsächlichen Modell und speichern Sie die Einstellungen.



Hinweis: Bei der Heckkonfiguration werden einige Konfigurationselemente für den Heckausgleich angezeigt, wenn Sie zwei oder mehr Querruder für den Flügel einstellen.



Drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Anzahl einzustellen. Für einige Funktionen können Sie mehr als eine Einstellung vornehmen, für den Gashebel sind

sind es bis zu 4.

Hinweis: Die optionalen Funktionselemente variieren je nach Modelltyp. Für das Flugzeug können Sie beispielsweise das Ruderrad, das Fahrwerk usw. einstellen, für das Schiff hingegen die Welle und den Griff.



微信公众号



Bilibili



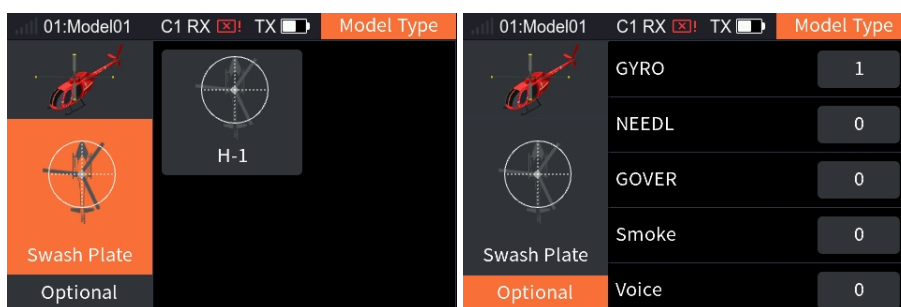
Website



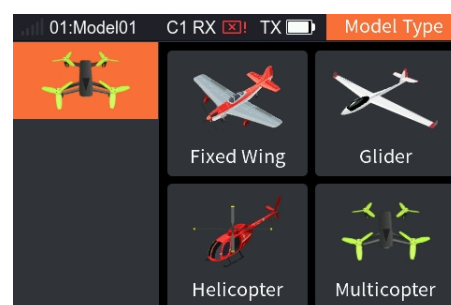
Facebook

Im Folgenden finden Sie die Schritte zum Einrichten der Funktionen des Hubschraubers:

1. Wählen Sie [Modelltyp]>[Hubschrauber];
2. Da die Taumelscheibe des Hubschraubers nur [H-1] umfasst, können Sie direkt [Optional] auswählen und die entsprechende Funktion entsprechend dem tatsächlichen Modell einstellen, indem Sie kurz auf das Scrollrad drücken, um die Einstellungen zu speichern.

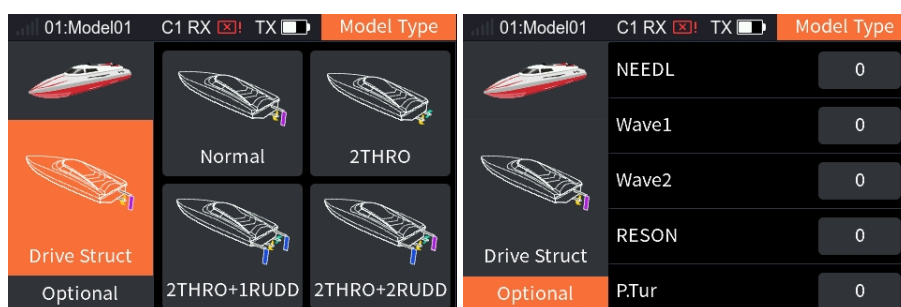


Wenn es sich bei dem Modelltyp um einen Multikopter handelt, müssen keine entsprechenden Modellparameter und Funktionen eingerichtet werden.



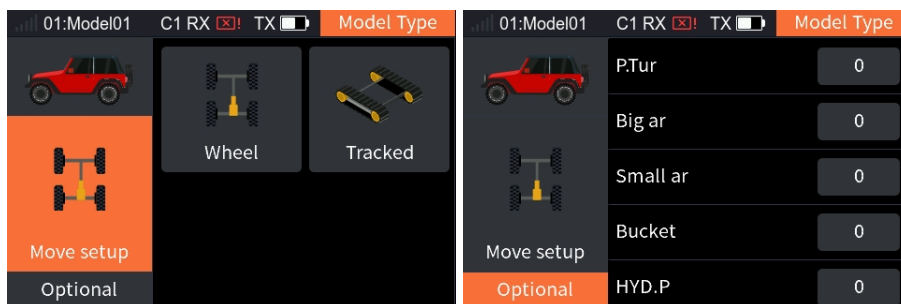
Im Folgenden werden die Schritte zum Einrichten der Schiffsfunktionen beschrieben:

1. Wählen Sie [Modelltyp] > [Schiff];
2. Wählen Sie [Antriebsstruktur], stellen Sie die Antriebsstruktur entsprechend dem tatsächlichen Modell ein und speichern Sie die Einstellungen durch kurzes Drücken des Scrollrads. Danach geht es automatisch zur nächsten Einstellung weiter.
3. Wählen Sie [Optional], stellen Sie die entsprechende Funktionalität entsprechend dem tatsächlichen Modell ein und speichern Sie die Einstellungen durch kurzes Drücken des Scrollrads.



Im Folgenden werden die Schritte zum Einrichten der Fahrzeugfunktionen beschrieben. Bitte beachten Sie diese Schritte auch für roboterbezogene Einstellungen.

1. Wählen Sie [Modelltyp] > [Auto];
2. Wählen Sie [Einstellungen verschieben], wählen Sie den entsprechenden Fahrzeugtyp entsprechend dem tatsächlichen Modell aus und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.
3. Wählen Sie [Optional], stellen Sie die entsprechende Funktion entsprechend dem tatsächlichen Modell ein und drücken Sie kurz das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.

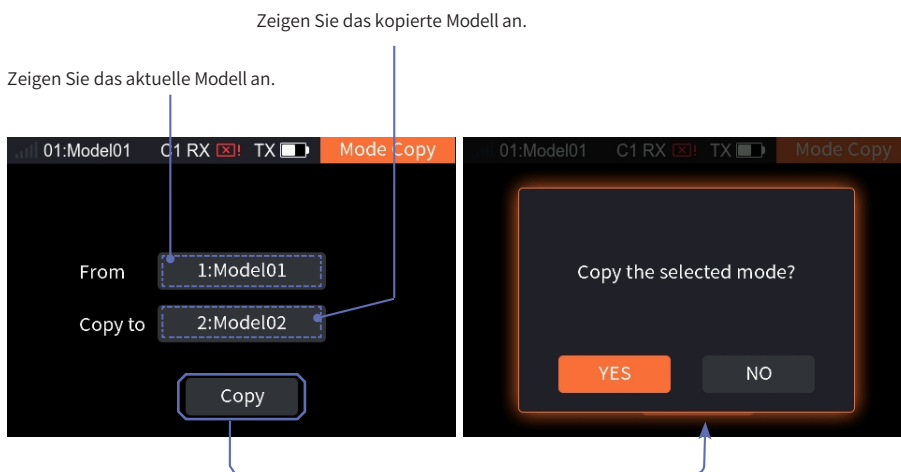


6.2.4 Modus „Kopieren“

Zum Kopieren der Daten des ausgewählten Modells in ein anderes Modell. Wenn ein neues Modell eingerichtet werden soll, können Sie mit dieser Funktion vorhandene Modelldaten kopieren und dann verschiedene Teile ändern, ohne die Einstellungen wiederholen zu müssen. Das ist sehr praktisch.

Einrichtung:

1. Wählen Sie [Modus kopieren], um die Funktionsschnittstelle aufzurufen.
2. Wählen Sie das zu kopierende Modell aus,
3. Wählen Sie [Kopieren], das System zeigt ein Popup-Fenster an, und wenn Sie [Ja] wählen, ist das Kopieren erfolgreich.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

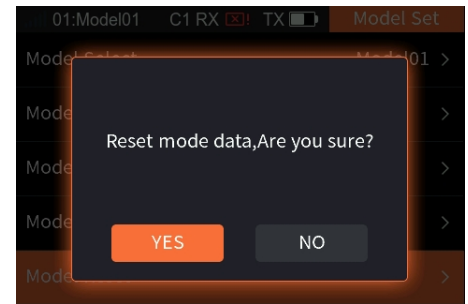
6.2.5 Modell zurücksetzen

Alle Modelldaten für das aktuelle Modell zurücksetzen.

Hinweis: Bindungsinformationen werden nicht

zurückgesetzt. **Einrichtung:**

Wählen Sie [Modus kopieren], das System zeigt ein Popup-Fenster an, und durch Auswahl von [Ja] wird das Zurücksetzen abgeschlossen.



6.3 Umkehren

Umkehren der Ausgangsrichtung jedes Kanals.

Mit dieser Funktion kann die Richtung der Servoaktion korrigiert werden, die der beabsichtigten Funktion entgegengesetzt ist. Aufgrund unterschiedlicher Servotypen oder Servomontagemethoden können die Servorichtungen für 16 Kanäle eingestellt werden.

[NOR]: Zeigt an, dass die Kanalausgabe die Standardrichtung ist. [Reverse]: Zeigt an, dass die Richtung des Kanals umgekehrt wurde. Hinweise:

1. Wenn ein neues Modell angeschlossen wird, stellen Sie sicher, dass der entsprechende Kanal des Servos korrekt ist.
2. Bewegen Sie die Steuerelemente für die Kanäle, um sicherzustellen, dass die Richtung jedes Kanals korrekt ist.

Einrichtung:

1. Wählen Sie [Reverse], um die Funktionsschnittstelle aufzurufen.
2. Scrollen Sie mit dem Rad, um den Kanal auszuwählen, den Sie einstellen möchten, und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um zwischen [NOR] und [Reverse] zu wechseln.



6.4 Servo Rote (einschließlich Sub Trim)

Passen Sie den Bewegungsbereich des Servoausgangs an, der während des Debugging-Prozesses des Modells verwendet wird. Mit dieser Funktion können Sie die oberen und unteren Endpunkte für jeden Kanal sowie den Wert für die Neutralposition festlegen.

Diese Funktion kann verwendet werden, um das Problem der Winkeldifferenz zwischen dem Servo und der Modellstruktur zu lösen, wenn das Servo installiert ist oder aufgrund des strukturellen Spiels des Servos. Wenn Sie die Subtrimmung einstellen, schalten Sie die Trimmung zunächst in die neutrale Position.

Der Einstellbereich für die Servo-Drehung beträgt 0 % bis 150 %, der Standardwert ist 100 % und der Schritt beträgt 1 %. Der Einstellbereich für die Subtrimmung beträgt -120 % bis 120 %, der Standardwert ist 0 % und der Schritt beträgt 1 %.

Einrichtung:

1. Wählen Sie [Servo Rote], um die Funktionsschnittstelle aufzurufen.
2. Scrollen Sie mit dem Rad, um den Kanal auszuwählen, den Sie konfigurieren möchten, und wählen Sie dann die Funktion, die Sie einstellen möchten.
3. Scrollen Sie mit dem Rad, um die entsprechenden Endpunkte und den Wert für die Neutralposition einzustellen, und drücken Sie dann kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.

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 Verzögerungseinstellung

Mit dieser Funktion können Sie die Ausgangsgeschwindigkeit des Kanals einstellen. Die Beschleunigungszeit für Start und Zentrierung kann separat eingestellt werden, d. h. die Beschleunigungszeit kann durch unterschiedliche Start- und Zentriergeschwindigkeiten geändert werden.

Sie können diese Funktion verwenden, wenn Sie die Bewegung eines echten Flugzeugs simulieren oder die mechanische virtuelle Position des Servos nachbilden möchten.

Nach Einstellung der Easing-Zeit führen alle von diesem Kanal ausgegebenen Volumina das Easing aus. Die minimale Verzögerung beträgt 0,0 s, die maximale Verzögerung 10,0 s. Der Einstellschritt beträgt 0,01 s.

Einrichtung:

1. Wählen Sie [Delay Set], um die Funktionsschnittstelle aufzurufen.
2. Nachdem Sie mit dem Scrollrad den Kanal ausgewählt haben, den Sie einstellen möchten, gelangen Sie in die Einstellungs-Oberfläche.
3. Wählen Sie den gewünschten Typ aus, stellen Sie dann die Ein- und Auszeit ein und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.

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	Delay Set
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



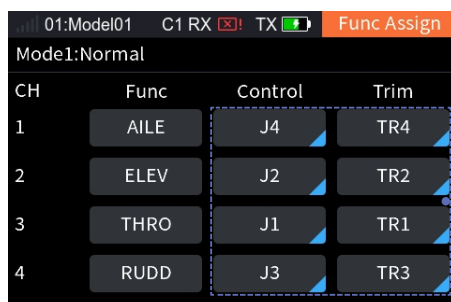
Website



Facebook

6.6 Funktionszuweisung

Weisen Sie allen Kanälen Funktionen, Steuerelemente und Trimmknöpfe zu. Standardmäßig werden die Funktionen nach dem Erstellen eines neuen Modells nach Modelltypen zugewiesen. Sie können die Funktion hier einstellen, wenn Sie sie entsprechend Ihren Gewohnheiten zuweisen möchten.



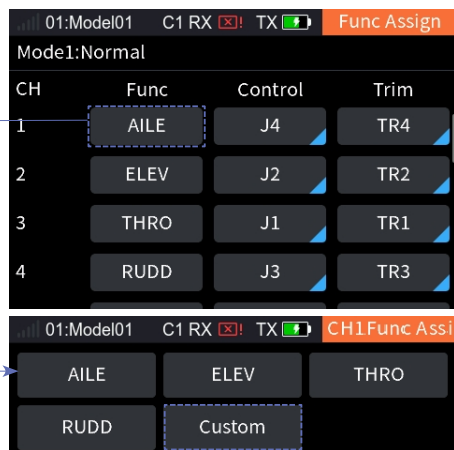
Wenn das kleine Dreieck unten rechts im Funktionsfeld blau ist, gilt die Einstellung für alle Bedingungen. Wenn es grün ist, gilt die Einstellung für die aktuelle Bedingung.

6.6.1 Funktionselemente zuweisen

So legen Sie die von jedem Kanal gesteuerte Funktion fest.

Einrichtung:

1. Wählen Sie den Kanal aus, den Sie einstellen möchten.
2. Wählen Sie das Funktionselement aus, um die Einstellungsoberfläche aufzurufen.
3. Weisen Sie nach Bedarf die entsprechenden Funktionen zu.
 - Wenn Sie einen zusätzlichen Kanal für die Steuerung erstellen möchten, wählen Sie [Custom], um einen geeigneten Namen festzulegen, und wählen Sie dann „✓“, um zurückzukehren.



6.6.2 Steuerung zuweisen

Um spezifische Steuerungen für jeden Kanal festzulegen.

Alle Regler außer dem TR-Typ und den Shortcuts 1 bis 6 können zugewiesen werden.

Einrichtung:

1. Wählen Sie das Steuerelement aus, um die Steuerungseinstellungen aufzurufen.
2. Scrollen Sie nach Bedarf mit dem Rad, um die entsprechende Steuerung auszuwählen oder umzuschalten, und drücken Sie dann kurz auf das Scrollrad, um die Einstellung zu bestätigen.
3. Drücken Sie kurz die EXIT-Taste, um zurückzukehren.



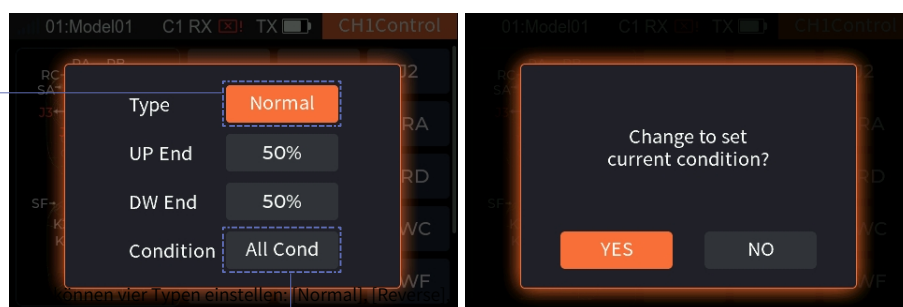
Nach Abschluss der Steuerungszuweisung können Sie die entsprechenden Parameter einstellen. Die Parameter unterscheiden sich je nach Steuerung.

- Für J1-J4- oder VR-Regler können Sie [Typ], [UP-Ende], [DW-Ende] und [Bedingung] einstellen. Der Einstellbereich für den oberen und unteren Endwert liegt zwischen 20 % und 80 %, der Standardwert ist 50 % und der Schritt beträgt 1 %.

Nehmen wir VRA als Beispiel:

Einrichtung:

1. Nachdem Sie [VRA] ausgewählt haben, gelangen Sie zur Parametereinstellungsoberfläche.
2. Wählen Sie den gewünschten Typ aus.
3. Stellen Sie die entsprechenden Werte für High-End oder Low-End nach Bedarf ein.
4. Drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um zwischen [All Cond] und [Current] zu wechseln. Das System zeigt ein Pop-up-Fenster an. Wählen Sie [Yes], um die Einstellung zu bestätigen.
5. Drücken Sie kurz die EXIT-Taste, um zurückzukehren.



[UP-End], [DW-End] [Normal]: Bedeutet, dass sich das entsprechende Steuerungsverhältnis von „-100 % bis 100 %“ ändert, wenn die Steuerung von „unten“ nach „oben“ bewegt wird. Bei „Reverse“ ist es umgekehrt. Mit anderen Worten: Wenn die aufeinanderfolgenden Schalter von „unten“ nach „oben“ bewegt werden, ändert sich das entsprechende Regelverhältnis von „100 % bis -100 %“.

Bei [DW-Ende] und [UP-Ende] wechselt der Regelungsgrad nur zwischen -100 % und 100 %. Die Auswahl von [UP-Ende] bedeutet, dass der Regelungsgrad in der hohen Position 100 % und in der niedrigen Position -100 % beträgt. Bei [DW-Ende] ist es umgekehrt.



微信公众号



Bilibili

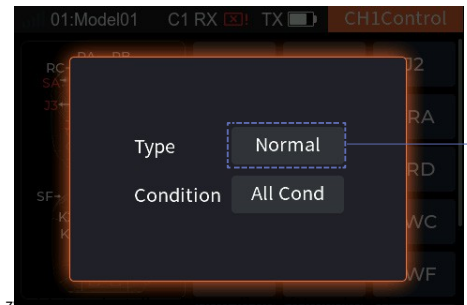


Website



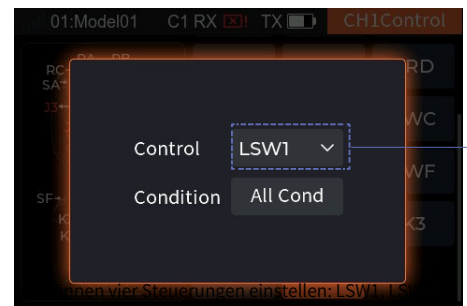
Facebook

- Für SW- oder K-Steuerungen können Sie [Normal] und [Condition] einstellen. Die Funktionseinstellungen beziehen sich auf die VRA-Funktionseinstellungen.



Sie können zwei Arten einstellen: [Normal] und [Umgekehrt].
 [Normal]: Bedeutet, dass das Regelverhältnis -100 % beträgt, wenn sich die Regelposition in der unteren Position befindet, und 100 %, wenn sich die Regelposition in der oberen Position befindet (das Regelverhältnis in der Neutralposition im dreistufigen Schalter beträgt 0 %). [Umgekehrt]: Dies ist das Gegenteil von [Normal]. Mit anderen Worten, das Regelverhältnis der Steuerung beträgt 100 % in der unteren Position und -100 % in der oberen Position.

- Bei Logikschaltern können Sie die Parameter nicht einstellen. Wenn die Steuerung auf ON steht, bedeutet dies, dass das Steuerungsverhältnis 100 % beträgt. OFF bedeutet, dass das Steuerungsverhältnis -100 % beträgt. Die Funktionseinstellungen beziehen sich auf die VRA-Funktionseinstellungen.

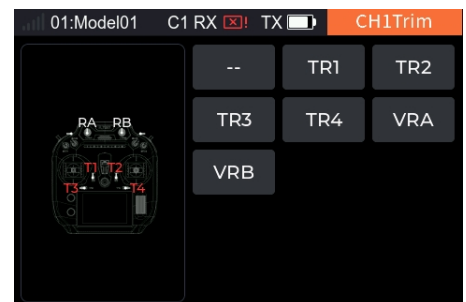


LSW3 und LSW4.

6.6.3 Funktion Trim-Zuweisung

Zuweisen der Trimmastasten für die einzelnen Kanäle. Einrichtung:

- Wählen Sie [Trimmen], um die Trimm-Einstellungsoberfläche aufzurufen.
- Scrollen Sie mit dem Rad nach Bedarf, um die entsprechende Steuerung auszuwählen oder umzuschalten, und drücken Sie dann kurz auf das Scrollrad, um die Einstellung zu bestätigen.
- Drücken Sie kurz die EXIT-Taste, um zurückzukehren.



Nachdem die Trimmzuweisung abgeschlossen ist, können Sie die entsprechenden Parameter für die Trimmaste einstellen. [Trim Mode] (Trimmmodus), [Trim Rate] (Trimrate) und [Condition] (Bedingung) können eingestellt werden.

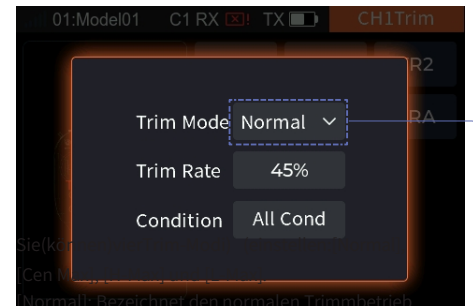
[Trim Rate]: Der gesamte Bewegungsbereich des Kanals, der mit dem Trimmknopf gesteuert werden kann. Ein negativer Wert bedeutet die Umkehrung.

Der Einstellbereich der Trimrate beträgt -150 % bis 150 %, der Standardwert ist 45 % und der Schritt beträgt 1 %.

Am Beispiel von TR1 lauten die Parametereinstellungen wie folgt:

Einrichtung:

1. Wählen Sie [TR1], um die Parametereinstellungsoberfläche aufzurufen.
2. Wählen Sie [Trim-Modus] und wählen Sie den entsprechenden Trim-Modus aus einem Dropdown-Menü aus.
3. Stellen Sie die gewünschte Rate nach Bedarf ein.
4. Drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um zwischen [All Cond] und [Current] zu wechseln. Das System zeigt ein Popup-Fenster an. Wählen Sie [Yes], um die Einstellung zu bestätigen.
5. Drücken Sie kurz die EXIT-Taste, um zurückzukehren.



[Normal]: Bezeichnet den normalen Trimmzustand (linear);
 [Cen Max]: Bezeichnet die maximale Trimmverstellung in der Neutralstellung und keine Trimmverstellung in der untersten und obersten Position;
 [L-Max]: Der Einstellwert ist in der untersten Position am größten und nimmt zur höchsten Position hin ab, bis er in der höchsten Position 0 erreicht.
 [H-Max]: Der Einstellwert ist in der höchsten Position am größten und nimmt zur niedrigsten Position hin ab, bis er in der niedrigsten Position 0 erreicht.

6.7 Trimmung

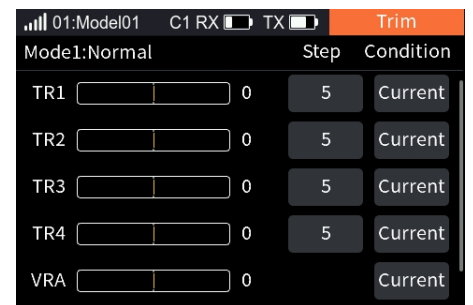
In dieser Vorschauoberfläche können Sie die Trimmwerte von TR1 bis TR4 und VRA bis VRB anzeigen. Für TR1 bis TR4 können Sie den entsprechenden Schrittwert und die aktuelle Bedingung/alle Bedingungen einstellen. Für VRA bis VRB können Sie die aktuelle Bedingung/alle Bedingungen einstellen.

Während des Betriebs kann es aufgrund bestimmter Situationen, wie z. B. einer Verlagerung des Schwerpunkts oder einer durch die Aerodynamik erzeugten Drehmomentkraft, zu einer Auslenkung der Steuerflächen des Modells kommen. Mit dieser Funktion können Sie dies während des Fluges korrigieren, um einen stabilen Zustand aufrechtzuerhalten. Bitte justieren Sie das Modell neu, falls die gesamte übermäßige Verschiebung des Modells nicht durch die Trimmfunktion korrigiert werden kann.

Der Einstellbereich des Trimmwerts liegt zwischen -100 % und 100 %, der Standardschritt beträgt 5 %.

Einrichtung:

1. Wählen Sie [Trim], um die Funktionseinstellungs-Oberfläche aufzurufen.
2. Scrollen Sie mit dem Rad, um die entsprechende Trimmsteuerung auszuwählen.
 - Wenn Sie eine TR-Steuerung auswählen, können Sie den Schrittwert nach Bedarf anpassen.
3. Wählen Sie [Condition] und drücken Sie kurz das Scrollrad, um zwischen dem Modus [Current] und [All] zu wechseln.
4. Stellen Sie den Trimmwert durch Betätigen des entsprechenden Trimmreglers ein.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.8 Timer

Sie können vier Arten von Timern einstellen, darunter [Timer1], [Timer2], [Motor-Timer] und [Moder-Timer]. Diese werden in der Regel verwendet, um die Gesamtlaufzeit des Modells, die spezifische Wettbewerbszeit oder die Sendezeit des Senders usw. zu berechnen.

6.8.1 Timer1/2

[Timer1] und [Timer2] haben die gleiche Funktion. Im Folgenden wird nur eine Timer-Einstellungsmethode vorgestellt.

[Modus]: Sie können zwischen [Aufwärts] und [Abwärts] wählen.

- [Up]: Startet die Zeitmessung bei Null.
- [Down]: Startet die Zeitmessung ab der eingestellten Zeit. Nach Ablauf des Down-Timers wird die Zeitmessung mit einem Up-Timer fortgesetzt.

[Alarm]: Stellen Sie die Alarmzeit des Timers ein. Stellen Sie die Timer-Erinnerung ein. Sie können zwischen [Ton], [Ton+Vibration] und [Vibration] wählen.

[Start]: Zum Starten des Timers können entsprechende Steuerelemente zugewiesen werden.

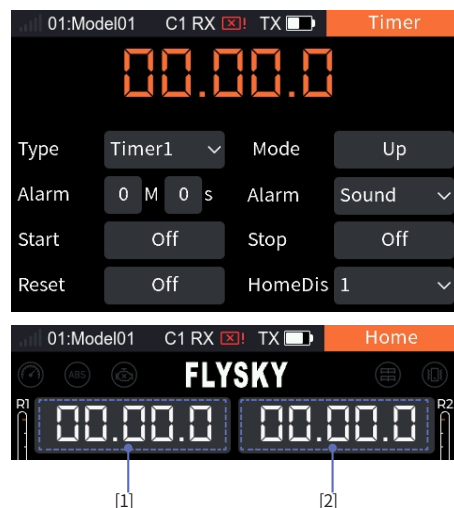
[Stopp]: Zum Stoppen des Timers können entsprechende Steuerelemente zugewiesen werden.

[Zurücksetzen]: Setzen Sie den Timerwert auf seinen ursprünglichen Zustand zurück. Entsprechende Steuerelemente können zugewiesen werden.

[Home Dis]: Legen Sie fest, ob der Timer im Timerbereich auf der Startseite angezeigt wird. Sie können zwischen [1], [2] und [Keine] wählen.

- [1]: Anzeige im ersten Bereich des Timers auf der Startseite.
- [2]: Anzeige im zweiten Bereich des Timers auf der Startseite.
- [Keine]: Nicht im Timer-Bereich auf der Startseite anzeigen.

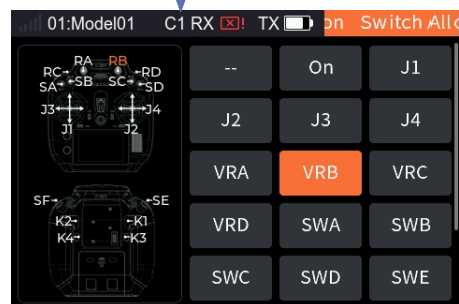
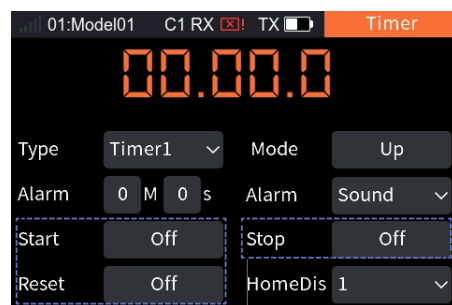
Hinweis: Wenn mehrere Timer dieselbe Einstellung [Home Dis] haben, werden die ursprünglichen Einstellungen überschrieben. Wenn Sie beispielsweise zuerst [Home Dis] für Timer1 auf [1] und dann [Home Dis] für Timer2 auf [1] setzen, wird im ersten Bereich des Startseitentimers zu diesem Zeitpunkt Timer2 angezeigt.



Einrichtung:

1. Wählen Sie [Timer], um die Funktionseinstellungs-Oberfläche aufzurufen.
2. Wählen Sie [Typ] > [Timer1].
3. Wählen Sie [Modus] und drücken Sie kurz das Scrollrad, um den Timer-Modus zu wechseln.
4. Wählen Sie [Alarm], stellen Sie die Alarmzeit und die Erinnerung ein.
5. Wählen Sie [Start], [Stopp] und [Zurücksetzen], um die Schnittstelle für die Schalterzuweisung aufzurufen.
 - Scrollen Sie mit dem Rad nach Bedarf, um die entsprechende Steuerung auszuwählen oder umzuschalten, und drücken Sie dann kurz auf das Scrollrad, um die Einstellung zu bestätigen.
6. Legen Sie fest, ob Timer1 im Timerbereich auf der Startseite angezeigt wird und wo er angezeigt werden soll.

Hinweis: Informationen zur Schalterkonfiguration finden Sie unter [15. Schalterzuweisung].



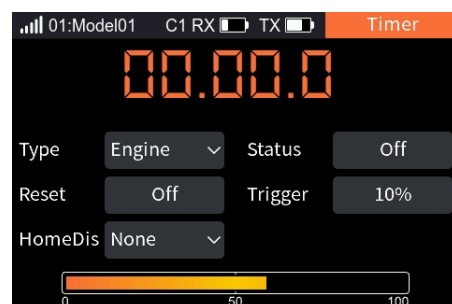
6.8.2 Motor-Timer

Schalten Sie den Timer ein, indem Sie den Gashebel-Auslösewert einstellen, und berechnen Sie die Betriebszeit des Gashebels nach dem Auslösewert. Der Einstellbereich des Auslösewerts liegt zwischen 0 % und 100 %. Der Motor-Timer ist standardmäßig ausgeschaltet.

Einrichtung:

1. Wählen Sie [Typ] > [Motor];
2. Wählen Sie [Status] und drücken Sie kurz das Scrollrad, um zwischen [Ein] und [Aus] zu wechseln.
3. Wählen Sie [Zurücksetzen], um die Schnittstellenzuordnung aufzurufen.
 - Scrollen Sie nach Bedarf mit dem Rad, um die entsprechende Steuerung auszuwählen oder umzuschalten, und drücken Sie dann kurz auf das Scrollrad, um die Einstellung zu bestätigen.
4. Legen Sie fest, ob der Motor-Timer im Timer-Bereich auf der Startseite angezeigt werden soll und wo er angezeigt werden soll.
5. Legen Sie den Auslösewert nach Bedarf fest und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.

Hinweis: Informationen zur Schalterkonfiguration finden Sie unter [15. Schalterzuweisung].



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

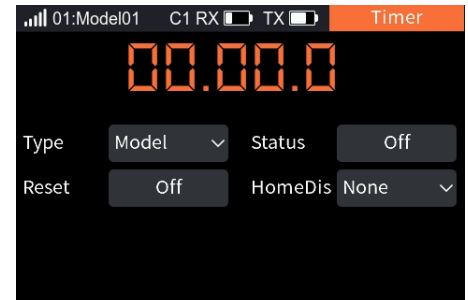
6.8.3 Modell-Timer

Zur Berechnung der Gesamtarbeitszeit des Modells. Der Modus-Timer ist standardmäßig

ausgeschaltet. Einrichtung:

1. Wählen Sie [Typ] > [Modell];
2. Wählen Sie [Status] und drücken Sie kurz das Scrollrad, um zwischen [Ein] und [Aus] zu wechseln.
3. Wählen Sie [Zurücksetzen], um die Schnittstelle „Schalterzuweisung“ aufzurufen.
 - Scrollen Sie nach Bedarf, um die entsprechende Steuerung auszuwählen oder umzuschalten, und drücken Sie dann kurz auf das Scrollrad, um die Einstellung zu bestätigen.
4. Legen Sie fest, ob der Modell-Timer im Timer-Bereich auf der Startseite angezeigt wird und wo er angezeigt werden soll.

Hinweis: Informationen zur Switch-Einstellung finden Sie unter [15. Switch-Zuweisung].



6.9 Trainer-Modus

Der Sender FS-ST16 unterstützt zwei Funktionsmodi: Trainer und Schüler. Der im Trainer-Modus eingestellte Sender empfängt das externe Signalsteuerungsmodell, d. h. der Trainer-Anschluss kann das externe PPM-Signal erkennen. Der im Schüler-Modus eingestellte Sender gibt nur das PPM-Signal aus. Zwei Sender (einer im Trainer-Modus und der andere im Schüler-Modus) können über das Trainer-Kabel verbunden werden.

Hinweise:

1. Wenn Sie zwei Sender mit einem Trainer-Kabel verbinden, stellen Sie bitte sicher, dass das Trainer-Kabel korrekt angeschlossen ist.
2. Der Trainer-Anschluss des Senders kann so angepasst werden, dass er das eingehende PPM-Signal erkennt. Die meisten Geräte, die PPM-Ausgabe unterstützen, können als externe Eingangssignalquelle für den Trainer-Modus verwendet werden. Einige Geräte unterstützen diese Funktion jedoch möglicherweise nicht. Die PPM-Ausgabe des Trainer-Anschlusses kann so eingestellt werden, dass sie mit externen Geräten mit besonderen Anforderungen an die PPM-Signalerkennung kompatibel ist.

Wenn die Sender von Trainer und Schüler ordnungsgemäß verbunden sind, wird die Beziehung zwischen den Zuständen der Steuerschalter für Schüler und Trainer und der tatsächlichen Steuerquelle in der folgenden Tabelle dargestellt.

Ausbildersteuerung	Schülersteuerung	Tatsächliche Steuerung
EIN	EIN	Trainer
EIN	AUS	Trainer
AUS	EIN	Schüler
AUS	AUS	Trainer



6.9.1 Trainer-Modus

Wenn der Trainer-Modus als Trainer eingestellt ist, bedeutet dies, dass der Sender nur die Funktionen des Trainer-Modus unterstützt. Zu diesem Zeitpunkt können Sie den passenden Schüler-Modus des Senders über die Trainer-Funktion und die Steuerelemente einstellen, um die Anwendung der Trainer-Senderfunktion zu realisieren.

[Eingang 1~16]: Eine Steuerung oder Funktion zum Einstellen des Eingangskanals.

01:Model01 C1 RX TX Trainer			
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

[Trainer]: Diese Option muss deaktiviert sein, bevor externe Signale zur Steuerung des Modells verwendet werden können.

Hinweis: Unter normalen Umständen verwendet der Trainer den Trainer-Modus, um aus der Ferne zu unterrichten. Wenn Sie den Schüler-Modus für den Fernunterricht verwenden möchten, muss der Steuerungsschalter für den Trainer-Modus ausgeschaltet sein.

Einrichtung:

1. Wählen Sie [Trainer], um die Funktionseinstellungs-Oberfläche aufzurufen.
2. Wählen Sie [Modus] > [Trainer];
3. Rufen Sie die Schnittstelle „Trainer-Steuerschalterzuweisung“ auf.
 - Scrollen Sie nach Bedarf, um die entsprechende Steuerung auszuwählen oder umzuschalten, und drücken Sie dann kurz auf das Scrollrad, um die Einstellung zu bestätigen.
4. Wählen Sie [Input1~16], um die Zuweisungsschnittstelle aufzurufen.
 - Wählen Sie [Func], um das Einstellungsmenü aufzurufen, und wählen Sie dann die gewünschte Funktion aus.
 - Wählen Sie [Steuerung], um die Einstellungsseite aufzurufen, und wählen Sie dann die entsprechende Funktion aus.
5. Drücken Sie kurz die EXIT-Taste, um zurückzukehren.

The diagram illustrates the setup process for the Trainer mode. It shows the following steps:

- Initial Trainer mode selection screen with 'Trainer' and 'Off' options.
- Selection of 'Trainer' mode.
- Access to the 'Trainer Switch Allocation' screen, which displays a list of switches (J1, J2, J3, J4, VRA, VRB, VRC, VRD, SWA, SWB, SWC, SWD, SWE) and their corresponding functions.
- Selection of 'Func' (Function) to view the 'Func' list (AILE, ELEV, THRO, RUDD, AUX05, AUX06, AUX07, AUX08, AUX09, AUX10, AUX11, AUX12, AUX13, AUX14, AUX15, AUX16).
- Selection of 'Control' to view the 'Control' list (AILE, ELEV, THRO, RUDD, AUX05, AUX06, AUX07, AUX08, AUX09, AUX10, AUX11, AUX12, AUX13, AUX14, AUX15, AUX16).
- Final 'Input1Assigned' screen showing the assigned functions for each input channel.

Hinweis: Informationen zur Schalterkonfiguration finden Sie unter [15. Schalterzuweisung].



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.9.2 Schülermodus

Wenn der Trainer-Modus auf „Schüler“ eingestellt ist, unterstützt der Sender nur Funktionen des Schüler-Modus. Zu diesem Zeitpunkt können Sie die Steuerung für die Steuerungs-Trainer-Funktion zuweisen, die PPM-Signalparameter wie Signalpolarität, Kanalnummer, Periode und Startkennungs-Einstellungen so einstellen, dass sie mit dem Sender im Trainer-Modus übereinstimmen, und die Trainer-Funktionsanwendung implementieren.

[Schüler]: Führen Sie die Umschaltung durch, um anzuzeigen, ob der Schüler die Steuerung akzeptiert oder nicht. Normalerweise ist dieser Schaltzustand wirksam, wenn die Trainersteuerung des Trainermodus deaktiviert ist.

[Signal]: Der hohe Pegel ist standardmäßig positiv gültig. Einige Geräte erkennen möglicherweise den niedrigen Pegel als gültiges Signal. Stellen Sie in diesem Fall die Signalpolarität auf negativ ein, d. h. der niedrige Pegel ist gültig.

[Num. CH]: Stellen Sie die Anzahl der Kanäle in einem PPM-Signal ein. Standardmäßig enthält ein PPM-Signal 8 Kanäle. Die Anzahl der Kanäle kann nach Bedarf eingestellt werden, der Einstellbereich liegt zwischen 4 und 16.

[Cycle]: Bezieht sich auf die Zeit der Übertragung eines PPM-Signals. Die Standardperiode für ein 8-Kanal-PPM-Signal beträgt 20 ms.

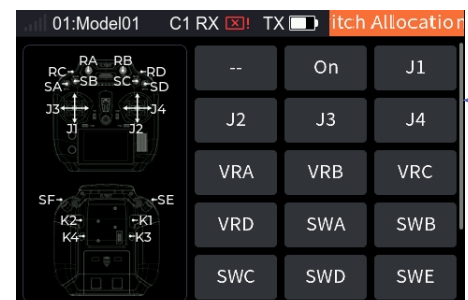
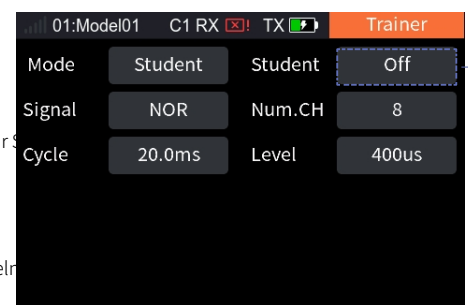
- Wenn weniger Kanäle verwendet werden, kann eine kürzere Periode eingestellt werden, um die für die Signalübertragung erforderliche Zeit zu verkürzen und die Latenz zu reduzieren. Die Einstellung der Periode kann jedoch nur die Leerlaufzeit verkürzen, nicht die effektive Signaldauer. Daher wird durch die Einstellung der Periode die Anzahl der Signalkanäle nicht reduziert. Wenn die Anzahl der Kanäle zunimmt und die effektive Signalübertragungszeit größer als die Periode ist, verarbeitet das System das Signal im Minimal-Leerlaufmodus, und der Einstellungswert der Schnittstelle wird nicht entsprechend geändert.

[Level]: Die Startmarkierungszeit identifiziert das PPM-Signal. Der Standardwert beträgt 400 us. Stellen Sie den entsprechenden Wert nach Bedarf ein, der Bereich liegt zwischen 100 und 700 us.

Einrichtung:

1. Wählen Sie [Trainer], um die Funktionseinstellungs-Oberfläche aufzurufen.
2. Wählen Sie [Mode] > [Student];
3. Rufen Sie die Schnittstelle „Student Control Switch Allocation“ (Zuweisung der Steuerungsschalter für S
 - Scrollen Sie nach Bedarf mit dem Rad, um die entsprechende Steuerung auszuwählen oder umzuschalten, und drücken Sie dann kurz auf das Scrollrad, um die Einstellung zu bestätigen.
4. Wählen Sie [Signal] und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um zwischen [NOR] und [REV] zu wechseln
5. Wählen Sie [Num. CH], scrollen Sie mit dem Rad, um die Kanalnummer einzustellen, und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.
6. Wählen Sie [Cycle], stellen Sie mit dem Scrollrad die Periode ein und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.
7. Wählen Sie [Level], scrollen Sie mit dem Rad, um die Start-Identifikationszeit einzustellen, und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.

Hinweis: Informationen zur Schalterkonfiguration finden Sie unter [15. Schalterzuweisung].

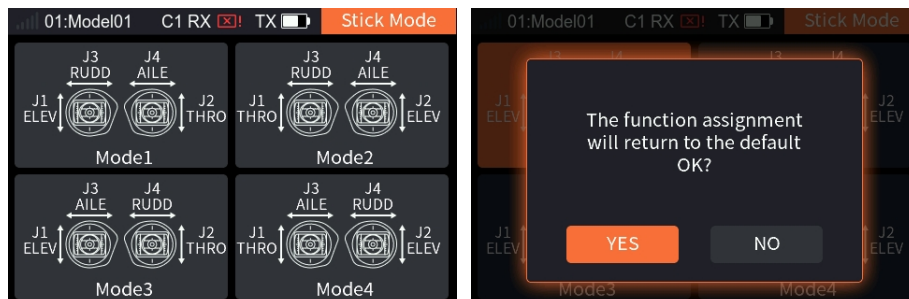


6.10 Stick-Modus

Das System unterstützt vier Stick-Funktionen. Bei Flugzeugmodellen sind CH1~4 standardmäßig jeweils „Querruder, Höhenruder, Gas und Seitenruder“ zugeordnet (J1, J2, J3, J4 stehen für CH3 Gas, CH2 Höhenruder, CH4 Seitenruder, CH1 Querruder). Um unterschiedlichen Benutzerpräferenzen gerecht zu werden, unterstützen die Stick-Voreinstellungen des Senders 4 verschiedene Layout-Einstellungen. Sie können zwischen [Modus 1], [Modus 2], [Modus 3] oder [Modus 4] wählen, um den aktuell ausgewählten Modus anzuzeigen (das System ist standardmäßig auf [Modus 2] eingestellt). Kehren Sie nach der Auswahl zurück und passen Sie die Gimbal-Baugruppe entsprechend dem gewählten Modus und den Betriebsanforderungen an. Wählen Sie bitte den für Ihre tatsächlichen Anforderungen geeigneten Modus aus und führen Sie die folgenden Schritte aus, um fortzufahren.

Einrichtung:

1. Wählen Sie [Stick-Modus], um die Funktionseinstellungs-Oberfläche aufzurufen.
2. Stellen Sie den entsprechenden Modus nach Bedarf ein. Das System zeigt ein Popup-Fenster an. Wenn Sie [Ja] auswählen, ist die Einstellung erfolgreich.
3. Drücken Sie kurz die EXIT-Taste, um zurückzukehren.



6.11 SW-Einstellung

Mit dieser Funktion können Sie einstellen, ob es sich bei SWA, SWB, SWC, SWD, SWE und SWF um einen Zwei-Positionen-Schalter oder einen Drei-Positionen-Schalter handelt. Wenn diese sechs Schalter ausgetauscht werden müssen, können Sie mit dieser Funktion die Positionen der neuen Schalter einstellen.

Einrichtung:

1. Wählen Sie [SW-Einstellung], um die Funktionseinstellungs-Oberfläche aufzurufen.
2. Wählen Sie den Schalter, den Sie einstellen möchten, und drücken Sie dann kurz auf das Scrollrad, um zwischen [2 Stufen] und [3 Stufen] umzuschalten.



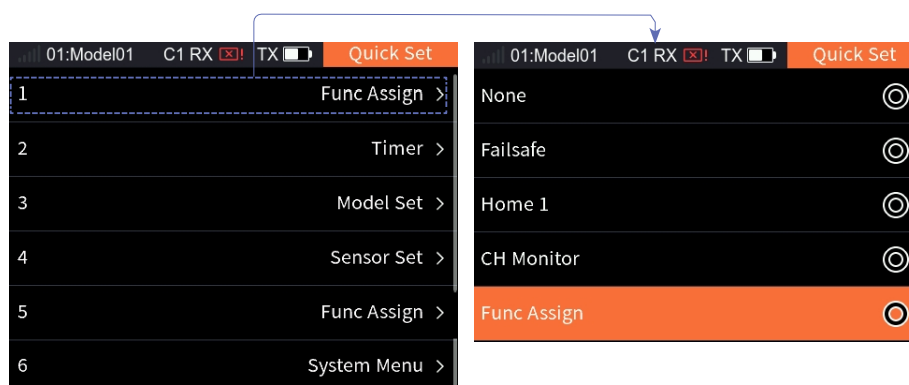
6.12 Schnelleinstellung

Zum Einstellen der Funktionen für die Schnellzugriffstasten 1 bis 6, sodass durch Drücken der entsprechenden Taste schnell auf diese Funktion zugegriffen werden kann. Die Seriennummern 1 bis 6 stehen für die Schnellzugriffstasten 1 bis 6.

Hinweis: Die Schnellzugriffstasten 1 bis 6 sind nur auf der Startseite wirksam.

Einrichtung:

1. Wählen Sie [Schnelleinstellung], um die Funktionseinstellungs-Oberfläche aufzurufen.
2. Wählen Sie eine Nummer, um die Schnellfunktions-Einstellungsseite aufzurufen, und scrollen Sie mit dem Rad, um den entsprechenden Funktionspunkt auszuwählen.
3. Drücken Sie kurz die EXIT-Taste, um zurückzukehren.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7. Exklusive Funktionseinstellung für Starrflügler/Segelflugzeuge

In diesem Kapitel werden die Funktionseinstellungen für Starrflügler/Segelflugzeuge hauptsächlich im Standardzustand vorgestellt. Nachdem Sie die entsprechenden Modellparameter über [Grundmenü]>[Modell einstellen] eingestellt haben, können Sie über [Hauptmenü]>[Modellmenü] auf das Modellmenü zugreifen, um die entsprechenden Funktionen des Modells einzustellen.

Hinweis: Die Funktionsschnittstelle kann je nach Modellkonfiguration unterschiedlich sein.



7.1 CH-Monitor

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [6.1 CH-Monitor].

7.2 Bedingung

Sie können verschiedene Flugmodi einstellen, wobei maximal 5 Flugmodusgruppen unterstützt werden. Eine Steuerung kann so eingestellt werden, dass schnell zwischen verschiedenen Sendereinstellungen gewechselt werden kann, um sicherzustellen, dass die Einstellungen des Modells an die aktuellen Flugbedingungen angepasst sind. Flugmodus 1 ist der Standardmodus für den Betrieb des Senders. Benutzer können Flugmodi nach Bedarf löschen, erstellen oder kopieren. Mit Ausnahme des Standardmodus muss zum Umschalten zwischen den Modi ein Steuerelement zugewiesen werden. Sie können den Standardflugmodus auch durch Anpassen der Prioritätsreihenfolge festlegen. Wenn ein Modus an den Anfang der Benutzeroberfläche verschoben wird, wird er zum Standardflugmodus. Der aktuelle Flugmodus kann über das Flugmodus-Symbol in der oberen Statusleiste des Systems und die Benutzeroberfläche für die Flugmodus-Einstellungen ermittelt werden.

Hinweise: Für mehrere Funktionen dieses Senders können unterschiedliche Parameter eingestellt werden, indem verschiedene Bedingungen umgeschaltet werden, um Steuerungsvorgänge unter verschiedenen Bedingungen entsprechend den unterschiedlichen Einstellungsparametern durchzuführen. Die Details sind wie folgt:

1. Für [Func Assign] können unterschiedliche Zuweisungen für Steuerung und Trimmung für verschiedene Bedingungen oder für alle Bedingungen gleich eingestellt werden.
2. Für [DR-Einstellung] kann die wirksame Bedingung ausgewählt werden (Mehrfachauswahl). Die DR-Wirksamkeit der Umschaltung kann unter verschiedenen Bedingungen unterschiedlich sein.
3. Andere mit der Bedingung zusammenhängende Elemente können separat durch Umschalten verschiedener Bedingungen eingestellt werden, und der Kanalbetrieb kann entsprechend dieser Bedingung ausgeführt werden. Diese Einstellungselemente sind in den folgenden Funktionsschnittstellen enthalten: [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].



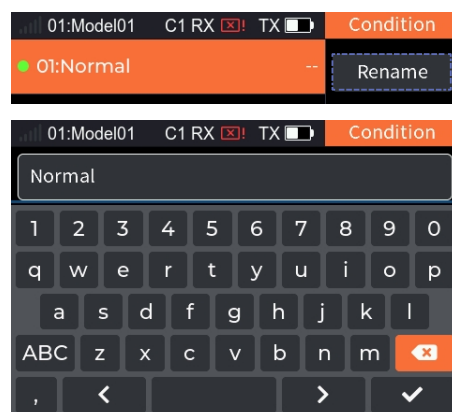
7.2.1 Umbenennen

Um die ausgewählte Bedingung umzubenennen.

Einrichten:

Wählen Sie [Rename], um die Bearbeitungsoberfläche aufzurufen, geben Sie den gewünschten Namen ein und wählen Sie dann „✓“, um die Einstellung zu bestätigen und zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Hinweis: Es werden bis zu zwölf Zeichen unterstützt.



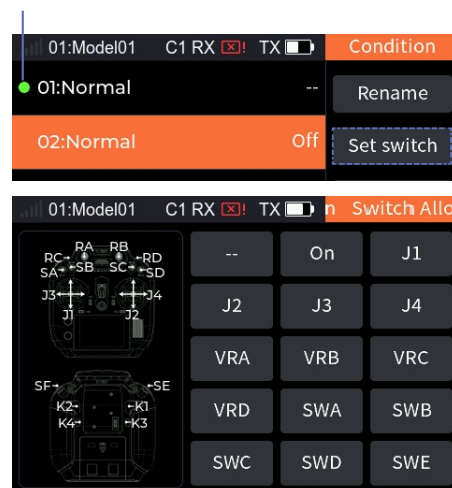
7.2.2 Schalter einstellen

Um eine Steuerung zum Umschalten zwischen den Zuständen einzustellen. Einrichtung:

Wählen Sie [Schalter einstellen], um die Schnittstelle „Schalterzuweisung“ aufzurufen, scrollen Sie mit dem Rad

nach Bedarf, um die entsprechende Steuerung auszuwählen oder die entsprechende Steuerung umzuschalten, drücken Sie dann kurz auf das Scrollrad, um die Einstellung zu bestätigen, und drücken Sie kurz auf die EXIT-Taste, um zurückzukehren.

Der grüne Punkt zeigt das derzeit verwendete Modell an.

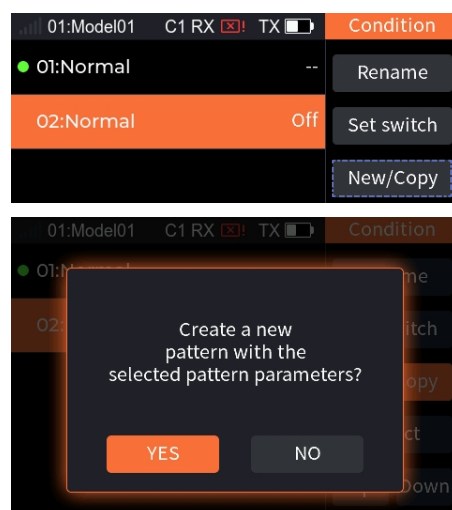


7.2.3 Erstellen eines neuen Modells

So erstellen Sie eine neue Bedingung.

Einrichtung:

Wählen Sie [Neu/Kopieren], das System zeigt ein Popup-Fenster an, wählen Sie [Ja], um die Einstellung erfolgreich zu bestätigen.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

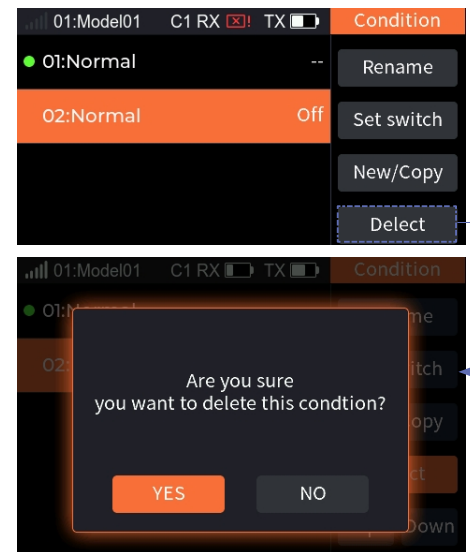
7.2.4 Löschen eines Modells

So löschen Sie eine ausgewählte Bedingung:

Wählen Sie die zu löschende Bedingung aus und klicken Sie dann auf [Löschen], um ein

Popup-Fenster angezeigt wird. Durch Auswahl von [Ja] bestätigen Sie den Löschvorgang.

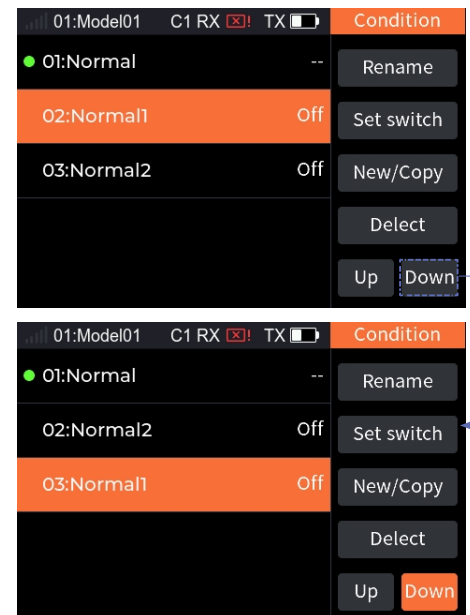
Hinweis: Wenn es nur eine Gruppe von Bedingungen gibt, können Sie diese nicht löschen, d. h. es gibt keinen Befehl zum Löschen.



7.2.5 Priorität ändern

Ändert die Reihenfolge der Bedingungen, um die Priorität zu ändern. Die Bedingung mit der Seriennummer 5 hat die höchste Priorität, gefolgt von der Bedingung mit der Seriennummer 4. Das System arbeitet entsprechend dieser Reihenfolge.

Hinweis: Wenn nur eine Bedingung vorhanden ist, kann kein Schalter oder keine Priorität festgelegt werden. Die Standardbedingung ist Nummer 1.



7.3 Funktionsrate

Sie können die Servo-Lautstärkeregelkurven aller dem Kanal zugewiesenen Hebel, Knöpfe und Schalter einstellen. Sie können zu verschiedenen Bedingungen wechseln, um jeweils unterschiedliche Kurven einzustellen. Die Servo-Lautstärkeregelkurve für die von DR gesteuerten Bedingungen wird nach Aktivierung des DR eingestellt. Diejenigen, die die Zuweisung der Mastersteuerung nicht unterstützen, wie z. B. Flap 2, können nicht eingestellt werden. Die Zuweisung derselben Funktion verschiedener Kanäle aus einem beliebigen Einstellungszugang in die Einstellungen ist identisch.

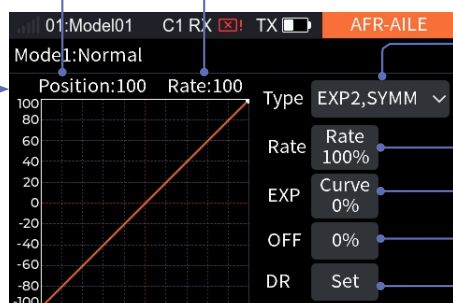
CH	Func	CH	Func	CH	Func
1	AILE	2	AILE2	3	THRO
4	RUDD	5	Gear	6	AILE3
7	AILE4	8	Flap	9	Flap2
10	Flap3	11	Flap4	12	RUDD2
13	SPOI	14	NEEDL	15	ATT1
16	WHHEEL				

Wählen Sie diese Option, um die entsprechende Rateneinstellungsschnittstelle jedes Kanals aufzurufen.

Hinweis: Die grau dargestellte Funktion kann nicht ausgewählt werden.

Die Echtzeitposition der Steuerung

Echtzeit-Rate-Wert



Wählen Sie den Kurventyp aus.

Wählen Sie „Rate“

(Rate). Wählen Sie

„Curve“ (Kurve).

Wählen Sie „Offset“

(Offset).

Nach der Auswahl gelangen Sie zur DR-Einstellungsseite für diese Funktion.

Hinweis: Wenn der Kurventyp auf [EXP2,Line] eingestellt ist, bezieht sich Rate A auf die Rate auf der linken Seite der Neutralstellung, während Rate B sich auf die Rate auf der rechten Seite der Neutralstellung bezieht. Kurve A ist die Kurve auf der linken Seite der Neutralstellung, Kurve B ist die Kurve auf der rechten Seite. Die Seiten A und B können unabhängig voneinander eingestellt werden. Wenn der Kurventyp auf [EXP2,SYMM] oder [EXP1] eingestellt ist, werden die Rate- und Kurvenelemente nicht in A- und B-Seiten unterteilt und können als Ganzes eingestellt werden.



微信公众号



Bilibili



Website



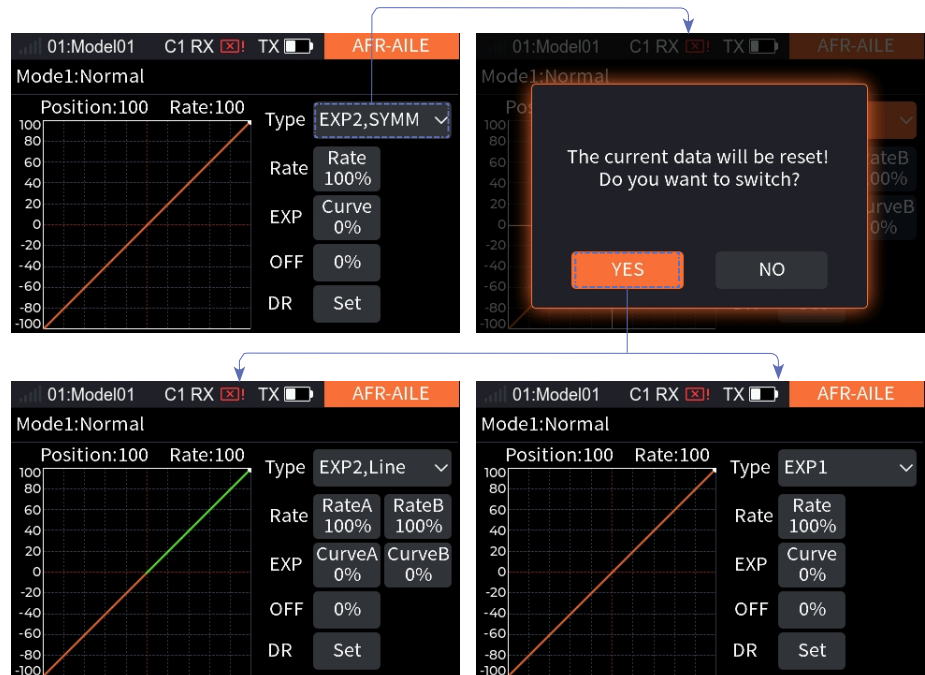
Facebook

7.3.1 Einrichtung des Kurventyps

Legen Sie den Kurventyp fest.

Einrichtung:

1. Wählen Sie die entsprechende Kanalrate aus, um die Einstellung aufzurufen.
Schnittstelle;
2. Schalten Sie [Typ] nach Bedarf um, das System zeigt ein Popup-Fenster an, und wenn Sie dann [Ja] auswählen, bedeutet dies, dass die Umschaltung erfolgreich war.



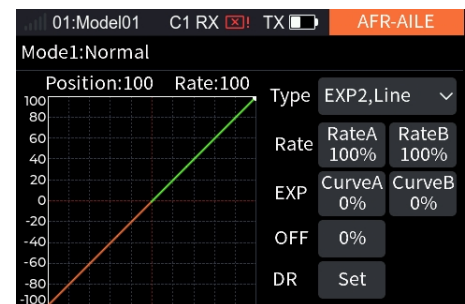
7.3.2 Einstellung von Rate/EXP/Offset

Legen Sie die entsprechenden Werte für Rate, EXP und Offset fest, nachdem ein Linientyp festgelegt wurde. Nehmen wir als Beispiel die Einstellung „Rate“.

Einrichtung:

1. Wählen Sie [Typ]>[EXP2, Linie];
2. Wählen Sie [Rate A], scrollen Sie mit dem Rad, um den Prozentsatz von Rate A anzupassen, und drücken Sie dann kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.
 - Die Einrichtungsschritte für [Rate B] entnehmen Sie bitte den oben genannten Inhalten.

Hinweis: Informationen zur Einstellung von EXP und Offset finden Sie unter den Einstellungen für Rate.



7.4 DR

Stellen Sie die Funktion, den Schalter von DR und die effektive Bedingung ein, um DR zu aktivieren. Der Sender unterstützt 10 Gruppen von DR. Wenn zwei oder mehr Sätze von D/R auf dieselbe Funktion eingestellt und beide eingeschaltet sind, hat der nachfolgende eine höhere Priorität.

Einrichtung:

1. Wählen Sie [DR], um die Funktionseinstellungs-Oberfläche aufzurufen, und wählen Sie dann je nach Bedarf DR1~10 aus.
2. Wählen Sie [Func.], um die Funktionstippzuweisungs-Schnittstelle aufzurufen, wählen Sie dann den Funktionspunkt aus und drücken Sie kurz das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.
3. Wählen Sie [Switch], um die Schnittstelle für die Schalterzuweisung aufzurufen, scrollen Sie nach Bedarf, um die entsprechende Steuerung auszuwählen oder umzuschalten, und drücken Sie dann kurz das Scrollrad, um die Einstellung zu bestätigen.
4. Wählen Sie [Ena. mode], um die Modus-Einstellungsseite aufzurufen, und aktivieren oder deaktivieren Sie den entsprechenden Modus nach Bedarf.
5. Drücken Sie kurz die EXIT-Taste, um zurückzukehren.

Hinweis: Informationen zur Schalterkonfiguration finden Sie unter [15. Schalterzuweisung].

The screenshots illustrate the steps to configure the DR (Dual Rate) function. The first screen shows the 'DR1Set' menu where you can assign functions to 16 channels. The second screen shows the 'DR' menu where you can configure 5 DR groups, each with a function, a switch, and an enable mode. The third screen shows the 'Switch Allocat' menu where you can assign switches to 12 points. The fourth screen shows the 'Ena. Mode' menu where you can enable or disable 3 modes.



微信公众号



Bilibili



Website



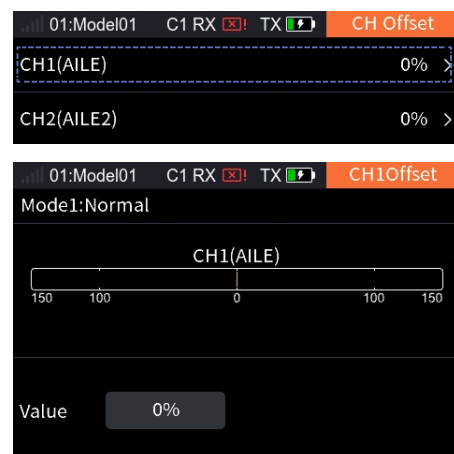
Facebook

7.5 CH-Offset

Mit dieser Funktion können Sie den Offset-Wert jedes Kanals anpassen und unterschiedliche Offset-Werte für unterschiedliche Bedingungen einstellen. Der durch das Modell verursachte Offset-Wert kann mit dieser Funktion korrigiert werden. Eine zu hohe Offset-Einstellung führt zu einer Verringerung der Steuerungsleistung an einem Ende des Kanals. Wenn die Flugzeugstruktur stark abweicht, versuchen Sie bitte zunächst, das Flugzeug anzupassen.

Einrichtung:

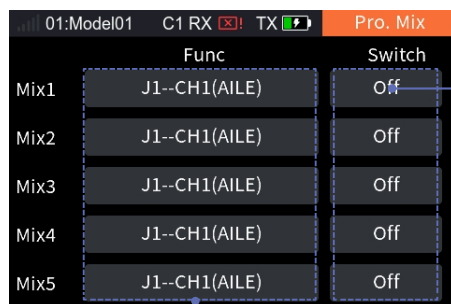
1. Wählen Sie den Kanal, den Sie anpassen möchten, um ihn aufzurufen.
2. Wählen Sie [Wert], scrollen Sie mit dem Rad, um den Offset-Wert einzustellen, und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.



7.6 Pro. Mix

Es kann eine neue spezielle Steuerungskombination erstellt werden, um die Nachteile des Modells zu korrigieren. Sie können einen Stick/Knopf oder eine Funktion als Master auswählen. Bei der Auswahl einer Funktion können Sie festlegen, ob andere mit der Funktion verbundene Mischungen den Slave derselben Gruppe beeinflussen und ob die Trimmung den Slave beeinflusst. Mit dieser Funktion kann die Servoänderung der Master-Zuordnung zum Slave-Kanal über eine benutzerdefinierte Kurve eingestellt werden. Sie können einen Schalter zum Aktivieren/Deaktivieren des Mix einstellen und die Verzögerung zum Aktivieren/Deaktivieren der Mix-Funktion einstellen. Bitte beachten Sie: Wenn der Master in der Servogeschwindigkeitsfunktion auf „Set by function“ (Durch Funktion einstellen) eingestellt ist, folgt der Slave ebenfalls der Master-Ausführung des Easing.

Es kann für eine Vielzahl von Anwendungen verwendet werden: Verbindung mit anderen Mixes, separate Verbindungseinstellungen für Master und Slave mit umgekehrter Verbindungsrichtung; Trimm-Modus aktiviert oder deaktiviert; und die Kurvenmischrate und Mischverzögerung können für jede Mix-Gruppe separat eingestellt werden.



Nach der Auswahl rufen Sie die entsprechende Schalter-Einstellungsschnittstelle für jeden Mix auf.

Nach der Auswahl rufen Sie die entsprechende Mix-Funktionseinstellungsschnittstelle auf.



7.6.1 Pro. Mix – Mischeinstellungen

Verwandte Einstellungen für Mix.

Master-Auswahl

Legen Sie die entsprechenden Einstellungen für Master fest. Master kann auf eine Steuerung oder eine Funktion eingestellt werden.

Einrichtung:

1. Wählen Sie das Funktionsfeld neben Master, um es aufzurufen.
2. Wählen Sie [Stick, Knopf], um den Master als Steuerelement festzulegen. Wählen Sie das gewünschte Steuerelement aus. Drücken Sie dann kurz die EXIT-Taste, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.
 - Wählen Sie [Func], um fortzufahren, wenn Sie Master auf eine Funktion einstellen möchten. Wählen Sie die gewünschte Funktion aus, die Sie einstellen möchten. Drücken Sie dann kurz die EXIT-Taste, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Für Slave können Sie nur eine Funktion einstellen. Informationen zur Funktionseinstellung von Slave finden Sie in den obigen Beschreibungen zu Master.

Hinweis: Wenn Master als Steuerung eingestellt ist, sind die Funktionen „Link“ und „Trim“ deaktiviert, d. h., die Elemente „Link“ und „Trim“ werden nicht angezeigt.



Master-Link/Slave-Link

Die Verknüpfung kann für Master und Slave eingestellt werden, wenn Master auf eine bestimmte Funktion eingestellt ist. Mit „Link“ wird festgelegt, ob die Master-Funktion die Slave-Funktion beeinflusst, wenn sie von anderen Mischungen beeinflusst wird. Mit „Slave Link“ wird erreicht, dass diese Gruppe von Mischern als Quelle für andere Mischungen verwendet wird, um diese Gruppe von Slave-Funktionen als Master auszuwählen.

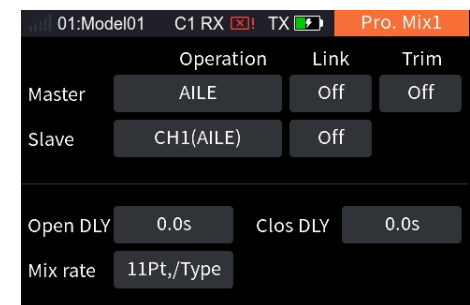
Einrichtung:

Wählen Sie das Funktionsfeld unter „Master Link“ aus und drücken Sie kurz das Scrollrad, um zwischen [NOR], [Off] oder [REV] zu wechseln.

Hinweis: NOR (normal) bezieht sich auf einen Vorwärtsruf und REV (rückwärts) auf einen Rückwärtsruf. Wenn „Master Link“ auf „Off“ eingestellt ist, hat die Lautstärke der anderen Funktionen keinen Einfluss auf „Slave“.

Nehmen wir als Beispiel die Verbindungseinstellung zwischen Mix1 und Mix2.

Mix1			Mix2		
Master	Func	ELEV	Master	Func	AILE
	Link	Aus		Link	NOR oder REV
Slave	Func	AILE	Slave	Func	THRO
	Link	NOR oder REV		Verbindu ng	Aus



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Master-Trimmung

Legen Sie die zugehörigen Trimm-Einstellungen für Master fest. **Einrichtung:**

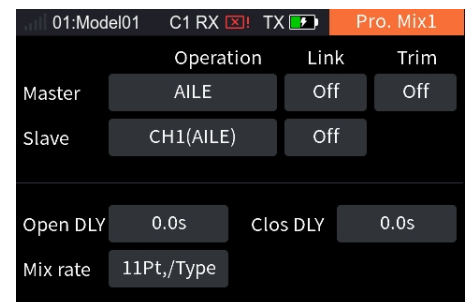
Wählen Sie das Funktionsfeld unter „Master Trim“ aus und drücken Sie kurz das Scrollrad, um zwischen „Open“ und „Off“ zu wechseln.

Hinweis: Wenn die Trimmung auf „Open“ eingestellt ist, wirken sich Änderungen an der Master-Trim-Funktion auch auf die Slave-Funktion aus. Wenn sie auf „Off“ eingestellt ist, wirken sich Änderungen an der Master-Trim-Funktion nicht auf die Slave-Funktion aus.

7.6.2 Pro. Mix – Mischverzögerung

Stellen Sie die Verzögerungszeit für den aktuellen Zustand vom Auslösen bis zum Wirksamwerden für die Öffnungsverzögerung oder Schließungsverzögerung des Mix ein. Wenn die Mix-Verzögerung für andere Zustände eingestellt werden muss, wechseln Sie vor der Einstellung zu anderen Zuständen. **Einrichtung:**

1. Wählen Sie [Open DLY] oder [Clos DLY];
2. Drehen Sie das Rad, um den entsprechenden Wert einzustellen, und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.

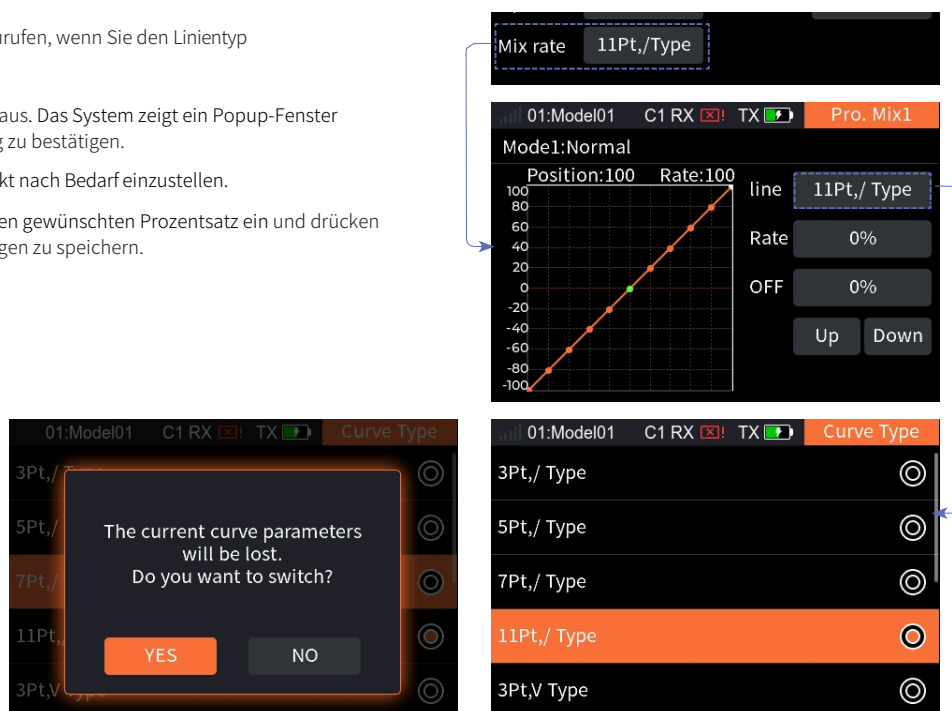


7.6.3 Pro. Mix – Mischungsverhältnis

Stellen Sie die Mischrate für den Kanal für die aktuellen Bedingungen ein.

Einrichtung:

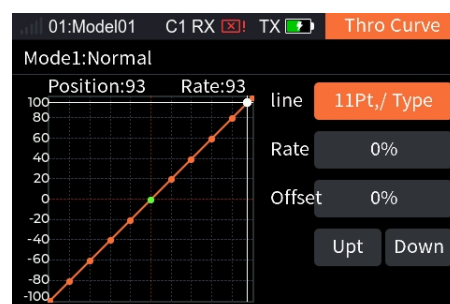
1. Wählen Sie [Line], um die Schnittstelle aufzurufen, wenn Sie den Linientyp und die Anzahl der Punkte ändern möchten.
2. Wählen Sie den entsprechenden Kurventyp aus. Das System zeigt ein Popup-Fenster an. Wählen Sie dann [Ja], um die Einstellung zu bestätigen.
3. Wählen Sie [Up] oder [Down], um einen Punkt nach Bedarf einzustellen.
4. Wählen Sie [Rate] oder [Down], stellen Sie den gewünschten Prozentsatz ein und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.



7.7 Drosselkurve

Mit dieser Funktion kann der Gashebel besser auf Änderungen der Motordrehzahl reagieren, um optimale Ergebnisse bei der Steuerung des Motors zu erzielen. Über Mehrpunktkurven werden verschiedene Eingangs- und Ausgangsratenfaktoren (bis zu 11 Punkte) eingestellt. Die Drosselklappenkurve wirkt auf die Eingangswerte aller Steuerhebel, die der Drosselklappenfunktion zugewiesen sind, bevor der nächste Schritt (Func. Rate) ausgeführt wird. Die Drosselklappenkurve für Modelle mit mehreren Motoren wirkt auf alle Drosselklappensteuerhebel. Diese Einstellung gilt für die aktuelle Bedingung. Für die Einstellungen anderer Bedingungen wechseln Sie zunächst zu anderen Bedingungen und nehmen Sie dann die Einstellungen vor.

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.6.3 Pro. Mix-Mixing Rate].



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.8 Logik-SW

Ein Logikschalter ist ein virtueller Schalter, der aus 2 bis 4 Schaltern besteht und entsprechend einer mathematischen Beziehung aktiviert oder deaktiviert wird.

Wenn zwischen bestimmten Schaltersteuerungen und den beiden anderen Schaltersteuerungen eine mathematische logische Beziehung besteht, kann diese Funktion verwendet werden, um diese Logik auszudrücken und sie als Logikschalter in der Steuerung zu verwenden. Der Logikschalter kann in jedem Menü ausgewählt werden, in dem Schalter zugewiesen werden können.

Das System unterstützt die Einstellung von insgesamt vier Gruppen von Logikschaltern. Es gibt drei logische Definitionen zwischen zwei Schaltern: [AND], [OR], [XOR] .

[AND] Wenn Schalter 1 und Schalter 2 aktiv sind, ist der Logikschalter eingeschaltet. Wenn entweder Schalter 1 oder Schalter 2 ausgeschaltet ist oder wenn Schalter 1 und Schalter 2 beide ausgeschaltet sind, ist der Logikschalter ausgeschaltet.

[ODER] Wenn entweder Schalter 1 oder Schalter 2 aktiv ist oder Schalter 1 und Schalter 2 beide eingeschaltet sind, ist der Logikschalter eingeschaltet. Wenn Schalter 1 und Schalter 2 beide ausgeschaltet sind, ist der Logikschalter ausgeschaltet.

[XOR] Wenn entweder Schalter1 oder Schalter2 aktiv ist, ist der Logikschalter eingeschaltet, aber wenn Schalter1 und Schalter2 beide aktiv oder ausgeschaltet sind, ist der Logikschalter ausgeschaltet.

Einrichtung:

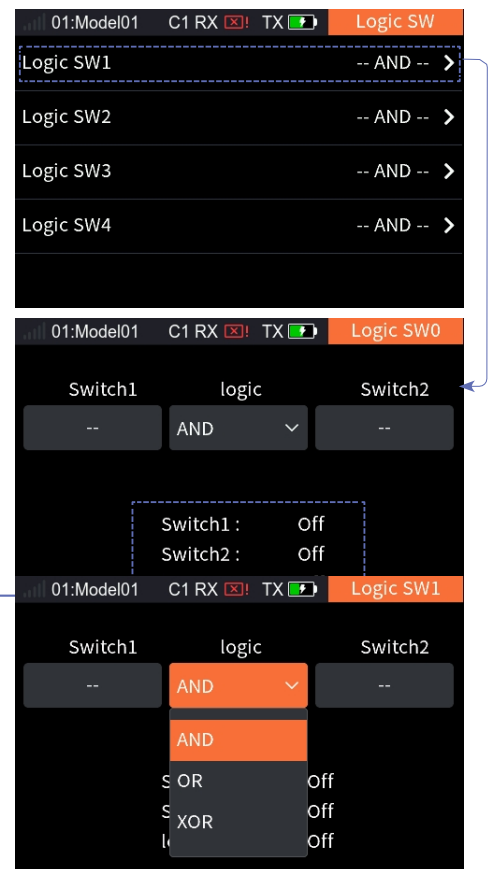
1. Wählen Sie einen Logikschalter aus, den Sie einstellen möchten, und rufen Sie die Einstellungsseite auf.
2. Wählen Sie [Schalter1], um die Schnittstelle „Schalterzuweisung“ aufzurufen, wählen Sie dann den entsprechenden Schalter aus und drücken Sie kurz die Taste EXIT, um zurückzukehren.
3. Wählen Sie [Switch2], um die Schnittstelle „Switch-Zuweisung“ aufzurufen, wählen Sie dann den entsprechenden Switch aus und drücken Sie kurz die EXIT-Taste, um zurückzukehren.
4. Wählen Sie [logic] und wählen Sie den Logikschalter aus der angezeigten Dropdown-Liste nach Bedarf aus (eine Liste der Logikschalter finden Sie in der folgenden Tabelle).
5. Schalten Sie die Schalter um, um sicherzustellen, dass alles wie erwartet funktioniert.

Hinweis:

1. Die Einstellung eines Logikschalters ist nur dann sinnvoll, wenn er aus mehreren anderen verschiedenen Schaltern besteht.
2. Informationen zur Schalterkonfiguration finden Sie unter [15. Schalterzuweisung].

Schalter		Logikschalter		
Schalter1	Schalter2	UND	ODER	XOR
Aus	Aus	Aus	Aus	Aus
Aus	Ein	Aus	Ein	Ein
Ein	Aus	Aus	Ein	Ein
Ein	Ein	Ein	Ein	Aus

Um den Status von Schalter1, Schalter2 und Logikschalter1 anzuzeigen.

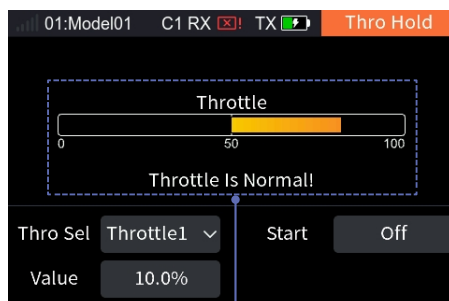


7.9 Thro Hold

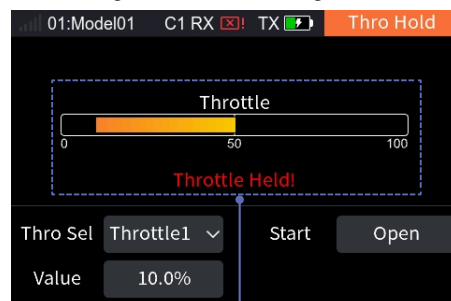
Das schnelle Sperren des Ausgangswerts des Gaskanals auf einen voreingestellten Wert durch einen Schalter kann bei der Spinnlandung helfen oder als Gas-Sperrschalter dienen, um die Gasposition während der Inbetriebnahme an einer sicheren Stelle zu sperren. Diese Funktion ist nicht verfügbar, wenn der Thro Cut-Schalter eingeschaltet ist. Wenn die Drosselklappen-Haltelage aktiviert ist, sind die Mischungen der Drosselklappe aus anderen Funktionen ungültig. Die Drosselklappenfunktion wird nach den Kanaloperationen (Weg, Bereich, Normal und Umkehr sowie Kanalverzögerung) mit den eingestellten Haltewerten ausgegeben. Die Mischungen der Drosselklappenfunktion in anderen Funktionen werden ebenfalls unter Verwendung des Wertes in Betrieb genommen.

Einrichtung:

- Wählen Sie die Drosselklappe nach Bedarf aus.
 - Das Mehrmotorenmodell ermöglicht die separate Einstellung der Drosselklappen-Haltfunktionen für Drosselklappe 1, Drosselklappe 2, Drosselklappe 3 und Drosselklappe 4.
- Wählen Sie [Wert], scrollen Sie mit dem Rad, um den Drosselklappenhaltewert einzustellen, und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.
- Wählen Sie [Start], um die Schnittstelle „Switch Allocation“ (Schalterzuweisung) aufzurufen, wählen Sie dann die entsprechende Steuerung aus und drücken Sie kurz das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.



Zeigt an, dass die Drosselklappenhaltefunktion ausgeschaltet ist.



Zeigt an, dass die Drosselklappenhaltefunktion eingeschaltet ist.

Hinweis: Informationen zur Schalterkonfiguration finden Sie unter [15. Schalterzuweisung].

7.10 Leerlauf hoch

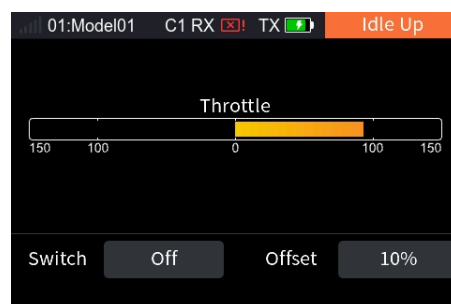
Mit dieser Funktion kann die Leerlaufposition des Gashebels eingestellt werden, wodurch verhindert werden kann, dass der Motor abstellt, wenn sich der Gashebel in einer niedrigeren Position befindet. Die minimale Gashebelposition wird durch Einstellen des Offset-Werts definiert. Sobald diese Funktion aktiviert ist, wird die minimale Gashebelstellung (Leerlaufpunkt) durch den als Prozentsatz angezeigten Offset-Wert bestimmt. Aus Sicherheitsgründen funktioniert diese Funktion nur, wenn sich der Gashebel unterhalb der unteren Position (-20 %) befindet. Die Leerlaufdrehzahl-Offset-Werte von -100-0-100 entsprechen einem Verhältnisfaktor von 80 %-100 %-120 %. Das Drosselklappensteuerungsverhältnis wird mit dem dem Offset entsprechenden Verhältnisfaktor multipliziert, wenn die Leerlaufdrehzahl für den nachfolgenden Betrieb (Drosselklappenkurve) aktiviert ist. Wenn die Drosselklappenabschaltung aktiviert ist, sind die Drosselklappenhaltung und diese Funktion nicht gültig.

Bei Modellen mit mehreren Motoren wird der Leerlaufschalter nur in der Steuerungsposition „Gashebel“ (unter -20 %) erkannt, und Gashebel, Gashebel 2, Gashebel 3 und Gashebel 4 werden berechnet, wenn der Leerlauf aktiviert ist.

Einrichtung:

- Wählen Sie [Switch], um die Schnittstelle „Switch Allocation“ (Schalterzuweisung) aufzurufen, wählen Sie dann die entsprechende Steuerung aus und drücken Sie kurz das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.
- Wählen Sie [Offset], scrollen Sie mit dem Rad, um den entsprechenden Offset-Wert einzustellen, und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.
 - Wenn der Offset-Wert negativ ist, bedeutet dies, dass die Leerlaufdrehzahl steigt.
 - Wenn der Offset-Wert maximal ist, bedeutet dies, dass sich der Gashebel nahe am minimalen Gas befindet.

Hinweis: Informationen zur Schalterkonfiguration finden Sie unter [15. Schalterzuweisung].



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

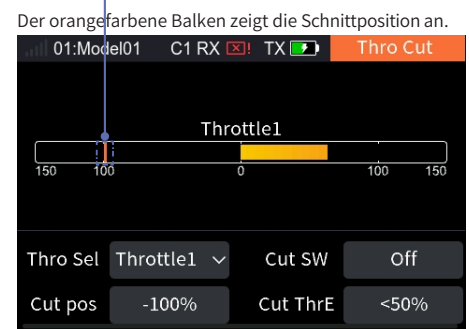
7.11 Thro Cut

Diese Funktion ist eine spezielle Einstellung für ölbetriebene Motoren. Der Cut-Schalter, die Cut-Position und der Cut-Schwellenwert können eingestellt werden. Wenn sich der Gashebel innerhalb des Thro Cut-Schwellenwerts befindet, schalten Sie den Thro Cut-Schalter um, um den Motor abzuschalten. Der Ausgangswert der Gasfunktion bei aktiviertem Thro Cut ist der Thro Cut-Positions Wert. Er wird durch die Kanalumkehrfunktion und die Kanalbereichsfunktion begrenzt, und alle anderen Lautstärken, die für den diesem Gashebel entsprechenden Kanal eingestellt sind, sind ungültig. Die anderen Funktionen der Gasmischung funktionieren jedoch weiterhin. Bei mehrmotorigen Modellen kann Thro Cut separat für Gashebel, Gashebel 2, Gashebel 3 und Gashebel 4 eingestellt werden.

Einrichtung:

1. Wählen Sie die Drosselklappe nach Bedarf aus.
2. Wählen Sie [Cut SW], um die Schnittstellenzuweisung aufzurufen, wählen Sie dann den entsprechenden Schalter aus und drücken Sie kurz die EXIT-Taste, um zurückzukehren.
3. Wählen Sie [Cut pos], scrollen Sie mit dem Rad, um die entsprechende Cut-Position einzustellen, und drücken Sie kurz das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.
4. Wählen Sie [Cut ThrE], stellen Sie mit dem Scrollrad den gewünschten Schnittschwellenwert ein und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.
5. Betätigen Sie den Schalter, um zu überprüfen, ob alles ordnungsgemäß funktioniert.

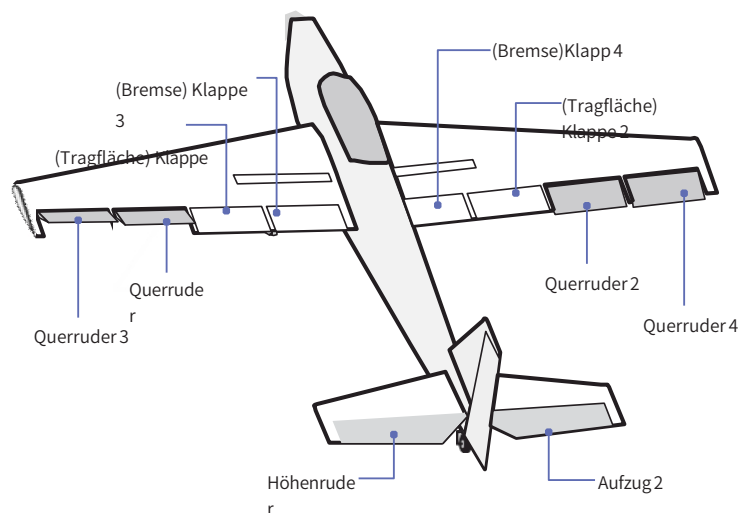
Hinweis: Informationen zur Schalterkonfiguration finden Sie unter [15. Schalterzuweisung].



7.12 Querruder

In diesem Abschnitt werden die Einstellungen des Querruders und seine Mischfunktionen vorgestellt. Die Parametereinstellungen dieser Funktion gelten für die aktuelle Bedingung. Um eine andere Bedingung einzustellen, müssen Sie zuerst die Bedingung wechseln.

Hinweis: Aufgrund der unterschiedlichen Modellstrukturen (z. B. unterschiedliche Anzahl von Querrudern und Klappen) kann die entsprechende Funktionsschnittstelle unterschiedlich sein. In der Regel werden bis zu vier Querruder als Beispiel beschrieben.



7.12.1 Querruder-Differential

Die linken und rechten Querruder des Flugzeugs oder Segelflugzeugs können unabhängig voneinander eingestellt werden. Die Differential-Querruder-Einstellung kann durch die Festlegung unterschiedlicher hoher und niedriger Werte für jedes Querruder erreicht werden.

Nehmen Sie die Einstellung „Niedrig“ als Beispiel:

Wählen Sie [Niedrig], stellen Sie die entsprechenden Geschwindigkeitswerte für das untere Ende nach Bedarf ein und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.

Für die Einstellung von „High“ beachten Sie bitte die oben genannten Einstellungsschritte.

Hoch bezeichnet den oberen Eingangsbereich, d. h. den oberen Bereich der Steuerung.



h. das untere Ende der Steuerung

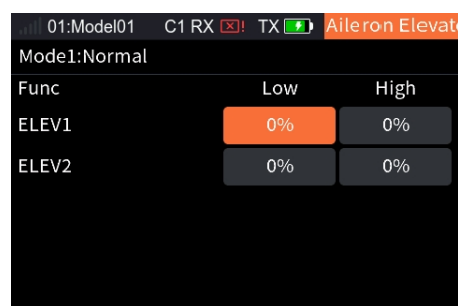
7.12.2 Querruder Höhenruder

Stellt das Höhenruder mit der Querruderfunktion ein, um das Rollverhalten des Modells zu verbessern. Nur Flugzeuge mit zwei Höhenrudern unterstützen diese Funktion. Sie können die hohen und niedrigen Werte der beiden Höhenruder einstellen, damit sie sich mit der Querruderfunktion bewegen.

Nehmen Sie die Einstellung „Low“ als Beispiel:

Wählen Sie [Low], stellen Sie die entsprechenden Geschwindigkeitswerte für den unteren Bereich nach Bedarf ein und drücken Sie kurz das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.

Für die Einstellung „Hoch“ beachten Sie bitte die oben genannten Einstellungsschritte.



7.12.3 Querruder-Kammerklappe

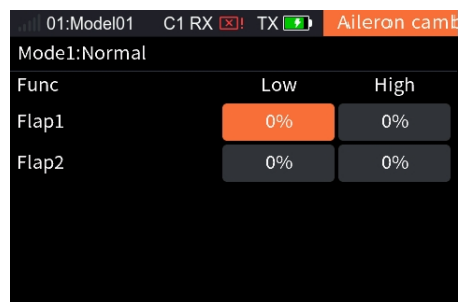
Diese Mischfunktion wird verwendet, um die Verbindung zwischen der Camber-Klappe und dem Querruder so einzustellen, dass die Klappe mit dem Querruder zusammenarbeiten kann, wodurch die Manöviereigenschaften um die Längsachse verbessert werden.

Hinweis: Diese Funktion ist für Modelle mit einer oder mehreren Klappen verfügbar.

Nehmen Sie die Einstellung „Low“ als Beispiel:

Wählen Sie [Niedrig], stellen Sie die entsprechenden Werte für den unteren Bereich nach Bedarf ein und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.

Für die Einstellung „High“ befolgen Sie bitte die oben genannten Einstellungsschritte.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.12.4 Querruder-Rückklappe

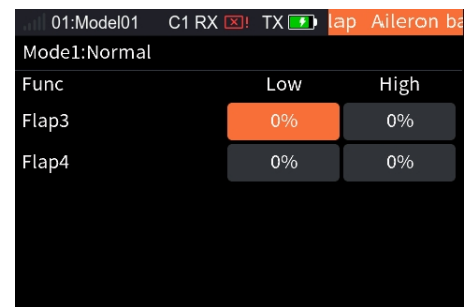
Diese Mischfunktion dient dazu, die Verbindung zwischen Bremsklappe und Querruder so einzustellen, dass die Klappe mit dem Querruder zusammenarbeiten kann, wodurch die Manövriereigenschaften um die Längsachse verbessert werden.

Hinweis: Diese Funktion ist nur bei 4 Klappen verfügbar.

Nehmen Sie die Einstellung „Low“ als Beispiel:

Wählen Sie [Niedrig], stellen Sie die entsprechenden Rate-Elemente für das untere Ende nach Bedarf ein und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.

Für die Einstellung „Hoch“ befolgen Sie bitte die oben genannten Einstellungsschritte.



7.12.5 Querruder zu Höhenruder

Normalerweise wird beim Drehen/Rollen mehr Auftrieb an den Querrudern benötigt. Mit dieser Funktion können Sie den Ausgleichswert des Höhenruders während der Querruderbewegung einstellen, sodass das Höhenruder während der Querruderbewegung entsprechend dem eingestellten Wert einem Ausgleichstrimm unterzogen wird, wodurch ein Abkippen der Flugzeugnase verhindert wird.

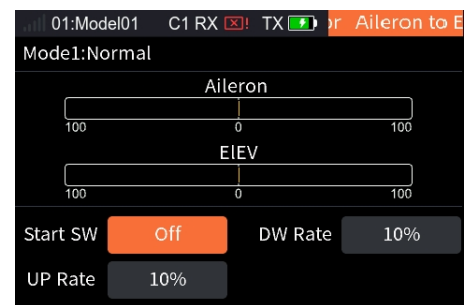
Hinweis: Wenn es sich bei der Modellstruktur um ein schwanzloses Flugzeug (Tragflügel) handelt, kann das Querruder als Höhenruder verwendet werden. Diese Einstellung wirkt sich auf alle Höhenruderflächen und bei schwanzlosen Flugzeugen sogar auf die Querruderflächen aus.

Nehmen wir die Einstellung „DW Rate“ als Beispiel:

1. Wählen Sie [DW Rate], legen Sie die entsprechenden Rate-Elemente für den unteren Bereich nach Bedarf fest und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.
2. Wählen Sie [Start SW], um die Schnittstelle „Switch Allocation“ (Schalterzuweisung) aufzurufen, wählen Sie dann den entsprechenden Schalter aus und drücken Sie kurz die EXIT-Taste, um zurückzukehren.

Hinweis: Informationen zur Schalterkonfiguration finden Sie unter [15.

Schalterzuweisung]. Informationen zur Einstellung der Aufwärtsrate finden Sie in den oben genannten Einstellungsschritten.



7.12.6 Querruder zu Seitenruder

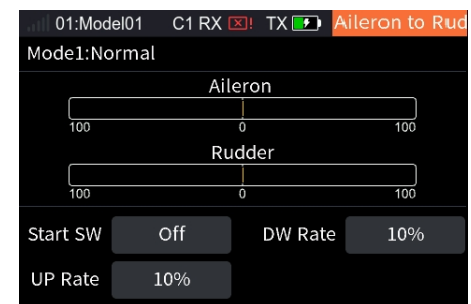
Diese Mischfunktion dient zur Einstellung der Verbindung zwischen dem Ruderservo und dem Querruder. Diese Funktion kann eingestellt werden, um durch die Ausgleichstrimmung des Steuerservos während der Querruderbewegung eine koordiniertere und flexiblere Steuerung und Rollbewegung zu erreichen.

Hinweis: Bei zwei Rudern sind sowohl Ruder 1 als auch Ruder 2 betroffen. Nehmen wir als Beispiel die Einstellung „DW Rate“:

1. Wählen Sie [DW Rate], stellen Sie die entsprechenden Rate-Elemente für den unteren Bereich nach Bedarf ein und drücken Sie kurz das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.
2. Wählen Sie [Start SW], um die Schnittstelle „Switch Allocation“ (Schalterzuweisung) aufzurufen, wählen Sie dann den entsprechenden Schalter aus und drücken Sie kurz die EXIT-Taste, um zurückzukehren.

Hinweis: Informationen zur Schalterkonfiguration finden Sie unter [15.

Schalterzuweisung]. Informationen zur Einstellung der Aufwärtsrate finden Sie in den oben genannten Einstellungsschritten.



7.13 Ruder

In diesem Abschnitt werden die Einstellungen des Ruders und dessen Mischfunktionen vorgestellt. Die Parametereinstellungen dieser Funktion gelten für die aktuelle Bedingung. Um eine andere Bedingung einzustellen, müssen Sie zunächst die Bedingung wechseln.

Hinweis: Aufgrund der unterschiedlichen Modellstrukturen (z. B. unterschiedliche Anzahl von Querrudern und Klappen) kann das entsprechende Funktionsmenü unterschiedlich sein.

7.13.1 Ruder LINK

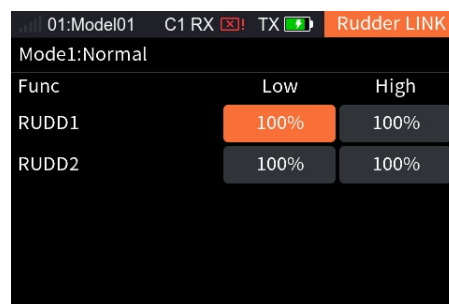
Diese Funktion ist für Modelle mit Winglets geeignet und dient zur Einstellung des Winglet-Ruderwinkels. Winglets werden verwendet, um das Problem der Flügelspitzenwirbel zu lösen, wodurch der induzierte Luftwiderstand verringert und die Effizienz verbessert wird. Die Winglets sind in der Regel symmetrisch vertikal an beiden Flügelspitzen angebracht oder in einem bestimmten Winkel nach außen verlängert.

Winglets erhöhen die effektive Streckung, ohne die Flächenbelastung und das Gewicht wesentlich zu erhöhen. Obwohl der induzierte Luftwiderstand durch die Verlängerung der Tragfläche wirksam reduziert werden kann, erhöht sich dadurch gleichzeitig auch der parasitäre Luftwiderstand und die Flächenbelastung, was zu einem unbedeutenden Gewinn führt. Die Winglets können die Streckung wirksam erhöhen, ohne die Spannweite zu vergrößern.

Hinweis: Diese Funktion ist für das Modell mit tailless-2RUD verfügbar. Nehmen Sie die Einstellung „Low“ als Beispiel:

Wählen Sie [Niedrig], stellen Sie die entsprechenden Rate-Elemente für den niedrigen Bereich nach Bedarf ein und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.

Für die Einstellung „High“ beachten Sie bitte die oben genannten Einstellungsschritte.



7.13.2 Ruder zu Querruder

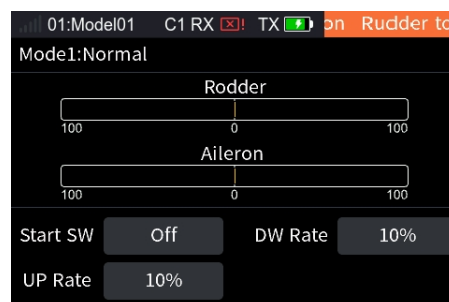
Diese Mischfunktion dient zur Einstellung der Verbindung zwischen Ruder und Querruder. Sie wird verwendet, um die Rate anzupassen, mit der sich alle Steuerflächen, die die Tragfläche beeinflussen, entsprechend der Tragfläche ändern. Sie können die beiden Seiten (aufwärts/abwärts) einstellen und gleichzeitig die Wirkung dieser Steuerflächen auf die Flugrichtung korrigieren.

Nehmen Sie die Einstellung „DW Rate“ als Beispiel:

1. Wählen Sie [DW Rate], stellen Sie die entsprechenden Rate-Elemente für das untere Ende nach Bedarf ein und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.
2. Wählen Sie [Start SW], um die Schnittstelle „Switch Allocation“ (Schalterzuweisung) aufzurufen, wählen Sie dann den entsprechenden Schalter aus und drücken Sie kurz die EXIT-Taste, um zurückzukehren.

Hinweis: Informationen zur Schalterkonfiguration finden Sie unter [15.

Schalterzuweisung]. Informationen zur Einstellung der Aufwärtsrate finden Sie in den oben genannten Konfigurationsschritten.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.13.3 Ruder zu Höhenruder

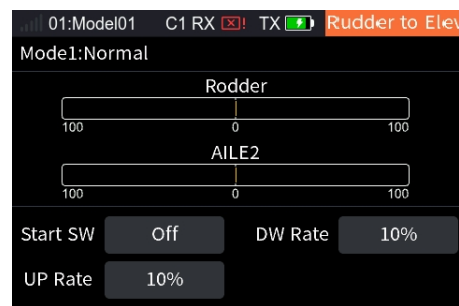
Diese Mischfunktion wird verwendet, um die Verbindung zwischen Ruder und Höhenruder einzustellen. Diese Funktion wird verwendet, wenn es notwendig ist, die Verbindung zwischen Höhenruder und Ruder herzustellen, um den Versatz in der Nickrichtung zu korrigieren, wenn das Kunstflugmodell dreht und seitlich fliegt. Bei schwanzlosen Flugzeugen wird das Querruder 2 verwendet, um das Höhenruder zu ersetzen und die Höhenfunktion zu erreichen.

Nehmen Sie die Einstellung von DW Rate als Beispiel:

1. Wählen Sie [DW Rate], stellen Sie die entsprechenden Rate-Elemente für den unteren Bereich nach Bedarf ein und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.
2. Wählen Sie [Start SW], um die Schnittstelle „Switch Allocation“ (Schalterzuweisung) aufzurufen, wählen Sie dann den entsprechenden Schalter aus und drücken Sie kurz die EXIT-Taste, um zurückzukehren.

Hinweis: Informationen zur Schalterkonfiguration finden Sie unter [15.

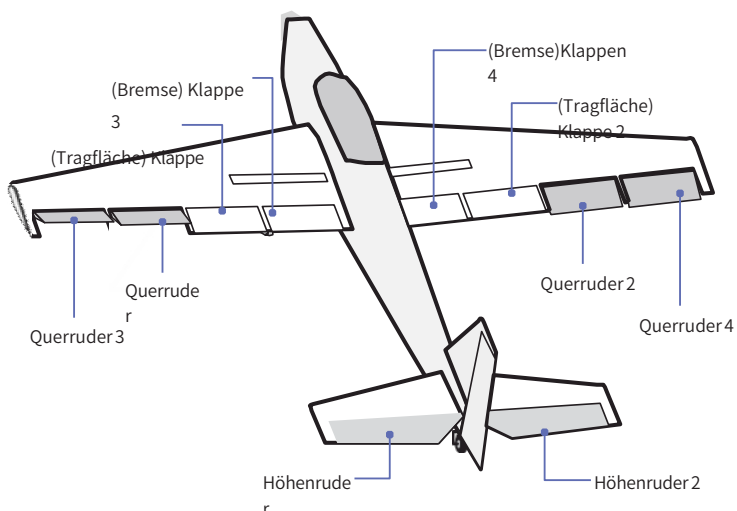
Schalterzuweisung]. Informationen zur Einstellung der Aufwärtsrate finden Sie in den oben genannten Konfigurationsschritten.



7.14 Flap

In diesem Abschnitt werden die Einstellungen für die Klappe und ihre Mischfunktion vorgestellt. Die Parametereinstellungen dieser Funktion gelten für die aktuelle Bedingung. Um eine andere Bedingung einzustellen, müssen Sie zunächst die Bedingung wechseln.

Hinweis: Aufgrund der unterschiedlichen Modellstrukturen (z. B. unterschiedliche Anzahl von Querrudern und Klappen) kann die entsprechende Funktionsschnittstelle unterschiedlich sein. In der Regel werden bis zu vier Querruder als Beispiel beschrieben.



7.14.1 Klappeneinstellung

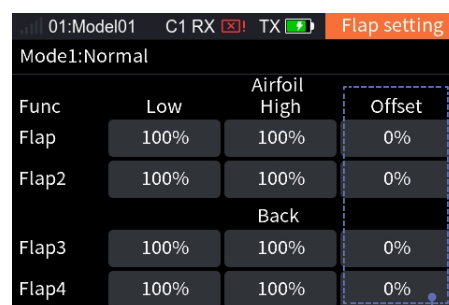
Mit dieser Funktion können die oberen und unteren Endwerte sowie der Versatz der Klappen separat eingestellt werden, d. h. bei einem Modell mit mehreren Klappen können der Hubweg der Klappen nach oben und unten sowie die Neutralpunktposition jeder Klappe unabhängig voneinander eingestellt werden.

Hinweis: Die Anzahl der Elemente der Klappen-Schnittstellenfunktion hängt vom Flügelmodell ab.

Nehmen wir die Einstellung „Low“ als Beispiel:

Wählen Sie [Low], stellen Sie die entsprechenden Geschwindigkeitselemente für den unteren Bereich nach Bedarf ein und drücken Sie kurz das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.

Für die Einstellung „Hoch“ beachten Sie bitte die oben genannten Einstellungsschritte.



Der Offset gibt an, dass sich die Eingabe, die auf die Neutralposition zentriert ist, entsprechend dem Offset-Wert nach unten oder oben verschiebt.

7.14.2 Bremse zu Tragfläche

Diese Mischfunktion wird verwendet, um das Verhältnis von hoch zu niedrig für Bremsklappen zu Tragflächenklappen einzustellen. Sie dient dazu, den Bewegungsbereich mehrerer Klappen unabhängig voneinander nach oben und unten anzupassen.

Hinweis: Diese Funktion ist nur bei 4 Klappen verfügbar. Nehmen Sie

die Einstellung von DW Rate als Beispiel:

Wählen Sie [DW Rate], stellen Sie die entsprechenden Rate-Elemente für das untere Ende nach Bedarf ein und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.

Für die Einstellung „Hoch“ beachten Sie bitte die oben genannten Einstellungsschritte.



7.14.3 Tragfläche zu Höhenruder

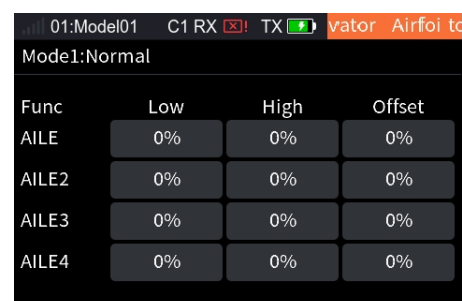
Diese Mischfunktion dient zur Einstellung der Verbindung zwischen Tragflächenklappe und Höhenruder. Sie können eine Ausgleichstrimmung für das Höhenruder einstellen, um zu verhindern, dass das Flugzeug abtaucht, wenn die Tragflächenklappe zur Verlangsamung betätigt wird.

Bei Modellen mit normalem Heck/V-Heck/Ailvator (Doppelhöhenruder) ist die Funktionseinstellung nur Höhenruder/Höhenruder 2. Bei Modellen mit Querruder, aber ohne Heck (es gibt keine Höhenruder-Funktionseinstellung, die Anzahl der Querruder-Funktionseinstellungen hängt von der tatsächlichen Anzahl der Querruder ab) stellen Sie das Querruder als Höhenruder ein, um die Funktion „Airfoil to Elevator“ nutzen zu können.

Nehmen Sie die Einstellung „Low“ als Beispiel:

Wählen Sie [Niedrig], stellen Sie die entsprechenden Rate-Elemente für den unteren Bereich nach Bedarf ein und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.

Für die Einstellung von „Hoch“ beachten Sie bitte die oben genannten Einstellungsschritte.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.14.4 Bremsklappe zu Höhenruder

Diese Mischfunktion dient zur Einstellung der Verbindung zwischen Bremsklappe und Höhenruder. Sie können eine Ausgleichstrimmung für das Höhenruder einstellen, um zu verhindern, dass das Flugzeug beim Betätigen der Bremsklappe zum Abbremsen ins Trudeln gerät.

Hinweis: Diese Funktion ist nur bei 4 Klappen verfügbar.

Nehmen wir die Einstellung „Niedrig“ als Beispiel:

Wählen Sie [Niedrig], stellen Sie die entsprechenden Rate-Elemente für den niedrigen Bereich nach Bedarf ein und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.

Für die Einstellung „High“ beachten Sie bitte die oben genannten Einstellungsschritte.

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 Elevator

In diesem Abschnitt werden die Einstellungen des Elevators und seine Mix-Funktion vorgestellt. Die Parametereinstellungen dieser Funktion gelten für die aktuelle Bedingung. Um eine andere Bedingung einzustellen, müssen Sie zuerst die Bedingung wechseln.

Hinweise:

1. Aufgrund der unterschiedlichen Modellstrukturen (z. B. unterschiedliche Anzahl von Querrudern und Klappen) kann das entsprechende Funktionsmenü unterschiedlich sein.
2. Der Bewegungsmodus der Querruder ist in der Mischverbindung von Höhenruder und Querruder nicht eingeschränkt.

7.15.1 Höhenruder-Verknüpfung

Diese Mischfunktion dient dazu, die Anstiegs- und Abfallraten des linken und rechten Elevators separat einzustellen.

Nehmen wir als Beispiel die Einstellung „Low“ (Niedrig):

Wählen Sie [Niedrig], stellen Sie die entsprechenden Geschwindigkeitswerte für den unteren Bereich nach Bedarf ein und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.

Für die Einstellung „High“ befolgen Sie bitte die oben genannten Einstellungsschritte.

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



7.15.2 Höhenruder Querruder

Diese Mischfunktion dient zur Einstellung der Verbindung zwischen Höhenruder und Querruder. Bei Modellen mit Höhenruder kann das Höhenruder mit dem Querruder verbunden werden, um sich homodrom zu bewegen und den Auftrieb zu erhöhen. Bei Modellen ohne Heck kann die Hauptsteuerung des Querruders 2 verwendet werden, um das Querruder zu verbinden, damit es sich homodrom bewegt und die Steig- und Sinkfunktion erreicht wird.

Hinweis: Diese Funktion ist für Modelle mit nur einem Querruder nicht verfügbar. Bei Modellen mit mehreren Querrudern hängt die Anzahl der Querruderfunktionen von der tatsächlichen Anzahl der Querruder ab.

Nehmen wir die Einstellung „Low“ als Beispiel:

Wählen Sie [Niedrig], stellen Sie die entsprechenden Rate-Elemente für den unteren Bereich nach Bedarf ein und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.

Für die Einstellung „High“ beachten Sie bitte die oben genannten Einstellungsschritte.



7.15.3 Höhenruder zu Tragfläche

Diese Mischfunktion dient zur Einstellung der Verbindung zwischen Höhenruder und Tragflächenklappe. Wenn diese Funktion aktiviert ist, wirkt sich die Master-Steuerung des Modells für Höhenruder/Querruder 2 proportional auf die Tragflächenklappe aus, wodurch der Auftrieb des Modells erhöht wird.

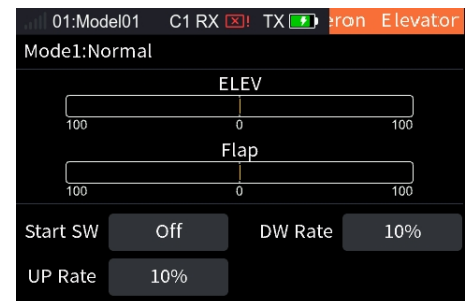
Hinweis: Bei flügellosen Flugzeugen wird anstelle des Höhenruders das Querruder 2 verwendet.

Nehmen wir die Einstellung „DW Rate“ als Beispiel:

1. Wählen Sie [DW Rate], legen Sie die entsprechenden Rate-Elemente für den unteren Bereich nach Bedarf fest und drücken Sie kurz das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.
2. Wählen Sie [Start SW], um die Schnittstelle „Switch Allocation“ (Schalterzuweisung) aufzurufen, wählen Sie dann den entsprechenden Schalter aus und drücken Sie kurz die EXIT-Taste, um zurückzukehren.

Hinweis: Informationen zur Schalterkonfiguration finden Sie unter [15.

Schalterzuweisung]. Informationen zur Einstellung von „High“ finden Sie in den oben genannten Einstellungsschritten.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.15.4 Höhenruder zu Bremse

Diese Mischfunktion dient zur Einstellung der Verbindung zwischen Höhenruder und Bremsklappe. Wenn diese Funktion aktiviert ist, wirkt sich die Mastersteuerung des Höhenruders/Querruders 2 des Flugzeugmodells in der eingestellten Rate auf die Bremsklappen aus und erhöht so den Auftrieb des Flugzeugmodells.

Hinweis: Diese Funktion ist nur für Modelle mit 4 Klappen verfügbar. Bei flügellosen Flugzeugen wird anstelle des Höhenruders das Querruder 2 verwendet.

Nehmen Sie die Einstellung der DW-Rate als Beispiel:

1. Wählen Sie [DW Rate], stellen Sie die entsprechenden Rate-Elemente für den unteren Bereich nach Bedarf ein und drücken Sie kurz das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.
2. Wählen Sie [Start SW], um die Schnittstelle „Switch Allocation“ (Schalterzuweisung) aufzurufen, wählen Sie dann den entsprechenden Schalter aus und drücken Sie kurz die EXIT-Taste, um zurückzukehren.

Hinweis: Informationen zur Schalterkonfiguration finden Sie unter [15.

Schalterzuweisung]. Informationen zur Einstellung von „High“ finden Sie in den oben genannten Einstellungsschritten.

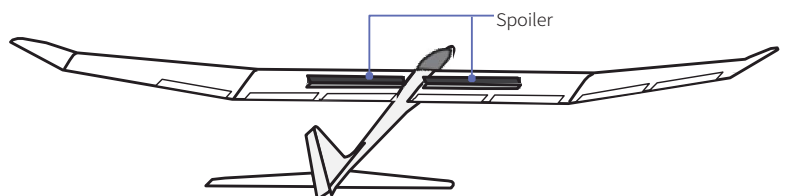


7.16 Spoiler

Der Spoiler, auch Bremsklappe genannt, kann durch Erhöhung des Flugzeugdrucks auf den Boden beim Sinkflug eine schnelle Bremswirkung erzielen. Gleichzeitig kann der Einsatz des Spoilers während des Fluges ebenfalls eine Verlangsamung des Flugzeugs bewirken. Mit dieser Funktion können die Auf- und Abwärtsbewegungen jedes Spoilers sowie die Verbindung zwischen Spoiler und Höhenruder eingestellt werden. Wird der Spoiler während der Verlangsamung eingesetzt, neigt das Flugzeug zum Sturzflug. Wenn die Verbindung zum Höhenruder eingestellt ist, kann die Fluglage durch die Ausgleichstrimmung des Höhenruders gesteuert werden. Die Einstellung der Funktionsparameter gilt für die aktuelle Bedingung. Um eine andere Bedingung einzustellen, müssen Sie zuerst die Bedingung wechseln.

Hinweise:

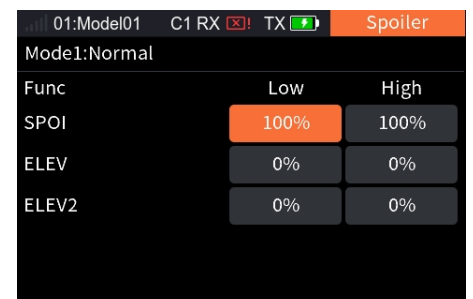
1. Aufgrund der unterschiedlichen Modellstrukturen (z. B. unterschiedliche Anzahl von Querrudern) kann das entsprechende Funktionsmenü unterschiedlich sein. In der Regel werden bis zu vier Querruder als Beispiel beschrieben.
2. Bei einem Flugzeug vom Typ Nurflügler ist der Einstellpunkt für die Höhe des Querruders; oder verwenden Sie die Klappenfunktion, um Einstellschnittstellen für das Flugzeug hinzuzufügen.



Nehmen Sie die Einstellung „Niedrig“ als Beispiel:

Wählen Sie [Niedrig], stellen Sie die entsprechenden Rate-Elemente für den unteren Bereich nach Bedarf ein und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.

Für die Einstellung von „Hoch“ beachten Sie bitte die oben genannten Einstellungsschritte.



7.17 Butterfly

Diese Funktion realisiert eine Verzögerung durch Anpassung der Raten von Querrudern, Klappen, Spoilern und Höhenruder, d. h. Querruder werden angehoben und Klappen gleichzeitig abgesenkt. Diese Funktion ist sehr effektiv, wenn das Modell landet, d. h. die Geschwindigkeit des Modells wird reduziert, es wird mehr Stall-Spielraum an der Flügelspitze bereitgestellt, wodurch das Risiko eines Flügelspitzen-Stalls verringert wird. Außerdem wird an der Flügelwurzel mehr Auftrieb erzeugt, wodurch die Gleitgeschwindigkeit verringert wird. Die Einstellung der Funktionsparameter gilt für die aktuelle Bedingung. Um eine andere Bedingung einzustellen, müssen Sie zuerst die Bedingung wechseln.

Hinweis: Diese Funktion ist für Flugzeuge mit mehreren Klappen verfügbar.

Nehmen wir die Einstellung „Low“ als Beispiel:

1. Stellen Sie die entsprechenden Tarifpositionen nach Bedarf ein und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.
2. Wählen Sie [Steuerung], um die Schnittstelle „Schalterzuweisung“ aufzurufen, wählen Sie dann den entsprechenden Schalter aus und drücken Sie kurz die EXIT-Taste, um zurückzukehren.

Hinweis: Informationen zur Schalterkonfiguration finden Sie unter [15. Schalterzuweisung].

Die Einstellung anderer Funktionen erfolgt gemäß den oben beschriebenen Schritten.

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 Luftbremse

Wenn das Steuerungsmodell bereit zum Sinkflug oder zur Landung ist, kann die Luftbremsefunktion zur Verzögerung verwendet werden. Diese Funktion wird durch Einstellen der Offset-Werte für Querruder, Spoiler und Höhenruder erreicht.

Die Offset-Werte für Querruder, Klappen, Spoiler und Höhenruder können in zwei Sätzen eingestellt werden. Aktivieren/deaktivieren Sie die Luftbremse und wechseln Sie zwischen verschiedenen Offsets, indem Sie Steuerungen zuweisen.

Die Einstellung der Funktionsparameter gilt für die aktuelle Bedingung. Um eine andere Bedingung einzustellen, müssen Sie zuerst die Bedingung wechseln.

Hinweise:

1. Aufgrund der unterschiedlichen Modellstrukturen (z. B. unterschiedliche Anzahl von Querrudern) kann das entsprechende Funktionsmenü unterschiedlich sein. In der Regel werden bis zu vier Querruder als Beispiel beschrieben.
2. Zwei Bremsraten können durch Einstellen eines Dreistellungsschalters mit zwei Positionen realisiert werden, die jeweils dem Versatz 1/Versatz 2 entsprechen.

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

Tippen Sie, um die Schnittstelle zur Zuweisung der Schalter für die Aktivierung/Deaktivierung der Luftbremse aufzurufen.

Tippen Sie hier, um die Schnittstelle für die Zuweisung der Schalter zwischen Offset1 und Offset2 aufzurufen.

Tippen Sie hier, um die Schnittstelle zum Einstellen der Bremsgeschwindigkeit aufzurufen. Tippen Sie hier, um die

Schnittstelle zum Einstellen der Bremsrate aufzurufen.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.18.1 Luftgeschwindigkeit

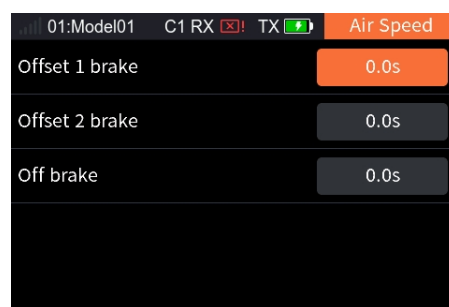
Legt die Parameter für die Bremsgeschwindigkeitsfunktion fest. Sie können die Zeit einstellen, die zum Ausführen der Aktion benötigt wird, wenn die Bremse aktiviert und deaktiviert wird.

Je länger die Zeit, desto langsamer die Geschwindigkeit.

Nehmen Sie die Einstellung der Offset-1-Bremse als Beispiel:

Wählen Sie [Offset 1-Bremse], stellen Sie die gewünschte Zeit ein und drücken Sie dann kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.

Für die Einstellung von Offset 2 und Off-Bremse beachten Sie bitte die oben genannten Einstellschritte.



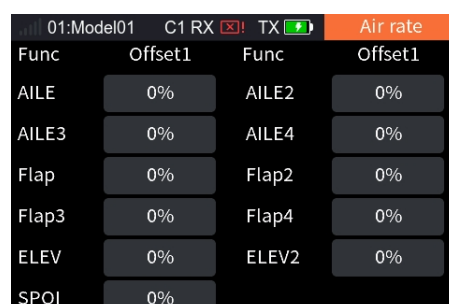
7.18.2 Luftrate

Stellt die Offsets von AILE, Flap, Spoiler und Elevator für die aktuelle Bedingung ein. Um in einem anderen Modus einzustellen, müssen Sie zuerst die Bedingung wechseln.

Nehmen Sie als Beispiel die Einstellung von Offset 1 Bremse von AILE:

Wählen Sie den gewünschten Wert aus und drücken Sie dann kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.

Für die Einstellung anderer Funktionen beachten Sie bitte die oben genannten Einstellschritte.



7.19 V-Leitwerk

Diese Funktion dient zur Einstellung der Geschwindigkeit der beiden Heckflossen des V-förmigen Heckleitwerks bei Steuer- und Nickbewegungen. Das V-förmige Heckleitwerk führt die Ruder- und Höhenruderbewegungen über zwei Servos aus. In diesem System übernimmt eines der Heckleitwerke die Ruderfunktion und das andere die Höhenruderfunktion, die jeweils zwei Kanälen entsprechen.

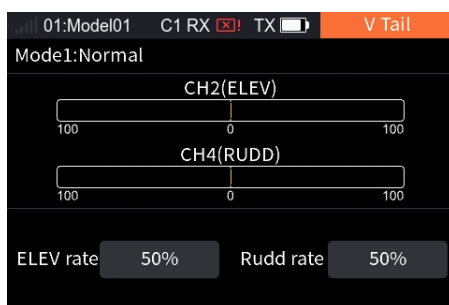
Wenn die Ruderfunktion ausgeführt wird, bewegen sich die beiden Steuerflächen in entgegengesetzte Richtungen. Wenn die Höhenruderfunktion ausgeführt wird, bewegen sich die beiden Steuerflächen in die gleiche Richtung. Über diese Schnittstelle können Sie die Höhenruderrate und die Ruderrate einstellen, d. h. die Höhenruderrate dient zur Realisierung der Höhenruderfunktion und die Ruderrate zur Realisierung der Ruderfunktion.

Die Einstellung der Funktionsparameter gilt für die aktuelle Bedingung. Um eine andere Bedingung einzustellen, müssen Sie zuerst die Bedingung wechseln.

Hinweis: Diese Funktion ist für Modelle mit V-Leitwerk verfügbar.

Einrichtung:

1. Wählen Sie [ELEV rate] (Steiggeschwindigkeit), stellen Sie dann einen geeigneten Wert ein und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.
2. Wählen Sie [Rudd rate] (Ruderrate), stellen Sie einen geeigneten Wert ein und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.



7.20 NEEDL

Die Drosselklappennadel-Funktion ist für einige Modelle mit Drosselklappennadel eingestellt. Diese Funktion wird verwendet, um die Ausgangsrate der Drosselklappennadel-Hauptsteuerung in einer Mehrpunktkurvenmethode einzustellen. Wenn Sie beispielsweise einen Gashebel mit einer Nadel verbinden möchten, können Sie die durch den Gashebel gesteuerte Gashebelnadel zuweisen und die Steuerung des Gashebels zur Nadel durch Einstellen der Kurve realisieren. Die Einstellschritte für die Drosselklappennadel entsprechen denen für die Drosselklappenkurve. Siehe die entsprechenden Einstellungen unter [7.7 Drosselklappenkurve].

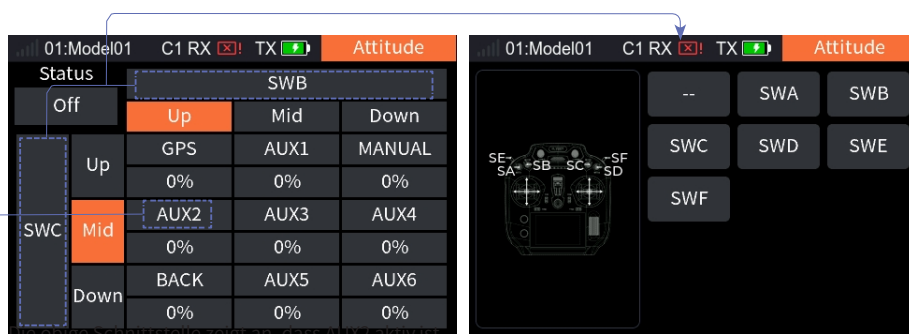
Hinweis: Um auf diese Funktion zuzugreifen, müssen Sie zu [Grundmenü] > [Modell einstellen] > [Modelltyp] > [Optional] gehen und [NEEDL] auswählen.

7.21 Fluglage

Mit dieser Funktion können bis zu 9 Ausgangswerte für Kanäle eingerichtet werden, denen Lagefunktionen zugewiesen sind. Der Ausgangswert des Kanals kann über den eingestellten Kombischalter umgeschaltet werden.

Einrichtung:

1. Wählen Sie [Attitude], um die Einstellungsschnittstelle aufzurufen.
2. Wählen Sie das Funktionsfeld mit „--“, um die Schnittstelle für die Schalterzuweisung aufzurufen. Wählen Sie einen Schalter, den Sie einstellen oder umschalten möchten, und drücken Sie dann kurz das Scrollrad, um die Einstellung zu bestätigen. Drücken Sie anschließend kurz die EXIT-Taste, um zur vorherigen Schnittstelle zurückzukehren. Nachdem diese beiden Schalter zugewiesen wurden, werden die Funktion und ihr Ausgangswert über den Kombischalter gesteuert.
3. Wählen Sie [Status] > [Ein], um die Funktion zu aktivieren.
4. Scrollen Sie mit dem Rad, um das Funktionselement auszuwählen, das umbenannt werden soll. Das System zeigt eine Benennungsschnittstelle an, in der Sie den entsprechenden Namen festlegen und dann „✓“ (Zurück zur vorherigen Schnittstelle) auswählen können, um zur vorherigen Schnittstelle zurückzukehren.
5. Wenn Sie den Wert ändern müssen, scrollen Sie mit dem Rad, um den zu ändernden Wert auszuwählen, und geben Sie den gewünschten Wert ein. Nachdem Sie die Einstellungen vorgenommen haben, drücken Sie kurz die EXIT-Taste, um zurückzukehren.



Die obige Schnittstelle zeigt an, dass AUX2 aktiv ist.



Prozent an.
n.
fügbar.



微信公众号



Bilibili



Website

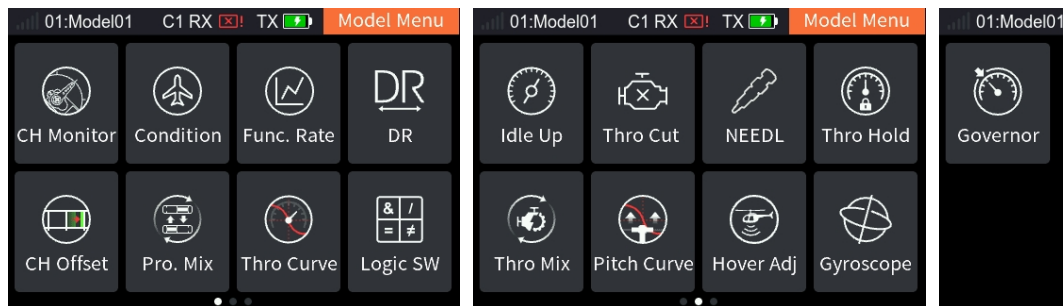


Facebook

8. Exklusive Funktionseinstellung für Hubschrauber

In diesem Kapitel werden die Funktionseinstellungen für Hubschrauber hauptsächlich im Standardzustand vorgestellt. Nachdem Sie die entsprechenden Modellparameter über [Grundmenü] > [Modell einstellen] festgelegt haben, können Sie über [Hauptmenü] > [Modellmenü] auf das Modell zugreifen, um die entsprechenden Funktionen des Modells einzustellen.

Hinweis: Die Funktionsschnittstelle kann je nach Modellkonfiguration unterschiedlich sein.



8.1 CH-Monitor

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.1 CH Monitor].

8.2 Bedingung

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.2 Bedingung].

8.3 Funktionsrate

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.3 Funktionsrate].

8.4 DR

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.4 DR].

8.5 CH-Offset

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.5 CH-Offset].

8.6 Pro. Mix

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.6 Pro. Mix].



8.7 Thro-Kurve

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.7 Thro Curve].

8.8 Logik SW

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.8 Logic SW].

8.9 Leerlaufhoch

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.10 Leerlaufdrehzahl erhöhen].

8.10 Thro Cut

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.11 Drosselklappe schließen].

8.11 NEEDL

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.20 NEEDL].

8.12 Thro Hold

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.9 Thro Hold].



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

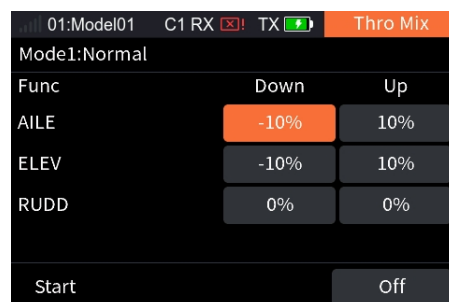
8.13 Thro Mix

Stellen Sie unter den aktuellen Bedingungen die Querruder, die Höhe und das Seitenruder des Hubschraubers auf die Mischungsrate des Gashebels ein. Dies dient dazu, die Flugbewegungen des Hubschraubers in alle Richtungen (vorwärts, rückwärts, links und rechts) zu koordinieren, um den Einfluss der Taumelscheibensteuerung auf den Motor beim Betätigen der Querruder, der Höhe und des Seitenruders auszugleichen.

Einrichtung:

1. Stellen Sie den Tarifposten nach Bedarf ein und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.
2. Wählen Sie [Start], um die Schnittstelle „Switch-Zuweisung“ aufzurufen, wählen Sie dann den entsprechenden Switch aus und drücken Sie kurz die EXIT-Taste, um zurückzukehren.

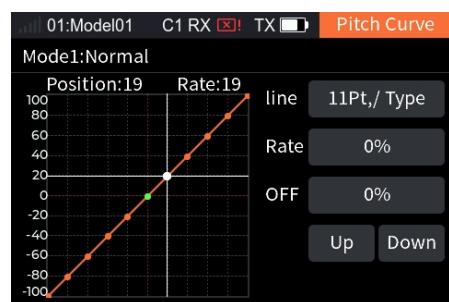
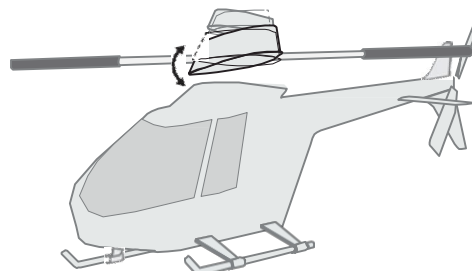
Hinweis: Informationen zur Schalterkonfiguration finden Sie unter [15. Schalterzuweisung].



8.14 Pitch-Kurve

Passen Sie unter den aktuellen Bedingungen die Bewegungskurve der Hubschrauberneigung an die Gasleistung an, um den besten Flugzustand zu erzielen. Um eine andere Einstellung vorzunehmen, müssen Sie zunächst die Bedingungen ändern. Durch lineare Mehrpunkt-Einstellungen (bis zu 11 Punkte) können unterschiedliche Ausgangsraten erzielt werden.

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.6.3 Pro. Mischungsverhältnis].



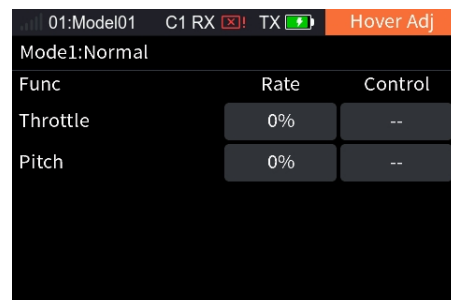
8.15 Schwebeflug-Anpassung

Unter den aktuellen Bedingungen kann der Hubschrauber durch Anpassen der Gas- und Pitch-Rate leicht schweben. Um eine andere Einstellung vorzunehmen, müssen Sie zunächst die Bedingungen ändern.

Einrichtung:

1. Stellen Sie die Drosselklappe oder die Neigung des Geschwindigkeitselements nach Bedarf ein und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.
2. Wählen Sie die Gassteuerung, um die Schnittstelle „Switch Allocation“ (Schalterzuweisung) aufzurufen, wählen Sie dann den entsprechenden Schalter und drücken Sie kurz die EXIT-Taste, um zurückzukehren.
3. Wählen Sie die Neigungssteuerung, um das Fenster „Schalterzuweisung“ zu öffnen, wählen Sie dann den entsprechenden Schalter und drücken Sie kurz die EXIT-Taste, um zurückzukehren.

Hinweis: Zur Steuerung der Funktion kann nur ein Drehknopf eingestellt werden.



8.16 Gyroskop

Stellen Sie den Ausgangswert des Gyroskopkanals ein.

Das System ist mit zwei Gyroskopmodi voreingestellt (Sie können die Anzahl der Gyroskope unter [Grundmenü]>[Modell einstellen]>[Modelltyp]>[Optional] einstellen). Sie können die Empfindlichkeit des Gyroskopkanalausgangs einstellen.

Die Einstellung der Funktionsparameter gilt für die aktuelle Bedingung. Um eine andere Bedingung einzustellen, müssen Sie zuerst die Bedingung wechseln.

Einrichtung:

1. Wählen Sie das Gyroskop aus, das Sie einstellen möchten, und legen Sie nach Bedarf einen geeigneten Empfindlichkeitswert fest.
2. Wählen Sie [USE], drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um zwischen [Aus] und [Ein] zu wechseln.
3. Drücken Sie kurz die EXIT-Taste, um zurückzukehren.



Zeigen Sie den Empfindlichkeitswert des Gyroskops an.

8.17 Regler

Stellen Sie den Ausgangswert des Reglerkanals ein, um die Drehzahl des Hubschrauberpropellers anzupassen und den Hubschrauber stabiler fliegen zu lassen. Die Einstellung der Funktionsparameter gilt für die aktuelle Bedingung. Um eine andere Bedingung einzustellen, müssen Sie zuerst die Bedingung wechseln.

Einrichtung:

1. Wählen Sie [Rate] und stellen Sie den Propellerdrehzahlwert nach Bedarf ein.
2. Drücken Sie kurz die EXIT-Taste, um zurückzukehren.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

9. Exklusive Funktionseinstellungen für Multikopter

In diesem Kapitel werden die Funktionseinstellungen des Multikopters hauptsächlich im Standardzustand vorgestellt. Nachdem Sie die entsprechenden Modellparameter über [Grundmenü] > [Modell einstellen] festgelegt haben, können Sie über [Hauptmenü] > [Modellmenü] auf „Modell“ zugreifen, um die entsprechenden Funktionen des Modells einzustellen.

9.1 CH-Monitor

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.1 CH-Monitor].

9.2 Zustand

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.2 Zustand].

9.3 Funk. Rate

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.3 Funktionsrate].

9.4 DR

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.4 DR].

9.5 CH-Offset

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.5 CH-Offset].

9.6 Pro. Mix

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.6 Pro. Mix].

9.7 Thro-Kurve

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.7 Thro Curve].

9.8 Logik-SW

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.8 Logik-SW].



9.9 Fluglage

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.21 Lage].

9.10 Thro Hold

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.9 Thro Hold].



微信公众号



Bilibili



Website

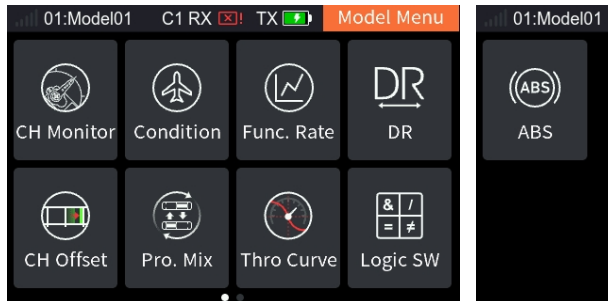


Facebook

10. Exklusive Funktionseinstellung für das Fahrzeug

Dieses Kapitel stellt die Funktionseinstellungen von Car hauptsächlich im Standardzustand vor. Nachdem Sie die entsprechenden Modellparameter über [Grundmenü]>[Modell einstellen] festgelegt haben, können Sie über [Hauptmenü]>[Modellmenü] auf „Modell“ zugreifen, um die entsprechenden Funktionen des Modells einzustellen.

Die Schnittstelle des Automodells mit Humvees:



Die Schnittstelle des Automodells mit Spur:



10.1 CH-Monitor

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.1 CH-Monitor].

10.2 Zustand

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.2 Bedingung].

10.3 Funktionsrate

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.3 Funktionsrate].

10.4 DR

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.4 DR].

10.5 CH-Offset

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.5 CH Offset].

10.6 Pro. Mix

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.6 Pro. Mix].



10.7 Thro-Kurve

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.7 Thro Curve].

10.8 Logik-SW

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.8 Logik-SW].

10.9 ABS

Mit dieser Funktion kann die Impulsbremsung eingestellt werden, d. h. die Bremsen werden beim Auslösen der Bremsung periodisch gelöst, um ein Schleudern, Driften oder Untersteuern aufgrund blockierter Räder zu verhindern.

Hinweis: Diese Funktion ist für Humvee-Modelle verfügbar.

[Status]: Um die ABS-Funktion zu aktivieren oder zu deaktivieren, drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um zwischen [Ein] und [Aus] zu wechseln.

[Wiederherstellung]: Um die Reduzierung des Bremsdrucks bei jedem Impuls zwischen 0 % und 100 % einzustellen. Der Standardwert ist 50 %. Wenn der Wert auf 60 % eingestellt ist, reduziert das System den Bremsdruck bei jedem Impuls in Echtzeit um 60 %, wenn die Bremse ausgelöst wird.

[Verzögerung]: Um die Zeit zwischen dem Auslösen der Impulsbremse und dem tatsächlichen Impulsbremsen zwischen 0 % und 100 % einzustellen. Der Standardwert ist 0 %. Je höher der Wert, desto langsamer wird die Impulsbremsfunktion wirksam. Wenn der Wert auf 0 % eingestellt ist, gibt es keine Verzögerung, d. h. die Impulsbremsfunktion wird sofort wirksam, wenn die Bremse ausgelöst wird. Wenn der Wert auf 100 % eingestellt ist, beträgt die Verzögerung 2 s.

[Zyklus]: Hiermit wird das Intervall zwischen den Impulsen eingestellt. Der Einstellbereich liegt zwischen 20 % und 100 %. Der Standardwert beträgt 50 %. Je größer der Wert, desto länger ist das Intervall zwischen den Impulsen. Der Wert 100 % bedeutet, dass das Intervall 0,5 s beträgt.

[Punkt]: Hiermit wird die Startposition der Impulsbremsfunktion eingestellt. Der Einstellbereich liegt zwischen 20 % und 100 %. Der Standardwert beträgt 30 %. Je höher der Wert, desto näher liegt die Stickposition, die die Impulsbremsfunktion auslöst, an der Vollbremsposition. 0 % bis 100 % entspricht dem gesamten Bewegungsbereich der Drosselklappensteuerung.

[Duty]: Zum Einstellen der Brems- und Freigabezykluslänge bei der Impulsbremsung zwischen -4 und +4. Standard: 0. Wenn der Wert geändert wird, ändern sich die Spitzen- und Talwerte der Rechteckwelle des Bremsimpulses entsprechend.

Sie können das Verhältnis zwischen Bremsen und Lösen einstellen. Das Verhältnis beträgt 1:1, wenn die Zykluslänge auf „0“ eingestellt ist. Das Verhältnis beträgt 1:2, wenn die Zykluslänge auf „1“ eingestellt ist. Und das Verhältnis beträgt 2:1, wenn die Zykluslänge auf „-1“ eingestellt ist.

Beispiel für die Einstellung [Wiederherstellung]:

Wählen Sie [Wiederherstellung], stellen Sie den gewünschten Wert ein und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.

Für die Einstellung anderer Funktionen befolgen Sie bitte die oben genannten Einstellungsschritte.

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



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

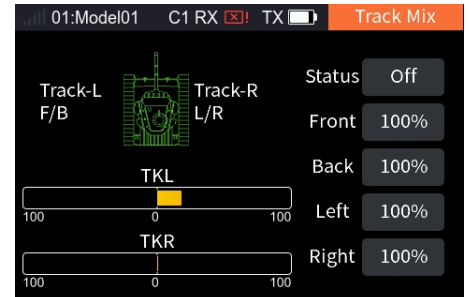
10.10 Track-Mix

Wenn diese Funktion aktiviert ist, kann mit dem Regler für die linke Spur die Geschwindigkeit der linken und rechten Spur gleichmäßig vorwärts und rückwärts gesteuert werden, während mit dem Regler für die rechte Spur die Geschwindigkeit der linken und rechten Spur umgekehrt gesteuert werden kann, um nach links und rechts zu drehen. Die Geschwindigkeit für Vorwärts, Rückwärts, Links und Rechts kann im Funktionsmenü eingestellt werden.

Hinweis: Diese Funktion ist für das Schienenmodell verfügbar.

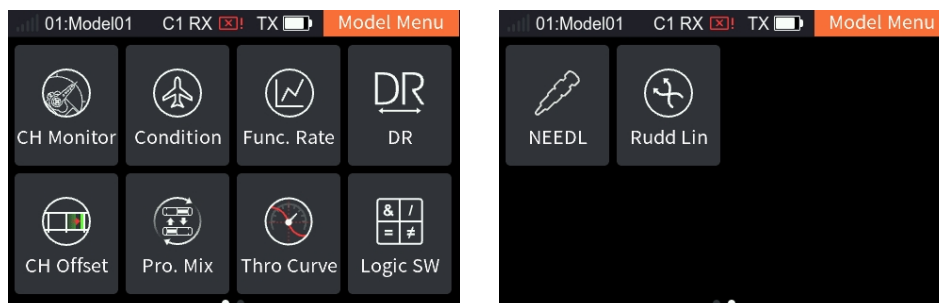
Einrichtung:

1. Wählen Sie [Status] und drücken Sie kurz das Scrollrad, um zwischen [Ein] und [Aus] zu wechseln.
2. Passen Sie die Prozentwerte für Vorwärts-, Rückwärts-, Links- und Rechtskurven nach Bedarf an und drücken Sie dann kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.



11. Exklusive Funktionseinstellung für Schiffe

Dieses Kapitel stellt die Funktionseinstellungen von Ship hauptsächlich im Standardzustand vor. Nachdem Sie die entsprechenden Modellparameter über [Grundmenü] > [Modell einstellen] festgelegt haben, können Sie über [Hauptmenü] > [Modellmenü] auf „Modell“ zugreifen, um die entsprechenden Funktionen des Modells einzustellen.



11.1 CH-Monitor

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.1 CH-Monitor].

11.2 Zustand

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.2 Zustand].

11.3 Funktionsrate

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.3 Funktionsrate].

11.4 DR

Weitere Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.4 DR].

11.5 CH-Offset

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.5 CH-Offset].

11.6 Pro. Mix

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.6 Pro. Mix].



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

11.7 Thro-Kurve

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.7 Thro Curve].

11.8 Logik-SW

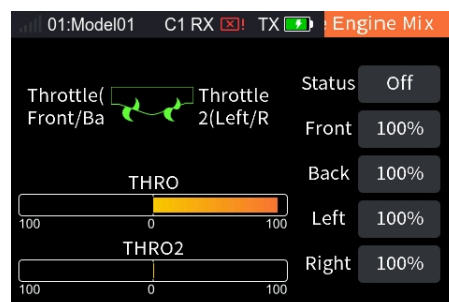
Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.8 Logik-SW].

11.9 Doppelmotor-Mix

Diese Funktion ist aktiviert, wenn das Schiffsmodell über zwei Motoren ohne Ruder verfügt. Mit der Dual-Engine-Mix-Funktion können Sie die Vorwärts-/Rückwärts- oder Links-/Rechts-Bewegung des Schiffs steuern.

Einrichtung:

1. Wählen Sie [Status] und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um zwischen [Ein] und [Aus] zu wechseln.
2. Passen Sie die Prozentwerte für Vorwärts-, Rückwärts-, Links- und Rechtskurven nach Bedarf an und drücken Sie dann kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.

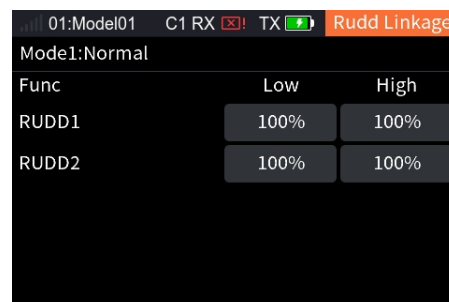


11.10 Ruderverbindung

Diese Funktion wird aktiviert, wenn das Schiffsmodell über zwei Motoren mit zwei Rudern verfügt, um die Ruderverbindung auszugeben. Die Einstellung der Funktionsparameter gilt für die aktuelle Bedingung. Um eine andere Bedingung einzustellen, müssen Sie zuerst die Bedingung wechseln.

Einrichtung:

1. Wählen Sie den entsprechenden Geschwindigkeitswert aus.
2. Stellen Sie die hohe und niedrige Rate nach Bedarf ein und drücken Sie dann kurz das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.



11.11 NEEDL

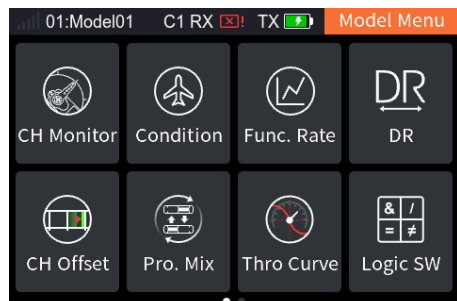
Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.20 NEEDL].



12. Exklusive Funktionseinstellungen für Roboter

In diesem Kapitel werden die Funktionseinstellungen des Roboters hauptsächlich im Standardzustand vorgestellt. Nachdem Sie die entsprechenden Modellparameter über [Grundmenü] > [Modell einstellen] festgelegt haben, können Sie über [Hauptmenü] > [Modellmenü] auf das Modell zugreifen, um die entsprechenden Funktionen des Modells einzustellen.

Die Schnittstelle des Robotermodells mit Humvees



Die Schnittstelle des Robotermodells mit Spur



12.1 CH-Monitor

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.1 CH-Monitor].

12.2 Zustand

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.2 Zustand].

12.3 Funktionsrate

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.3 Funktionsrate].

12.4 DR

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.4 DR].

12.5 CH-Offset

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.5 CH-Offset].

12.6 Pro. Mix

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.6 Pro. Mix].



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

12.7 Thro-Kurve

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.7 Thro-Kurve].

12.8 Logik-SW

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [7.8 Logik-SW].

12.9 Track-Mixing

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [10.10 Track-Mixing].



13. RX-Menü

Dieser Abschnitt stellt hauptsächlich Funktionen im Zusammenhang mit dem Empfänger vor, mit denen verschiedene Funktionen eingerichtet werden können, bevor der Empfänger für den Gebrauch vorbereitet wird.

13.1 Bind-Einrichtung

Ausführliche Informationen zu den Bindungsvorgängen finden Sie unter [4.2 对码].

13.2 Failsafe

Die Failsafe-Funktion wird verwendet, wenn der Empfänger das Funksignal verliert und außer Kontrolle gerät. Der Empfänger führt die Kanalausgabe gemäß dem eingestellten Failsafe-Wert durch, um die Sicherheit des Modells und des Personals zu gewährleisten.

Für i-BUS/PPM/PWM-Signale. Es kann auf „Keine Einstellung“, „Keine Ausgabe“ oder „Mit Ausgabe“ eingestellt werden.

[Nicht eingestellt]: Die Ausfallsicherung wurde nicht eingestellt, und es erfolgt keine Ausgabe im Falle einer Fehlfunktion. [Keine Ausgabe]: Es erfolgt keine Ausgabe für den i-BUS/PPM/PWM-Kanal.

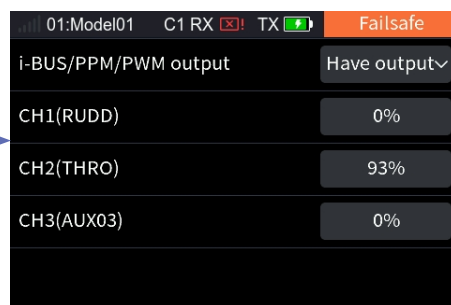
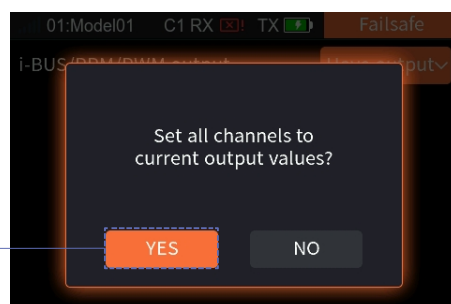
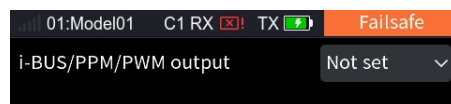
[Ausgabe vorhanden]: Der i-BUS/PPM/PWM-Kanal gibt jeweils den eingestellten Wert aus. Das heißt, Sie können für jeden Kanal einen Wert zwischen 1 und 16 einstellen. Standardmäßig ist dieser Wert der Messwert des aktuellen Kanalausgangs.

Einrichtung:

- Gehen Sie zu Home > Hauptmenü > RX-Menü, wählen Sie Failsafe und drücken Sie kurz das Scrollrad, um das Menü zu öffnen.
- Stellen Sie alle Kanäle ein.
 - Wählen Sie „Ausgabe vorhanden“, drücken Sie kurz das Scrollrad, und das System zeigt eine Eingabeaufforderung an.
 - Stellen Sie die entsprechenden Regler auf die gewünschten Positionen ein und halten Sie sie bei Bedarf gedrückt.
 - Wählen Sie „Ja“ im Popup-Fenster und drücken Sie erneut kurz auf das Scrollrad. Damit ist die Ausfallsicherung für alle Kanäle eingerichtet.
- Fahren Sie bei Bedarf mit der Einstellung einzelner Kanäle fort.
 - Wählen Sie den einzustellenden Kanal aus und drücken Sie kurz auf das Scrollrad.
 - Wählen Sie den entsprechenden Wert aus oder stellen Sie den entsprechenden Regler auf die gewünschte Position ein und halten Sie ihn gedrückt. Drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.

Hinweise:

- Da die S.BUS-Signalinformationen Failsafe-Flag-Bits enthalten, können die Failsafe-Informationen über die Failsafe-Flag-Bits an die nachfolgenden Geräte übertragen werden, anstatt über den Status „Keine Ausgabe“. Die nachfolgenden Geräte reagieren entsprechend den analysierten Informationen für die Failsafe-Flag-Bits.
- Für das Signal PWM/PPM/i-BUS ohne Failsafe-Flag-Bits unterstützt es die Einstellung des Ausgangssignals auf OFF im Falle eines Failsafe und überträgt die Failsafe-Informationen durch den Zustand „No Output“ an die nachfolgenden Geräte.
- Standardmäßig ist diese Option nicht aktiviert, sodass der Empfänger bei Verlust des RC-Signals keine Ausgabe vornimmt.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

13.3 Sensor

Mit dieser Funktion können die vom Empfänger empfangenen Sensorinformationen auf dem Sender angezeigt werden. Der Sender und der Empfänger kommunizieren über eine ANT-2-Way-Verbindung, und alle an den Empfänger angeschlossenen Sensoren können die entsprechenden Informationen in diesem Funktionsmenü finden.

13.3.1 Sensoren anzeigen

Diese Liste zeigt alle mit diesem Sendergerät verbundenen Sensordaten an, einschließlich Sensor-ID, Typ und Echtzeitwert.

[Typ]: Zeigt den Sensortyp an. [ID]: Zeigt die Nummer des Sensors an.

Standardmäßig umfasst die Nummer Null in der Liste die TX-Spannung, die RX-Spannung, die Signalstärke, RSSI, Rauschen und SNR. Nr. 1 ist der erste externe Sensor, der an den Empfänger angeschlossen ist, und so weiter, bis zu insgesamt 15 Sensoren.

Diese Listendaten werden in Echtzeit angezeigt. Wenn der Empfänger mit einem Sensor verbunden ist, wird diese Liste aktualisiert, um die Daten des neuen Sensors anzuzeigen. Wenn der Sensor getrennt wird, werden die Sensordaten nicht angezeigt.

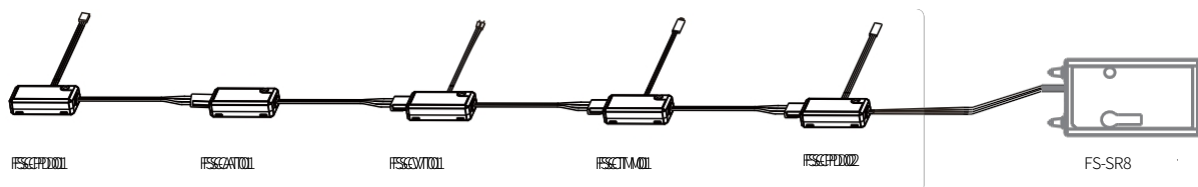
[Wert]: Zur Anzeige der von einem Sensor zurückgegebenen Daten. Unterstützt Sensoren der i-BUS-Serie: FS-CAT01 (Höhe), FS-CPD01 (Geschwindigkeit/Magnetfeld), FS-CPD02 (Geschwindigkeit/Licht), FS-CVT01 (Spannung), FS-CTM01 (Temperatur) und FS-CGPS01 (GPS).

01:Model01 C1 RX TX Sensor			
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	✓

Zeigt an, dass dieser Sensor auf der Startseite angezeigt wird und über die folgenden Schritte eingestellt werden kann:
[RX-Menü] > [Sensoreinstellung] > [Startanzeige] > [Ja].

i-Anschlussdiagramm für Sensoren der BUS-Serie:

Am Beispiel des FS-SR8-Empfängers, der mit dem FS-ST16-Sender verbunden ist, wird der Sensor an den SENS-Anschluss des FS-SR8 angeschlossen. Wenn mehrere Sensoren gleichzeitig angeschlossen sind, kann der nächste Sensor an den IN-Anschluss des vorherigen Sensors angeschlossen werden.



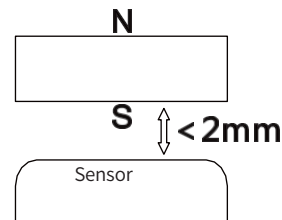
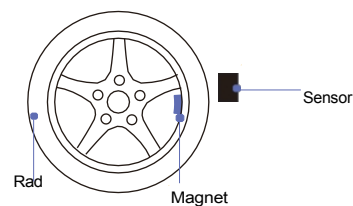
Geschwindigkeitssensor (FS-CPD01, FS-CPD02)

Der Drehzahlsensor wird verwendet, um die Drehzahl des Motors zu messen.

- „Motor Geschwindigkeit“ zeigt an, dass der Sensor die Motordrehzahl misst; „0 U/min“ ist der gemessene Drehzahlwert.

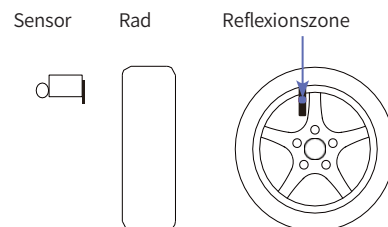
Magnetischer Induktionsgeschwindigkeitssensor (FS-CPD01)

1. Schließen Sie den Sensor FS-CPD01 wie oben beschrieben an den Empfänger oder andere an den Empfänger angeschlossene Sensoren an.
2. Platzieren Sie den Sensor neben dem Magneten, der an der zu prüfenden axialen Drehposition befestigt ist (z. B. im Radnabenbereich des Modellautos).
3. Platzieren Sie den Sensor innerhalb von 2 mm Entfernung zum Magneten, wobei der Süd- oder Nordpol des Magneten parallel zum Sensor ausgerichtet sein muss.
4. Schalten Sie den Sender ein und wählen Sie [Sensor] > [Sensor anzeigen]. Drehen Sie das Zahnrad. Wenn in der Spalte [Typ] „RPM“ angezeigt wird und sich der RPM-Wert (0 U/min) in der Spalte [Wert] ändert, war die Installation erfolgreich. Andernfalls wiederholen Sie die oben genannten Schritte.



Lichtinduktions-Geschwindigkeitssensor (FS-CPD02)

1. Schließen Sie den FS-CPD02 mit derselben Verbindungsmethode wie oben an das entsprechende Gerät an.
2. Befestigen Sie den Sensor und den reflektierenden Aufkleber an der Position der zu prüfenden axialen Drehung. Halten Sie den Aufkleber flach und senkrecht zur Sensorsonde. Halten Sie einen angemessenen Abstand zwischen der Sensorsonde und dem Aufkleber ein.
3. Schalten Sie den Sender ein und wählen Sie [Sensor] > [Sensor anzeigen]. Drehen Sie das Zahnrad. Wenn in der Spalte [Typ] „RPM“ angezeigt wird und sich der RPM-Wert (0 U/min) in der Spalte [Wert] ändert, war die Installation erfolgreich. Andernfalls wiederholen Sie die oben genannten Schritte.



Temperatursensor (FS-CTM01)

Dient zur Überwachung der Temperatur verschiedener Komponenten. Die Temperatur der Komponente kann über den Sender überwacht werden. Es können Alarmer eingestellt werden.

1. Schließen Sie den FS-CTM01 wie andere Sensoren auch an den Empfänger oder andere Sensoren an.
2. Verwenden Sie ein doppelseitiges Klebeband, um den Temperaturfühler an dem Teil anzubringen, das Sie überwachen möchten (z. B. Motor, Batterie).
3. Schalten Sie den Sender ein, gehen Sie zu [Sensor] > [Sensoren anzeigen] und drehen Sie das Rad. Wenn in der Spalte [Typ] „Temperatur“ und in der Spalte [Wert] eine Temperatur angezeigt wird, war die Installation erfolgreich. Andernfalls wiederholen Sie die oben genannten Schritte.

Spannungssensor (FS-CVT01)

Er dient zur Überwachung der Batteriespannung des Modells. Die Batteriespannung kann über den Sender überwacht werden. Es können Alarmer eingestellt werden.

1. Schließen Sie FS-CPD02 gemäß den oben beschriebenen Schritten an.
2. Stecken Sie die roten und schwarzen Kabelstecker in den Stecker der zum Testen verwendeten Batterie. Das rote Kabel ist die Stromanode und das schwarze Kabel ist die Stromkathode. Achten Sie auf den korrekten Anschluss.
3. Schalten Sie den Sender ein, rufen Sie das Menü [Sensor] > [Sensoren anzeigen] auf und drehen Sie das Rad. Wenn in der Spalte [Typ] „Externe Spannung“ und in der Spalte [Wert] eine Spannung angezeigt wird, war die Installation erfolgreich. Andernfalls wiederholen Sie die oben genannten Schritte.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

13.3.2 Sensoren einstellen

In diesem Abschnitt wird beschrieben, wie Sie die auf der Seite „Home 2“ angezeigten Sensoren konfigurieren, einschließlich der Frage, ob die Sensoren einen Alarm auslösen sollen, und der oberen und unteren Alarmwerte.

[Sensor auswählen]: Dient zur Auswahl des Sensors, der auf der Startseite 2 eingestellt und angezeigt werden soll.

[Home-Anzeige]: Legt fest, ob der aktuelle Sensor auf der Hauptseite angezeigt wird. Auf der Startseite können maximal 4 Sensoren angezeigt werden. Wenn mehr als 4 ausgewählt sind, erscheint die Popup-Meldung „Es können nicht mehr als vier Sensoren angezeigt werden!“

[Alarm]: Hiermit wird festgelegt, ob Sensoralarme aktiviert werden sollen. Nach der Aktivierung können Sie den unteren Alarmwert oder den oberen Alarmwert einstellen.

Stellen Sie die Einstellung der zugehörigen Parameter am Beispiel der Senderspannung vor.

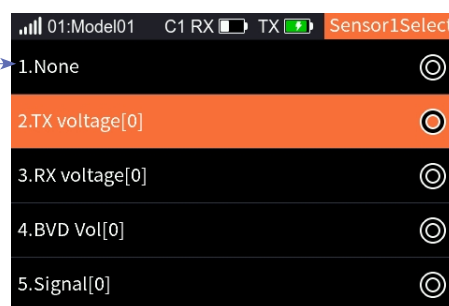
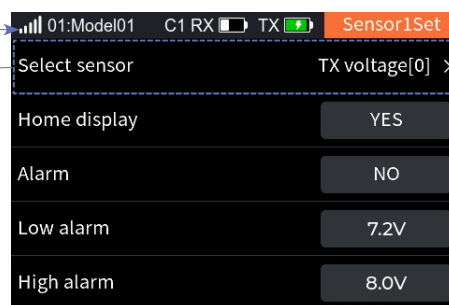
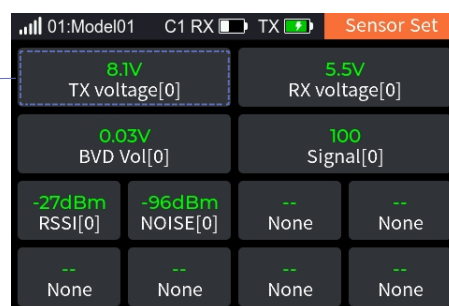
Einrichtung:

1. Wählen Sie [TX-Spannung], um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Um den hier angezeigten Sensor zu ändern, wählen Sie [Sensor auswählen], um die Einstellungsseite aufzurufen, wählen Sie den Sensor, den Sie anzeigen möchten, und drücken Sie dann kurz die EXIT-Taste, um zur vorherigen Seite zurückzukehren.
3. Wählen Sie [Startbildschirm], drücken Sie kurz das Scrollrad, um zwischen [Ja] und [Nein] zu wechseln.
4. Wählen Sie [Alarm], drücken Sie kurz das Scrollrad, um zwischen [Ja] und [Nein] zu wechseln.
5. Wählen Sie [Niedriger Alarm], stellen Sie die Werte für den niedrigen Alarm nach Bedarf ein.
6. Wählen Sie [Hoher Alarm] und stellen Sie die Werte für den hohen Alarm nach Bedarf ein.

Hinweise:

1. Die Einstellung gilt nur für den aktuellen Sensor. Wenn Sie einen anderen Sensor auswählen, werden die eingestellten Parameter gelöscht.
2. Wenn der Systemton und der Alarmton ausgeschaltet sind ([Setup]>[Sound]>[Sys/Alarm]/[Alarm]), wird der Alarm nicht ausgelöst, auch wenn er hier aktiviert ist.

Weitere Sensoreinstellungen finden Sie unter den entsprechenden Einstellungen für die TX-Spannung.



13.3.3 Geschwindigkeit und Entfernung

Diese Funktion dient zur Erfassung der Radumdrehungen und der zurückgelegten Strecke.

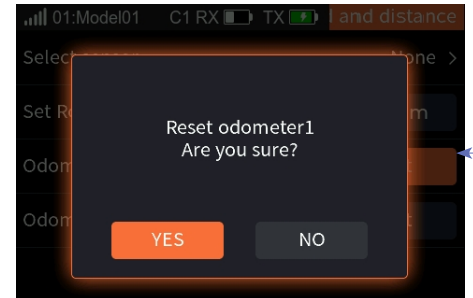
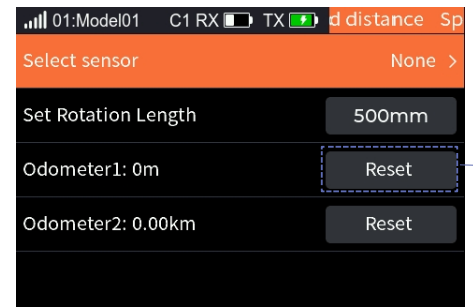
[Sensoren auswählen]: Wählt den Zielsensor aus. Wenn der Sensor und der Empfänger verbunden sind, werden sie automatisch in diesem Menü angezeigt. Wenn mehrere Geschwindigkeitssensoren angeschlossen sind, wird standardmäßig der Geschwindigkeitssensor mit der kleinsten ID-Nummer angezeigt.

[Rotationslänge einstellen]: Wenn ein Geschwindigkeitssensor am Rad installiert ist, müssen Sie die Rotationslänge definieren. Diese Länge wird zur Berechnung der zurückgelegten Strecke verwendet. Drücken Sie kurz die Aufwärts- oder Abwärts-Taste, um den Radius anzupassen.

[Kilometerzähler 1]: Der Kilometerzähler 1 dient zur Aufzeichnung der zurückgelegten Strecke.

[Kilometerzähler 2]: Kilometerzähler 2 dient zur Aufzeichnung der Gesamtfahrstrecke und ist somit die kumulierte Strecke aus jeder Sitzung.

Wählen Sie die Rücksetzoption rechts neben [Kilometerzähler 1] oder [Kilometerzähler 2] aus, woraufhin ein Popup-Fenster des Systems angezeigt wird. Wählen Sie [Ja], um Kilometerzähler 1 oder Kilometerzähler 2 zurückzusetzen.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

13.3.4 BVD-Spannungskalibrierung

Es kann eine Spannungsdifferenz zwischen der vom Empfänger erfassten Spannung und der tatsächlichen Spannung der Batterie bestehen. Verwenden Sie diese Funktion, um einen Kalibrierungskoeffizienten für den Empfänger festzulegen, damit die auf der Schnittstelle angezeigte Spannung der Batteriespannung entspricht, d. h. die Summe aus der erfassten Spannung und dem Kalibrierungskoeffizienten entspricht der auf der Schnittstelle angezeigten Spannung.

Der BVD-Spannungserkennungsbereich reicht von 0 bis 70 V.

Batteriespannung Zeigt den vom Empfänger in Echtzeit zurückgegebenen Batteriespannungserkennungswert an.

Hinweis:

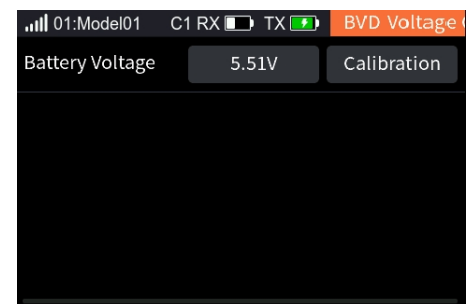
1. Diese Funktion ist für ANT-Empfänger mit BVD-Funktion verfügbar und erfordert eine bidirektionale Kommunikation mit dem Sender.
2. Achten Sie darauf, das BVD-Kabel und die Anode und Kathode der Batterie wie in der folgenden Abbildung gezeigt korrekt anzuschließen.

Einrichtung:

Schließen Sie vor der Einstellung die BVD-Erfassungsleitung korrekt an und führen Sie dann die Kalibrierung durch.

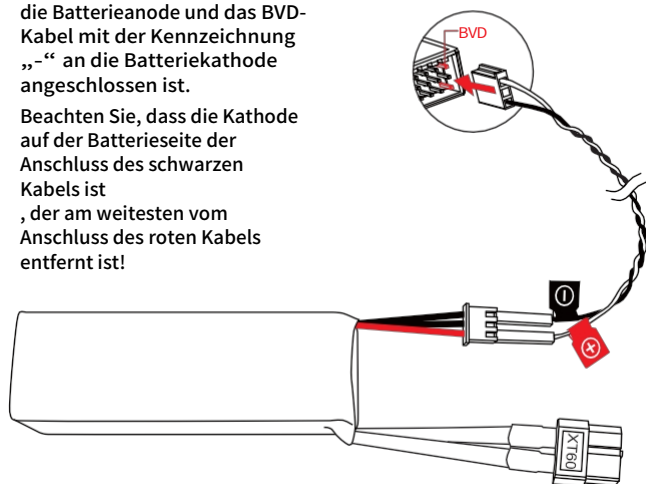
Hinweis: Bitte beachten Sie den Spannungswert des Multimeters für die Kalibrierung.

1. Wählen Sie [BVD-Spannungskalibrierung], um die Funktionseinstellungs-Oberfläche aufzurufen.
2. Ändern Sie dann den Batteriespannungswert nach Bedarf.
 - Wählen Sie [Kalibrierung]. Klicken Sie nach erfolgreicher Kalibrierung im Pop-up-Fenster auf „JA“.



⚠ Stellen Sie sicher, dass das mit „+“ gekennzeichnete BVD-Kabel mit der Kennzeichnung „+“ an die Batterieanode und das BVD-Kabel mit der Kennzeichnung „-“ an die Batteriekathode angeschlossen ist.

Beachten Sie, dass die Kathode auf der Batterieseite der Anschluss des schwarzen Kabels ist, der am weitesten vom Anschluss des roten Kabels entfernt ist!



13.3.5 Höhe Null

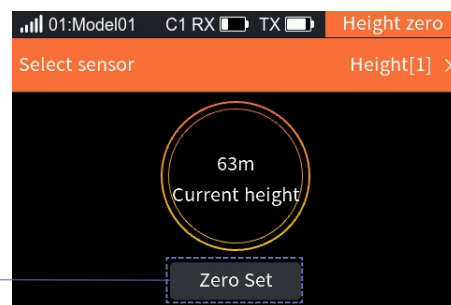
Setzen Sie die Daten des Höhengensors zurück.

[Sensor auswählen]: Wählen Sie den Höhengensor aus, der auf Null gesetzt werden soll. Wenn mehrere Höhengensoren angeschlossen sind, wird standardmäßig der Höhengensor mit der kleinsten ID-Nummer angezeigt.

[Nullpunkt einstellen]: Dient zum Einstellen der aktuellen Höhe auf 0 Meter.

Einrichtung:

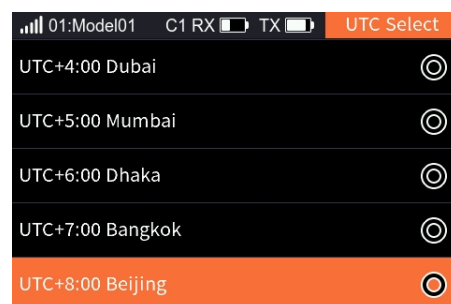
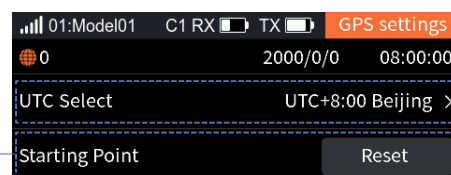
1. Wählen Sie [Sensor auswählen] und dann den gewünschten Höhengensor.
2. Wählen Sie [Nullpunkt einstellen] und dann „Ja“ im angezeigten Popup-Fenster.



13.3.6 GPS-Einstellung

Diese Funktion ist für das Modul FS-CGPS01 verfügbar. Sie können die GPS-bezogenen Informationen anzeigen, die auf der Senderseite empfangenen GPS-bezogenen Informationen anzeigen, z. B. Geschwindigkeit, Entfernung, relative Höhe, Höhe, Breiten- und Längengrad. Sie können auch das GPS kalibrieren, die Zeitzone auswählen und den Startpunkt zurücksetzen. [UTC auswählen]: Zeigt die eingestellte Zeitzone an. Rufen Sie die Zeitzonenauswahlschnittstelle auf und drücken Sie dann die POWER-Taste, um zur vorherigen Schnittstelle zurückzukehren.

[Startpunkt]: Durch Auswahl von [Zurücksetzen] wird die Startpunktposition zurückgesetzt.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

GPS-Anzeige

Zur Anzeige der Anzahl der vom GPS empfangenen Satelliten

Wenn die Anzahl der angezeigten Satelliten größer als 10 beträgt, ist die GPS-Positionsgenauigkeit hoch, andernfalls liegt ein Positionsfehler vor.

Anzeige von Datum und Uhrzeit im 24-Stunden-Format.

Zur Anzeige der Echtzeit-Breite und Längengrad des Modells in Echtzeit anzuzeigen.

Um anzuzeigen, ob die Positionierung erfolgreich war oder nicht. Wenn das Symbol grün ist, bedeutet dies, dass die Positionierung erfolgreich war. Ist das Symbol grau, ist die Positionierung fehlgeschlagen.



Anzeigebereich für Modelldaten

Zur Anzeige der Echtzeit-Breite und -Länge des Startpunkts.



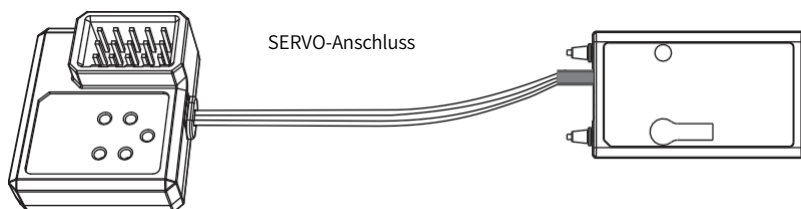
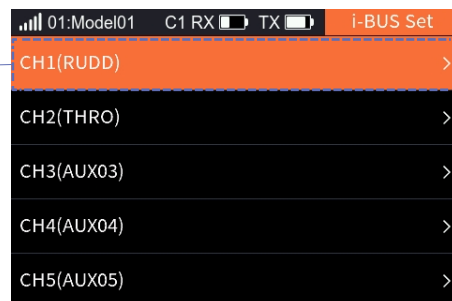
13.4 i-BUS-Einstellung

Diese Funktion dient zum Einrichten des i-BUS-Erweiterungsmoduls.

Die i-BUS-Funktion wird hauptsächlich für die Servoerweiterung verwendet. Wenn ein Kabel zu kurz ist oder die Anzahl der Servos die Ausgänge des Empfängers übersteigt, bietet der serielle i-BUS-Busempfänger eine praktische Option für die Erweiterung. Bei Verwendung des seriellen i-BUS-Busempfängers ist darauf zu achten, dass dieser separat mit Strom versorgt wird, um sicherzustellen, dass die Servos über ausreichend Leistung verfügen. Beachten Sie, dass Sender und Empfänger bidirektional gekoppelt sein müssen.

Einrichtung:

1. Der Sender steht in bidirektionaler Kommunikation mit dem Empfänger.
2. Verbinden Sie den FS-CEV04 mit dem SERVO-Anschluss des Empfängers.
3. Wählen Sie [i-BUS Set], um die Einstellungs-Schnittstellen aufzurufen.
4. Wählen Sie den zuzuweisenden Kanal aus, woraufhin ein Eingabefenster erscheint.
5. Drücken Sie mit einem geeigneten Werkzeug die Taste K1, K2, K3 oder K4 am FS-CEV04, um den ausgewählten Kanal C1, C2, C3 oder C4 zuzuweisen.
6. Nach erfolgreicher Zuweisung wird das Eingabefenster auf der Schnittstelle angezeigt. Drücken Sie dann kurz die mittlere Taste, um das Fenster zu schließen.
7. Wiederholen Sie die oben genannten Schritte nach Bedarf.



FS-CEV04 Anschlussdiagramm (FS-SR8)



微信公众号



Bilibili



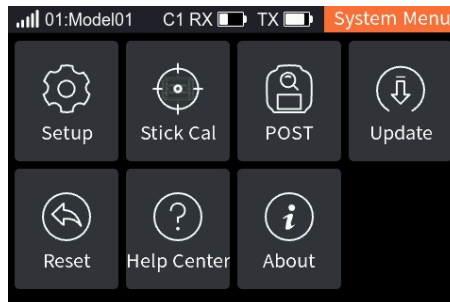
Website



Facebook

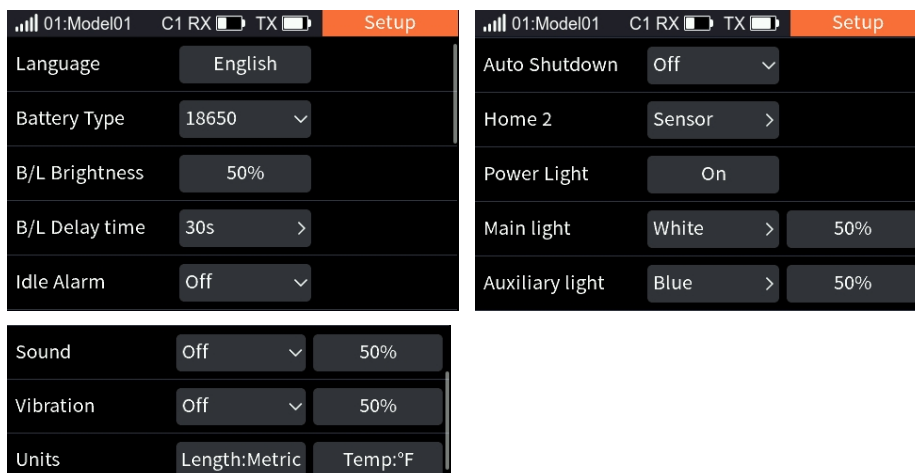
14. Systemmenü

Das Systemmenü dient hauptsächlich zur Einstellung verschiedener Systemfunktionen des Senders, wie z. B. Bildeinstellungen, Toneinstellungen usw.



14.1 Einrichtung

In diesem Abschnitt werden die Einstellungen für einige Systemfunktionen vorgestellt. Sie können auf die Systemfunktionen über [Hauptmenü] > [Systemmenü] > [Einrichtung] zugreifen.



14.1.1 Sprache

Dient zum Einstellen der Systemsprache des Senders mit zwei Optionen: [Englisch] und [简体中文]. Einrichtung:

Wählen Sie [Sprache] und drücken Sie kurz das Scrollrad, um zwischen den Sprachoptionen zu wechseln.

14.1.2 Batterietyp

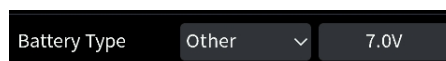
Sie können den Batterietyp für die Stromversorgung des Senders einstellen. Es gibt die Optionen [18650], [2S LiPo] und [Andere].

Wenn sich das System in einem Niederspannungszustand befindet, gibt es einen Alarm aus. Vermeiden Sie Unfälle, die durch einen längeren Betrieb unter Niederspannung verursacht werden.

Wenn der Batterietyp als 18650 oder 2S LiPo ausgewählt ist, wechselt das System in einen Niederspannungszustand, wenn die Batteriespannung unter 7,2 V fällt. Die Schnittstelle zeigt dann entsprechende Meldungen an.

Einrichtung:

Wählen Sie [Batterietyp], wählen Sie den Batterietyp entsprechend der tatsächlichen Situation aus dem Dropdown-Menü aus und drücken Sie dann kurz auf das Scrollrad, um die Einstellung erfolgreich zu übernehmen.



- Wenn Sie [Andere] auswählen, beträgt der Standard-Alarmwert 7 V. Sie können den Alarmwert gemäß der Bedienungsanleitung des von Ihnen verwendeten Akkus einstellen.

14.1.3 B/L Helligkeit

Dient zur Einstellung der Hintergrundbeleuchtung des Senders. Der Einstellbereich liegt zwischen 10 % und 100 %.

Einrichtung:

Wählen Sie [B/L-Helligkeit], ändern Sie den Prozentsatz nach Bedarf und drücken Sie dann kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.

14.1.4 B/L-Verzögerungszeit

Dient zum Einstellen der Dauer des Helligkeitsstatus des Bildschirms. Wenn keine Bedienung der EXIT-Taste, der MENU-Taste, des Scrollrads und der Ein-/Aus-Taste erfolgt, wechselt der Bildschirm nach Ablauf der eingestellten Zeit in den ausgeschalteten Zustand. Durch erneutes Betätigen der EXIT-Taste, der MENU-Taste, des Scrollrads oder der Ein-/Aus-Taste wird der Bildschirm wieder eingeschaltet.

Sie können zwischen [5 s], [10 s], [30 s], [1 min], [2 min], [5 min], [10 min], [5 min] und [ON] wählen. Die Standardeinstellung ist [30 s].

Einrichtung:

Wählen Sie [B/L-Verzögerungszeit], wählen Sie nach Bedarf die entsprechende Option für die Hintergrundbeleuchtungsverzögerung aus und drücken Sie dann kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

14.1.5 Leerlaufalarm

Legen Sie fest, ob Leerlaufalarme aktiviert werden sollen, und stellen Sie die Alarmzeit ein. Sie können zwischen [3 m], [5 m], [10 m], [20 m] und [Aus] wählen. Die Standardeinstellung ist [3 m].

Einrichtung:

Wählen Sie [Idle Alarm], wählen Sie die gewünschte Leerlaufalarmzeit und drücken Sie dann kurz das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.

14.1.6 Automatisches Herunterfahren

Legen Sie fest, ob die automatische Abschaltfunktion aktiviert werden soll, und stellen Sie die Zeit für die automatische Abschaltung ein.

Sobald diese Funktion aktiviert ist, schaltet sich der Sender automatisch aus, wenn innerhalb der eingestellten Zeit keine Bedienung am Sender und keine bidirektionale Kommunikation mit dem Empfänger stattfindet.

Sie können zwischen [5 m], [10 m], [30 m] und [Aus] wählen. Die Standardeinstellung ist [5 m].

Einrichtung:

Wählen Sie [Auto Shutdown], wählen Sie die gewünschte automatische Abschaltzeit und drücken Sie dann kurz das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.

14.1.7 Home 2

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [5. Systemschnittstelle].

14.1.8 Betriebsanzeige

Zum Ein- oder Ausschalten der LED-Anzeige am Netzschalter. Die Betriebsanzeige ist standardmäßig eingeschaltet, wenn das Gerät eingeschaltet ist.

Einrichtung:

Wählen Sie [Betriebsanzeige] und drücken Sie kurz das Scrollrad, um zwischen [Ein] und [Aus] zu wechseln.



14.1.9 Hauptbeleuchtung

Legen Sie die Farben und Helligkeitsstufen der Hauptumgebungsbeleuchtung fest. Sie können festlegen, ob die obere Umgebungsbeleuchtung ausgeschaltet werden soll, als Batterieanzeige oder Drosselanzeige dienen soll, und die Farbtypen und Helligkeitsstufen der Umgebungsbeleuchtung anpassen.

- Batterieanzeige: Wenn die Anzeige grün leuchtet, bedeutet dies, dass die Batteriespannung größer oder gleich dem Alarmwert ist; andernfalls leuchtet sie rot.
- Gashebelanzeige: Wenn die Anzeige blau leuchtet, bedeutet dies, dass der Gashebel in den Neutralbereich bewegt wurde, andernfalls wechselt die Anzeige zwischen blau und rot.
- Umgebungslichtfarbe: Rot, Grün, Blau, Gelb, Cyan, Violett, Weiß oder Dazzle optional.
- Helligkeit: Standardmäßig auf 50 % eingestellt, kann im Bereich von 10 % bis 100 % angepasst werden. Einrichtung:
 1. Gehen Sie zu „Home“ > „Hauptmenü“ > „Systemmenü“, wählen Sie „Haupt-Umgebungslicht“ aus und drücken Sie das Scrollrad, um das Menü zu öffnen.
 2. Wählen Sie die entsprechende Funktion aus und drücken Sie das Scrollrad, um die Auswahl zu bestätigen. Drücken Sie dann kurz die EXIT-Taste, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.
 3. Wählen Sie „Helligkeit“ und drücken Sie kurz das Scrollrad. Scrollen Sie dann mit dem Rad, um den gewünschten Wert einzustellen, und drücken Sie anschließend das Scrollrad.

14.1.10 Zusatzbeleuchtung

Die Funktionen und Einstellungen entsprechen denen der Hauptumgebungsbeleuchtung, siehe Beschreibung unter [14.1.9 Hauptbeleuchtung].



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

14.1.11 Ton

Stellen Sie die Lautstärke und die Art des Lautsprechersounds ein.

Einstellbereich für die Lautstärke: 10 bis 100 %, der Standardwert ist 50 %.

Sie können [Sys/ALM], [System], [Alarm] und [Aus] einstellen. Die Standardeinstellung ist [Sys/ALM]. Einrichtung:

1. Wählen Sie [Sound], wählen Sie den gewünschten Soundtyp im Dropdown-Menü aus und drücken Sie dann kurz auf das Scrollrad, um die Einstellung zu speichern.
2. Wählen Sie den Prozentsatz und stellen Sie einen geeigneten Wert ein, drücken Sie dann kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.

14.1.12 Vibration

Stellen Sie die Intensität und den Typ des Vibrationsmotors ein. Einstellbereich für die

Intensität: 10 bis 100 %, der Standardwert ist 50 %.

Sie können [Sys/ALM], [System], [Alarm] und [Aus] einstellen. Die Standardeinstellung ist [Sys/ALM]. Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [14.1.11 Ton].

14.1.13 Einheiten

Wählen Sie die Einheiten für Länge und Temperatur aus.

Längeneinheit: Wählen Sie zwischen metrischem und imperialem System. Die Standardeinstellung ist metrisch.

Temperatureinheit: Sie können zwischen Celsius und Fahrenheit wählen. Die Standardeinstellung ist Celsius. Einrichtung:

Wählen Sie [Einheiten], wählen Sie die Längen- oder Temperatureinheit und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die Einheit zu wechseln.

14.2 Stick Cal

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter [4.4 Stick Cal].

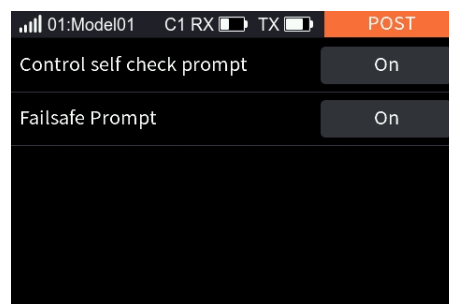


14.3 POST

Dient zum Festlegen, ob die Selbstprüfungsaufforderung für Steuerungskomponenten beim Start und die Ausfallsicherheitsaufforderung beim Start aktiviert werden sollen. Beide sind standardmäßig aktiviert.

Einrichtung:

1. Wählen Sie [Selbsttest-Eingabeaufforderung], drücken Sie kurz das Scrollrad, um zwischen [Ein] und [Aus] zu wechseln.
2. Wählen Sie [Ausfallsicherheitsaufforderung], drücken Sie kurz das Scrollrad, um zwischen [Ein] und [Aus] zu wechseln.



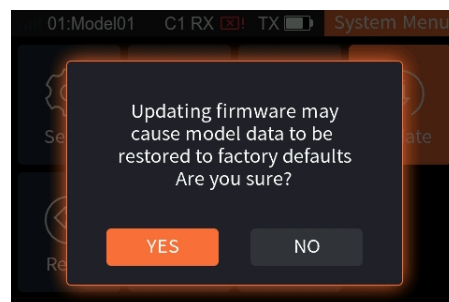
14.4 Firmware-Update

Versetzt den Sender in den Aktualisierungsmodus. Wenn Sie die Firmware des Senders aktualisieren möchten, versetzen Sie den Sender zunächst mit dieser Funktion in den Aktualisierungsmodus und aktualisieren Sie dann die Firmware des Senders.

 Warnung	• Ziehen Sie das USB-Typ-C-Kabel während der Firmware-Aktualisierung nicht ab.
--	---

Diese Firmware kann auf zwei Arten aktualisiert werden.

- Die Firmware dieses Senders kann über den Flysky Assistant aktualisiert werden (die Firmware des Flysky Assistant ist auf der offiziellen Website von Flysky unter www.flysky-cn.com verfügbar).
- Oder aktualisieren Sie sie, indem Sie die folgenden Schritte ausführen:
 1. Laden Sie die neueste offizielle Firmware herunter und öffnen Sie sie.
 2. Verbinden Sie den Sender über das USB-Typ-C-Kabel mit dem Computer.
 3. Gehen Sie zu „Home“ > „Main Menu“ > „System Menu“ und wählen Sie „Firmware Update“. Drücken Sie dann kurz auf das Scrollrad, woraufhin ein Eingabeaufforderungsfenster erscheint. Wählen Sie „Yes“ und drücken Sie erneut kurz auf das Scrollrad, um den Aktualisierungsmodus zu starten.
 4. Nachdem Sie die oben genannten Schritte ausgeführt haben, klicken Sie im Firmware-Fenster auf dem Computer auf „Update“, um die Aktualisierung zu starten.
 5. Der Sender schaltet sich nach Abschluss des Aktualisierungsvorgangs wieder ein. Entfernen Sie dann das USB-Typ-C-Kabel und schließen Sie die Firmware.



 Achtung	• Nach einer Firmware-Aktualisierung ist der Empfänger möglicherweise nicht verbunden. In diesem Fall muss die Firmware des Empfängers aktualisiert werden.
--	--



微信公众号



Bilibili



Website



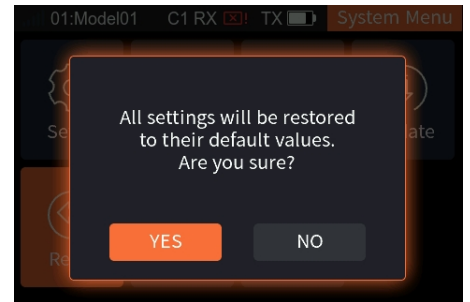
Facebook

14.5 Werkseinstellungen zurücksetzen

Wird verwendet, um alle Einstellungen und Parameter des Senders wiederherzustellen, d. h. alle Modelldaten und Einstellungen werden auf ihren Standardzustand zurückgesetzt.

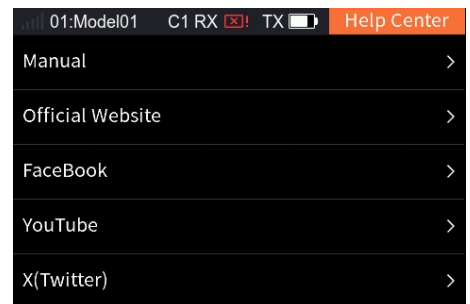
Einrichtung:

Wählen Sie [Zurücksetzen], das System zeigt ein Popup-Fenster an, wählen Sie [Ja], um die Einstellungen abzuschließen.



14.6 Hilfe

Unter dieser Funktionsschnittstelle werden das Produkthandbuch sowie die offizielle Website, Facebook, YouTube und X (Twitter) bereitgestellt. Benutzer können den entsprechenden QR-Code nach Bedarf auswählen und ihn scannen, um die Informationen anzuzeigen.



14.7 Über

Diese Funktion enthält grundlegende Informationen wie Produktname, Firmware-Version, Versionsdatum, Hardware und RF-Bibliotheksversion.



15. Schalterzuweisung

So stellen Sie einen Schalter für bestimmte Funktionen ein.

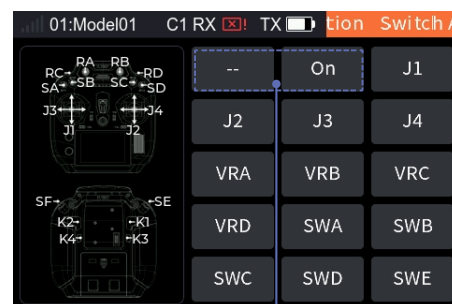
15.1 Normale EIN/AUS-Schaltereinstellung

Wenn die Funktion keine Schaltsteuerung erfordert, kann sie auf „--“ gesetzt werden, wodurch die Funktion immer deaktiviert ist. Alternativ kann sie auf einen aktiven Zustand gesetzt werden, wodurch die Funktion immer aktiviert ist. Bei der Ausführung der Trainerfunktion kann der Schaltzustand der Fernbedienung des Schülers über diese Funktion eingestellt werden.

Einrichtung:

1. Rufen Sie die Schnittstelle „Switch Allocation“ (Schalterzuweisung) auf.
2. Wählen Sie [ON] oder [--];
3. Wählen Sie „--“, um den Schalter zu deaktivieren, wenn eine physische Steuerung am Sender zugewiesen ist.

Hinweis: Der Aktionsschalter unterstützt nicht die Einstellung „Normal ON“ oder „Normal OFF“.



Scrollen Sie mit dem Rad, um den Schalterzustand auszuwählen. [--] bedeutet „immer aus“ und [ON] bedeutet „immer ein“.

15.2 Einstellung des Positionsschalters

Bei Zwei- und Dreistellungsschaltern können Sie jede Position auf Ein oder Aus stellen.

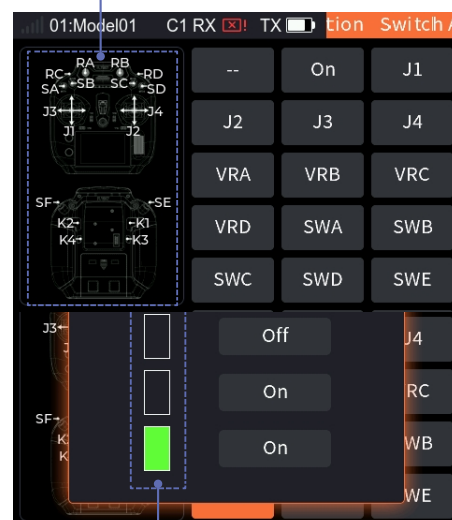
Einrichtung:

1. Rufen Sie die Schnittstelle „Switch Allocation“ (Schalterzuweisung) auf.
2. Scrollen Sie mit dem Rad nach Bedarf, um die entsprechende Steuerung auszuwählen oder umzuschalten, z. B. SWC, und drücken Sie dann kurz auf das Scrollrad.
3. Scrollen Sie mit dem Rad, um eine beliebige Position von [EIN] oder [AUS] auszuwählen, und legen Sie den Ein-/Aus-Zustand dieser Position fest.

Hinweise:

1. Alle Schalter, die mit „SW“ beginnen, sind Positionsschalter.
2. Diese Schalterfunktion ist ein „Aktionsschalter“. Das heißt, das Umschalten von der Position „OFF“ auf die Position „ON“ ist eine gültige Aktion, und diese Funktion ist ein einmaliger Schalter.

Vorschau-Bild wechseln: Der aktuell ausgewählte Schalter wird orange angezeigt, während die nicht ausgewählten Schalter in einer helleren Farbe dargestellt werden.



Zur Anzeige der aktuellen Position der Steuerung.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

15.3 Einstellung für stufenlose Schalter

Bei stufenlosen Reglern wie Hebeln oder Drehknöpfen kann die EIN- oder AUS-Position je nach Einstellungsart flexibler eingestellt werden.

Drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um zwischen „Line“ (linear) und „Sym.“ (symmetrisch) umzuschalten.

Drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um zwischen Hys. (Hysterese) und Box.

Drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um zwischen Post. und Reverse.

Um den Schaltzustand in diesem Bereich anzuzeigen. Grün bedeutet EIN, Rot bedeutet AUS, Gelb bedeutet Hys (Hysterese).

Um standardmäßig den Positionswert von EIN anzuzeigen. Drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die aktuelle Position der Steuerung auf EIN zu setzen.

Um den Positionswert von „AUS“ als Standard anzuzeigen. Drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um die aktuelle Position der Steuerung auf „AUS“ zu setzen.

Das Dreieck bedeutet die aktuelle Position des Reglers an.

Linearer/symmetrischer Modus

[Linie]: Bezeichnet die separate Einstellung der EIN- oder AUS-Position für den gesamten Regelweg.

[Sym.]: Bezeichnet die symmetrische Einstellung der EIN- oder AUS-Position für den oberen oder unteren Teil mit dem Neutralpunkt als Referenz. Sie können die EIN- oder AUS-Position mit Posit. (Positiv) oder Reve. (Umkehrung) umschalten. Am Beispiel des Posit.-Schaltzustands können Sie die folgenden Schritte zur Einstellung des Umkehrschaltzustands ausführen:

Einrichtung:

1. Rufen Sie die Schnittstelle „Switch Allocation“ (Schalterzuweisung) auf.
2. Scrollen Sie mit dem Rad nach Bedarf, um die entsprechende Steuerung auszuwählen oder umzuschalten, z. B. VRD, und drücken Sie dann kurz auf das Scrollrad.
3. Wählen Sie [Line], um den Typ zu wechseln ;
4. Stellen Sie den Schalterstatus auf [Post.];
5. Drehen Sie den VRD in eine geeignete Position.
6. Drehen Sie den VRD in eine geeignete Position, wählen Sie das erste Funktionsfeld rechts neben dem „Control Status Display Area“ (Anzeigebereich für den Steuerungsstatus) und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um diese Position auf „On“ (Ein) zu setzen.
7. Drehen Sie den VRD in eine geeignete Position, wählen Sie das zweite Funktionsfeld rechts neben dem „Control Status Display Area“ (Anzeigebereich für den Steuerungsstatus) und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um diese Position auf „Off“ (Aus) zu setzen.

Anzeigebereich für den Steuerungsstatus



Hysteresis-/Box-Modus

[Hys.]: Bezeichnet die Einstellung der Grenze für EIN oder AUS. Sie können das Hysteresisintervall für die Grenze gelb einstellen. Befindet sich die Steuerposition im Hysteresisintervall, bleibt der vorherige Zustand erhalten.

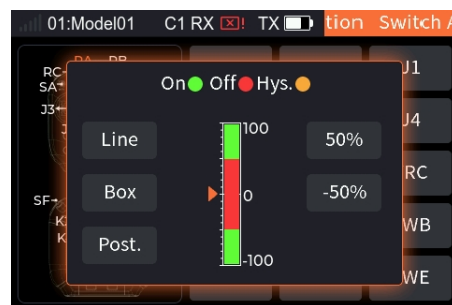
[Box]: Die Box hat kein Hysteresisintervall. Sie können zwei Grenzwerte für den Ein-/Aus-Bereich festlegen. Befindet sich der Schalter außerhalb dieses Bereichs, ist sein Zustand umgekehrt zu dem innerhalb dieses Bereichs.

Sie können die EIN- oder AUS-Position mit Posit. oder Reve. umschalten.

Am Beispiel des Schaltzustands „Posit.“ kann die Methode zum Einstellen des umgekehrten Schaltzustands anhand der folgenden Schritte nachvollzogen werden:

Einrichtung:

1. Rufen Sie die Schnittstelle „Switch Allocation“ (Schalterzuweisung) auf.
2. Scrollen Sie mit dem Rad nach Bedarf, um die entsprechende Steuerung auszuwählen oder umzuschalten, z. B. VRD, und drücken Sie dann kurz auf das Scrollrad.
3. Wählen Sie [Hys.] aus, um den Typ zu wechseln.
4. Stellen Sie den Schalterstatus auf [Post.] ;
5. Drehen Sie den VRD in eine geeignete Position.
6. Drehen Sie den VRD in eine geeignete Position, wählen Sie das erste Funktionsfeld rechts neben dem „Control Status Display Area“ (Anzeigebereich für den Steuerungsstatus) und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um diese Position auf „On“ (Ein) zu setzen.
7. Drehen Sie den VRD in eine geeignete Position, wählen Sie das zweite Funktionsfeld rechts neben dem „Control Status Display Area“ (Anzeigebereich für den Steuerungsstatus) aus und drücken Sie kurz auf das Scrollrad, um diese Position auf „Off“ (Aus) zu setzen.

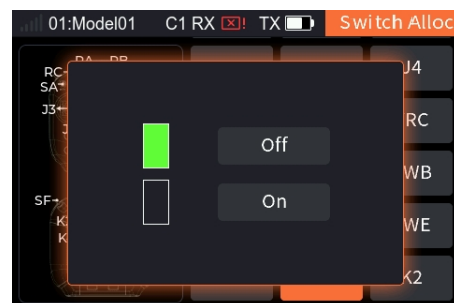


15.4 Selbstrücksetzender Tastenschalter

Für diesen Schaltertyp können Sie zwei Zustände einstellen: Ein und Aus. Der Zustand ist entgegengesetzt, wenn der Schalter gedrückt wird und wenn der Schalter zurückspringt.

Einrichtung:

1. Rufen Sie die Schnittstelle „Switch Allocation“ (Schalterzuweisung) auf.
2. Scrollen Sie mit dem Rad nach Bedarf, um die entsprechende Steuerung auszuwählen oder umzuschalten, z. B. K2, und drücken Sie dann kurz auf das Scrollrad.
3. Scrollen Sie mit dem Rad, um eine beliebige Position von [ON] oder [OFF] auszuwählen, und legen Sie den Ein-/Aus-Zustand dieser Position fest.



微信公众号



Bilibili



Website



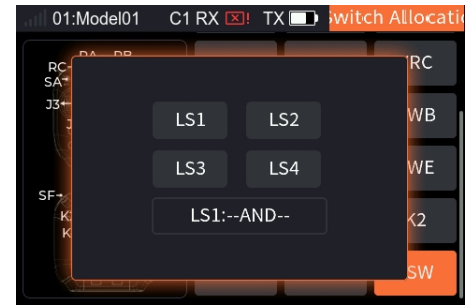
Facebook

15.5 Einstellung der Logikschalter

Stellt die Schnittstelle zur Auswahl von Logikschaltern bereit. Benutzer können eine Vorschau der entsprechenden Komponentenschalter und logischen Beziehungen der Logikschalter anzeigen und auf das Vorschaufenster klicken, um die Schnittstelle zur Einstellung der Logikschalter aufzurufen und die Logikschalter zurückzusetzen.

Einrichtung:

1. Rufen Sie die Schnittstelle „Switch Allocation“ (Schalterzuweisung) auf.
2. Scrollen Sie mit dem Rad, um [LSW] auszuwählen. Es erscheint ein Popup-Fenster. Wählen Sie den Logikschalter, den Sie einstellen möchten, und drücken Sie dann kurz auf das Scrollrad, um die Einstellungen zu speichern.



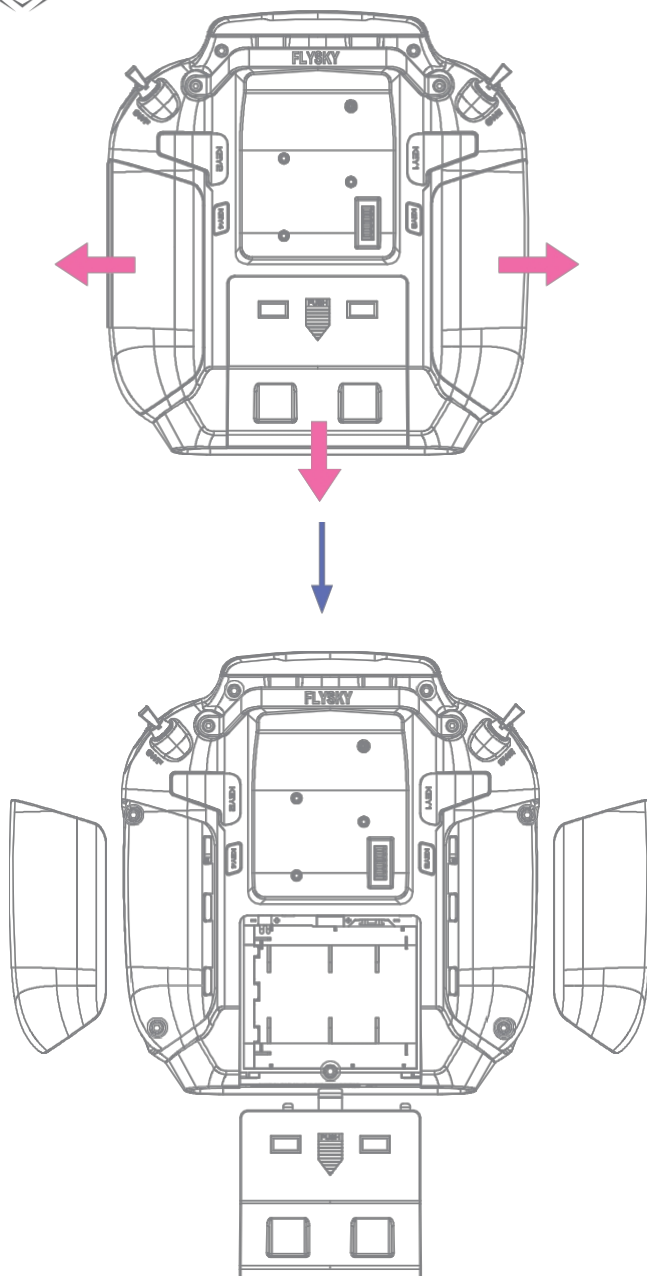
16. Benutzerdefinierte Anpassung

Das System unterstützt den Austausch der Rücksetzungs-Drosselklappe, die Montage und Demontage der beweglichen Halterung, den Austausch der Kardanaufhängung und die Installation der SMA-Antenne nach Bedarf durch den Benutzer.

16.1 Ersetzen der Drosselklappe

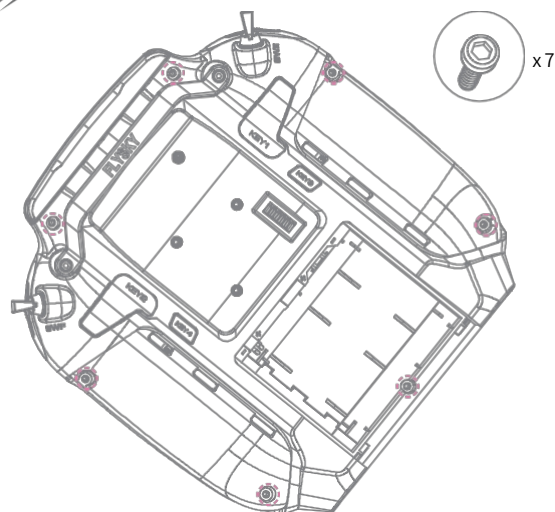
Der FS-ST16-Sender wird werkseitig mit einer Drosselklappe ohne Rückschlagsensor geliefert. Wenn Sie eine Drosselklappe mit Rückschlagsensor verwenden möchten, befolgen Sie bitte die folgenden Schritte, um sie auszutauschen.

1



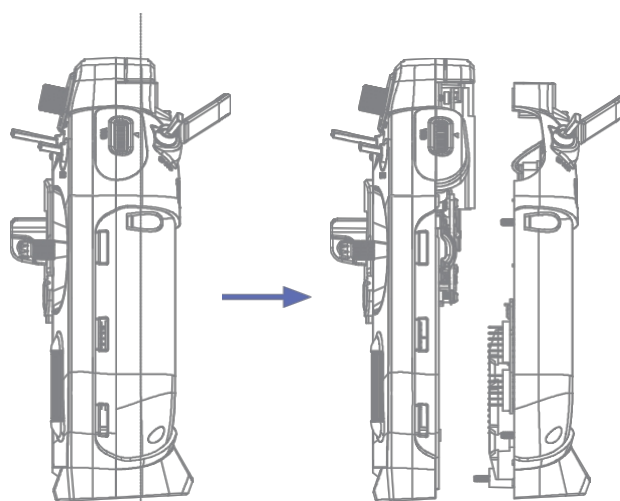
1. Entfernen Sie die Batterieabdeckung und die weichen Gummigriffe links und rechts.

2



2. Entfernen Sie mit einem Sechskantschraubendreher die 7 Schrauben, mit denen die hintere Abdeckung befestigt ist.

3



3. Trennen Sie die vordere Abdeckung von der hinteren Abdeckung.



微信公众号



Bilibili

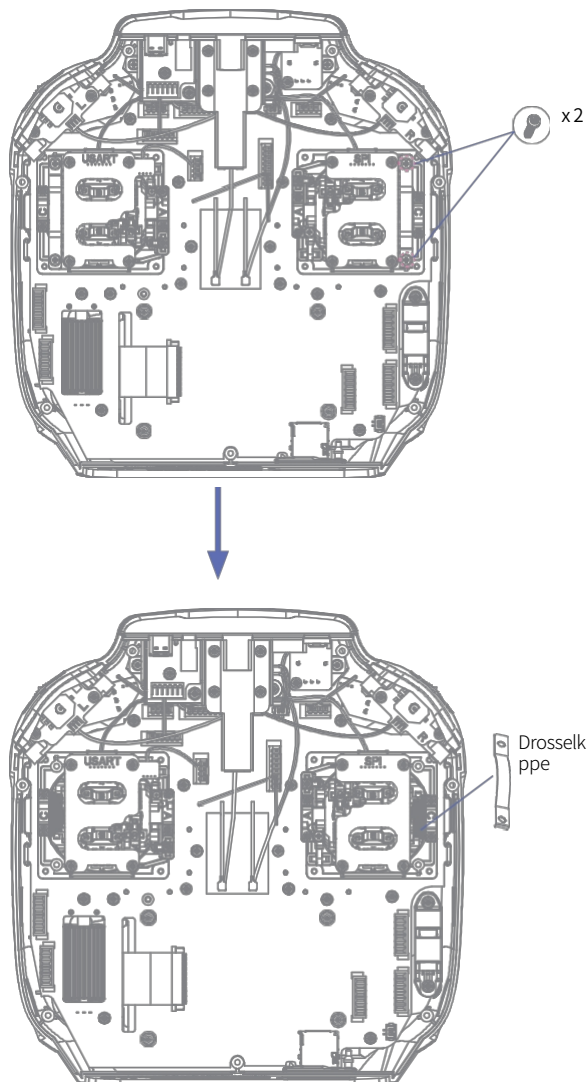


Website



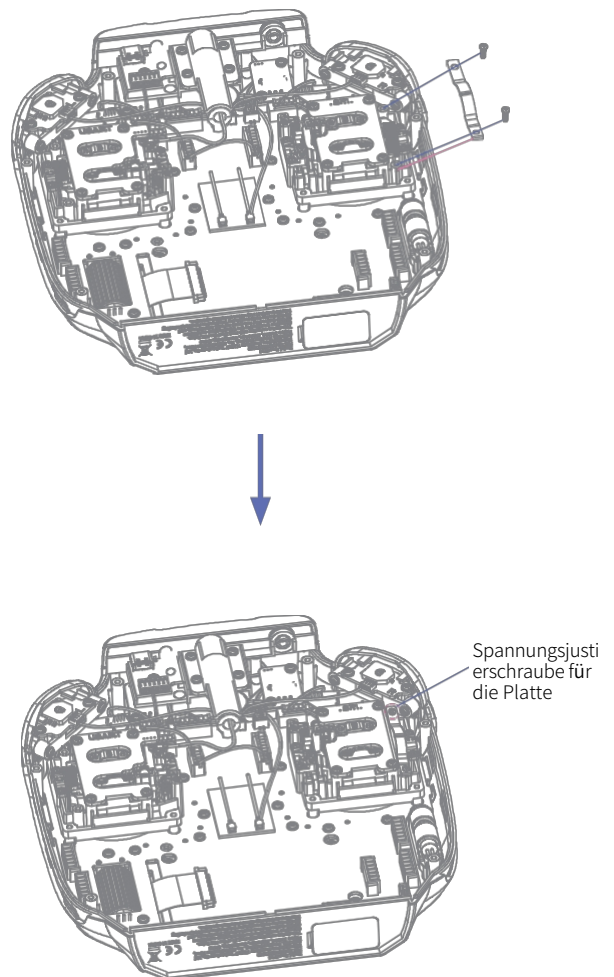
Facebook

4



4. Entfernen Sie zunächst die beiden in der Abbildung gezeigten Schrauben und nehmen Sie dann die Drosselklappe heraus.

5



5. Installieren Sie die Rückschlag-Drosselklappe. Achten Sie darauf, dass das gebogene Positionierungsende der Klappe auf dem Ende mit dem Positionierungsschlitz installiert ist, und stellen Sie sicher, dass sie ordnungsgemäß installiert ist, d. h. die Schraube sollte festgezogen sein. Die Spannung des anderen Endes Die Höhe der Platte kann nach persönlichen Vorlieben eingestellt werden.

6

6. Bringen Sie die hintere Abdeckung des Senders wieder an, ziehen Sie die Schrauben fest und bringen Sie den linken und rechten weichen Gummigriff wieder an.



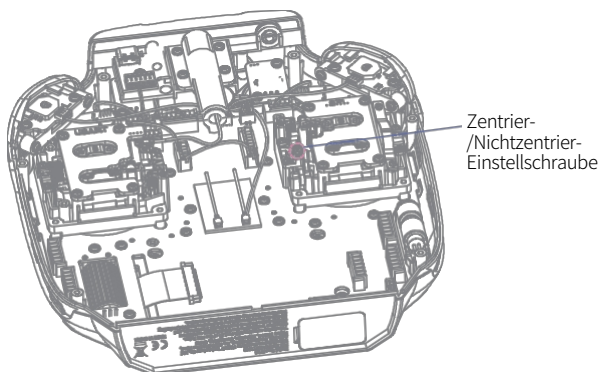
16.2 Gashebel (nicht zentrierend und zentrierend)

Befolgen Sie diese Schritte, um einen nicht zentrierenden Stift durch einen zentrierenden Stift zu ersetzen.

1

1. Befolgen Sie die Schritte unter [16.1 Ersetzen der Drosselklappe], um die hintere Abdeckung des Senders zu entfernen.

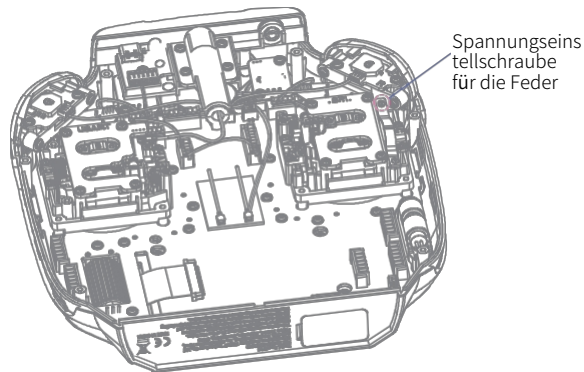
2



2. Nehmen Sie den linken Steuerknüppel als Beispiel und drehen Sie die entsprechende Schraube mit einem Kreuzschlitzschraubendreher gegen den Uhrzeigersinn, um den Federdruck für die Zentrierung zu erhöhen, wodurch der Joystick in einen zentrierten Zustand versetzt wird. Umgekehrt versetzt das Drehen der entsprechenden Schraube im Uhrzeigersinn den Joystick in einen nicht zentrierten Zustand.

Hinweis: Seien Sie vorsichtig mit der Einstellkraft; wenn die Schraube zu locker ist, kann sie herausfallen.

3



3. Bei Bedarf können Sie die in der Abbildung gezeigte Schraube einstellen, während Sie den Gashebel bewegen.

4

4. Bringen Sie die hintere Abdeckung des Senders wieder an, ziehen Sie die Schrauben fest und bringen Sie die weichen Gummigriffe links und rechts wieder an.

Hinweis: Nachdem Sie die oben genannten Schritte ausgeführt haben, lesen Sie bitte [4.4 Stick Cal], um den Stick zu kalibrieren.



微信公众号



Bilibili



Website

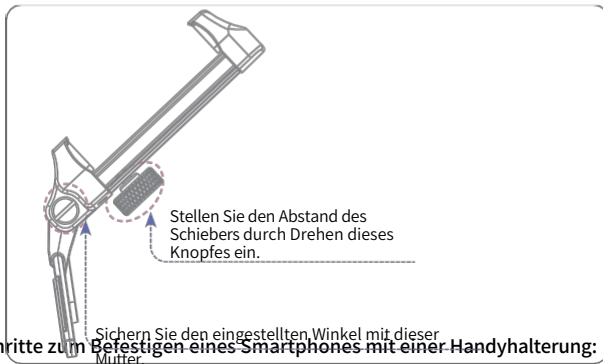
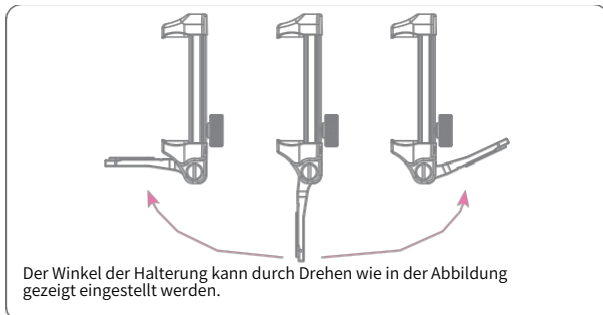


Facebook

16.3 Montageanleitung für die Handyhalterung

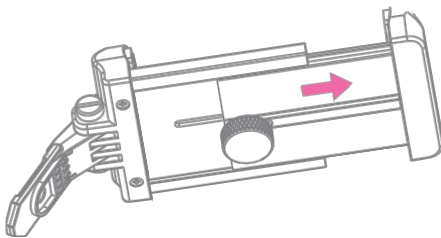
Mit der Handyhalterung können Sie Geräte wie Smartphones am Sender befestigen.

Einführung in die Handyhalterung:



Schritte zum Befestigen eines Smartphones mit einer Handyhalterung:

1



1. Drehen Sie den Knopf, mit dem der Schieber befestigt ist, gegen den Uhrzeigersinn, bis er sich löst, und schieben Sie dann den Schieber der Handyhalterung in die gewünschte Position.

2

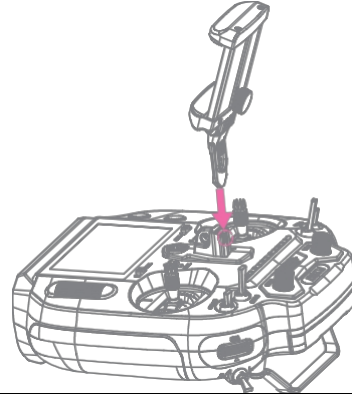
2. Platzieren Sie das Smartphone oder andere Geräte in der Mitte der Halterung und achten Sie dabei auf Ausgewogenheit auf beiden Seiten, um zu verhindern, dass das Gerät aufgrund einer Neigung des Displays nach links oder rechts herunterfällt.

3

3. Knopf fest, um das Mobilgerät zu sichern.

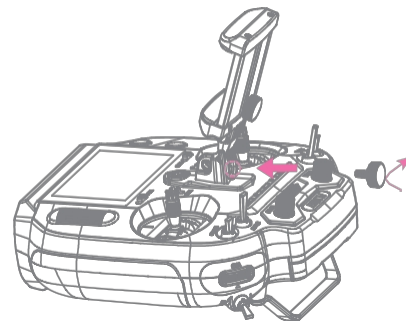
Installationsschritte für die Handyhalterung:

1



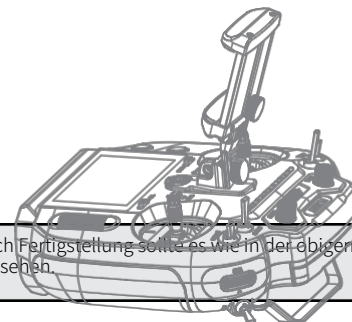
1. Setzen Sie die Handyhalterung in den Handyhalterungsschlitze des Senders ein.

2



2. Befestigen Sie die Handyhalterung mit einer Mutter.

3



3. Nach Fertigstellung sollte es wie in der obigen Abbildung aussehen.



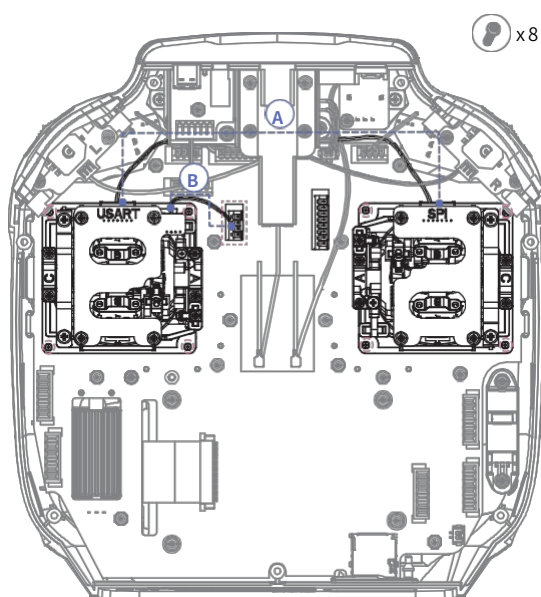
16.4 Anleitung zum Austausch der Gimbal-Baugruppe

Dieser Sender wird standardmäßig mit einer Hall-Gimbal-Baugruppe geliefert. Wenn Sie diese durch eine Gimbal-Baugruppe mit Potentiometer ersetzen möchten, befolgen Sie diese Schritte, um sie am Sender zu befestigen.

1

1. Befolgen Sie die Schritte unter [16.1 Ersetzen der Drosselklappe], um die hintere Abdeckung des Senders zu entfernen.

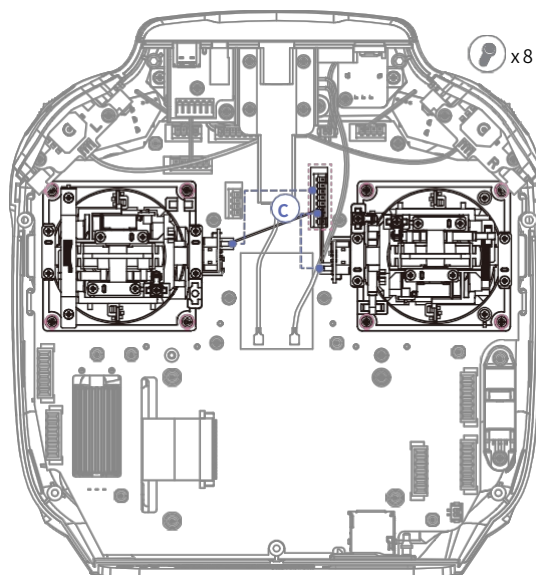
2



2. Entfernen Sie zunächst vorsichtig die VRC- und VRD-Knöpfe und ziehen Sie dann das Verbindungskabel der Gimbal-Baugruppe vom Mainboard des Senders ab. Entfernen Sie anschließend mit einem Kreuzschlitzschraubendreher die 8 Schrauben und nehmen Sie schließlich die Hall-Gimbal-Baugruppe vorsichtig heraus.

- A: USART- und SPI-Anschlüsse für die Gimbal-Baugruppe;
- B: USART-Verbindung zwischen der Gimbal-Baugruppe und der Hauptplatine des Senders.

3



3. Wie in der Abbildung gezeigt, setzen Sie zunächst die Potentiometer-Gimbal-Baugruppe auf den Sender und ziehen Sie die 8 Schrauben mit einem Kreuzschlitzschraubendreher fest. Verbinden Sie dann die Gimbal-Baugruppe mit der Hauptplatine des Senders und bringen Sie schließlich die VRC- und VRD-Knöpfe an.

- C: Verbindung zwischen der Kardanaufhängung und der Hauptplatine des Senders.

4

4. Bringen Sie die hintere Abdeckung des Senders wieder an, ziehen Sie die Schrauben fest und bringen Sie die weichen Gummigriffe links und rechts wieder an.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

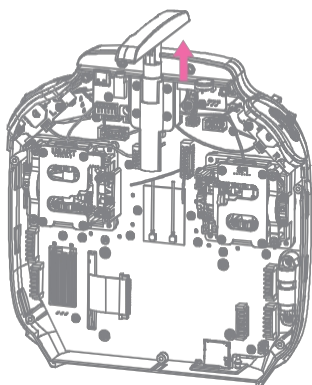
16.5 Anweisungen zur Installation der Antennenbaugruppe

Wenn Sie eine 2,4-GHz-Antennenbaugruppe mit Innengewinde und Innenloch erworben haben, wird die Installation im Folgenden beschrieben.

1

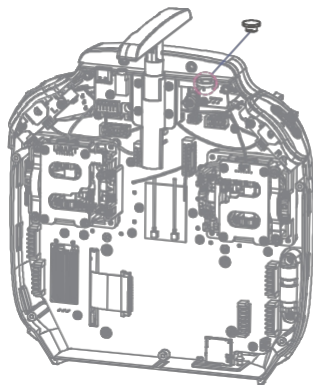
1. Befolgen Sie die Schritte unter [16.1 Ersetzen der Drosselklappe], um die hintere Abdeckung des Senders zu entfernen.

2



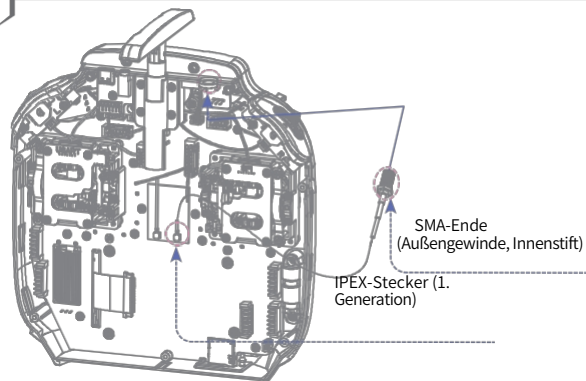
2. Ziehen Sie die Antenne in Pfeilrichtung heraus und drehen Sie sie um 90 Grad.

3



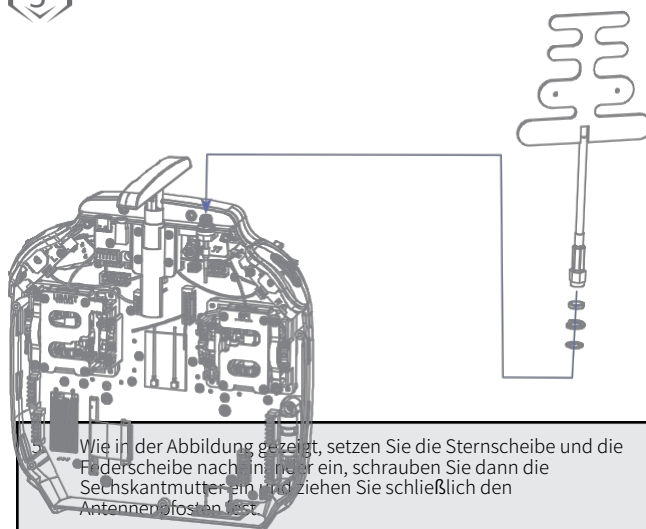
3. Entfernen Sie den Gummistopfen.

4



4. Stecken Sie das mit einem Außengewinde versehene innere Nadelende des IPEX-zu-SMA-Adapterkabels wie abgebildet in die entsprechende Position und befestigen Sie die Sechskantmutter am Ende. Klemmen Sie das IPEX-Ende des Adapterkabels auf den Antennensitz auf der Hauptplatine und drücken Sie es fest an.

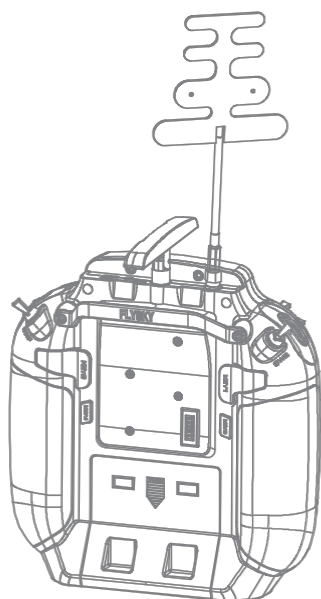
5



Wie in der Abbildung gezeigt, setzen Sie die Sternscheibe und die Federscheibe nach ineinander ein, schrauben Sie dann die Sechskantmutter ein und ziehen Sie schließlich den Antennenposten fest.



6



- 6 Schließen Sie nach Abschluss der Arbeiten die hintere Abdeckung. Stellen Sie sicher, dass die Anschlusskontakte der Kabel in Ordnung sind. Achten Sie beim Schließen der Abdeckung darauf, die Position der Kabel anzupassen, damit sie nicht eingeklemmt werden.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

17. Technische Daten

Dieses Kapitel enthält die technischen Daten für den Sender FS-ST16 und den Empfänger FS-SR8.

17.1 Technische Daten des Senders

Produktmodell	FS-ST16
Kompatibler Empfänger	FS-SR8 und andere Empfänger mit ANT-Protokoll
Kompatibles RC-Modell	Flugzeuge, Autos oder Boote
Anzahl der Kanäle	16
HF	2,4 GHz ISM
Maximale Leistung	< 20 dBm (e.i.r.p.) (EU)
RF-Protokoll	ANT
Auflösung	4096
Datenanschluss	USB Typ C, 3,5-mm-Audiobuchse (DSC), SD-Kartensteckplatz
Eingangsleistung	6–9 V/DC; 18650*2 Stück/2S LiPo
Entfernung	Mindestens 1500 m (Luftlinie ohne Störungen)
Antenne	Zwei Antennen (eine integrierte Antenne und eine externe Klappantenne)
Display	3,5 Zoll, 320 × 480 Pixel, Vollpunkt-Farbdisplay, nicht berührungsempfindlicher IPS-Bildschirm
Online-Update	Ja
Temperaturbereich	-10 °C bis +60 °C
Luftfeuchtigkeitsbereich	20 % bis 95
Farbe	Schwarz
Sprache	Chinesisch oder Englisch
Gewicht	665 g
Abmessungen	224,1 × 180 × 101,3 mm
Ladeanschluss	Ja (Typ-C-Anschluss)
Zertifizierungen	CE, FCC ID: 2A2UNST1600



17.2 Empfängerspezifikationen

Produktmodell	FS-SR8
Kompatibler Sender	FS-ST16 und andere Sender mit ANT-Protokoll
Kompatibles RC-Modell	Starrflügler, Hubschrauber, Segelflugzeuge, Deltaflieger, Multikopter, Rennflugzeuge Drohnen, Ingenieursfahrzeuge, Köderboote, Roboter oder Autos
Anzahl der Kanäle	8
HF	2,4 GHz ISM
Maximale Leistung	< 20 dBm (e.i.r.p.) (EU)
RF-Protokoll	ANT
Auflösung	4096
Datenausgabe	PWM/PPM/i-BUS/S.BUS
Betriebsspannung	3,5~9 V/DC
Entfernung	Mindestens 1000 m (Luftlinie ohne Störungen)
Antenne	Zwei Antennen
Anzeige	LED
Online-Update	Ja
Temperaturbereich	-10 °C bis +60 °C
Feuchtigkeitsbereich	20 % bis 95
Farbe	Schwarz
Gewicht	10 g
Abmessungen	44,8 × 26,6 × 11,3 mm
Zertifizierung	CE,FCCID: 2A2UNSR800



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

18. Lieferumfang

Dieser Abschnitt enthält die Informationen zur Verpackungsliste für den Sender FS-ST16. Da verschiedene Versionen unterschiedliche Konfigurationen haben können, wenden Sie sich bitte für spezifische Details an Ihren Händler.

Anzahl	Name	Anzahl
1	FS-ST16-Sender	1
2	FS-SR8-Empfänger	1
3	Schnellstartanleitung	1
4	USB-Kabel Typ C	1
5	Rückschlagsensor-Drosselklappe	1



19. Zertifizierung

19.1 FCC-Konformitätserklärung

Dieses Gerät entspricht Teil 15 der FCC-Bestimmungen. Der Betrieb unterliegt den folgenden zwei Bedingungen: (1) Dieses Gerät darf keine schädlichen Störungen verursachen, und (2) dieses Gerät muss alle empfangenen Störungen akzeptieren, einschließlich Störungen, die einen unerwünschten Betrieb verursachen können. Warnung: Änderungen oder Modifikationen, die nicht ausdrücklich von der für die Einhaltung der Vorschriften verantwortlichen Stelle genehmigt wurden, können zum Erlöschen der Betriebserlaubnis für das Gerät führen.

Dieses Gerät wurde getestet und entspricht den Grenzwerten für digitale Geräte der Klasse B gemäß Teil 15 der FCC-Bestimmungen. Diese Grenzwerte sollen einen angemessenen Schutz gegen schädliche Störungen in Wohngebieten gewährleisten. Dieses Gerät erzeugt und verwendet Hochfrequenzenergie und kann diese ausstrahlen. Wenn es nicht gemäß den Anweisungen installiert und verwendet wird, kann es zu Störungen des Funkverkehrs kommen. Es kann jedoch nicht garantiert werden, dass bei einer bestimmten Installation keine Störungen auftreten.

Wenn dieses Gerät den Radio- oder Fernsehempfang stört, was durch Aus- und Einschalten des Geräts festgestellt werden kann, wird dem Benutzer empfohlen, die Störung durch eine oder mehrere der folgenden Maßnahmen zu beheben:

- Die Empfangsantenne neu ausrichten oder an einen anderen Standort versetzen.
- Vergrößern Sie den Abstand zwischen dem Gerät und dem Empfänger.
- Schließen Sie das Gerät an eine Steckdose an, die nicht mit dem Stromkreis verbunden ist, an den der Empfänger angeschlossen ist.
- Wenden Sie sich an den Händler oder einen erfahrenen Radio-/Fernsehtechniker, um Hilfe zu erhalten.

19.2 EU-Konformitätserklärung

Hiermit erklärt [ShenZhen FLYSKY Technology Co., Ltd.], dass das Funkgerätetyp [FS-ST16] der Richtlinie 2014/53/EU entspricht. Der vollständige Text der EU-Konformitätserklärung ist unter der folgenden Internetadresse verfügbar: www.flyskytech.com/info_detail/10.html

19.3 Umweltgerechte Entsorgung

Alte Elektrogeräte dürfen nicht zusammen mit dem Restmüll entsorgt werden, sondern müssen separat entsorgt werden. Die Entsorgung an der kommunalen Sammelstelle durch Privatpersonen ist kostenlos. Der Besitzer der Altgeräte ist dafür verantwortlich, die Geräte zu diesen Sammelstellen oder ähnlichen Sammelstellen zu bringen. Mit diesem kleinen persönlichen Aufwand tragen Sie zum Recycling wertvoller Rohstoffe und zur Behandlung giftiger Stoffe bei.

VORSICHT
EXPLOSIONSGEFAHR, WENN DIE BATTERIE DURCH EINEN FALSCHEN TYP ERSETZT WIRD.
ENTSORGEN SIE VERBRAUCHTE BATTERIEN GEMÄSS DEN ANWEISUNGEN



19.4 Erklärung zur HF-Exposition

Dieses Gerät entspricht den FCC-Strahlungsgrenzwerten für eine unkontrollierte Umgebung. Dieser Sender darf nicht zusammen mit anderen Antennen oder Sendern aufgestellt oder betrieben werden.

Diese Anforderungen legen einen SAR-Grenzwert von 4 W/kg im Durchschnitt pro zehn Gramm Gewebe fest. Der höchste SAR-Wert, der gemäß dieser Norm während der Produktzertifizierung für die ordnungsgemäße Verwendung an den Gliedmaßen gemeldet wurde.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

19.5 CE-SAR-Erklärung

Dieses Gerät entspricht den in der Richtlinie 2014/53/EU festgelegten Grenzwerten für die Strahlenexposition in einer unkontrollierten Umgebung. Der Endbenutzer muss die spezifischen Betriebsanweisungen befolgen, um die Einhaltung der HF-Expositionsgrenzwerte zu gewährleisten. Dieser Sender darf nicht zusammen mit anderen Antennen oder Sendern aufgestellt oder betrieben werden.

Das tragbare Gerät wurde entwickelt, um die Anforderungen für die Exposition gegenüber Funkwellen zu erfüllen, die vom Markt der Europäischen Union (Frankreich) festgelegt wurden. Diese Anforderungen legen einen SAR-Grenzwert von 4 W/kg, gemittelt über zehn Gramm Gewebe, fest. Der höchste SAR-Wert von 1,149 W/kg, der gemäß dieser Norm während der Produktzertifizierung für die Verwendung bei ordnungsgemäßem Tragen an den Gliedmaßen gemeldet wurde.

19.6 FCC-SAR-Erklärung

1. Die abgestrahlte Ausgangsleistung dieses Geräts liegt unter den FCC-Grenzwerten für die Hochfrequenzbelastung. Dennoch sollte das Gerät so verwendet werden, dass die Gefahr eines Kontakts mit Menschen während des normalen Betriebs minimiert wird.

Der Expositionsstandard für drahtlose Geräte verwendet eine Maßeinheit, die als spezifische Absorptionsrate (SAR) bezeichnet wird. Der von der FCC festgelegte SAR-Grenzwert beträgt 1,6 W/kg. SAR-Tests werden unter Verwendung von Standardbetriebspositionen durchgeführt, die von der FCC akzeptiert sind, wobei das Gerät in allen getesteten Frequenzbändern mit seiner höchsten zertifizierten Leistungsstufe sendet. Obwohl die SAR bei der höchsten zertifizierten Leistungsstufe ermittelt wird, kann der tatsächliche SAR-Wert des Geräts während des Betriebs deutlich unter dem Maximalwert liegen. Dies liegt daran, dass das Gerät so konzipiert ist, dass es mit mehreren Leistungsstufen arbeitet, um nur die zum Erreichen des Netzwerks erforderliche Leistung zu verbrauchen. Im Allgemeinen gilt: Je näher Sie sich an einer Antenne einer Funkbasisstation befinden, desto geringer ist die Ausgangsleistung. Um die Möglichkeit einer Überschreitung der FCC-Grenzwerte für die Hochfrequenzbelastung zu vermeiden, sollte die Nähe von Personen zur Antenne so gering wie möglich gehalten werden.

Für den Betrieb am Körper wurde dieses Telefonmodell getestet und erfüllt die FCC-Richtlinien zur HF-Exposition, wenn es mit einem für dieses Produkt vorgesehenen Zubehörtel oder mit einem Zubehörtel verwendet wird, das kein Metall enthält und bei dem das Mobilteil mindestens 0 mm vom Körper entfernt positioniert ist.

2. Der maximale SAR-Wert beträgt 1,509 W/kg, wenn das Telefon in einer Entfernung von 0 mm zum Benutzer verwendet wird.

VORSICHT

- Ersetzen einer Batterie durch einen falschen Typ, der eine Sicherheitsvorrichtung außer Kraft setzen kann (z. B. bei einigen Lithium-Batterietypen);
- Entsorgung einer Batterie im Feuer oder in einem heißen Ofen oder mechanisches Zerkleinern oder Zerschneiden einer Batterie, was zu einer Explosion führen kann;
- Aufbewahrung einer Batterie in einer Umgebung mit extrem hohen Temperaturen, was zu einer Explosion oder zum Austreten von brennbaren Flüssigkeiten oder Gasen führen kann; und
- Eine Batterie, die extrem niedrigem Luftdruck ausgesetzt ist, kann explodieren oder brennbare Flüssigkeiten oder Gase austreten lassen.

Die Abbildungen und Illustrationen in diesem Handbuch dienen nur zu Referenzzwecken und können vom tatsächlichen Aussehen des Produkts abweichen. Das Produktdesign und die technischen Daten können ohne vorherige Ankündigung geändert werden.



FLYSKY



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

www.flysky-cn.com

Copyright ©2024 Flysky Technology Co., Ltd.

Veröffentlichungsdatum: 2025-1-3



FCC-ID: 2A2UNST1600

Hersteller: ShenZhen FLYSKY Technology Co., Ltd.

Adresse: 16. Stock, Huafeng-Gebäude, Nr. 6006 Shennan Road, Bezirk Futian, Shenzhen, Guangdong, China