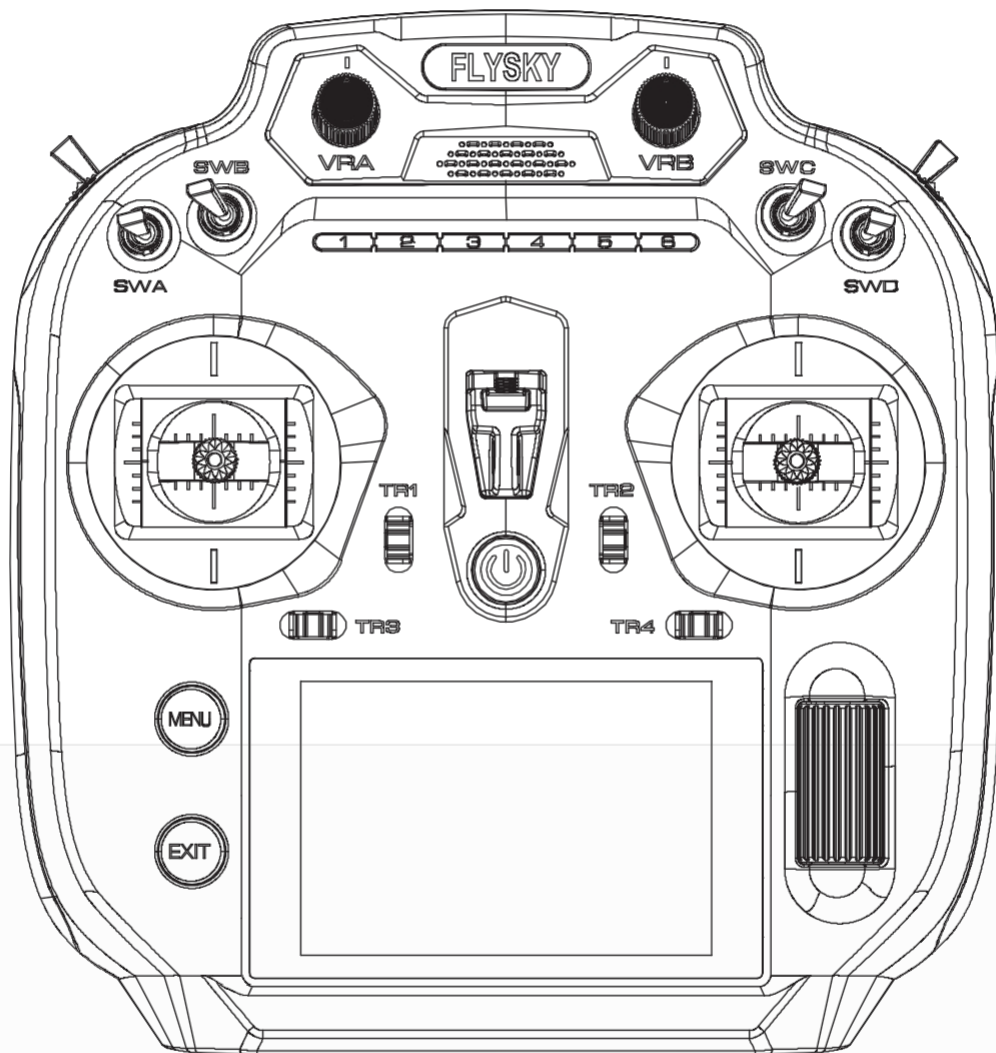


FS-ST16

Sistema di controllo radio
proporzionale digitale

FLYSKY



Copyright ©2024 Flysky Technology Co., Ltd.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook



15+

警告：
本产品只适合15岁以上人
群使用



Grazie per aver acquistato i nostri prodotti. Leggere attentamente il manuale per garantire la propria sicurezza personale e quella delle apparecchiature.

In caso di problemi durante l'utilizzo, consultare prima il presente manuale. Se il problema persiste, contattare direttamente il rivenditore locale o il servizio clienti tramite il sito web riportato di seguito:

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

Indice

1. Sicurezza	1	6.10 Modalità Stick.....	31
1.1 Simboli di sicurezza	1	6.11 Impostazione SW	31
1.2 Guida alla sicurezza	1	6.12 Impostazione rapida	31
2. Introduzione.....	2	7. Impostazione funzione esclusiva per	
2.1 Panoramica del trasmettitore	2	velivoli ad ala fissa/aliante.....	32
2.1.1 Controllo (pulsante MENU/pulsante		7.1 Monitor CH.....	32
EXIT/rotella di scorrimento)	5	7.2 Condizione.....	32
2.2 Panoramica del ricevitore (FS-SR8)	6	7.2.1 Rinomina	33
2.2.1 LED del ricevitore	6	7.2.2 Imposta interruttore	33
2.2.2 Connettore	6	7.2.3 Creazione di un nuovo modello	33
3. Per iniziare	7	7.2.4 Eliminazione di un modello	34
3.1 Installazione della batteria del		7.2.5 Modifica della priorità	34
trasmettitore.....	7	7.3 Funzione. Tariffa	35
4. Istruzioni per l'uso	9	7.3.1 Impostazione tipo curva	36
4.1 Accensione	9	7.3.2 Impostazione velocità/EXP/offset	36
4.2 Rilegatura.....	9	7.4 DR.....	37
4.3 LED	10	7.5 Offset CH	38
4.4 Stick Cal	11	7.6 Mix pro.....	38
4.5 Spegnimento	11	7.6.1 Pro. Mix - Impostazioni di miscelazione	
5. Interfaccia di sistema	12		39
6. Menu di base	14	7.6.2 Pro. Mix - Ritardo di miscelazione	40
6.1 Monitor CH.....	14	7.6.3 Pro. Mix - Velocità di miscelazione	41
6.1.1 Servocomandi display.....	14	7.7 Curva Thro	41
6.1.2 Test CH	15	7.8 Logica SW	42
6.2 Set modello	16	7.9 Thro Hold	43
6.2.1 Selezione modello	16	7.10 Idle Up	43
6.2.2 Nome modello	16	7.11 Riduzione della potenza	44
6.2.3 Tipo di modello	17	7.12 Alettone	44
6.2.4 Modalità Copia.....	19	7.12.1 Differenziale alettone.....	45
6.2.5 Reset modello.....	20	7.12.2 Alettone Elevatore	45
6.3 Retromarcia.....	20	7.12.3 Alettone Flap a camber.....	45
6.4 Rotazione servo (incluso sub trim)	21	7.12.4 Alettone Flap posteriore	46
6.5 Impostazione ritardo.....	21	7.12.5 Alettone all'elevatore	46
6.6 Assegnazione funzione	22	7.12.6 Alettone al timone	46
6.6.1 Assegnazione elementi funzione	22	7.13 Timone	47
6.6.2 Assegnazione controllo.....	23	7.13.1 LINK del timone.....	47
6.6.3 Assegnazione funzione Trim	24	7.13.2 Timone all'alettone.....	47
6.7 Rifinitura.....	25	7.13.3 Timone all'elevatore.....	48
6.8 Timer.....	26	7.14 Flap	48
6.8.1 Timer1/2.....	26	7.14.1 Impostazione flap	49
6.8.2 Timer motore.....	27	7.14.2 Freno al profilo alare	49
6.8.3 Timer modello	28	7.14.3 Profilo alare all'elevatore	49
6.9 Modalità trainer	28	7.14.4 Freno al flap all'elevatore.....	50
6.9.1 Modalità Trainer.....	29	7.15 Elevatore	50
6.9.2 Modalità studente.....	30	7.15.1 Collegamento elevatore	50

7.15.2 Alettone dell'elevatore	51	10.4 DR.....	62
7.15.3 Elevatore al profilo alare	51	10.5 Offset CH.....	62
7.15.4 Alettone al freno	52	10.6 Mix pro.....	62
7.16 Spoiler	52	10.7 Curva Thro	63
7.17 Farfalla.....	53	10.8 Logic SW	63
7.18 Freno pneumatico	53	10.9 ABS	63
7.18.1 Velocità dell'aria.....	54	10.10 Mix traccia.....	64
7.18.2 Portata d'aria.....	54	11. Impostazione funzione esclusiva nave	
7.19 Coda a V	54	65	
7.20 NEEDL	55	11.1 Monitor CH.....	65
7.21 Atteggiamento	55	11.2 Condizione.....	65
8. Funzione esclusiva elicottero Impostazione		11.3 Funzione. Tariffa	65
.....	56	11.4 DR.....	65
8.1 Monitor CH.....	56	11.5 Offset CH.....	65
8.2 Condizione.....	56	11.6 Mix pro.....	65
8.3 Funzionalità.....	56	11.7 Curva Thro	66
8.4 DR	56	11.8 Logic SW	66
8.5 Offset CH.....	56	11.9 Mix doppio motore.....	66
8.6 Pro. Mix	56	11.10 Collegamento Rudd.....	66
8.7 Curva Thro	57	11.11 NEEDL	66
8.8 Logic SW	57	12. Impostazione funzione esclusiva robot	67
8.9 Aumento del minimo	57	12.1 Monitor CH.....	67
8.10 Taglio della gola.....	57	12.2 Condizione.....	67
8.11 NEEDL	57	12.3 Funzione. Frequenza.....	67
8.12 Tenuta della gola	57	12.4 DR.....	67
8.13 Thro Mix.....	58	12.5 Offset CH.....	67
8.14 Curva di intonazione	58	12.6 Mix pro.....	67
8.15 Regolazione hover.....	59	12.7 Curva Thro	68
8.16 Giroscopio	59	12.8 Logic SW	68
8.17 Regolatore.....	59	12.9 Mixaggio tracce	68
9. Impostazione funzione esclusiva		13. Menu RX	69
multicottero.....	60	13.1 Configurazione binding.....	69
9.1 Monitor CH.....	60	13.2 Failsafe.....	69
9.2 Condizione.....	60	13.3 Sensore	70
9.3 Funzionalità.....	60	13.3.1 Sensori display.....	70
9.4 DR	60	13.3.2 Set di sensori	72
9.5 Offset CH.....	60	13.3.3 Velocità e distanza.....	73
9.6 Mix pro.....	60	13.3.4 Calibrazione tensione BVD.....	74
9.7 Curva Thro	60	13.3.5 Altezza zero	75
9.8 Logic SW	60	13.3.6 Impostazione GPS	75
9.9 Atteggiamento.....	61	13.4 Impostazione i-BUS.....	77
9.10 Tenuta della gola	61	14. Menu di sistema.....	78
10. Impostazione funzione esclusiva auto	62	14.1 Configurazione	78
10.1 Monitor CH	62	14.1.1 Lingua	79
10.2 Condizione	62	14.1.2 Tipo di batteria.....	79
10.3 Funzionalità	62	14.1.3 Luminosità B/L.....	79
		14.1.4 Tempo di ritardo B/L	79

14.1.5 Allarme inattivo	80
14.1.6 Spegnimento automatico	80
14.1.7 Home 2	80
14.1.8 Spia di alimentazione	80
14.1.9 Luce principale	81
14.1.10 Luce ausiliaria	81
14.1.11 Suono	82
14.1.12 Vibrazione	82
14.1.13 Unità	82
14.2 Stick Cal	82
14.3 POST	83
14.4 Aggiornamento firmware	83
14.5 Ripristino delle impostazioni di fabbrica	84
14.6 Centro assistenza	84
14.7 Informazioni	84
15. Assegnazione degli interruttori	85
15.1 Impostazione normale ON/OFF dell'interruttore	85
15.2 Impostazione dell'interruttore di posizione	85
15.3 Impostazione interruttore continuo....	86
15.4 Interruttore a pulsante con ripristino automatico	87
15.5 Impostazione interruttore logico	88
16. Personalizzazione utente	89
16.1 Sostituzione della piastra dell'acceleratore	89
16.2 Levetta dell'acceleratore (non centrata e centrata)	91
16.3 Istruzioni per l'installazione della staffa mobile	92
16.4 Istruzioni per la sostituzione del gruppo cardanico	93
16.5 Istruzioni per l'installazione del gruppo antenna	94
17. Specifiche	96
17.1 Specifiche del trasmettitore	96
17.2 Specifiche del ricevitore	97
18. Contenuto della confezione	98
19. Certificazione	99
19.1 Dichiarazione di conformità FCC	99
19.2 Dichiarazione UE DoC	99
19.3 Smaltimento ecocompatibile	99
19.4 Dichiarazione sull'esposizione alle radiofrequenze	99
19.5 Dichiarazione CE SAR	100
19.6 Dichiarazione FCC SAR	100

1. Sicurezza

1.1 Simboli di sicurezza

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



1.2 Guida alla sicurezza



Proibito



Obbligatorio



- Non utilizzare il prodotto di notte o in condizioni meteorologiche avverse, come pioggia o temporali. Ciò potrebbe causare un funzionamento irregolare o la perdita di controllo.
- Non utilizzare il prodotto quando la visibilità è limitata.
- Non utilizzare il prodotto in caso di pioggia o neve. L'esposizione all'umidità (acqua o neve) può causare un funzionamento irregolare o la perdita di controllo.
- Le interferenze possono causare la perdita di controllo. Per garantire la sicurezza propria e altrui, non utilizzare il prodotto nei seguenti luoghi:
 - Vicino a qualsiasi sito in cui possano verificarsi altre attività di radiocomando
 - Vicino a linee elettriche o antenne di trasmissione
 - Vicino a persone o strade
 - Su qualsiasi specchio d'acqua in presenza di imbarcazioni passeggeri
- Non utilizzare questo prodotto quando si è stanchi, non si si sente bene o si è sotto l'effetto di alcol o droghe. Ciò potrebbe causare gravi lesioni a se stessi o ad altri.
- La banda radio a 2,4 GHz è limitata alla linea di vista. Tenere sempre il modello sotto controllo visivo, poiché oggetti di grandi dimensioni possono bloccare il segnale RF e causare la perdita di controllo.
- Non toccare alcuna parte del modello che potrebbe generare calore durante il funzionamento o immediatamente dopo l'uso. Il motore o il regolatore di velocità potrebbero essere molto caldi e causare gravi ustioni.



- L'uso improprio di questo prodotto può causare gravi lesioni o la morte. Per garantire la sicurezza vostra e della vostra attrezzatura, leggete questo manuale e seguite le istruzioni.
- Assicurarsi che il prodotto sia installato correttamente nel proprio modello. In caso contrario, potrebbero verificarsi lesioni gravi.
- Assicurarsi di scollegare la batteria del ricevitore prima di spegnere il trasmettitore. In caso contrario, si potrebbero verificare azionamenti involontari e causare incidenti.
- Assicurarsi che tutti i motori funzionino nella direzione corretta. In caso contrario, regolare prima la direzione.
- Assicurarsi che il modello rimanga entro la portata massima del sistema per evitare la perdita di controllo.



微信公众号

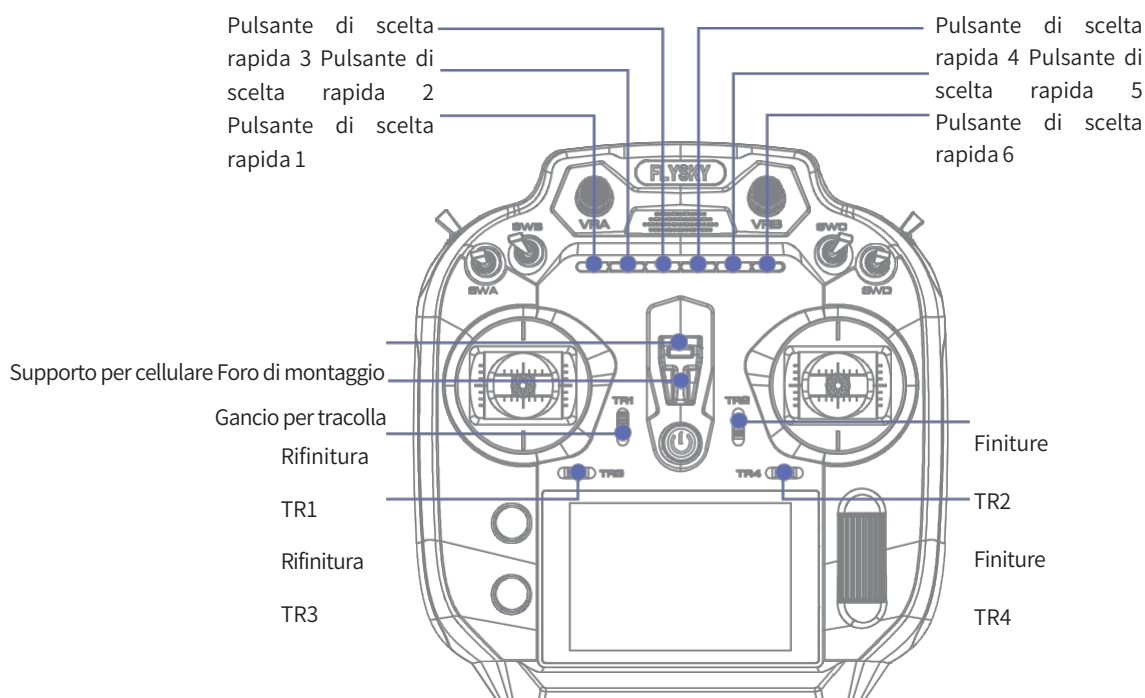
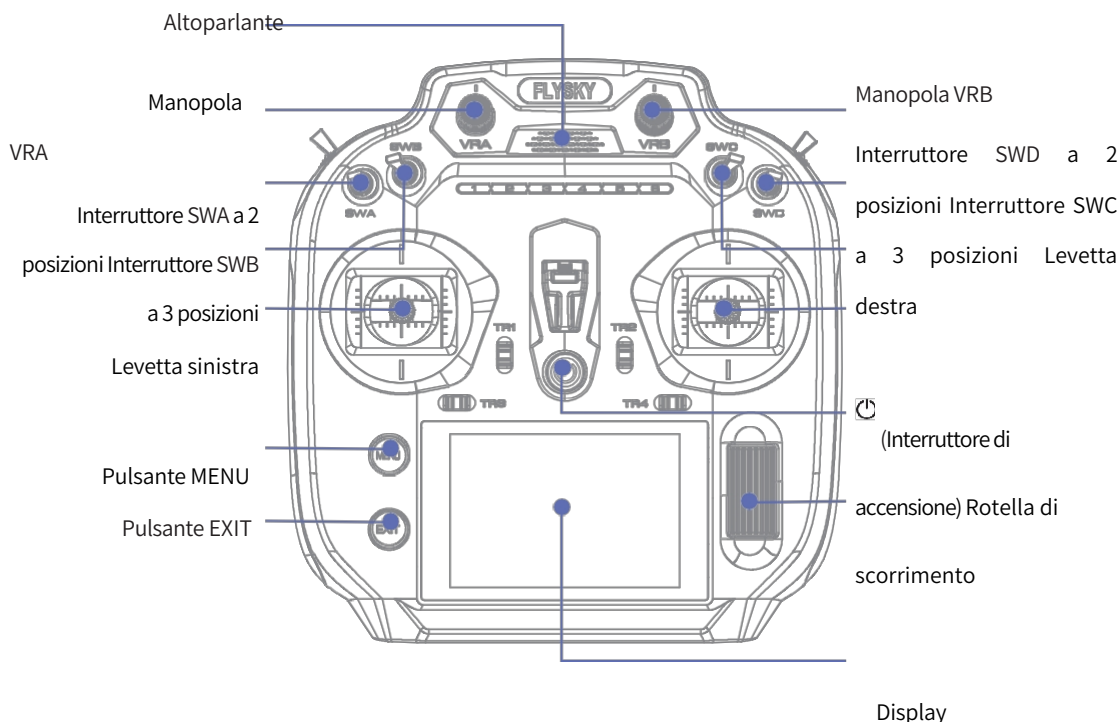


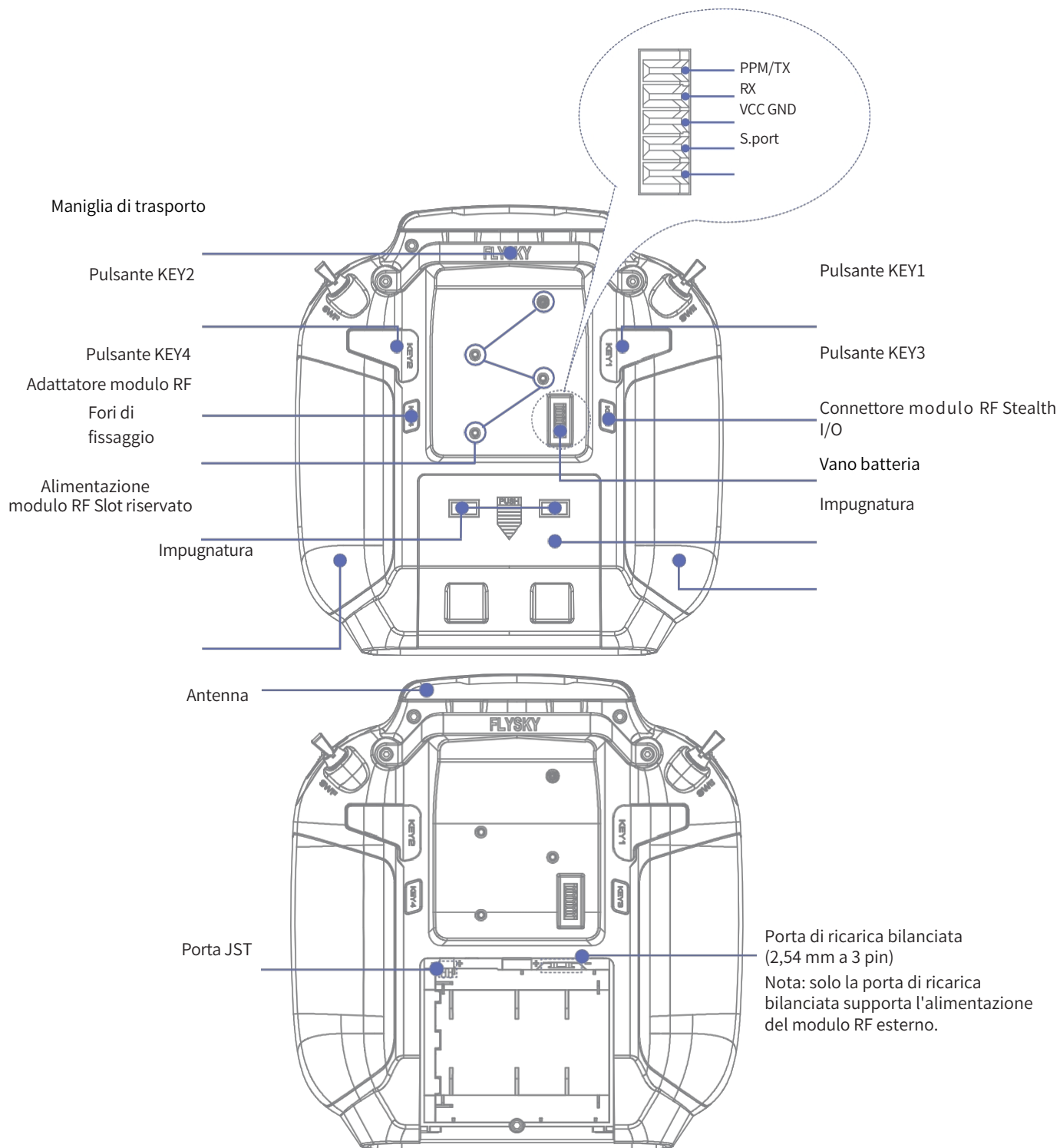
2. Introduzione

Questo prodotto utilizza il sistema digitale automatico a salto di frequenza potenziato ANT (protocollo Ant) a 2,4 GHz, composto dal trasmettitore FS-ST16 e dal ricevitore FS-SR8. Ha un'uscita di 16 canali. Inoltre, è disponibile una varietà di modelli integrati che è possibile impostare a proprio piacimento. Si adatta ad aerei ad ala fissa, elicotteri, alianti, multicotteri, robot, barche o automobili.

2.1 Panoramica del trasmettitore

Vista frontale





微信公众号



Bilibili

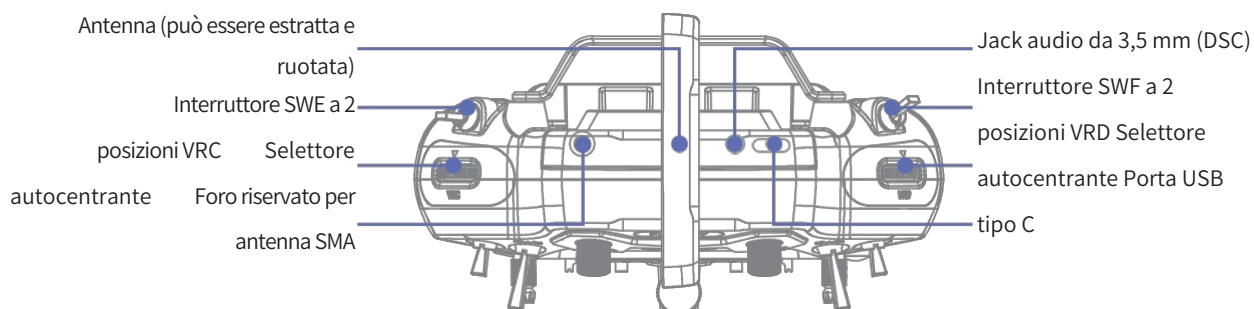


Website

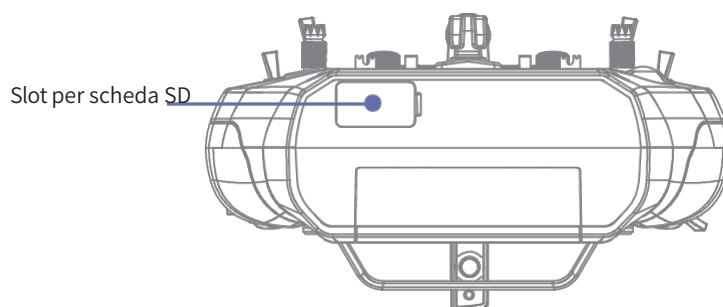


Facebook

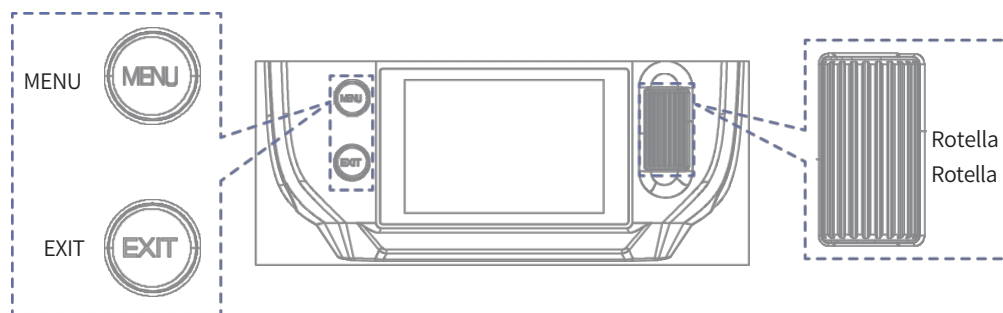
Vista dall'alto



Vista dal basso



2.1.1 Controllo (pulsante MENU/pulsante EXIT/rotella di scorrimento)



Di seguito sono descritte le funzioni dei pulsanti MENU, EXIT e della rotella di scorrimento.

Pulsante MENU

- Nell'interfaccia Home, premere brevemente il pulsante MENU per accedere all'interfaccia del menu principale.
- Quando non ci si trova nell'interfaccia Home, premere brevemente il pulsante MENU per tornare alla Home, ma non è possibile tornare alla Home durante un pop-up o un aggiornamento del firmware.

Pulsante EXIT

- Nell'interfaccia Home, premere brevemente il pulsante EXIT per accedere all'interfaccia Home1.
- Nell'interfaccia Home, premere a lungo il pulsante EXIT per 2 secondi per bloccare lo schermo; premere nuovamente a lungo per sbloccare lo schermo.
- Quando non ci si trova nell'interfaccia Home, premere brevemente il pulsante EXIT per tornare all'interfaccia precedente o uscire dalla modalità di modifica.

Rotella di scorrimento

- Nella schermata Home, Home2, nel menu principale o nell'interfaccia funzionale, scorrere la rotella per selezionare la voce di funzione e premere brevemente la rotella per accedere alla voce di funzione;
- Nelle impostazioni della funzione, scorrere la rotella per regolare il parametro; scorrere rapidamente la rotella per regolare velocemente. Premere brevemente la rotella per salvare e uscire;
- Nell'interfaccia delle funzioni, premere a lungo la rotella di scorrimento per 2 secondi per ripristinare tutti i dati della pagina corrente ai valori predefiniti;
- Nello stato delle impostazioni delle funzioni, se sono presenti solo due parametri, premere brevemente la rotella di scorrimento per passare da uno all'altro.



微信公众号



Bilibili

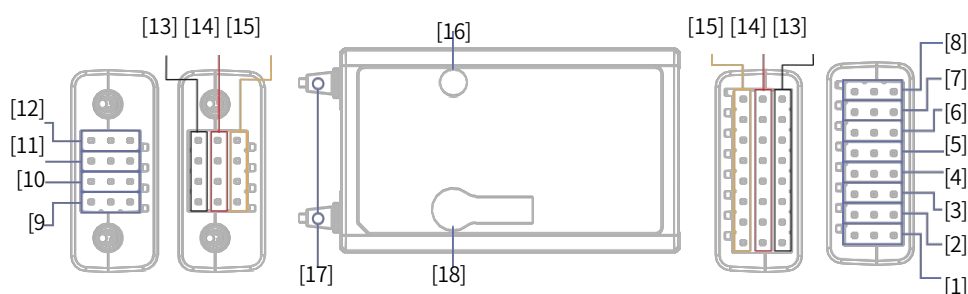


Website



Facebook

2.2 Panoramica del ricevitore (FS-SR8)



[1]	CH1	[8]	CH8	[15]	S (Pin segnale)
[2]	CH2	[9]	Connettore BIND	[16]	LED
[3]	CH3	[10]	BVD/VCC (Rilevamento tensione batteria/Alimentatore Connettore)	[17]	Antenna
[4]	CH4	[11]	SENS	[18]	Pulsante di collegamento
[5]	CH5	[12]	SERVO/S.BUS		
[6]	CH6	[13]	- (Catodo di alimentazione)		
[7]	CH7	[14]	+ (Anodo di alimentazione)		

2.2.1 LED del ricevitore

Lo stato del LED indica lo stato dell'alimentazione del ricevitore e il suo stato di funzionamento.

Spento: il ricevitore non è acceso.

Acceso fisso: il ricevitore funziona normalmente.

Lampeggiante veloce: il ricevitore è in modalità di associazione.

Lampeggiante lento: il trasmettitore associato è spento, non è stato associato a un trasmettitore o il ricevitore non riceve alcun segnale.

Tre lampeggi e uno singolo: il ricevitore è in modalità di aggiornamento forzato.

Un lampeggio, una accensione e una spegnimento: il ricevitore è stato impostato su un convertitore PWM.

2.2.2 Connettore

Tutti i connettori dei canali sono pin standard da 2,54 mm*3 e vengono utilizzati per collegare il ricevitore ai vari componenti del modello.

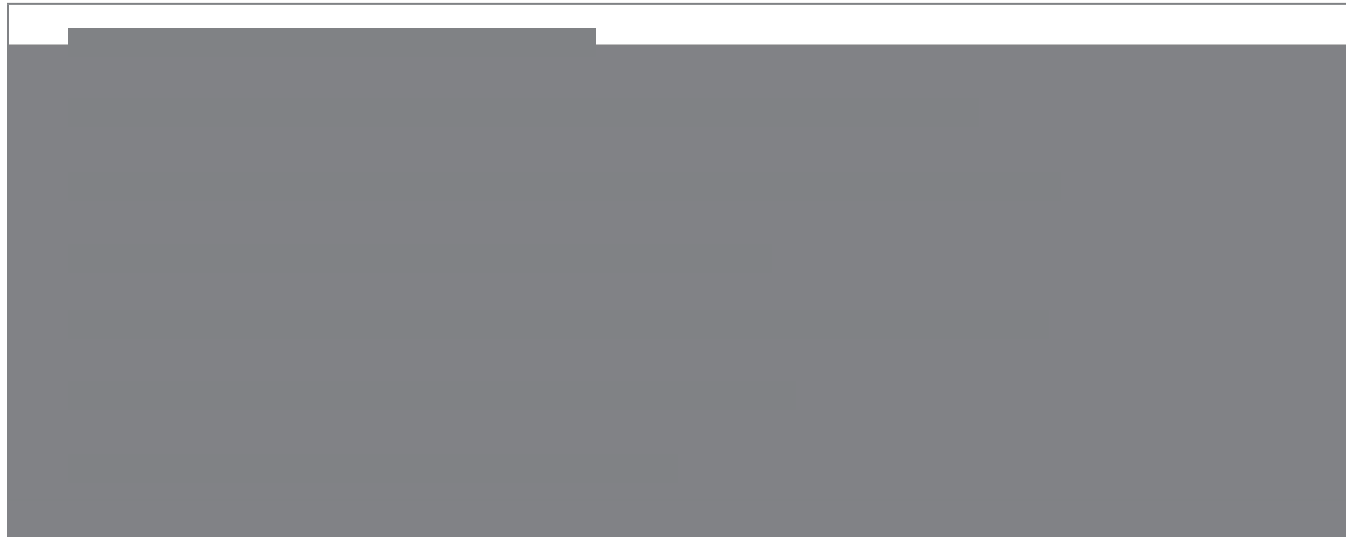
Nota: durante l'uso, prestare attenzione ai segni indicatori sul ricevitore per garantire il corretto funzionamento. Alcuni segni potrebbero trovarsi sul lato del ricevitore. Operare secondo la direzione indicata dai segni per evitare un uso improprio o danni all'apparecchiatura.



3. Per iniziare

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

3.1 Installazione della batteria del trasmettitore



Installazione della batteria 18650

Seguire i passaggi riportati di seguito per installare la batteria 18650:

1. Aprire il coperchio del vano batterie come mostrato.
2. Inserire 2 batterie nel vano. Assicurarsi che le batterie siano posizionate correttamente in base alle polarità indicate sul vano batterie.
3. Chiudere il coperchio del vano batterie.

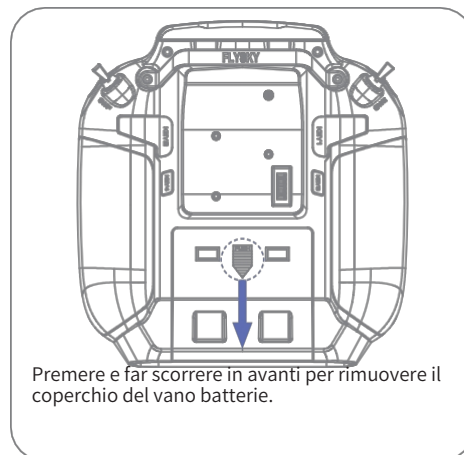
Installazione della batteria LiPo

Il trasmettitore supporta batterie LiPo dotate di un connettore JST o di un connettore di ricarica bilanciato del cablaggio della batteria. Seguire i passaggi riportati di seguito per installare le batterie LiPo:

1. Aprire il coperchio del vano batterie.
2. Utilizzare un cacciavite a croce per rimuovere le due viti che fissano il supporto della batteria 18650, quindi rimuovere il supporto della batteria.
3. Inserire le batterie LiPo 2S nel vano.
4. Collegare il cablaggio della batteria LiPo alla porta JST o alla porta di ricarica bilanciata, a seconda dei casi.
5. Chiudere il coperchio della batteria, prestando attenzione a non schiacciare i cavi della batteria.

Note:

1. Per la ricarica è possibile utilizzare solo la porta di ricarica bilanciata.
2. Una volta installata la batteria nel trasmettitore, è possibile utilizzare un cavo USB Type-C per collegarlo alla porta USB Type-C del trasmettitore per l'alimentazione.
3. Solo la porta di ricarica bilanciata supporta l'alimentazione del modulo RF esterno.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

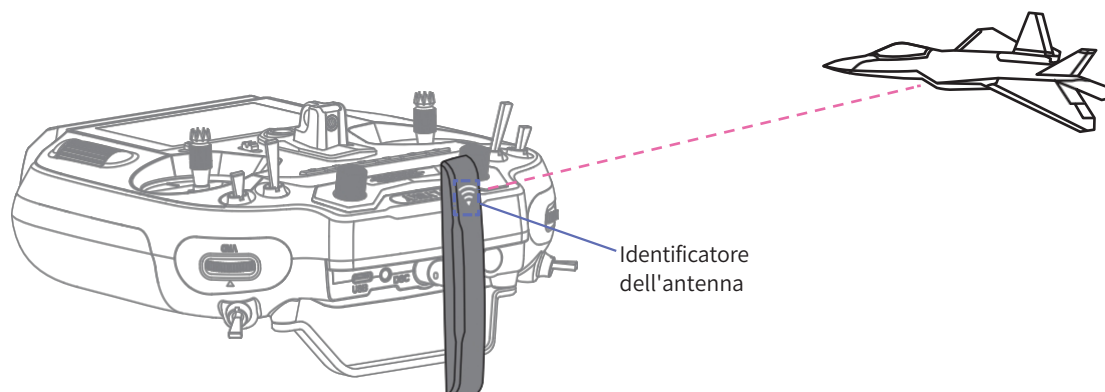
Regolare l'antenna

Estrarre l'antenna del telecomando e ruotarla nella posizione appropriata, poiché posizioni diverse dell'antenna riceveranno segnali di intensità variabile.

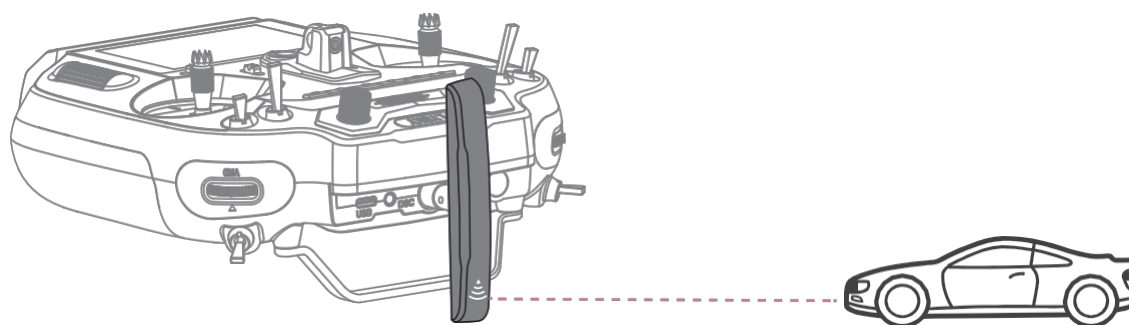
In base alla posizione relativa del telecomando e del modello, regolare la direzione dell'antenna esterna del telecomando e allineare l'indicatore dell'antenna verso il modello per garantire la migliore qualità del segnale tra il trasmettitore e il modello.

Gli angoli dell'antenna consigliati per il funzionamento di un modello con un trasmettitore sono indicati nella figura seguente:

I modelli di aeromodelli possono fare riferimento ai seguenti angoli:



I modelli di auto, navi e robot possono fare riferimento ai seguenti angoli:



4. Istruzioni per l'uso

Dopo aver effettuato la configurazione, seguire le istruzioni riportate di seguito per utilizzare il sistema.

4.1 Accensione

Per accendere il trasmettitore, procedere come segue:

1. Verificare che le batterie siano completamente cariche e installate correttamente.
2. Premere a lungo il pulsante  e seguire le istruzioni sullo schermo per accendere correttamente il dispositivo.
 - Se il modulo RF integrato non viene rilevato o deve essere aggiornato, il sistema visualizzerà una finestra pop-up. Seguire le istruzioni nella finestra pop-up per procedere.
 - Se l'interruttore è in posizione di sicurezza (se lo sfondo del comando è evidenziato in rosso, significa che la posizione deve essere regolata). Controllare la posizione del comando seguendo le istruzioni e regolarlo nella posizione corretta.
 - Il sistema visualizzerà una finestra che chiede se il failsafe è impostato per il modello corrente. Per disattivare la richiesta di failsafe, selezionare No o disattivare la richiesta di failsafe tramite il sistema.
 - Se il sistema viene acceso utilizzando la porta USB Type-C senza una batteria installata, apparirà una finestra pop-up con il messaggio "Utilizzare dopo aver installato la batteria!".



 Nota	• Operare con cautela per evitare danni o lesioni.
 Nota	• Assicurarsi che l'acceleratore sia nella posizione più bassa e che gli interruttori siano impostati nella posizione superiore •

4.2 Inceppamento

Il trasmettitore e il ricevitore sono stati pre-accoppiati prima della consegna. Se è necessario utilizzare altri ricevitori, seguire i passaggi riportati di seguito per collegare il trasmettitore e il ricevitore. Il trasmettitore supporta sia il collegamento ANT 2 Way che ANT 1 Way, e il collegamento ANT 2 Way è l'impostazione predefinita. Il trasmettitore visualizzerà le informazioni restituite dal ricevitore al termine del collegamento ANT 2 Way. Prima del collegamento, è necessario impostare il sistema RF, lo standard RF, la modalità di uscita e la frequenza in base allo scenario di applicazione effettivo.

[Sistema RF] Sono disponibili due modalità: Routine e Fast. In modalità Routine, offre elevate prestazioni anti-interferenza rispetto ad altri dispositivi, mentre la modalità Fast garantisce una migliore coesistenza con una latenza e un consumo energetico inferiori. [Standard RF] Per selezionare il protocollo RF, scegliere tra ANT 2 Way o ANT 1 Way.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

[Modalità di uscita] Sono disponibili due opzioni di uscita combinate, che includono quattro modalità di uscita, ovvero PWM/S.BUS, PPM/i-BUS, PWM/i-BUS e PPM/S.BUS. Scegliere in base alle proprie esigenze. Utilizzando il trasmettitore FS-ST16 e il ricevitore FS-SR8 per il binding come esempio:

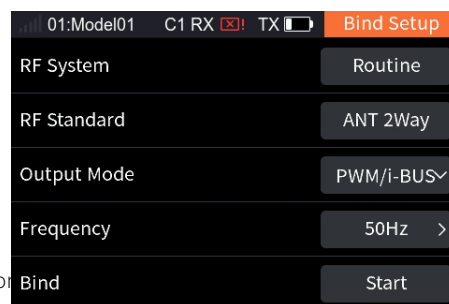
- Quando la [Modalità di uscita] è impostata su PWM/S.BUS, i connettori come CH1 emettono segnali PWM e il connettore SERVO emette segnali S.BUS.
- Quando la [Modalità di uscita] è impostata su PPM/i-BUS, il connettore CH1 emette segnali PPM, gli altri connettori dei canali non hanno uscita e l'interfaccia SERVO emette segnali i.BUS.
- Quando la [Modalità di uscita] è impostata su PWM/i-BUS, i connettori come CH1 emettono segnali PWM e il connettore SERVO emette segnali i.BUS.
- Quando la [Modalità di uscita] è impostata su PPM/S.BUS, il connettore CH1 emette segnali PPM, gli altri connettori dei canali non hanno uscita e l'interfaccia SERVO emette segnali S.BUS.

Nota: indipendentemente dal tipo impostato per la [Modalità di uscita] del ricevitore, il connettore SENS emetterà il segnale i-BUS-in. [Frequenza] Impostare la frequenza dei canali. Le opzioni includono Servo digitale, Servo analogico e Altro.

Dopo aver effettuato le impostazioni sopra indicate, completare il binding ANT 2 Way seguendo i passaggi riportati di seguito:

1. Selezionare Start e premere brevemente la rotella di scorrimento: il trasmettitore entrerà in modalità di associazione.
2. Tenere premuto il pulsante BIND del ricevitore mentre lo si accende; il LED del ricevitore dovrebbe lampeggiare, indicando che il ricevitore è in modalità di collegamento.
 - Per altri metodi di collegamento, fare riferimento al manuale del ricevitore FS-SR8.
3. Quando il LED del ricevitore è acceso fisso, indica che l'accoppiamento è stato eseguito correttamente.
4. Verificare che il trasmettitore e il ricevitore funzionino correttamente. Per ripetere l'accoppiamento, ripetere i passaggi sopra indicati.

Nota: se il trasmettitore con lo standard RF impostato su ANT 1 Way entra in modalità di associazione, impostare il trasmettitore per uscire dallo stato di associazione quando lo stato del LED del ricevitore passa a lampeggiamento lento e, allo stesso tempo, il LED del ricevitore è acceso fisso, indicando che l'associazione è completata.



- **Questa procedura di binding si applica al trasmettitore FS-G11P e al ricevitore FS-R11P. Ricevitori diversi possono entrare nell'aggiornamento forzato in modi diversi. Visitare il sito web FLYSKY per consultare le istruzioni del ricevitore pertinente per l'azione.**
- **I prodotti sono soggetti a costanti aggiornamenti. Visitare il sito web FLYSKY per il modulo di compatibilità più recente tra trasmettitore e ricevitore.**

4.3 LED

Il LED del trasmettitore include l'indicatore di alimentazione (situato sul pulsante dell'ON), le luci ambientali principali (situate intorno ai gruppi cardanici) e le luci ambientali secondarie (situate sui pulsanti di scelta rapida 1-6). Il colore e la luminosità del LED del trasmettitore possono essere regolati in base alle diverse situazioni e alle preferenze personali. Il riferimento specifico per il LED del trasmettitore è [14.1.9 Luce principale].

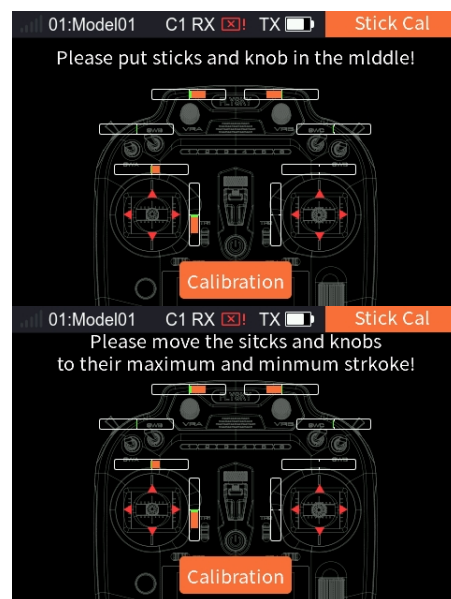


4.4 Stick Cal

Utilizzare questa funzione per correggere la deviazione meccanica dei comandi (stick sinistro/destro, manopola VRA e VRB, quadrante di centraggio automatico VRC e VRD). Ad esempio, si è verificata una deviazione nel centraggio automatico o nella corsa massima/minima. Per impostazione predefinita, la calibrazione è terminata. Se è necessario calibrare nuovamente, seguire i passaggi riportati di seguito:

1. Vai su Home > Menu principale > Menu RX, seleziona Stick Cal, quindi premi brevemente la rotella di scorrimento e seleziona Sì nell'interfaccia a comparsa, quindi premi brevemente la rotella di scorrimento per accedere all'interfaccia della funzione.
2. Spostare i comandi nelle posizioni centrali secondo le istruzioni e premere brevemente la rotella di scorrimento.
3. Spostare i comandi sulla loro corsa massima/minima e premere brevemente la rotella per uscire dall'interfaccia di calibrazione, indicando che la calibrazione è stata eseguita con successo.

Se la calibrazione non va a buon fine, il sistema visualizzerà un'interfaccia di richiesta. Scorrere la rotella per selezionare No e premere brevemente la rotella di scorrimento per ricalibrare; altrimenti, per annullare la calibrazione.



4.5 Spegnimento

Seguire i passaggi riportati di seguito per spegnere il trasmettitore:

1. Spegnere prima il ricevitore.
2. Tenere premuto l'interruttore di alimentazione fino a quando lo schermo non si spegne, indicando che il trasmettitore è spento.



Pericolo

- **Assicurarsi di scollegare l'alimentazione del ricevitore prima di spegnere il trasmettitore. Guasto farlo potrebbe causare danni o lesioni gravi.**



微信公众号



Bilibili



Website



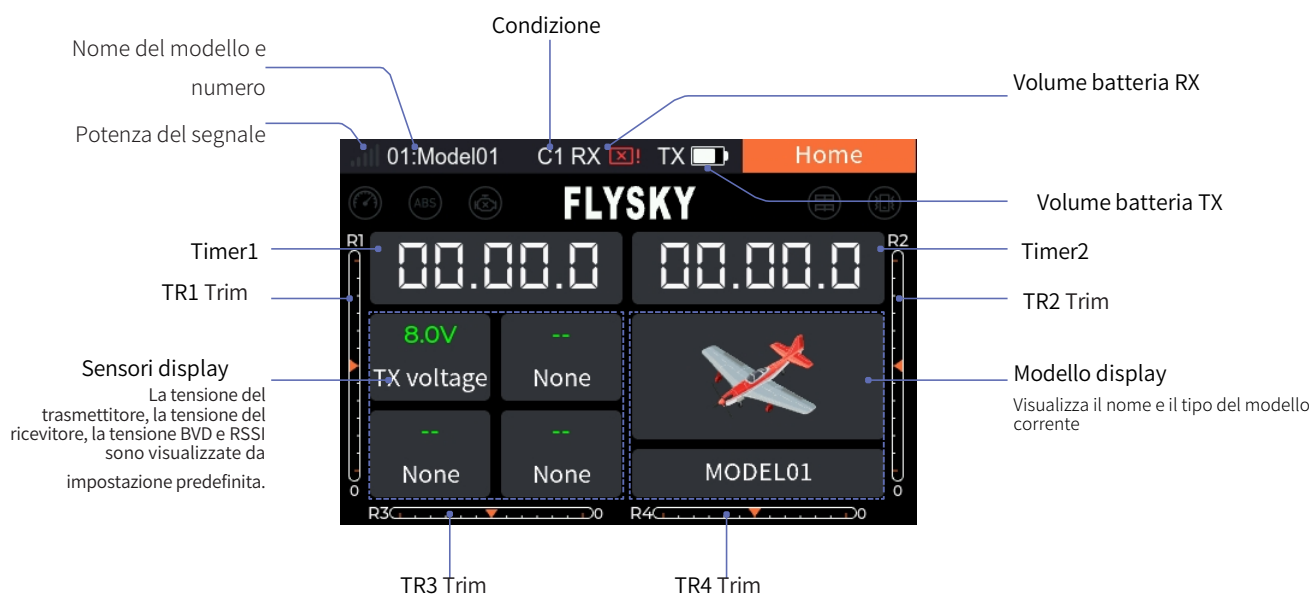
Facebook

5. Interfaccia di sistema

Questa sezione fornisce un'introduzione all'interfaccia di sistema.

Home

In questa interfaccia è possibile accedere rapidamente alle interfacce di impostazione Timer1, Timer2, Set sensori e Funzione modello utilizzando la rotella di scorrimento.



Area di visualizzazione dello stato delle funzioni

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

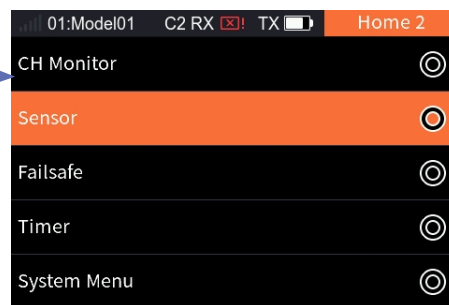
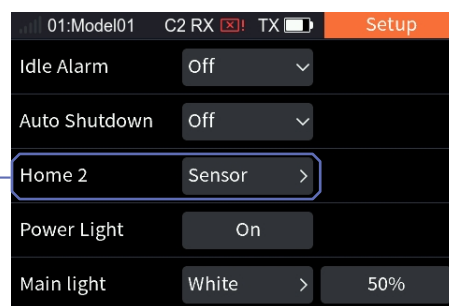


Home 2

È possibile personalizzare l'interfaccia della funzione di visualizzazione rapida. La visualizzazione predefinita è l'interfaccia delle impostazioni del sensore.

Configurazione:

1. Selezionare [Menu di sistema]>[Configurazione]>[Home 2];
2. Premere brevemente la rotella di scorrimento per accedere all'interfaccia delle impostazioni Home 2, quindi scorrere la rotella per selezionare la voce di funzione e premere nuovamente brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni;
3. Tornare alla pagina Home e premere brevemente il pulsante EXIT per accedere alla Home 2.



微信公众号



Bilibili



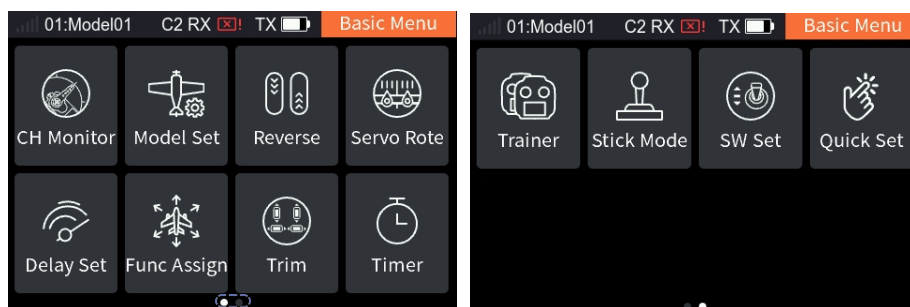
Website



Facebook

6. Menu di base

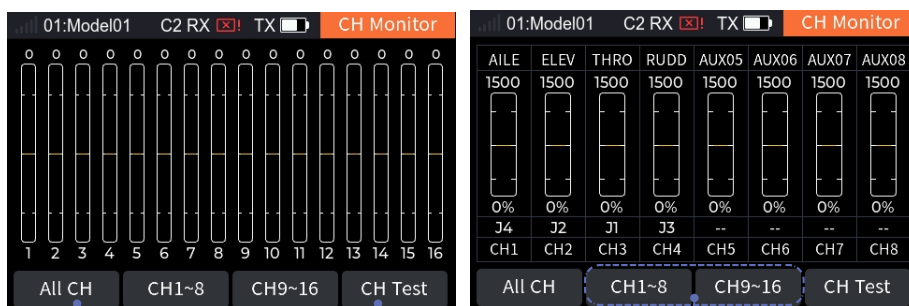
Questa sezione introduce il menu di base e le relative impostazioni. Premere il pulsante MENU per accedere al menu principale, scorrere la rotella per selezionare [Menu di base], quindi scorrere la rotella per accedere al menu di base.



Due punti indicano che nell'interfaccia delle funzioni di base sono incluse due pagine. Se il punto è nero, indica che la pagina è quella corrente. Scorrere l'interfaccia verso sinistra per accedere all'altra pagina.

6.1 Monitor CH

Utilizzato per visualizzare lo stato in tempo reale dei canali e per testare i servocomandi.



Per visualizzare le informazioni di tutti i canali.

Test canale

Per visualizzare le informazioni dei canali 1~8 o dei canali 9~16. Tu è possibile visualizzare i valori dei canali, i nomi e le informazioni di controllo.

6.1.1 Visualizzazione servocomandi

Per visualizzare il valore di uscita in tempo reale di ogni singolo canale.

Configurazione:

1. Selezionare [Monitor CH], quindi selezionare il canale che si desidera monitorare;
2. Attivare/disattivare il controllo assegnato al canale;
3. Monitorare il valore di uscita del canale nell'interfaccia Visualizza servocomandi;
4. Premere brevemente il pulsante EXIT per tornare indietro.



6.1.2 Test CH

Il servo può essere testato. Quando viene acceso, i servo di tutti i canali si muovono lentamente e ripetutamente. Prestare attenzione quando la funzione è attivata.

Configurazione:

1. Scorrere la rotella per selezionare [CH Test], il sistema visualizza una finestra pop-up, scegliere [Si] per accedere alla modalità di test dei canali. Quando la modalità di test è attiva, tutti i canali si muovono lentamente attraverso l'intera gamma di movimento.
2. Premere brevemente il pulsante EXIT per uscire dall'interfaccia e interrompere il test.



PERICOLO

- **Non attivare questa funzione quando il trasmettitore è collegato al motore del modello o il motore viene avviato.**



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.2 Impostazioni modello

Utilizzato per impostare le funzioni relative al modello.

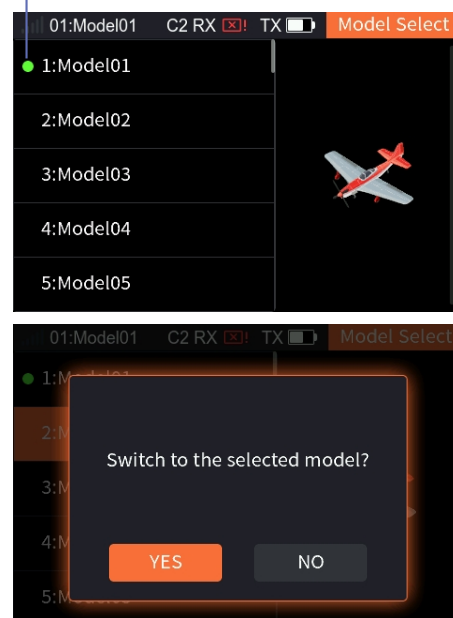
6.2.1 Selezione modello

Passa al modello attualmente in uso.

Impostazione:

1. Selezionare [Selezione modello] per accedere all'interfaccia di impostazione della selezione del modello;
2. Scorrere la rotella per selezionare il modello desiderato in base alle esigenze e, quando il sistema visualizza una finestra pop-up, scegliere [Sì] per confermare il passaggio.

Il punto verde indica che questo modello è quello attualmente in uso.



6.2.2 Nome del modello

Utilizzato per modificare il nome del modello corrente. Supporta un massimo di 12 caratteri.

Configurazione:

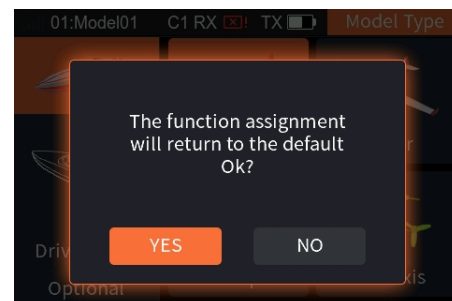
1. Selezionare [Nome modello], accedere all'interfaccia della tastiera virtuale;
2. Dopo aver impostato un nome appropriato, scorrere la rotella per selezionare [✓], quindi premere brevemente la rotella di scorrimento per tornare indietro.



6.2.3 Tipo di modello

Imposta il tipo di modello e i parametri e le funzioni relativi al modello. Per i modelli ad ala fissa e gli alianti, è possibile impostare la configurazione delle ali, la configurazione della coda e le opzioni; per i modelli di elicotteri, è possibile impostare il piatto ciclico e le opzioni; per i modelli di auto e robot, è possibile impostare la configurazione dei movimenti e le opzioni; per i modelli di navi, è possibile impostare la struttura di trasmissione e le opzioni.

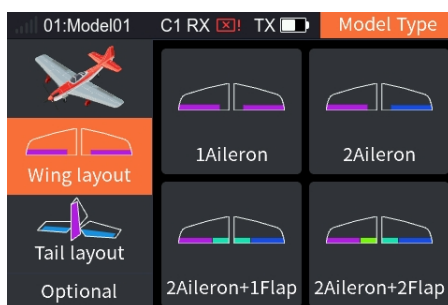
Nota: quando si cambia il tipo di modello, i dati del modello verranno ripristinati e il sistema visualizzerà una finestra pop-up.



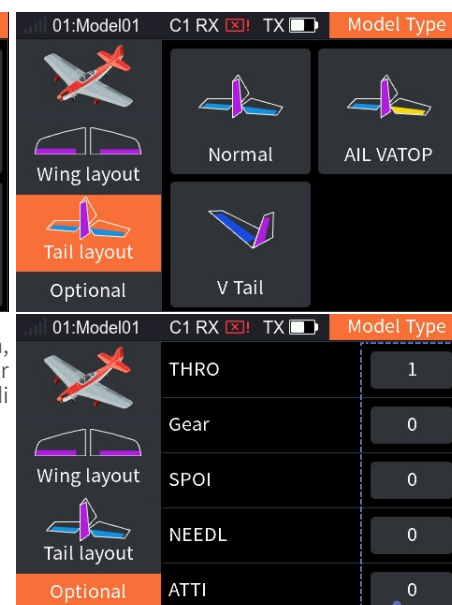
Prendiamo ad esempio l'aeroplano: i passaggi per la configurazione sono i seguenti. Per la configurazione relativa all'aliante, fare riferimento ai passaggi riportati di seguito.

Configurazione:

1. Premere brevemente la rotella di scorrimento per selezionare [Tipo di modello], accedere all'interfaccia delle funzioni;
2. Selezionare direttamente [Configurazione ala] poiché l'aeroplano è il modello predefinito, quindi selezionare la configurazione dell'ala appropriata in base al modello effettivo e premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni. Successivamente, si passa automaticamente all'impostazione successiva;
3. Selezionare [Configurazione coda], quindi selezionare la configurazione della coda appropriata in base al modello effettivo e premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni. Successivamente, si passa automaticamente all'impostazione successiva;
4. Selezionare [Opzionale], quindi selezionare la funzionalità appropriata in base al modello effettivo e salvare le impostazioni.



Nota: per la configurazione della coda, quando si impostano due alettoni o più per l'ala, verranno visualizzati alcuni elementi di configurazione relativi alla coda.



Premere brevemente la rotella di scorrimento per impostare la quantità. È possibile impostare più di uno per alcune funzioni, per l'acceleratore

è possibile impostarne fino a 4.

Nota: le voci delle funzioni opzionali variano a seconda dei diversi tipi di modello. Ad esempio, per l'aeroplano è possibile impostare la rotella del timone, il carrello e così via, mentre per la nave è possibile impostare l'onda e la presa.



微信公众号



Bilibili



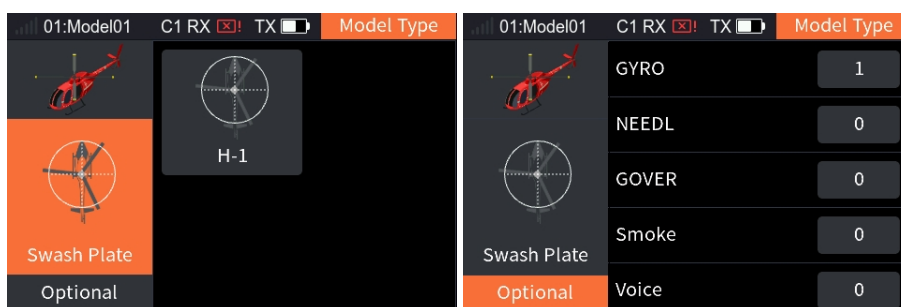
Website



Facebook

Di seguito sono riportati i passaggi per impostare le funzioni dell'elicottero:

1. Selezionare [Tipo di modello]>[Elicottero];
2. Poiché il piatto ciclico dell'elicottero include solo [H-1], è possibile selezionare direttamente [Opzionale] e impostare la funzionalità appropriata in base al modello effettivo premendo brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.

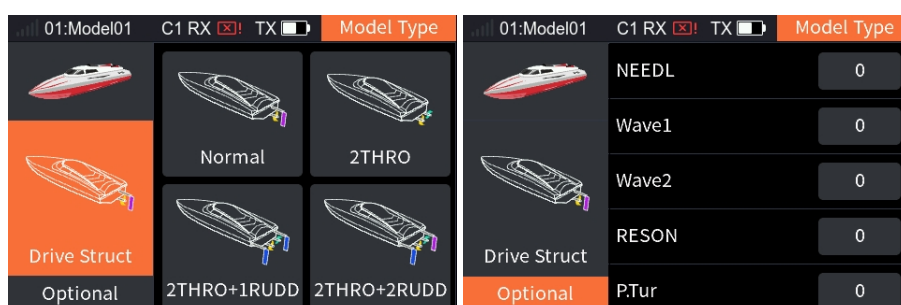


Quando il tipo di modello è un multicottero, non è necessario impostare i parametri e le caratteristiche relative al modello.



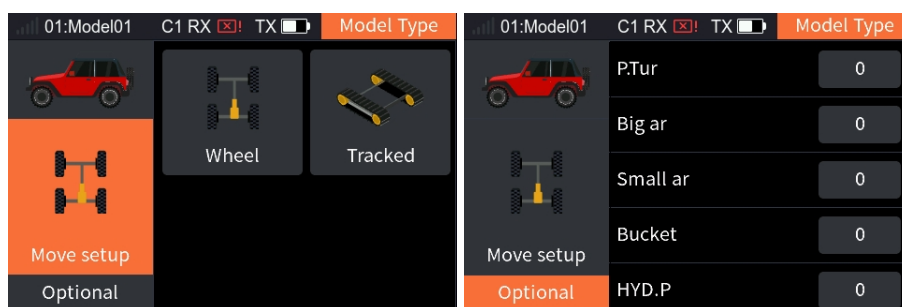
Di seguito sono riportati i passaggi per impostare le funzioni della nave:

1. Selezionare [Tipo di modello]>[Nave];
2. Selezionare [Struttura di guida], impostare la struttura di guida in base al modello effettivo e salvare le impostazioni premendo brevemente la rotella di scorrimento. Successivamente, si passa automaticamente all'impostazione successiva;
3. Selezionare [Opzionale], impostare la funzionalità appropriata in base al modello effettivo premendo brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.



Di seguito sono riportati i passaggi per impostare le funzioni dell'auto; fare riferimento a questi passaggi anche per le impostazioni relative al robot.

1. Selezionare [Tipo di modello]>[Auto];
2. Selezionare [Sposta configurazione], selezionare il tipo di auto appropriato in base al modello effettivo e premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni;
3. Selezionare [Opzionale], impostare la funzionalità appropriata in base al modello effettivo premendo brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.

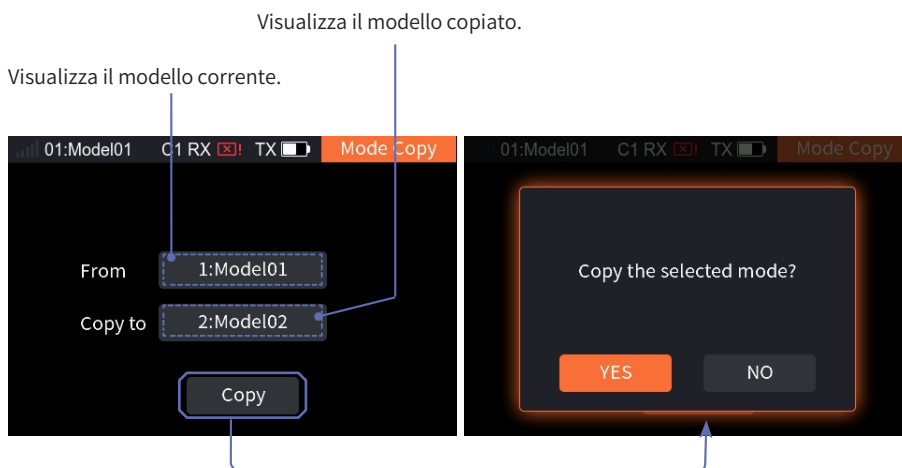


6.2.4 Modalità Copia

Per copiare i dati del modello selezionato su un altro modello. Quando si deve configurare un nuovo modello, è possibile utilizzare questa funzione per copiare i dati del modello esistente e quindi modificare le diverse parti senza ripetere le impostazioni. È molto comodo.

Configurazione:

1. Selezionare [Copia modalità] per accedere all'interfaccia della funzione;
2. Selezionare il modello da copiare;
3. Selezionare [Copia], il sistema visualizza una finestra pop-up e selezionando [Sì] la copia viene eseguita con successo.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

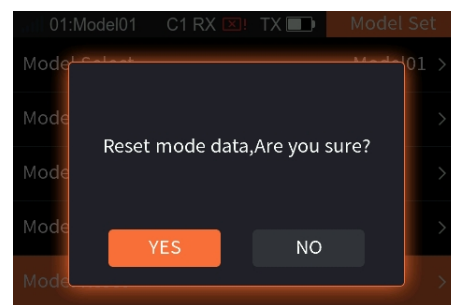
6.2.5 Ripristino del modello

Reimposta tutti i dati del modello corrente. Nota:

le informazioni di associazione non verranno

reimpostate. **Configurazione:**

Selezionare [Copia modalità], il sistema visualizza una finestra pop-up e selezionando [Sì] si completa il ripristino.



6.3 Inverti

Per invertire la direzione di uscita di ciascun canale.

Questa funzione può essere utilizzata per correggere la direzione dell'azione del servo che è opposta al funzionamento previsto. A causa dei diversi tipi di servo o dei diversi metodi di installazione dei servo, è possibile impostare le direzioni dei servo per 16 canali.

[NOR]: indica che l'uscita del canale è nella direzione predefinita. [Inverso]: indica

che la direzione del canale è stata invertita. Note:

1. Se viene collegato un nuovo modello, assicurarsi che il canale corrispondente del servo sia corretto.
2. Spostare i comandi relativi ai canali per assicurarsi che la direzione di ciascun canale sia corretta.

Configurazione:

1. Selezionare [Reverse] per accedere all'interfaccia della funzione;
2. Scorrere la rotella per selezionare il canale che si desidera impostare e premere brevemente la rotella di scorrimento per passare da [NOR] a [Reverse] e viceversa.



6.4 Rotazione servo (include Sub Trim)

Regola l'intervallo di corsa dell'uscita del servo, utilizzato durante il processo di debug del modello. Questa funzione consente di impostare i punti finali superiore e inferiore per ciascun canale, nonché il valore della posizione neutra.

Questa funzione può essere utilizzata per risolvere il problema della differenza angolare tra il servo e la struttura del modello quando il servo è installato, o a causa del gioco intrinseco della struttura del servo. Quando si imposta il subtrim, portare prima il trim in posizione neutra.

L'intervallo di regolazione del servo Rote è 0%~150%, il valore predefinito è 100%, il passo è 1%. L'intervallo di regolazione del sub trim è -120%~120%, il valore predefinito è 0%, il passo è 1%.

Configurazione:

1. Selezionare [Servo Rote] per accedere all'interfaccia delle funzioni;
2. Scorrere la rotella per selezionare il canale che si desidera configurare, quindi scegliere la voce di funzione che si desidera impostare;
3. Scorrere la rotella per impostare i valori appropriati per gli endpoint e la posizione neutra, quindi premere brevemente la rotella per salvare le impostazioni.

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 Impostazione ritardo

Questa funzione consente di impostare la velocità di uscita del canale. Il tempo di accelerazione dell'avvio e del centraggio può essere impostato separatamente, ovvero il tempo di accelerazione può essere modificato in base alle diverse velocità di avvio e centraggio.

È possibile utilizzare questa funzione se si desidera simulare il movimento di un velivolo reale o compensare la posizione meccanica virtuale del servo.

Dopo aver impostato il tempo di accelerazione, tutti i volumi emessi da questo canale eseguono l'accelerazione. Il ritardo minimo è 0,0 s, mentre quello massimo è 10,0 s. Il passo di regolazione è 0,01 s.

Configurazione:

1. Selezionare [Delay Set] per accedere all'interfaccia della funzione;
2. Dopo aver fatto scorrere la rotella per selezionare il canale che si desidera impostare, accedere all'interfaccia di configurazione;
3. Selezionare il tipo appropriato in base alle esigenze, quindi impostare il tempo di entrata e il tempo di uscita, premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.

01:Model01
C1 RX TX
Delay Set

CH1(AILE)	In: 0.0s	Out: 0.0s	>
CH2(ELEV)	In: 0.0s	Out: 0.0s	>
CH3(THRO)	In: 0.0s	Out: 0.0s	>
CH4(RUDD)	In: 0.0s	Out: 0.0s	>
CH5(AUX05)	In: 0.0s	Out: 0.0s	>

01:Model01
C1 RX TX
CH1Speed

Mode1:Normal

CH1(AILE)

150 100 0 100 150

In 0.0s Out 0.0s

Type Sym.



微信公众号



Bilibili



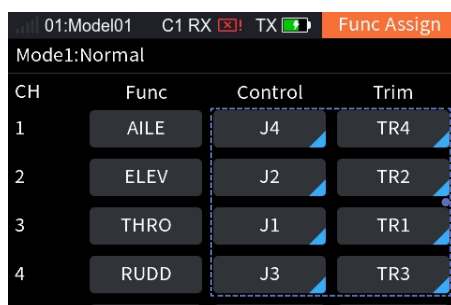
Website



Facebook

6.6 Assegnazione funzioni

Assegna funzioni, controlli e pulsanti di regolazione a tutti i canali. Per impostazione predefinita, le funzioni vengono assegnate in base al tipo di modello dopo la creazione di un nuovo modello. È possibile impostare la funzione qui se si desidera assegnarla in base alle proprie abitudini.



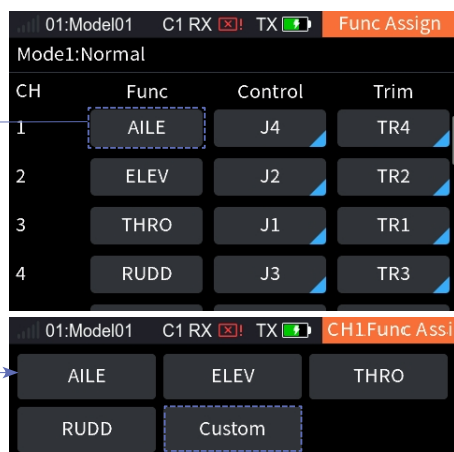
Se il piccolo triangolo in basso a destra della casella delle funzioni è blu, l'impostazione è valida per tutte le condizioni. Se è verde, l'impostazione è valida solo per la condizione corrente.

6.6.1 Assegnazione delle voci di funzione

Per impostare la funzione controllata da ciascun canale.

Configurazione:

1. Selezionare il canale che si desidera impostare;
2. Selezionare l'elemento funzione per accedere all'interfaccia delle impostazioni;
3. Assegnare le funzioni appropriate in base alle esigenze.
 - Se si desidera creare un canale ausiliario per il controllo, selezionare [Personalizza] per impostare un nome appropriato, quindi selezionare [✓] per tornare indietro.



6.6.2 Assegnazione controllo

Per impostare controlli specifici corrispondenti a ciascun canale.

È possibile assegnare tutti i controlli tranne il tipo TR e i tasti di scelta rapida 1~6.

Configurazione:

1. Selezionare l'elemento di controllo per accedere all'interfaccia delle impostazioni di controllo.
2. Scorrere la rotella secondo necessità per selezionare il controllo appropriato o attivare/disattivare il controllo corrispondente, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento per confermare l'impostazione;
3. Premere brevemente il pulsante EXIT per tornare indietro.



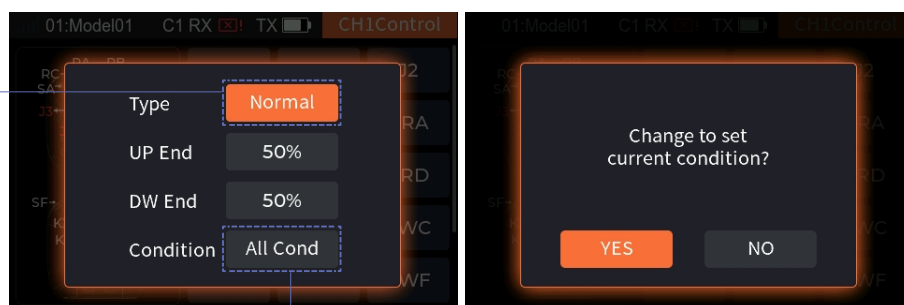
È possibile impostare i parametri correlati dopo aver completato l'assegnazione dei comandi. I parametri sono diversi a seconda dei comandi.

- Per i controlli J1-J4 o VR, è possibile impostare [Tipo], [Fine UP], [Fine DW] e [Condizione]. L'intervallo di regolazione dell'estremità superiore e inferiore è compreso tra il 20% e l'80%, il valore predefinito è 50% e il passo è 1%.

Prendiamo come esempio VRA:

Configurazione:

1. Dopo aver selezionato [VRA], si accederà all'interfaccia di impostazione dei parametri;
2. Scegliere il tipo appropriato in base alle esigenze;
3. Impostare i valori appropriati di fascia alta o bassa in base alle esigenze;
4. Premere brevemente la rotella di scorrimento per passare da [All Cond] a [Current]; il sistema visualizzerà una finestra pop-up e, selezionando [Yes], confermerà l'impostazione;
5. Premere brevemente il pulsante EXIT per tornare indietro.



È possibile impostare quattro tipi: [Normal], [Reverse], [UP End], [DW End]. [Normal]: significa che il rapporto di controllo corrispondente cambia da "-100% a 100%" quando il controllo viene spostato da "giù" a "su". È il contrario per Reverse. In altre parole, quando gli interruttori consecutivi vengono spostati da "giù" a "su", il rapporto di controllo corrispondente cambia da "100% a -100%".

Per [DW End] e [UP End], il rapporto di controllo commuta solo tra -100% e 100%. Selezionando [UP End] il rapporto di controllo è 100% nella posizione alta e -100% nella posizione bassa. È il contrario per [DW End].



微信公众号



Bilibili

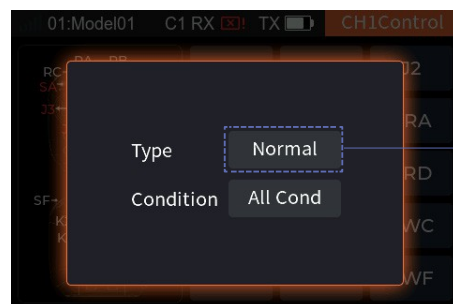


Website



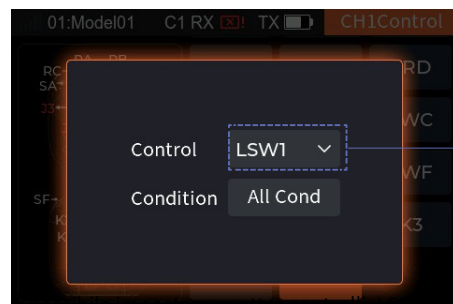
Facebook

- Per i controlli SW o K, è possibile impostare [Normal] e [Condition]. Le impostazioni delle funzioni si riferiscono alle impostazioni delle funzioni VRA.



È possibile impostare due tipi: [Normale] e [Inverso] [Normale] : Significa che il rapporto di controllo è -100% quando la posizione di controllo è nella posizione bassa e 100% quando la posizione di controllo è nella posizione alta (il rapporto di controllo della posizione neutra nell'interruttore a tre livelli è 0%). [Inverso]: è l'opposto di [Normale]. In altre parole, il rapporto di controllo è del 100% nella posizione bassa e del -100% nella posizione alta.

- Per gli interruttori logici, non è possibile impostare i parametri. Quando il controllo è ON, significa che il rapporto di controllo è 100%. OFF significa che il rapporto di controllo è -100%. Le impostazioni delle funzioni si riferiscono alle impostazioni delle funzioni VRA.



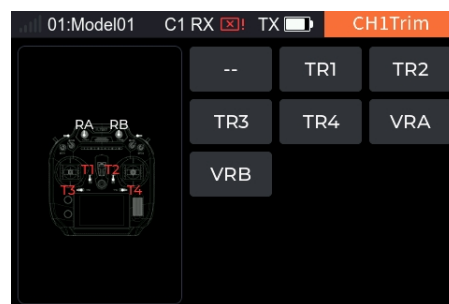
È possibile impostare quattro controlli: LSW1, LSW2, LSW3 e LSW4.

6.6.3 Assegnazione funzione Trim

Per assegnare i pulsanti di trim corrispondenti a ciascun canale.

Configurazione:

1. Selezionare [Ritaglia] per accedere all'interfaccia delle impostazioni di ritaglio;
2. Scorrere la rotella secondo necessità per selezionare il comando appropriato o attivare/disattivare il comando corrispondente, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento per confermare l'impostazione;
3. Premere brevemente il pulsante EXIT per tornare indietro.



È possibile impostare i parametri relativi al pulsante di trim dopo aver completato l'assegnazione del trim. È possibile impostare [Modalità trim], [Velocità trim] e [Condizione].

[Trim Rate]: intervallo di corsa totale del canale che può essere controllato dalla manopola di trim. Un valore negativo indica il contrario.

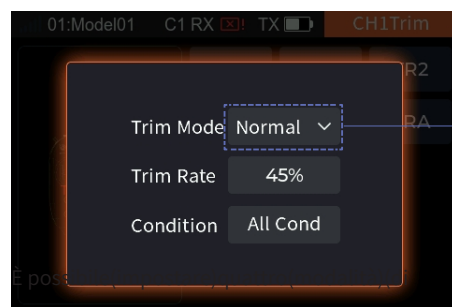
L'intervallo di regolazione della velocità di trim è compreso tra -150% e 150%, il valore predefinito è 45% e il passo è 1%.

Prendendo come esempio TR1, le impostazioni dei parametri sono le seguenti:

rifinitura:)[Normale],

Configurazione:

1. Selezionare [TR1] per accedere all'interfaccia di impostazione dei parametri;
2. Selezionare [Modalità Trim], selezionare la modalità Trim appropriata da un menu a tendina;
3. Impostare la velocità appropriata in base alle esigenze;
4. Premere brevemente la rotella di scorrimento per passare da [All Cond] a [Current]; il sistema visualizza una finestra pop-up, selezionare [Yes] per confermare l'impostazione;
5. Premere brevemente il pulsante EXIT per tornare indietro.



[Cen Max], [H-Max] e [L-Max].

[Normale]: indica il funzionamento normale (lineare) del trim;

[Cen Max]: indica la regolazione massima del trim in posizione neutra e nessuna regolazione del trim nelle posizioni più bassa e più alta;

[L-Max]: la regolazione è massima nella posizione più bassa e diminuisce man mano che ci si avvicina alla posizione più alta, fino a raggiungere lo 0 nella posizione più alta;

[H-Max]: la regolazione è massima nella posizione più alta e diminuisce man mano che ci si avvicina alla posizione più bassa, fino a raggiungere lo 0 nella posizione più bassa.

6.7 Trim

In questa interfaccia di anteprima è possibile visualizzare i valori di trim da TR1 a TR4 e da VRA a VRB. Per TR1-TR4 è possibile impostare il valore di passo appropriato e la condizione attuale/tutte le condizioni. Per VRA-VRB è possibile impostare la condizione attuale/tutte le condizioni.

Durante l'uso, le superfici di controllo del modello possono subire una deflessione in base ad alcune situazioni, come lo spostamento del baricentro o la forza anti-coppia prodotta dall'aerodinamica. È possibile utilizzare questa funzione per correggerla durante il volo e mantenere uno stato stabile. Se l'offset complessivo eccessivo del modello non può essere corretto con la funzione di trim, è necessario regolare nuovamente il modello.

L'intervallo di regolazione del valore di trim è compreso tra -100% e 100%, con un passo predefinito di 5%.

Configurazione:

1. Selezionare [Trim] per accedere all'interfaccia di impostazione della funzione;
2. Scorrere la rotella per selezionare il comando di trim corrispondente.
 - Se si seleziona un controllo TR, è possibile regolare il valore del passo in base alle esigenze.
3. Selezionare [Condition], premere brevemente la rotella di scorrimento per passare dalla modalità [Current] a [All] e viceversa;
4. Regolare il valore di trim azionando il comando di trim corrispondente.

01:Model01 C1 RX TX		Trim	
Mode1:Normal	Step	Condition	
TR1	0	5	Current
TR2	0	5	Current
TR3	0	5	Current
TR4	0	5	Current
VRA	0		Current



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.8 Timer

È possibile impostare quattro tipi di timer, tra cui [Timer1], [Timer2], [Timer motore] e [Timer moderatore]. Generalmente utilizzati per calcolare il tempo totale di funzionamento del modello, il tempo specifico dedicato alla competizione o il tempo di funzionamento del trasmettitore, ecc.

6.8.1 Timer1/2

[Timer1] e [Timer2] hanno la stessa funzione. Di seguito viene illustrato un solo metodo di impostazione del timer.

[Modalità]: è possibile scegliere tra [Su] e [Giù].

- [Up]: avvia il cronometraggio da zero.
- [Down]: avvia il cronometraggio dal tempo impostato. Dopo il timer Down, continua a cronometrare con un timer Up.

[Allarme]: Imposta l'ora dell'allarme del timer. Imposta il promemoria del timer, puoi scegliere tra [Suono], [Suono+Vibrazione] e [Vibrazione].

[Avvio]: per avviare il timer, è possibile assegnare i comandi corrispondenti.

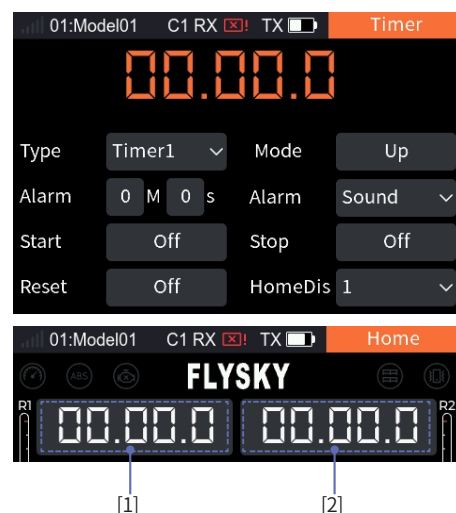
[Arresto]: per arrestare il timer, è possibile assegnare i comandi corrispondenti.

[Reimposta]: reimposta il valore del timer allo stato iniziale, è possibile assegnare i comandi corrispondenti.

[Home Dis]: Imposta se il timer viene visualizzato nell'area timer nella pagina Home, è possibile selezionare [1], [2] e [Nessuno].

- [1]: Visualizza nella prima area del timer nella pagina Home.
- [2]: Visualizza nella seconda area del timer nella pagina Home.
- [Nessuno]: non visualizzare nell'area timer della pagina iniziale.

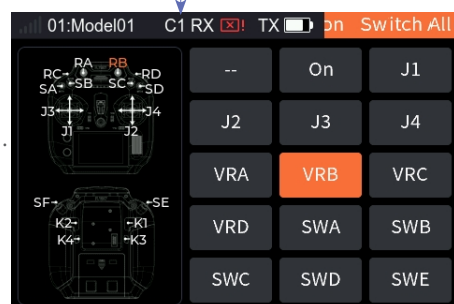
Nota: se più timer hanno la stessa impostazione [Home Dis], le impostazioni originali verranno sovrascritte. Ad esempio, se si imposta prima [Home Dis] del Timer1 su [1] e poi si imposta [Home Dis] del Timer2 su [1], la prima area del timer della pagina iniziale visualizzerà il Timer2 in quel momento.



Configurazione:

1. Selezionare [Timer] per accedere all'interfaccia di impostazione delle funzioni;
2. Selezionare [Tipo] > [Timer1];
3. Selezionare [Modalità], premere brevemente la rotella di scorrimento per cambiare la modalità;
4. Selezionare [Allarme], impostare l'ora dell'allarme e il promemoria;
5. Selezionare rispettivamente [Avvia], [Ferma] e [Reimposta] per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori;
 - Scorrere la rotella secondo necessità per selezionare il comando appropriato o attivare/disattivare il comando corrispondente, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento per confermare l'impostazione.
6. Imposta se Timer1 viene visualizzato nell'area timer nella pagina Home e la sua posizione di visualizzazione.

Nota: per l'impostazione degli interruttori, fare riferimento a [15. Assegnazione interruttori].



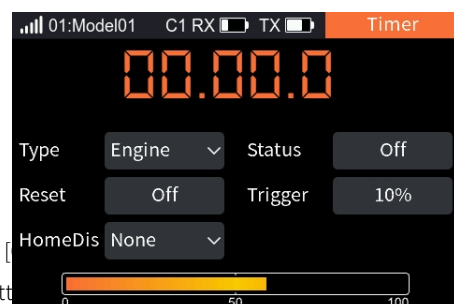
6.8.2 Timer motore

Attivare il timer impostando il valore di attivazione dell'acceleratore e calcolare il tempo di funzionamento dell'acceleratore dopo il valore di attivazione. L'intervallo di regolazione del valore di attivazione è compreso tra 0% e 100%. Il timer motore è disattivato per impostazione predefinita.

Configurazione:

1. Selezionare [Tipo] > [Motore];
2. Selezionare [Stato], premere brevemente la rotella di scorrimento per passare da [On] a [Off];
3. Selezionare [Reset] per accedere all'interfaccia Switch Allocation (Assegnazione interruttori);
 - Scorrere la rotella secondo necessità per selezionare il comando appropriato o attivare/disattivare il comando corrispondente, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento per confermare l'impostazione;
4. Imposta se il timer del motore deve essere visualizzato nell'area del timer nella pagina iniziale e la sua posizione di visualizzazione;
5. Impostare il valore di attivazione secondo necessità, premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.

Nota: per l'impostazione degli interruttori, fare riferimento a [15. Assegnazione interruttori].



微信公众号



Bilibili



Website



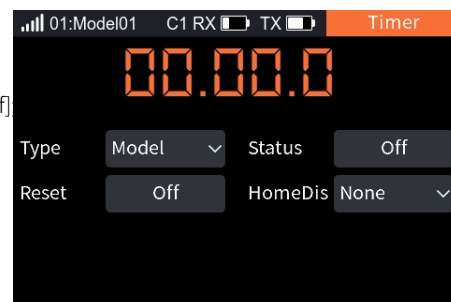
Facebook

6.8.3 Timer modello

Per calcolare il tempo di funzionamento totale del modello. Il timer modalità è

disattivato per impostazione predefinita. Configurazione:

1. Selezionare [Tipo] > [Modello];
2. Selezionare [Stato], premere brevemente la rotella di scorrimento per attivare [on] o [off];
3. Selezionare [Reset] per accedere all'interfaccia Switch Allocation;
 - Scorrere la rotella come necessario per selezionare il controllo appropriato o attivare/disattivare il controllo corrispondente, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento per confermare l'impostazione;
4. Impostare se il timer del modello deve essere visualizzato nell'area del timer nella pagina Home e la sua posizione di visualizzazione;



Nota: per le impostazioni degli interruttori, fare riferimento alla sezione [15. Assegnazione interruttori].

6.9 Modalità Trainer

Il trasmettitore FS-ST16 supporta due modalità di funzionamento: Trainer e Student. Il trasmettitore impostato in modalità Trainer riceve il segnale di controllo esterno del modello, ovvero la porta Trainer è in grado di riconoscere il segnale PPM esterno in ingresso. Il trasmettitore impostato in modalità Student emette solo il segnale PPM. È possibile collegare due trasmettitori (uno in modalità Trainer e l'altro in modalità Student) tramite il cavo Trainer.

Note:

1. Quando si collegano due trasmettitori con un cavo trainer, assicurarsi che il cavo trainer sia collegato correttamente.
2. La porta trainer del trasmettitore può essere adattata per riconoscere il segnale PPM in ingresso. La maggior parte dei dispositivi che supportano l'uscita PPM possono essere utilizzati come sorgente di segnale in ingresso esterno della modalità trainer. Tuttavia, alcuni dispositivi potrebbero non supportare questa funzione. L'uscita PPM della porta trainer può essere impostata per adattarsi a dispositivi esterni con requisiti speciali di riconoscimento del segnale PPM.

Quando i trasmettitori dell'istruttore e dell'allievo sono collegati correttamente, la relazione tra gli stati dell'interruttore di comando per l'allievo e l'istruttore e la fonte di comando effettiva è illustrata nella tabella sottostante.

Controllo istruttore	Controllo allievo	Controllo effettivo
ON	ON	Formatore
ON	OFF	Allenatore
OFF	ON	Studente
OFF	OFF	Istruttore



6.9.1 Modalità Trainer

Quando la modalità trainer è impostata come trainer, significa che il trasmettitore supporta solo le funzioni della modalità trainer. In questo momento, è possibile impostare la modalità studente corrispondente del trasmettitore tramite la funzione trainer e i comandi per realizzare l'applicazione della funzione trasmettitore trainer.

[Input1~16]: un comando o una funzione utilizzati per impostare il canale di ingresso.

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

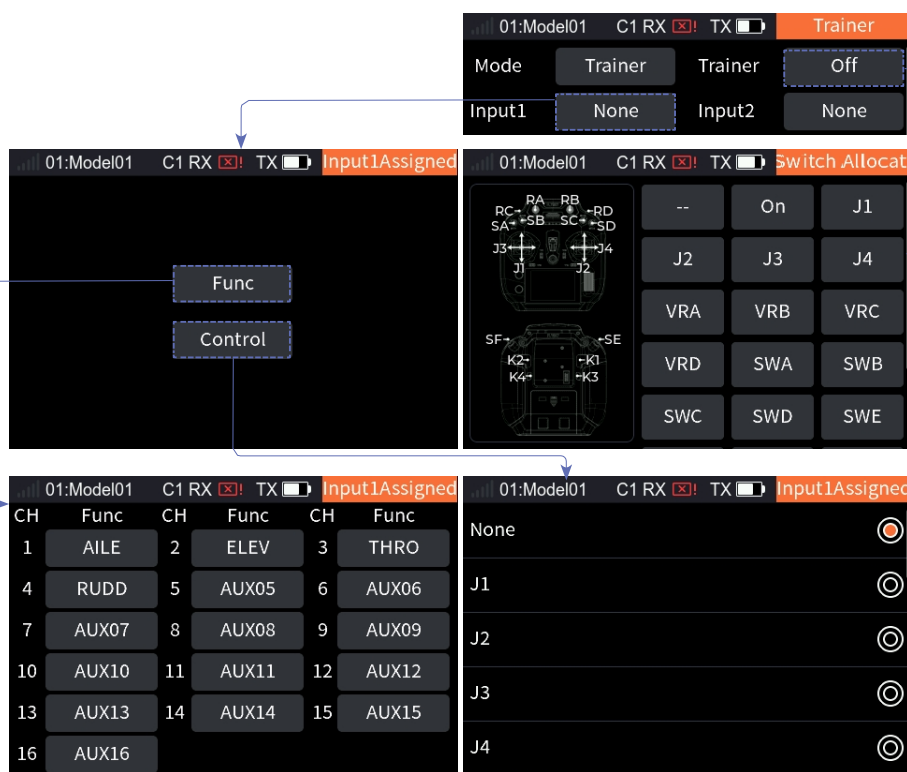
[Trainer]: questa voce deve essere disattivata prima che i segnali esterni possano essere utilizzati per controllare il modello.

Nota: in circostanze normali, il formatore utilizza la modalità formatore per insegnare a distanza. Se si desidera utilizzare la modalità studente per insegnare a distanza, l'interruttore di controllo della modalità formatore deve essere spento.

Configurazione:

1. Selezionare [Formatore] per accedere all'interfaccia di impostazione delle funzioni;
2. Selezionare [Mode] > [Trainer];
3. Accedere all'interfaccia di assegnazione dell'interruttore di controllo del formatore;
 - Scorrere la rotella secondo necessità per selezionare il controllo appropriato o attivare/disattivare il controllo corrispondente, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento per confermare l'impostazione.
4. Selezionare [Input1~16] per accedere all'interfaccia di assegnazione secondo necessità;
 - Selezionare [Func] per accedere all'interfaccia di impostazione, quindi selezionare la voce di funzione appropriata;
 - Selezionare [Controllo] per accedere all'interfaccia di impostazione, quindi selezionare la voce di funzione appropriata;
5. Premere brevemente il pulsante EXIT per tornare indietro.

Nota: per l'impostazione degli interruttori, fare riferimento a [15. Assegnazione interruttori].



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.9.2 Modalità studente

Quando la modalità trainer è impostata su studente, il trasmettitore supporta solo le funzioni della modalità studente. A questo punto, è possibile assegnare il controllo per la funzione di controllo trainer, impostare i parametri del segnale PPM, come la polarità del segnale, il numero di canale, il periodo e le impostazioni dell'identificatore di avvio, in modo che corrispondano al trasmettitore in modalità trainer e implementare l'applicazione della funzione trainer.

[Allievo]: eseguire la commutazione per indicare se l'allievo accetta o meno il controllo. Normalmente, questo stato di commutazione è efficace quando il controllo istruttore della modalità istruttore è disabilitato.

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

[Num. CH]: Imposta il numero di canali in un segnale PPM. Per impostazione predefinita, un segnale PPM contiene 8 canali, il numero di canali può essere impostato in base alle esigenze, l'intervallo di impostazione è compreso tra 4 e 16.

[Ciclo]: si riferisce al tempo di trasmissione di un segnale PPM. Il periodo standard del segnale PPM a 8 canali è di 20 ms.

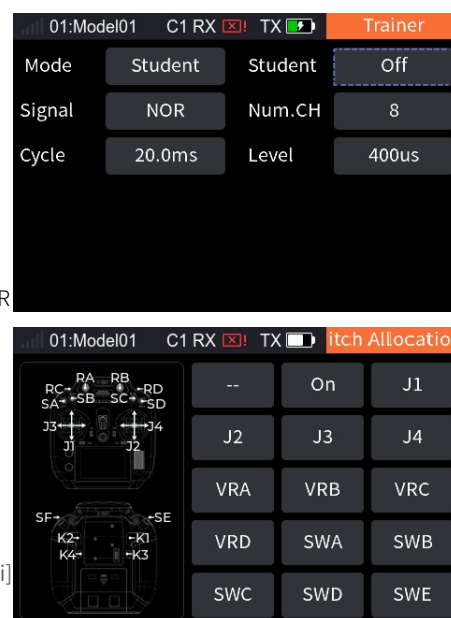
- Quando si utilizzano meno canali, è possibile impostare un periodo più breve per ridurre il tempo necessario per inviare un segnale e ridurre la latenza. Tuttavia, l'impostazione del periodo può solo ridurre il periodo di inattività, anziché la durata effettiva del segnale. Pertanto, l'impostazione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

[Livello]: Il tempo di inizio identifica il segnale PPM. Il valore predefinito è 400us. Impostare il valore appropriato in base alle esigenze, l'intervallo è compreso tra 100 e 700us.

Configurazione:

- Selezionare [Trainer] per accedere all'interfaccia di impostazione delle funzioni;
- Selezionare [Mode] > [Student];
- Accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori di controllo dello studente;
 - Scorrere la rotella secondo necessità per selezionare il comando appropriato o attivare/disattivare il comando corrispondente, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento per confermare l'impostazione;
- Selezionare [Signal], premere brevemente la rotella di scorrimento per passare da [NOR];
- Selezionare [Num. CH], scorrere la rotella per impostare il numero del canale e premere brevemente la rotella per salvare le impostazioni;
- Selezionare [Cycle], scorrere la rotella per impostare il periodo e premere brevemente la rotella per salvare le impostazioni;
- Selezionare [Livello], scorrere la rotella per impostare l'ora di inizio dell'identificatore e premere brevemente la rotella per salvare le impostazioni.

Nota: per le impostazioni degli interruttori, fare riferimento a [15. Assegnazione interruttori]



6.10 Modalità stick

Il sistema supporta quattro funzioni stick. Per i modelli di aeromobili, CH1~4 sono mappati di default rispettivamente su "alettoni, elevatore, acceleratore e timone" (J1, J2, J3, J4 rappresentano CH3 acceleratore, CH2 elevatore, CH4 timone, CH1 alettoni). Per soddisfare le diverse preferenze degli utenti, le preimpostazioni dello stick del trasmettitore supportano 4 diverse impostazioni di layout. È possibile scegliere tra [Modalità 1], [Modalità 2], [Modalità 3] o [Modalità 4] per indicare la modalità attualmente selezionata (il sistema è impostato di default su [Modalità 2]). Dopo la selezione, tornare indietro e regolare il gruppo cardanico in base alla modalità scelta e ai requisiti operativi. Selezionare la modalità appropriata in base alle proprie esigenze effettive e seguire i passaggi riportati di seguito per procedere.

Configurazione:

1. Selezionare [Modalità Stick] per accedere all'interfaccia di impostazione delle funzioni;
2. Impostare la modalità corrispondente in base alle esigenze; il sistema visualizza una finestra pop-up: selezionando [Sì] l'impostazione viene completata con successo;
3. Premere brevemente il pulsante EXIT per tornare indietro.



6.11 Impostazione SW

Questa funzione viene utilizzata per impostare se si tratterà di un interruttore a due posizioni o a tre posizioni per SWA, SWB, SWC, SWD, SWE e SWF. Se questi sei interruttori devono essere sostituiti, è possibile utilizzare questa funzione per impostare le posizioni dei nuovi interruttori.

Configurazione:

1. Selezionare [Impostazioni SW] per accedere all'interfaccia di impostazione delle funzioni;
2. Selezionare l'interruttore che si desidera impostare, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento per passare da [2 livelli] a [3 livelli] e viceversa.



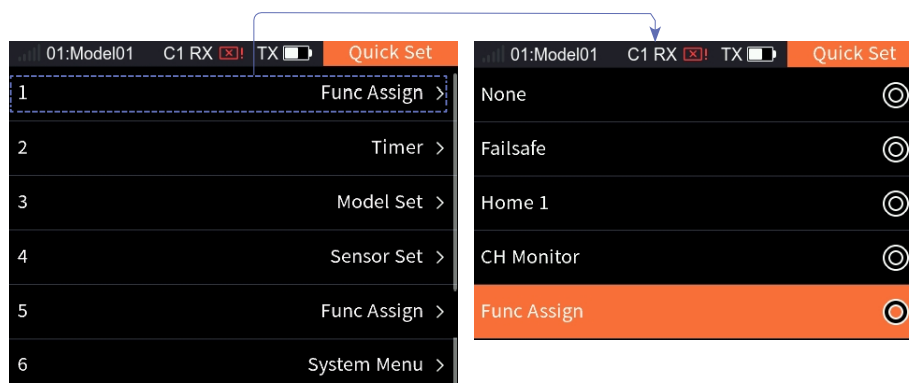
6.12 Impostazione rapida

Per impostare le funzioni dei pulsanti di scelta rapida da 1 a 6, in modo che premendo il tasto corrispondente si acceda rapidamente a quella funzione. I numeri di serie da 1 a 6 rappresentano i pulsanti di scelta rapida da 1 a 6.

Nota: i pulsanti di scelta rapida da 1 a 6 sono efficaci solo nella pagina Home.

Configurazione:

1. Selezionare [Impostazione rapida] per accedere all'interfaccia di impostazione delle funzioni;
2. Selezionare il numero per accedere all'interfaccia di impostazione rapida delle funzioni, scorrere la rotella per selezionare la voce di funzione corrispondente;
3. Premere brevemente il pulsante EXIT per tornare indietro.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7. Impostazione delle funzioni esclusive per velivoli ad ala fissa/aliante

Questo capitolo illustra le impostazioni delle funzioni di Fixed-wing/Glider principalmente nelle condizioni predefinite. Dopo aver impostato i parametri relativi al modello tramite [Menu di base]>[Impostazioni modello], è possibile accedere al Menu modello per impostare le funzioni relative al modello tramite [Menu principale]>[Menu modello].

Nota: l'interfaccia delle funzioni può variare in base alle diverse configurazioni del modello.



7.1 Monitor CH

Per questa funzione, fare riferimento a [6.1 Monitor CH].

7.2 Condizione

È possibile impostare diverse modalità di volo, con un supporto massimo di 5 gruppi di modalità di volo. È possibile impostare un comando per passare rapidamente da un'impostazione all'altra del trasmettitore, in modo da garantire che le impostazioni del modello siano adeguate alle condizioni di volo attuali. La modalità di volo 1 è la modalità predefinita di funzionamento del trasmettitore. Gli utenti possono eliminare, creare o copiare le modalità di volo in base alle esigenze e, ad eccezione della modalità predefinita, è necessario assegnare un elemento di controllo per passare da una modalità all'altra. È anche possibile impostare la modalità di volo predefinita regolando l'ordine di priorità; quando una modalità viene spostata nella parte superiore dell'interfaccia, diventa la modalità di volo predefinita. La modalità di volo corrente può essere determinata tramite l'icona della modalità di volo nella barra di stato superiore del sistema e l'interfaccia relativa alle impostazioni della modalità di volo.

Note: è possibile impostare parametri diversi per più funzioni di questo trasmettitore commutando condizioni diverse, per eseguire operazioni di controllo in condizioni diverse in base a parametri di impostazione diversi. I dettagli sono i seguenti:

1. Per [Func Assign], è possibile impostare diverse assegnazioni di controllo e trim per condizioni diverse, oppure la stessa per tutte le condizioni.
2. Per [DR setup], è possibile selezionare la condizione effettiva (scelte multiple). L'efficacia DR della commutazione in condizioni diverse può variare.
3. Altre voci relative alla condizione possono essere impostate separatamente commutando condizioni diverse e il funzionamento del canale può essere eseguito in base a questa condizione. Queste voci di impostazione sono contenute nelle seguenti interfacce di funzione: [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].



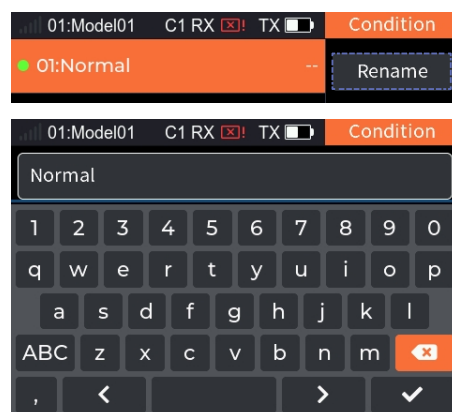
7.2.1 Rinomina

Per rinominare la condizione selezionata.

Configurazione:

Selezionare [Rinomina] per accedere all'interfaccia di modifica, impostare il nome in base alle proprie esigenze, quindi selezionare [✓] per confermare l'impostazione e tornare all'interfaccia precedente.

Nota: supporta fino a dodici caratteri.



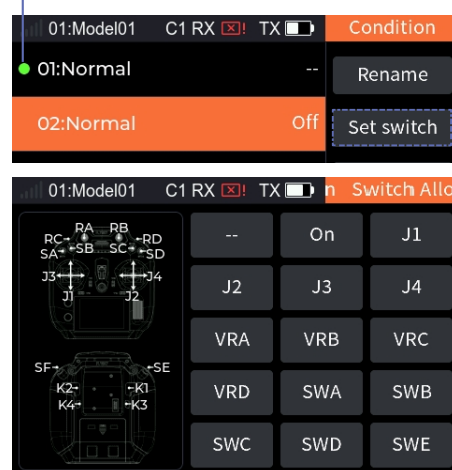
7.2.2 Imposta interruttore

Per impostare un comando per passare da una condizione

all'altra. Configurazione:

Selezionare [Imposta interruttore] per accedere all'interfaccia Assegnazione interruttore, scorrere la rotella secondo necessità per selezionare il comando appropriato o attivare/disattivare il comando corrispondente, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento per confermare l'impostazione, quindi premere brevemente il pulsante EXIT per tornare indietro.

Il punto verde indica il modello attualmente in uso.

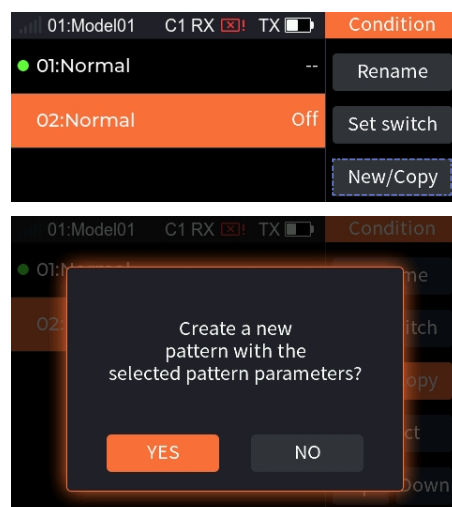


7.2.3 Creazione di un nuovo modello

Per creare una nuova condizione.

Configurazione:

Selezionare [Nuovo/Copia], il sistema visualizza una finestra pop-up, selezionare [Sì] per confermare l'impostazione.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

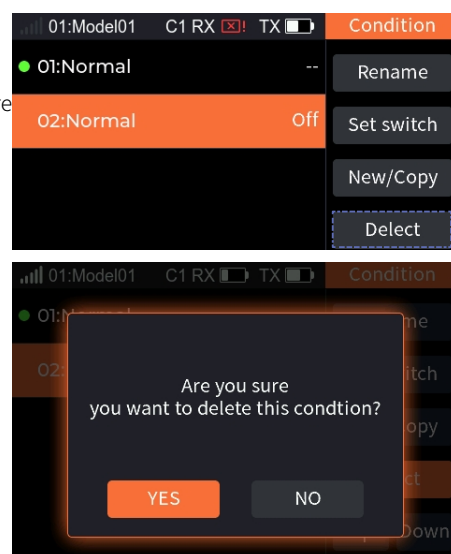
7.2.4 Eliminazione di un modello

Per eliminare una condizione selezionata.

Configurazione:

Selezionare la condizione che si desidera eliminare, quindi scegliere [Elimina] per visualizzare la finestra pop-up. Selezionando [Sì] si confermerà l'eliminazione.

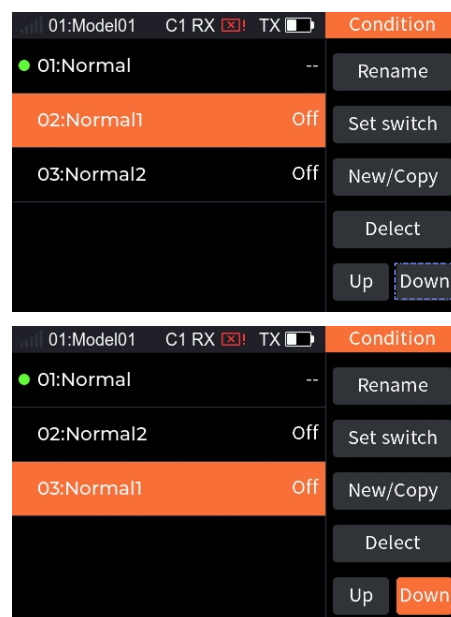
Nota: se è presente un solo gruppo di condizioni, non è possibile eliminarlo, ovvero non è disponibile la voce di funzione Elimina.



7.2.5 Modifica priorità

Modifica l'ordine delle condizioni in modo da cambiare la priorità. La condizione corrispondente al numero di serie 5 ha la priorità più alta, mentre il numero 4 è la priorità immediatamente inferiore. Il sistema funziona in questo modo secondo questa sequenza.

Nota: se è presente una sola condizione, non è possibile impostare un interruttore o una priorità. La condizione predefinita è il numero 1.



7.3 Funzione. Tasso

È possibile impostare le curve di variazione del volume del servo di tutti gli stick, le manopole e gli interruttori assegnati al canale. È possibile passare a condizioni diverse per impostare curve diverse rispettivamente. La curva di variazione del volume del servo per le condizioni controllate dal DR viene impostata dopo aver abilitato il DR. Quelle che non supportano l'assegnazione del controllo master, come Flap 2, non possono essere impostate. L'assegnazione della stessa funzione di canali diversi da qualsiasi ingresso di impostazione nelle impostazioni è la stessa.

01:Model01 C1 RX TX Func. Rate

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	ATTI
16	WHHEEL				

Selezionare per accedere all'interfaccia di impostazione della velocità corrispondente di ciascun canale.

Nota: la funzione visualizzata in grigio non può essere selezionata.

La posizione in tempo reale del controllo

Valore della velocità in tempo reale

01:Model01 C1 RX TX AFR-AILE

Model:Normal

Position:100 Rate:100

Type EXP2,SYMM

Rate 100%

Curve 0%

OFF 0%

DR Set

Selezionare il tipo di curva.

Selezionare Rate.

Selezionare Curve.

Selezionare Offset.

Dopo la selezione, accedere all'interfaccia di configurazione DR per questa funzione.

Nota: quando il tipo di curva è impostato su [EXP2, Linea], Velocità A si riferisce alla velocità sul lato sinistro del neutro, mentre Velocità B si riferisce alla velocità sul lato destro del neutro. La curva A è la curva sul lato sinistro del neutro, mentre la curva B è la curva sul lato destro. Entrambi i lati A e B possono essere regolati indipendentemente. Quando il tipo di curva è impostato su [EXP2,SYMM] o [EXP1], le voci di velocità e curva non sono suddivise nei lati A e B e possono essere regolate nel loro insieme.



微信公众号



Bilibili



Website



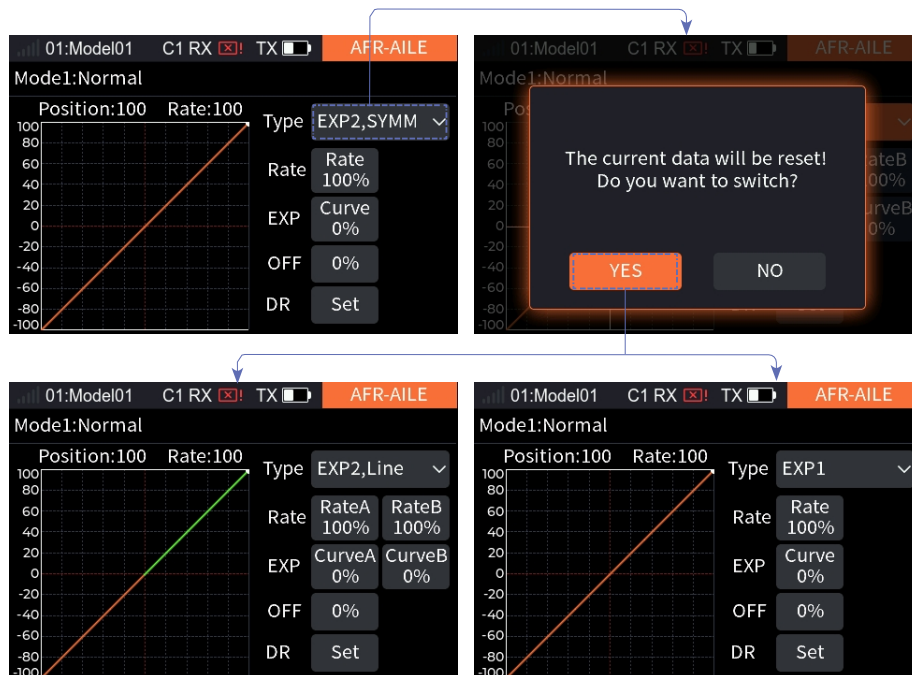
Facebook

7.3.1 Impostazione del tipo di curva

Impostare il tipo di curva.

Configurazione:

1. Selezionare la frequenza del canale corrispondente per accedere all'interfaccia di impostazione interfaccia;
2. Commutare [Tipo] secondo necessità, il sistema visualizza una finestra pop-up, quindi selezionare [Sì] per indicare che la commutazione è stata eseguita correttamente.



7.3.2 Impostazione frequenza/EXP/Offset

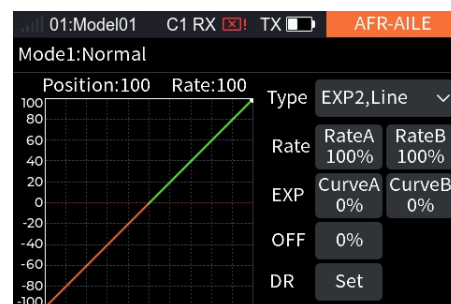
Imposta il tasso, l'EXP e l'offset relativi dopo aver impostato un tipo di linea.

Prendiamo come esempio l'impostazione del tasso.

Configurazione:

1. Selezionare [Tipo]>[EXP2,Linea];
2. Selezionare [Tasso A], scorrere la rotella per regolare la percentuale del Tasso A, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.
 - Per i passaggi di configurazione di [Tasso B], fare riferimento al contenuto sopra menzionato.

Nota: per l'impostazione di EXP e Offset, fare riferimento all'impostazione di Rate.



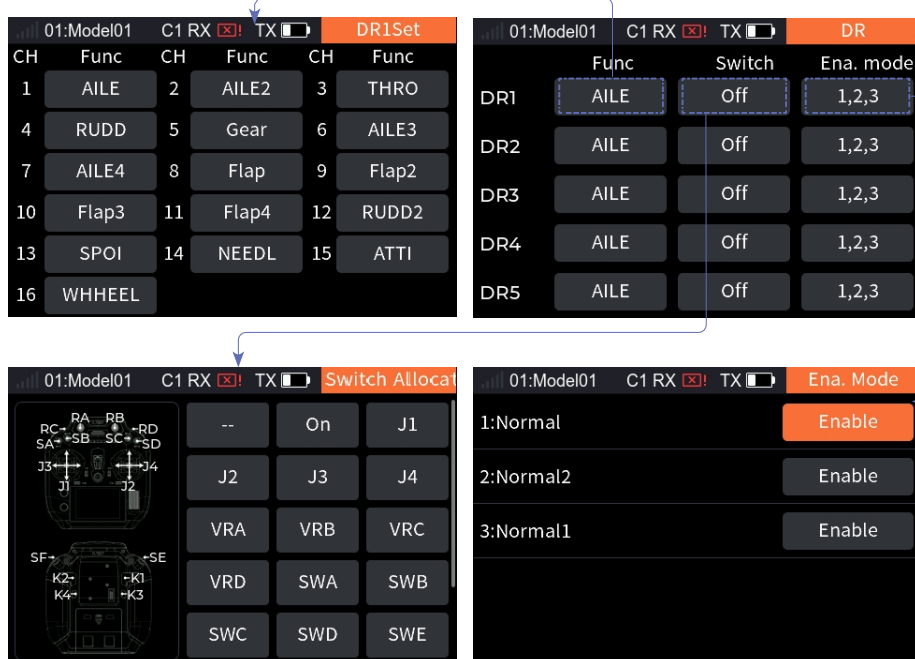
7.4 DR

Impostare la funzione, l'interruttore DR e la condizione effettiva per abilitare il DR. Il trasmettitore supporta 10 gruppi di DR. Quando 2 o più set di D/R sono impostati sulla stessa funzione ed entrambi sono attivati, quello successivo ha la priorità più alta.

Procedura:

1. Selezionare [DR] per accedere all'interfaccia di impostazione delle funzioni, quindi selezionare DR1~10 secondo necessità;
2. Selezionare [Func.] per accedere all'interfaccia di assegnazione delle funzioni, quindi selezionare la voce di funzione e premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni;
3. Selezionare [Switch] per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori, scorrere la rotella secondo necessità per selezionare il controllo appropriato o attivare/disattivare il controllo corrispondente, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento per confermare l'impostazione;
4. Selezionare [Ena. mode] per accedere all'interfaccia di impostazione della modalità, abilitare o disabilitare la modalità corrispondente in base alle esigenze;
5. Premere brevemente il pulsante EXIT per tornare indietro.

Nota: per l'impostazione degli interruttori, fare riferimento a [15. Assegnazione interruttori].



微信公众号



Bilibili



Website



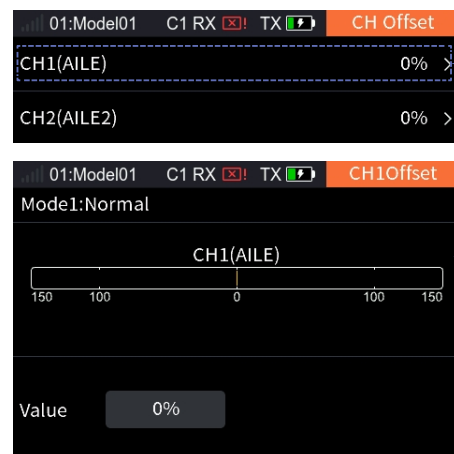
Facebook

7.5 Offset CH

Questa funzione consente di regolare il valore di offset di ciascun canale ed è possibile impostare valori di offset diversi in condizioni diverse. Il valore di offset causato dal modello può essere corretto utilizzando questa funzione. Un'impostazione di offset eccessiva comporterà una riduzione della quantità di controllo a un'estremità del canale. Se la struttura dell'aeromodello presenta una deviazione significativa, provare prima a regolare l'aeromodello.

Configurazione:

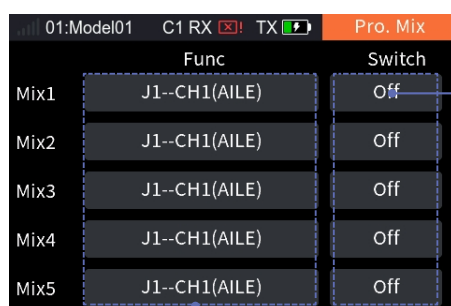
1. Selezionare il canale che si desidera regolare per accedere;
2. Selezionare [Valore], scorrere la rotella per impostare il valore di offset e premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.



7.6 Pro. Mix

È possibile creare una nuova combinazione di comandi speciali per correggere gli svantaggi del modello. È possibile selezionare uno stick/manopola o una funzione come Master. Quando si seleziona una funzione, è possibile impostare se altri mix associati alla funzione influenzano lo Slave dello stesso gruppo e se il trim influisce sullo Slave. La funzione può essere utilizzata per impostare la modifica del servo della mappatura Master al canale Slave attraverso una curva personalizzata. È possibile impostare un interruttore per abilitare/disabilitare il Mix e impostare il ritardo per abilitare/disabilitare la funzione Mix. Si prega di notare che se il master è impostato su ease dalla funzione Set by nella funzione Servo speed, anche lo Slave seguirà l'esecuzione del Master di easing.

Può essere utilizzato per una varietà di applicazioni: collegamento con altri mix, impostazioni di collegamento separate per master e slave con inversione della direzione della connessione; modalità trim abilitata o disabilitata; e il tasso di miscelazione della curva e il ritardo di miscelazione possono essere impostati separatamente per ciascun gruppo di Mix.



Dopo la selezione, accedere all'interfaccia delle impostazioni dell'interruttore corrispondente di ciascun Mix.

Dopo la selezione, accedere all'interfaccia delle impostazioni della funzione Mix corrispondente.



7.6.1 Pro. Mix - Impostazioni di miscelazione

Impostazioni correlate per Mix.

Selezione master

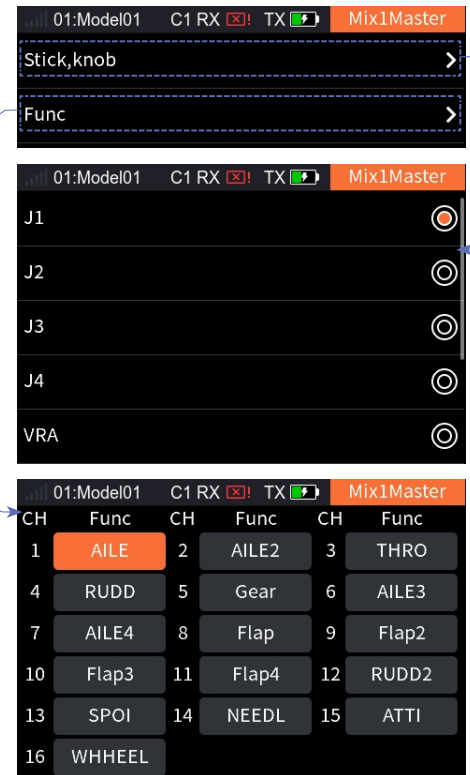
Imposta le impostazioni relative al Master. Il Master può essere impostato su un controllo o una funzione.

Configurazione:

1. Selezionare la casella di funzione accanto a Master per accedere;
2. Selezionare [Stick,knob] per accedere se si desidera impostare Master su un controllo. Selezionare il controllo desiderato da impostare. Quindi premere brevemente il pulsante EXIT per tornare all'interfaccia precedente.
 - Selezionare [Func] per accedere se si desidera impostare Master su una funzione. Selezionare la funzione desiderata da impostare. Quindi premere brevemente il pulsante EXIT per tornare all'interfaccia precedente.

Per Slave, è possibile impostarlo solo su una funzione; per l'impostazione della funzione di Slave, fare riferimento alle descrizioni di Master sopra riportate.

Nota: quando Master è impostato come controllo, le funzioni Link e Trim sono disabilitate, ovvero non vengono visualizzate le voci Link e Trim.



Master Link/Slave Link

Il collegamento può essere impostato per Master e Slave, quando Master è impostato su una funzione specifica. Il collegamento serve a stabilire se la funzione master influenzerà la funzione slave quando è influenzata da altri mix. Slave Link serve a ottenere il risultato di questo gruppo di mixer utilizzati come fonte di collegamento per altri mix per selezionare questo gruppo di funzioni slave come master.

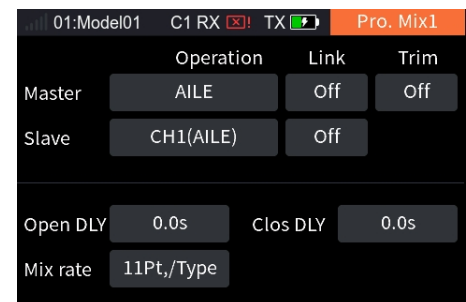
Configurazione:

Selezionare la casella funzione sotto Master Link, premere brevemente la rotella di scorrimento per passare da [NOR], [Off] o [REV].

Nota: NOR (normale) si riferisce a una chiamata in avanti, mentre REV (inverso) si riferisce a una chiamata inversa. Quando Master Link è impostato su Off, il volume di mixaggio delle altre funzioni non influirà su Slave.

Prendiamo come esempio l'impostazione del collegamento tra Mix1 e Mix2.

Mix1			Mix2		
Master	Func	ELEV	Master	Func	AILE
	Link	Off		Link	NOR o REV
Slave	Func	AILE	Slave	Func	THRO
	Link	NOR o REV		Collegamento	Off



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Trim master

Imposta le impostazioni di trim relative al

Master. Configurazione:

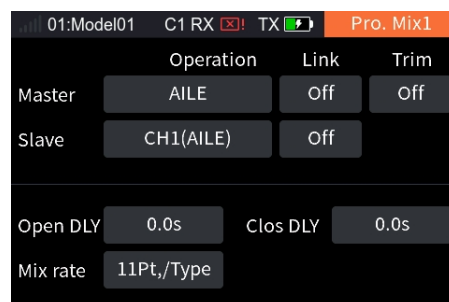
Selezionare la casella funzione sotto Master Trim, premere brevemente la rotella di scorrimento per passare da [Open] a [Off].

Nota: quando il trim è impostato su Open, le modifiche al trim master influiranno anche sullo slave. Quando è impostato su Off, le modifiche al trim master non influiranno sullo slave.

7.6.2 Pro. Mix - Ritardo di miscelazione

Imposta il tempo di ritardo per la condizione corrente dall'attivazione all'entrata in vigore per il ritardo di apertura o chiusura del Mix. Se è necessario impostare il ritardo del Mix per altre condizioni, passare ad altre condizioni prima delle impostazioni. Configurazione:

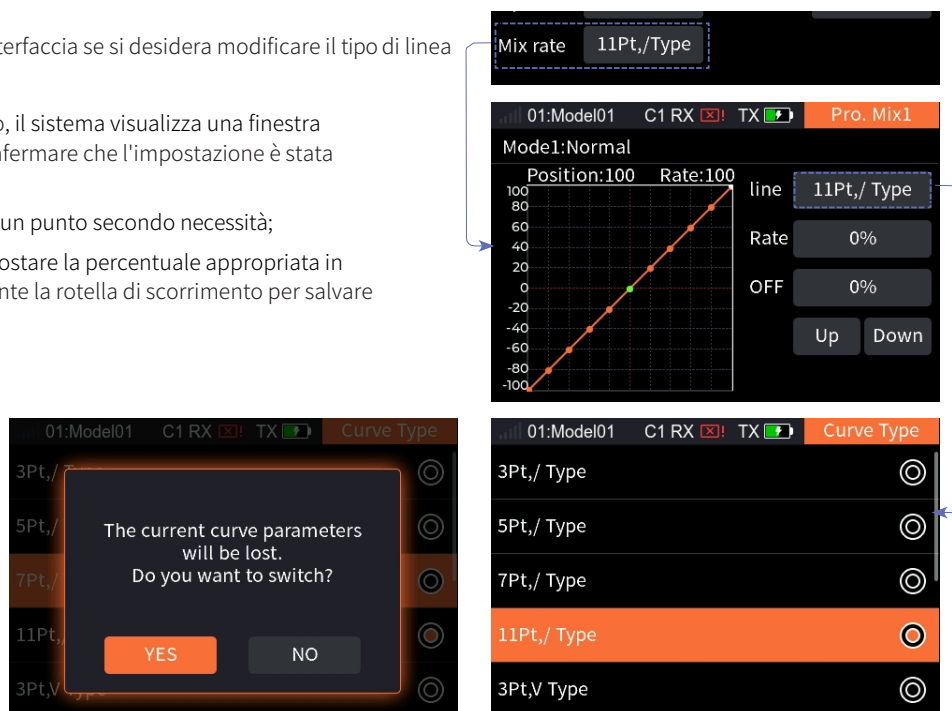
1. Selezionare [Open DLY] o [Clos DLY];
2. Ruotare la rotella per impostare il valore appropriato e premere brevemente la rotella per salvare le impostazioni.



7.6.3 Pro. Mix - Rapporto di miscelazione

Imposta il rapporto di miscelazione per il canale per la condizione corrente. Configurazione:

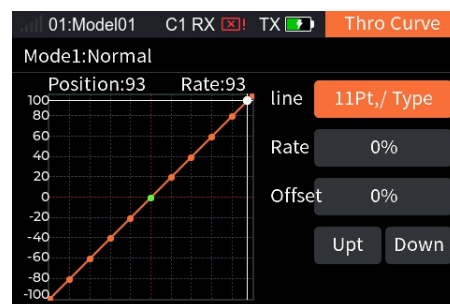
1. Selezionare [Linea] per accedere all'interfaccia se si desidera modificare il tipo di linea e la quantità dei punti;
2. Selezionare il tipo di curva appropriato, il sistema visualizza una finestra pop-up, quindi selezionare [Sì] per confermare che l'impostazione è stata eseguita correttamente;
3. Selezionare [Su] o [Giù] per impostare un punto secondo necessità;
4. Selezionare [Tasso] o [Riduzione], impostare la percentuale appropriata in base alle esigenze e premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.



7.7 Curva Thro

Questa funzione consente alla leva di comando dell'acceleratore di rispondere ai cambiamenti di velocità del motore in modo più prevedibile, per ottenere i migliori risultati nel controllo del motore. Diversi fattori di velocità di ingresso e uscita (fino a 11 punti) vengono impostati tramite curve multipunto. La curva dell'acceleratore funzionerà sui valori di input di tutte le leve di comando assegnate alla funzione dell'acceleratore prima del passaggio successivo (Func. Rate). La curva dell'acceleratore del modello multimotore funzionerà per tutte le leve di comando dell'acceleratore. Questa impostazione è per la condizione attuale. Per le impostazioni di altre condizioni, passare prima ad altre condizioni e poi eseguire le impostazioni.

Per questa funzione, fare riferimento a [7.6.3 Pro. Mix-Mixing Rate].



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.8 Logic SW

Un interruttore logico è un interruttore virtuale composto da 2 a 4 interruttori che si attivano o disattivano in base a una relazione matematica.

Se esiste una relazione logica matematica tra determinati comandi degli interruttori e gli altri due comandi degli interruttori, questa funzione può essere utilizzata per esprimere tale logica e utilizzarla come interruttore logico nel controllo. L'interruttore logico può essere selezionato in qualsiasi menu in cui è possibile assegnare gli interruttori.

Il sistema supporta l'impostazione di quattro gruppi di interruttori logici in totale. Esistono tre definizioni logiche tra due interruttori: [AND], [OR], [XOR].

[AND] Se l'interruttore 1 e l'interruttore 2 sono attivi, l'interruttore logico sarà acceso. Se l'interruttore 1 o l'interruttore 2 sono spenti, o se l'interruttore 1 e l'interruttore 2 sono entrambi spenti, l'interruttore logico è spento.

[OR] Se l'interruttore 1 o l'interruttore 2 sono attivi, oppure se l'interruttore 1 e l'interruttore 2 sono entrambi accesi, l'interruttore logico sarà acceso. Se l'interruttore 1 e l'interruttore 2 sono entrambi spenti, l'interruttore logico sarà spento.

[XOR] Se switch1 o switch2 sono attivi, l'interruttore logico sarà acceso, ma se switch1 e switch2 sono entrambi attivi o spenti, l'interruttore logico sarà spento.

Configurazione:

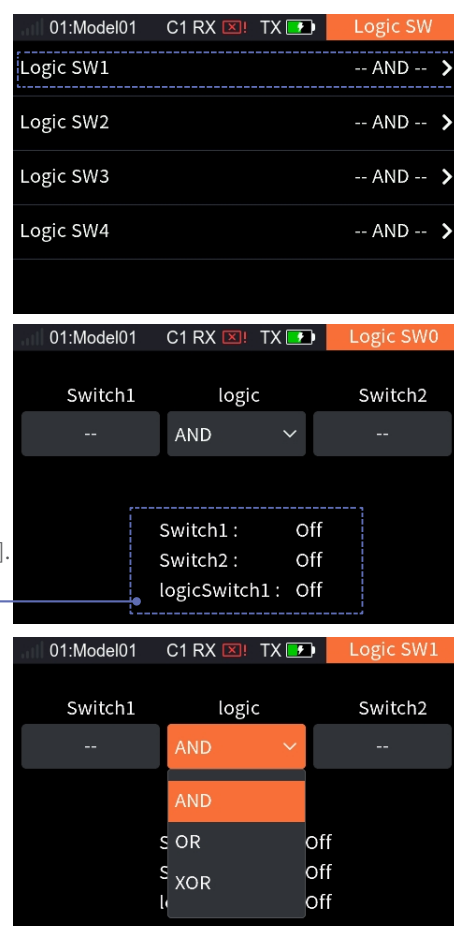
1. Selezionare l'interruttore logico che si desidera impostare e accedere all'interfaccia di impostazione;
2. Selezionare [Switch1] per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori, quindi selezionare l'interruttore appropriato e premere brevemente il pulsante EXIT per tornare indietro;
3. Selezionare [Switch2] per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori, quindi selezionare l'interruttore appropriato e premere brevemente il pulsante EXIT per tornare indietro;
4. Selezionare [logica], selezionare l'interruttore logico dalla casella a discesa visualizzata secondo necessità (per un elenco degli interruttori logici, fare riferimento alla tabella sottostante);
5. Azionare gli interruttori per assicurarsi che tutto funzioni come previsto.

Nota:

1. L'impostazione di un interruttore logico ha senso solo se è composto da diversi altri interruttori diversi.
2. Per l'impostazione degli interruttori, fare riferimento a [15. Assegnazione interruttori].

Interruttore		Interruttore logico		
Interruttore1	Interruttore 2	AND	OR	XOR
Off	Off	Off	Off	Off
Off	On	Off	On	On
On	Off	Off	On	On
On	On	On	On	Off

Per visualizzare gli stati di switch1, switch2 e interruttore logico1.

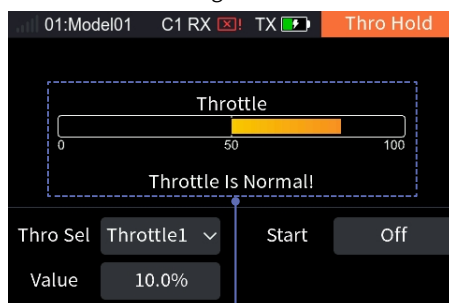


7.9 Blocco acceleratore

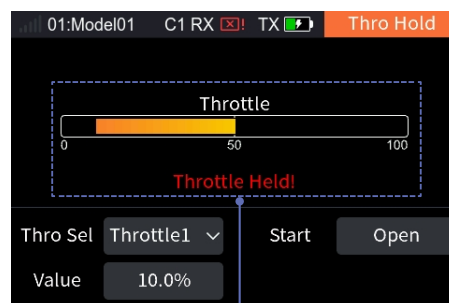
Il blocco rapido del valore di uscita del canale dell'acceleratore su un valore preimpostato tramite un interruttore può essere utile per l'atterraggio in rotazione o fungere da interruttore di blocco dell'acceleratore per bloccare la posizione dell'acceleratore in un punto sicuro durante la messa in servizio. Questa funzione non è valida quando l'interruttore Thro Cut è attivo. Quando il blocco dell'acceleratore è attivo, le miscele dell'acceleratore da altre funzioni non sono valide. La funzione dell'acceleratore viene emessa dopo le operazioni del canale (corsa, intervallo, normale e inverso e ritardo del canale) con i valori di blocco impostati. Anche le miscele della funzione dell'acceleratore su altre funzioni vengono messe in funzione utilizzando il valore.

Configurazione:

1. Selezionare l'acceleratore secondo necessità;
 - Il modello multimotore consente l'impostazione separata delle funzioni di blocco dell'acceleratore per Throttle 1, Throttle 2, Throttle 3 e Throttle 4.
2. Selezionare [Valore], scorrere la rotella per impostare il valore di mantenimento dell'acceleratore e premere brevemente la rotella per salvare le impostazioni;
3. Selezionare [Avvio] per accedere all'interfaccia Assegnazione interruttori, quindi selezionare il comando appropriato e premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.



Indica che la funzione di mantenimento dell'acceleratore è disattivata.



Indica che la funzione di mantenimento dell'acceleratore è attivata.

Nota: per l'impostazione degli interruttori, fare riferimento a [15. Assegnazione interruttori].

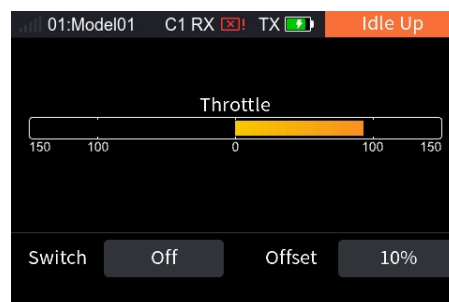
7.10 Aumento del minimo

Questa funzione può essere utilizzata per impostare la posizione di minimo dell'acceleratore, che può impedire lo spegnimento del motore quando lo stick dell'acceleratore è in una posizione inferiore. La posizione minima dell'acceleratore è definita dall'impostazione del valore di offset. Una volta attivata questa funzione, l'impostazione minima dell'acceleratore (punto di minimo) sarà determinata dal valore di offset mostrato in percentuale. Per motivi di sicurezza, questa funzione funzionerà solo quando lo stick dell'acceleratore è al di sotto della posizione inferiore (-20%). I valori di offset della velocità al minimo di -100-0-100 corrispondono a un fattore di rapporto dell'80%-100-120%. Il rapporto di controllo dell'acceleratore verrà moltiplicato per il fattore di rapporto corrispondente all'offset quando la velocità di minimo è abilitata per il funzionamento successivo (curva dell'acceleratore). Quando Thro Cut è abilitato, il blocco dell'acceleratore e questa funzione non sono validi.

Nel modello multimotore, l'interruttore del minimo viene riconosciuto solo nella posizione di controllo "acceleratore" (al di sotto del -20%) e l'acceleratore, l'acceleratore 2, l'acceleratore 3 e l'acceleratore 4 vengono calcolati quando il minimo è abilitato.

Configurazione:

1. Selezionare [Interruttore] per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori, quindi selezionare il comando corrispondente e premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni;
2. Selezionare [Offset], scorrere la rotella per impostare il valore di offset appropriato e premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.
 - Se il valore di offset è negativo, significa che la velocità al minimo sta aumentando. Quando il valore di offset è massimo, indica che lo stick dell'acceleratore è vicino all'acceleratore minimo.



Nota: per l'impostazione degli interruttori, fare riferimento a [15. Assegnazione interruttori].



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.11 Thro Cut

Questa funzione è un'impostazione speciale per motori a benzina. È possibile impostare l'interruttore Cut, la posizione Cut e la soglia Cut. Quando la leva di comando dell'acceleratore si trova all'interno della soglia Thro Cut, azionare l'interruttore Thro Cut per spegnere il motore.

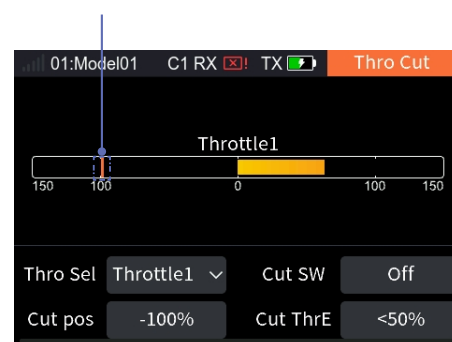
Il valore di uscita della funzione dell'acceleratore quando Thro Cut è attivo è il valore della posizione Thro Cut. Sarà limitato dalla funzione di inversione del canale e dalla funzione di intervallo del canale, e tutti gli altri volumi azionati sul canale corrispondente a questo acceleratore non saranno validi. Tuttavia, le altre funzioni di miscelazione dell'acceleratore continueranno a funzionare. Il modello multimotore può essere impostato con Thro Cut separatamente per acceleratore, acceleratore 2, acceleratore 3 e acceleratore 4.

Configurazione:

1. Selezionare l'acceleratore secondo necessità;
2. Selezionare [Cut SW] per accedere all'interfaccia Switch Allocation, quindi selezionare l'interruttore appropriato e premere brevemente il pulsante EXIT per tornare indietro;
3. Selezionare [Cut pos], scorrere la rotella per impostare la posizione di taglio appropriata e premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni;
4. Selezionare [Cut ThrE], scorrere la rotella per impostare la soglia di taglio appropriata e premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni;
5. Azionare l'interruttore per verificare che funzioni correttamente.

Nota: per l'impostazione dell'interruttore, fare riferimento a [15. Assegnazione interruttori].

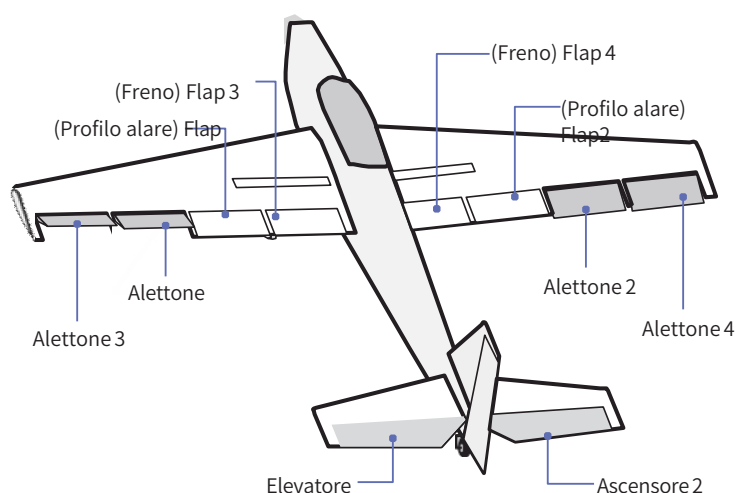
La barra arancione indica la posizione di taglio.



7.12 Alettone

Questa sezione illustra le impostazioni dell'alettone e la sua funzione di mix. Le impostazioni dei parametri di questa funzione sono valide per la condizione corrente. Per impostare un'altra condizione, è necessario prima cambiare la condizione.

Nota: a causa delle diverse strutture dei modelli (ad esempio, numero diverso di alettoni e flap), l'interfaccia della funzione corrispondente potrebbe essere diversa. Di solito, come esempio vengono descritti fino a quattro alettoni.



7.12.1 Differenziale alettone

Gli alettoni sinistro e destro dell'aeroplano o dell'aliante possono essere regolati indipendentemente. La regolazione differenziale degli alettoni può essere ottenuta impostando valori di alta e bassa velocità diversi per ciascun alettone.

Prendiamo come esempio l'impostazione Basso:

Selezionare [Basso], impostare le voci di velocità corrispondenti per il limite inferiore secondo necessità, premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.

Per l'impostazione Alta, fare riferimento ai passaggi di impostazione sopra indicati.

Alto indica il limite massimo di input, ovvero il limite massimo di controllo.



Basso indica il limite inferiore dell'input, ovvero il limite inferiore del controllo.

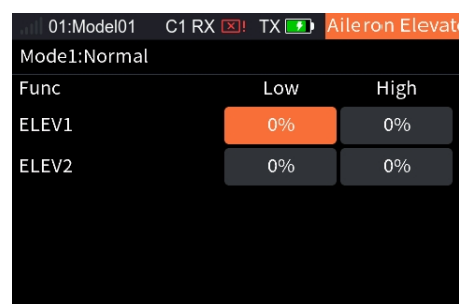
7.12.2 Alettone Elevatore

Imposta l'elevatore con la funzione alettone per migliorare le prestazioni di rollio del modello. Solo gli aeromodelli con due code di elevatore supportano questa funzione. È possibile impostare i valori di velocità alta e bassa dei due elevatori per muoversi con la funzione alettone.

Prendiamo come esempio l'impostazione Basso:

Selezionare [Basso], impostare le voci di velocità corrispondenti per il limite inferiore secondo necessità, premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.

Per l'impostazione Alta, fare riferimento ai passaggi di impostazione sopra indicati.



7.12.3 Alettone Camber Flap

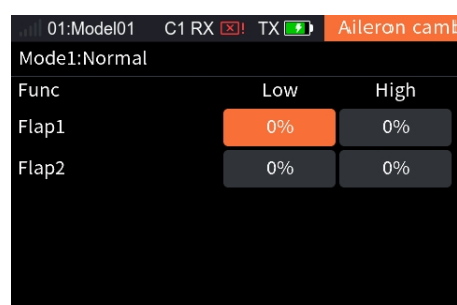
Questa funzione di mix viene utilizzata per impostare il collegamento tra il flap di camber e l'alettone in modo che il flap possa funzionare insieme all'alettone, migliorando così le caratteristiche di manovrabilità attorno all'asse longitudinale.

Nota: questa funzione è disponibile per i modelli con uno o più flap.

Prendiamo come esempio l'impostazione Bassa:

Selezionare [Basso], impostare le voci di velocità corrispondenti per l'estremità bassa secondo necessità, premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.

Per l'impostazione Alta, fare riferimento ai passaggi di impostazione sopra indicati.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.12.4 Alettone posteriore

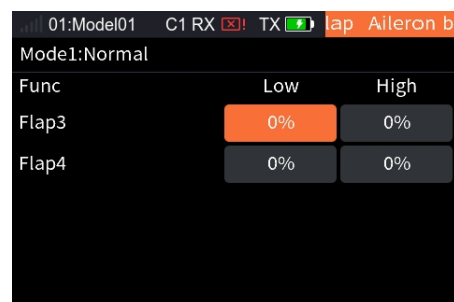
Questa funzione di mix viene utilizzata per impostare il collegamento tra il flap del freno e l'alettone in modo che il flap possa funzionare insieme all'alettone, migliorando così le caratteristiche di manovrabilità attorno all'asse longitudinale.

Nota: questa funzione è disponibile solo con 4 flap.

Prendiamo come esempio l'impostazione Bassa:

Selezionare [Basso], impostare le voci di velocità corrispondenti per la fascia bassa secondo necessità, premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.

Per l'impostazione Alta, fare riferimento ai passaggi di impostazione sopra indicati.



7.12.5 Alettoni all'elevatore

Di solito è necessaria una maggiore portanza sugli alettoni durante le virate/i rollio. Questa funzione consente di impostare il tasso di compensazione dell'elevatore durante il movimento dell'alettone, in modo che l'elevatore sia soggetto a una compensazione di trim in base al tasso impostato durante il movimento dell'alettone, evitando così l'abbassamento del muso dell'aeromodello.

Nota: se la struttura del modello è un velivolo senza coda (ala volante), l'alettone può essere utilizzato come elevatore. Questa impostazione influirà su tutte le superfici dell'elevatore e, nel caso di un velivolo senza coda, anche sulle superfici dell'alettone.

Prendiamo ad esempio l'impostazione DW Rate:

1. Selezionare [DW Rate], impostare le voci di tariffa corrispondenti per la fascia bassa secondo necessità, premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni;
2. Selezionare [Start SW] per accedere all'interfaccia Switch Allocation, quindi selezionare lo switch appropriato e premere brevemente il pulsante EXIT per tornare indietro.

Nota: per l'impostazione degli interruttori, fare riferimento a [15. Switch Allocation]. Per l'impostazione di Up Rate, fare riferimento ai passaggi di impostazione sopra indicati.



7.12.6 Alettone al timone

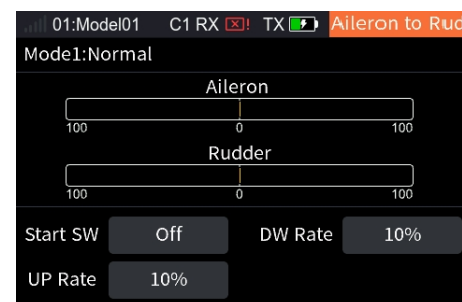
Questa funzione di mix viene utilizzata per impostare il collegamento tra il servo del timone e l'alettone. Questa funzione può essere impostata per ottenere una sterzata e un rollio più coordinati e flessibili attraverso il trim compensativo del servo dello sterzo durante il movimento dell'alettone.

Nota: quando sono presenti due timoni, entrambi i timoni 1 e 2 saranno interessati.

Prendiamo come esempio l'impostazione DW Rate:

1. Selezionare [DW Rate], impostare le voci di velocità corrispondenti per la fascia bassa secondo necessità, premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni;
2. Selezionare [Start SW] per accedere all'interfaccia Switch Allocation, quindi selezionare l'interruttore appropriato e premere brevemente il pulsante EXIT per tornare indietro.

Nota: per l'impostazione degli interruttori, fare riferimento a [15. Switch Allocation]. Per l'impostazione di Up Rate, fare riferimento ai passaggi di impostazione sopra indicati.



7.13 Timone

Questa sezione illustra le impostazioni del timone e la sua funzione di mix. Le impostazioni dei parametri di questa funzione sono valide per la condizione attuale. Per impostare un'altra condizione, è necessario prima cambiare la condizione.

Nota: a causa delle diverse strutture dei modelli (ad esempio, numero diverso di alettoni e flap), il menu delle funzioni corrispondente potrebbe essere diverso.

7.13.1 Timone LINK

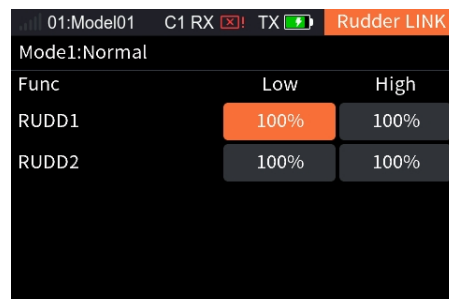
Questa funzione è applicabile al modello con winglet e viene utilizzata per regolare l'angolo del timone del winglet. I winglet vengono utilizzati per risolvere il problema del vortice alle estremità alari, riducendo così la resistenza indotta e migliorando l'efficienza. I winglet sono solitamente montati simmetricamente in verticale su entrambe le estremità alari o estesi verso l'esterno con una certa angolazione.

Le winglet aumentano l'allungamento effettivo senza aumentare in modo significativo il carico alare e il peso. Sebbene la resistenza indotta possa essere efficacemente ridotta estendendo l'ala, ciò aumenterà anche la resistenza parassita e la forza del carico alare, con un guadagno insignificante. Le winglet possono aumentare efficacemente l'allungamento senza aumentare l'apertura alare.

Nota: questa funzione è disponibile per il modello con tailless-2RUD. Prendiamo come esempio l'impostazione Bassa:

Selezionare [Basso], impostare le voci di velocità corrispondenti per la fascia bassa secondo necessità, premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.

Per l'impostazione Alta, fare riferimento ai passaggi di impostazione sopra indicati.



7.13.2 Timone su alettone

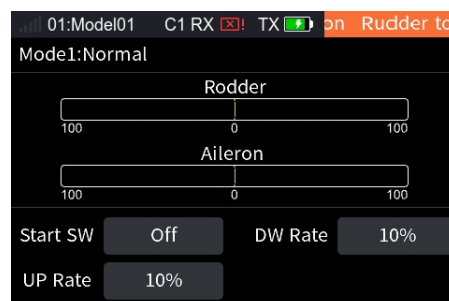
Questa funzione di mixaggio viene utilizzata per impostare il collegamento tra il timone e l'alettone. Viene utilizzata per regolare la velocità con cui tutte le superfici di controllo che influenzano il profilo alare cambiano in base al profilo alare. È possibile regolare i due lati (su/giù) e, allo stesso tempo, correggere l'effetto di queste superfici di controllo sulla direzione di volo.

Prendiamo come esempio l'impostazione DW Rate:

1. Selezionare [DW Rate], impostare le voci di tariffa corrispondenti per la fascia bassa secondo necessità, premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni;
2. Selezionare [Start SW] per accedere all'interfaccia Switch Allocation, quindi selezionare lo switch appropriato e premere brevemente il pulsante EXIT per tornare indietro.

Nota: per l'impostazione degli interruttori, fare riferimento a [15.

Assegnazione interruttori]. Per l'impostazione della velocità di salita, fare riferimento ai passaggi di impostazione sopra indicati.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.13.3 Timone al elevatore

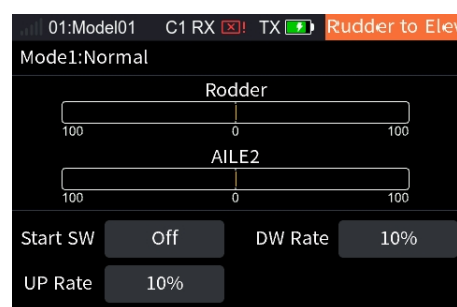
Questa funzione di mixaggio viene utilizzata per impostare il collegamento tra il timone e l'elevatore. Questa funzione viene utilizzata quando è necessario realizzare il collegamento tra l'elevatore e il timone, per correggere l'offset nella direzione di beccheggio quando il modello di aereo acrobatico sta virando e volando lateralmente. Per gli aerei senza coda, l'alettone 2 viene utilizzato per sostituire l'elevatore per ottenere la funzione di elevazione.

Prendiamo come esempio l'impostazione DW Rate:

1. Selezionare [DW Rate], impostare le voci di tariffa corrispondenti per la fascia bassa secondo necessità, premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni;
2. Selezionare [Start SW] per accedere all'interfaccia Switch Allocation, quindi selezionare lo switch appropriato e premere brevemente il pulsante EXIT per tornare indietro.

Nota: per l'impostazione degli interruttori, fare riferimento a [15.

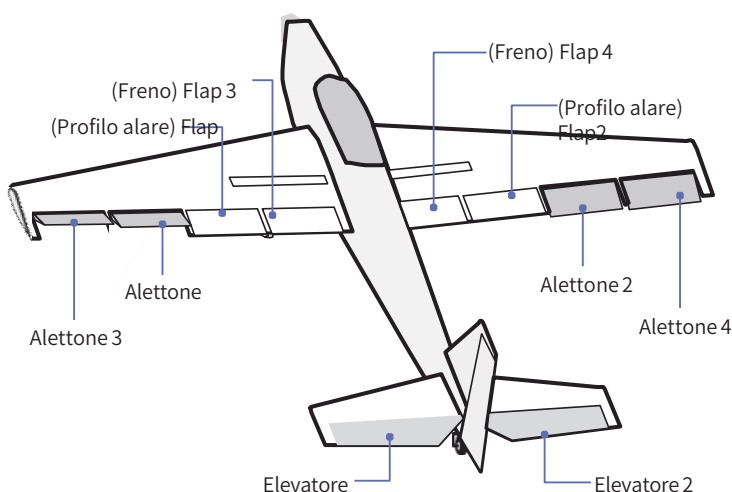
Assegnazione interruttori]. Per l'impostazione della velocità di salita, fare riferimento ai passaggi di impostazione sopra indicati.



7.14 Flap

Questa sezione introduce le impostazioni del flap e della sua funzione mix. Le impostazioni dei parametri di questa funzione sono per la condizione attuale. Per impostare un'altra condizione, è necessario prima cambiare la condizione.

Nota: a causa delle diverse strutture dei modelli (ad esempio, numero diverso di alettoni e flap), l'interfaccia della funzione corrispondente potrebbe essere diversa. Di solito, come esempio vengono descritti fino a quattro alettoni.



7.14.1 Impostazione flap

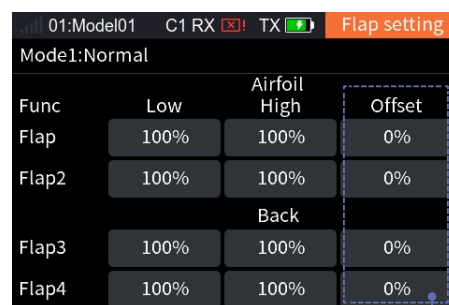
Questa funzione viene utilizzata per impostare separatamente le velocità massima e minima e l'offset dei flap, ovvero, per un modello con più flap, è possibile regolare indipendentemente la corsa di movimento verso l'alto e verso il basso dei flap e la posizione del punto neutro su ciascun flap.

Nota: il numero di voci della funzione flap dell'interfaccia è correlato ai modelli Wing through.

Prendiamo come esempio l'impostazione di Basso:

Selezionare [Basso], impostare le voci di velocità corrispondenti per il limite inferiore secondo necessità, premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.

Per l'impostazione Alta, fare riferimento alla procedura di impostazione sopra descritta.



L'offset indica che l'input che si centra sulla posizione neutra si sposterà verso il basso o verso l'alto in base al valore dell'offset.

7.14.2 Freno al profilo alare

Questa funzione di mix viene utilizzata per impostare il rapporto alto/basso dei flap dei freni rispetto ai flap aerodinamici. Viene utilizzata per regolare in modo indipendente l'escursione di movimento verso l'alto/verso il basso di più flap.

Nota: questa funzione è disponibile solo con 4 flap.

Prendiamo come esempio l'impostazione del rapporto DW:

Selezionare [DW Rate], impostare le voci di velocità corrispondenti per l'estremità bassa secondo necessità, premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.

Per l'impostazione Alta, fare riferimento alla procedura di impostazione sopra descritta.



7.14.3 Profilo alare all'elevatore

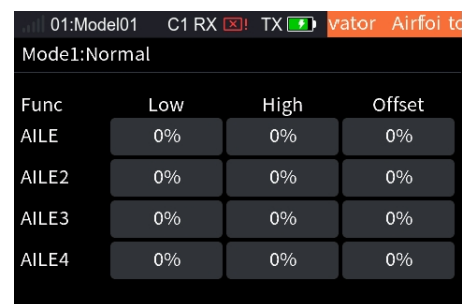
Questa funzione di mix viene utilizzata per impostare il collegamento tra il flap alare e l'elevatore. È possibile impostare una compensazione dell'elevatore per impedire all'aeromodello di andare in picchiata quando il flap alare viene azionato per rallentare.

Per i modelli con coda normale/coda a V/Ailvator (doppio elevatore), la funzione disponibile è solo Elevatore/Elevatore 2. Per quelli che hanno alettoni ma senza coda (non c'è la funzione elevatore, il numero di funzioni alettoni dipende dal numero effettivo di alettoni), impostare l'alettone come elevatore, in modo da utilizzare la funzione Profilo alare su elevatore.

Prendiamo come esempio l'impostazione Bassa:

Selezionare [Basso], impostare le voci di frequenza corrispondenti per la fascia bassa secondo necessità, premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.

Per l'impostazione di Alto, fare riferimento ai passaggi di impostazione sopra indicati.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.14.4 Freno alettone all'elevatore

Questa funzione di mix viene utilizzata per impostare il collegamento tra il flap del freno e l'elevatore. È possibile impostare un trim compensativo per l'elevatore per impedire all'aeromobile di immergersi quando il flap del freno viene azionato per rallentare.

Nota: questa funzione è disponibile solo con 4 flap.

Prendiamo come esempio l'impostazione Bassa:

Selezionare [Basso], impostare le voci di velocità corrispondenti per la fascia bassa secondo necessità, premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.

Per l'impostazione Alta, fare riferimento ai passaggi di impostazione sopra indicati.

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 Elevatore

Questa sezione illustra le impostazioni dell'elevatore e la sua funzione di mix. Le impostazioni dei parametri di questa funzione sono relative alla condizione corrente. Per impostare un'altra condizione, è necessario prima cambiare la condizione.

Note:

1. A causa delle diverse strutture dei modelli (ad esempio, numero diverso di alettoni e flap), il menu delle funzioni corrispondenti potrebbe essere diverso.
2. La modalità di movimento dell'alettone non è limitata nel collegamento di miscelazione dell'elevatore e dell'alettone.

7.15.1 Collegamento dell'elevatore

Questa funzione di mix viene utilizzata per regolare separatamente i tassi di salita e discesa degli elevatori sinistro e destro.

Prendiamo come esempio l'impostazione Bassa:

Selezionare [Basso], impostare le voci di velocità corrispondenti per la parte bassa secondo necessità, premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.

Per l'impostazione Alta, fare riferimento ai passaggi di impostazione sopra indicati.

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



7.15.2 Elevatore Alettone

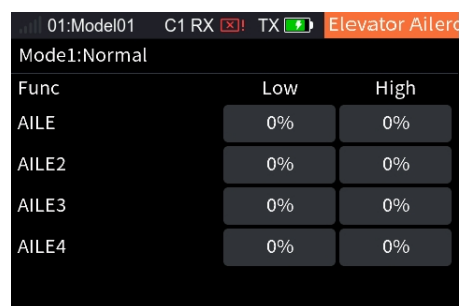
Questa funzione di mixaggio viene utilizzata per impostare il collegamento tra l'elevatore e l'alettone. Per i modelli con elevatore, l'elevatore può collegare l'alettone per muoversi in modo omodromico e aumentare la portanza. Per i modelli senza coda, è possibile utilizzare il comando principale dell'alettone 2 per collegare l'alettone in modo che si muova in modo omodromico e ottenere la funzione di salita e discesa.

Nota: questa funzione non è disponibile per i modelli con alettoni singoli. Per i modelli con alettoni multipli, il numero di funzioni alettoni dipende dal numero effettivo di alettoni.

Prendiamo come esempio l'impostazione Bassa:

Selezionare [Basso], impostare le voci di velocità corrispondenti per l'estremità bassa secondo necessità, premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.

Per l'impostazione Alta, fare riferimento ai passaggi di impostazione sopra indicati.



7.15.3 Elevatore al profilo alare

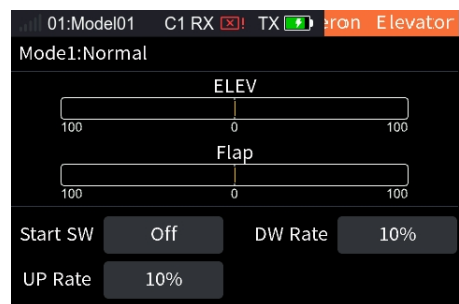
Questa funzione di mix viene utilizzata per impostare il collegamento tra l'elevatore e il flap alare. Quando questa funzione è abilitata, il controllo principale dell'elevatore/alettone 2 del modello influenzerà proporzionalmente il flap alare, aumentando così la portanza del modello.

Nota: per gli aerei senza coda, viene utilizzato l'alettone 2 invece dell'elevatore.

Prendiamo ad esempio l'impostazione DW Rate:

1. Selezionare [DW Rate], impostare le voci di tariffa corrispondenti per la fascia bassa secondo necessità, premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni;
2. Selezionare [Start SW] per accedere all'interfaccia Switch Allocation, quindi selezionare lo switch appropriato e premere brevemente il pulsante EXIT per tornare indietro.

Nota: per l'impostazione degli interruttori, fare riferimento a [15. Switch Allocation]. Per l'impostazione di High, fare riferimento ai passaggi di impostazione sopra indicati.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.15.4 Elevatore al freno

Questa funzione di mix viene utilizzata per impostare il collegamento tra l'elevatore e il flap del freno. Quando questa funzione è abilitata, il controllo master dell'elevatore/alettone 2 del modello di aereo influisce sui flap del freno nella velocità impostata, aumentando così la portanza del modello di aereo.

Nota: questa funzione è disponibile solo per i modelli con 4 flap. Per gli aerei senza coda, viene utilizzato l'alettone 2 al posto dell'elevatore.

Prendiamo come esempio l'impostazione del DW Rate:

1. Selezionare [DW Rate], impostare le voci di velocità corrispondenti per la parte bassa secondo necessità, premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni;
2. Selezionare [Start SW] per accedere all'interfaccia Switch Allocation, quindi selezionare l'interruttore appropriato e premere brevemente il pulsante EXIT per tornare indietro.

Nota: per l'impostazione degli interruttori, fare riferimento a [15.

Assegnazione interruttori]. Per l'impostazione di High, fare riferimento ai passaggi di impostazione sopra indicati.

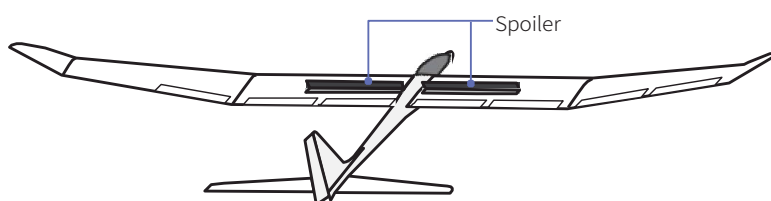


7.16 Spoiler

Lo spoiler, chiamato anche flap di decelerazione, consente di frenare rapidamente aumentando la pressione dell'aeromobile sul terreno durante la discesa. Allo stesso tempo, l'uso dello spoiler in volo consente anche di ottenere l'effetto di decelerazione dell'aeromobile. Questa funzione può essere utilizzata per impostare i movimenti verso l'alto e verso il basso di ciascuno spoiler e il collegamento tra spoiler ed elevatore. Se lo spoiler viene utilizzato durante la decelerazione, l'aeromobile tenderà a immergersi. Se il collegamento dell'elevatore è impostato, l'assetto di volo può essere controllato attraverso il trim compensativo dell'elevatore. L'impostazione dei parametri di funzione è per la condizione attuale. Per impostare un'altra condizione, è necessario prima cambiare la condizione.

Note:

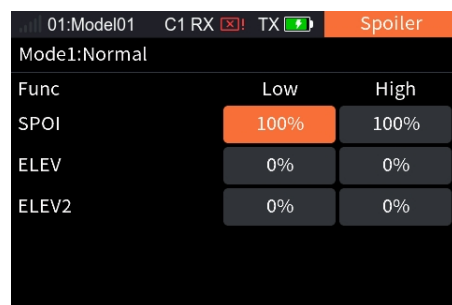
1. A causa delle diverse strutture dei modelli (ad esempio, numero diverso di alettoni), il menu delle funzioni corrispondente potrebbe essere diverso. Di solito, come esempio vengono descritti fino a quattro alettoni.
2. Se si tratta di un velivolo di tipo alare volante, la voce di impostazione dell'elevazione è alettone; in alternativa, utilizzare la funzione flap per aggiungere interfacce di impostazione per il velivolo.



Prendiamo come esempio l'impostazione Basso:

Selezionare [Basso], impostare le voci di frequenza corrispondenti per la fascia bassa secondo necessità, premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.

Per l'impostazione di Alto, fare riferimento ai passaggi di impostazione sopra indicati.



7.17 Butterfly

Questa funzione realizza la decelerazione regolando le velocità di alettoni, flap, spoiler ed elevatore, ovvero gli alettoni vengono sollevati e i flap abbassati contemporaneamente. Questa funzione è molto efficace quando il modello sta atterrando, ovvero riduce la velocità del modello, fornendo un maggiore margine di stallo all'estremità alare e riducendo così il rischio di stallo dell'estremità alare. Inoltre, viene generata una maggiore portanza alla radice dell'ala, consentendo una velocità di planata inferiore. L'impostazione dei parametri della funzione è valida per la condizione attuale. Per impostare un'altra condizione, è necessario prima cambiare la condizione.

Nota: questa funzione è disponibile per gli aerei con flap multipli.

Prendiamo come esempio l'impostazione Bassa:

1. Imposta le voci tariffarie corrispondenti secondo necessità, premi brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni;
2. Selezionare [Controllo] per accedere all'interfaccia Assegnazione interruttori, quindi selezionare l'interruttore appropriato e premere brevemente il pulsante EXIT per tornare indietro.

Nota: per l'impostazione degli interruttori, fare riferimento a [15. Assegnazione interruttori].

Per l'impostazione di altre funzioni, fare riferimento ai passaggi di impostazione sopra indicati.

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

7.18 Freno aerodinamico

Quando il modello di controllo è pronto per la discesa o l'atterraggio, è possibile utilizzare la funzione del freno aerodinamico per aiutare la decelerazione. Questa funzione si ottiene impostando i valori di offset degli alettoni, degli spoiler e degli elevatori.

I valori di offset di alettoni, flap, spoiler ed elevatori possono essere impostati in due set. Abilita/disabilita l'Airbrake e passa da un offset all'altro assegnando i comandi.

L'impostazione dei parametri di funzione è valida per la condizione corrente. Per impostare un'altra condizione, è necessario prima cambiare la condizione.

Note:

1. A causa delle diverse strutture dei modelli (ad esempio, numero diverso di alettoni), il menu delle funzioni corrispondente potrebbe essere diverso. Di solito, come esempio vengono descritti fino a quattro alettoni.
2. È possibile ottenere due rapporti di frenata impostando un interruttore a tre posizioni con due posizioni corrispondenti rispettivamente all'offset 1 e all'offset 2.

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

Tocca per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori per abilitare/disabilitare l'Airbrake.

Tocca per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori per passare da Offset1 a Offset2.

Tocca per accedere all'interfaccia di impostazione della velocità di frenata. Tocca per accedere all'interfaccia di impostazione del tasso di frenata.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.18.1 Velocità dell'aria

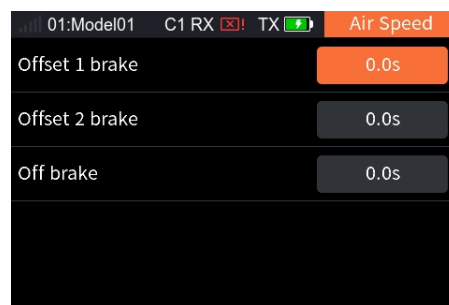
Imposta i parametri relativi alla funzione della velocità di frenata. È possibile impostare il tempo necessario per completare l'azione quando il freno è attivato e disattivato.

Più lungo è il tempo, più lenta sarà la velocità.

Prendiamo come esempio l'impostazione del freno Offset 1:

Selezionare [Freno offset 1], impostare il tempo appropriato in base alle esigenze, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.

Per l'impostazione dell'Offset 2 e del freno Off, fare riferimento alle fasi di impostazione sopra indicate.



7.18.2 Air Rate

Imposta gli offset di AILE, Flap, Spoiler ed Elevator per la condizione corrente. Per impostare un'altra modalità, è necessario prima cambiare la condizione.

Prendiamo come esempio l'impostazione dell'offset 1 del freno di AILE:

Selezionare la voce di velocità appropriata in base alle esigenze, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.

Per l'impostazione di altre funzioni, fare riferimento ai passaggi di impostazione sopra indicati.



7.19 Coda a V

Questa funzione viene utilizzata per regolare la velocità delle due pinne della coda a V nelle manovre di sterzata e beccheggio.

L'aeromodello con coda a V esegue i movimenti del timone e dell'elevatore tramite due servocomandi. In questo sistema, una delle code implementa la funzione del timone e l'altra quella dell'elevatore, corrispondenti rispettivamente a due canali.

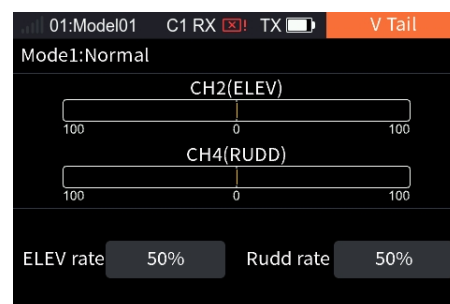
Quando viene implementata la funzione del timone, le due superfici di controllo si muovono in direzioni opposte. Quando viene implementata la funzione dell'elevatore, le due superfici di controllo si muovono nella stessa direzione. Questa interfaccia consente di impostare la velocità dell'elevatore e la velocità del timone, ovvero la velocità dell'elevatore serve a realizzare la funzione dell'elevatore e la velocità del timone serve a realizzare la funzione del timone.

L'impostazione dei parametri di funzione è valida per la condizione attuale. Per impostare un'altra condizione, è necessario prima cambiare la condizione.

Nota: questa funzione è disponibile per i modelli con coda a V.

Configurazione:

1. Selezionare [ELEV rate], quindi impostare un valore appropriato in base alle esigenze e premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni;
2. Selezionare [Rudd rate], quindi impostare un valore appropriato in base alle esigenze e premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.



7.20 NEEDL

La funzione ago acceleratore è impostata per alcuni modelli dotati di ago acceleratore. Questa funzione viene utilizzata per impostare la velocità di uscita del comando principale dell'ago acceleratore con un metodo a curva multipunto.

Ad esempio, se è necessario collegare un acceleratore a un ago, è possibile assegnare l'ago dell'acceleratore controllato dalla leva dell'acceleratore e realizzare il controllo della leva dell'acceleratore sull'ago impostando la curva.

Le fasi di impostazione dell'ago dell'acceleratore sono simili alle fasi di impostazione della curva dell'acceleratore. Fare riferimento alle impostazioni correlate di [7.7 Curva dell'acceleratore].

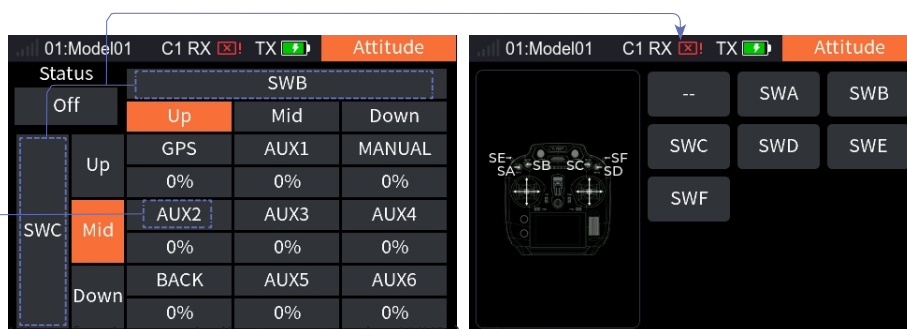
Nota: per accedere a questa funzione, è necessario andare su [Menu di base] > [Impostazioni modello] > [Tipo di modello] > [Opzionale] e selezionare [NEEDL].

7.21 Assetto

Questa funzione consente di impostare fino a 9 valori di uscita per i canali assegnati alle funzioni di assetto. Il valore di uscita del canale può essere commutato tramite l'interruttore combinato impostato.

Configurazione:

1. Selezionare [Attitude] per accedere all'interfaccia di impostazione;
2. Selezionare la casella di funzione con "--" per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori. Selezionare un interruttore che si desidera impostare o attivare il controllo corrispondente, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento per confermare l'impostazione, quindi premere brevemente il pulsante EXIT per tornare all'interfaccia precedente. Dopo aver assegnato questi due interruttori, la funzione e il suo valore di uscita sono controllati dall'interruttore combinato;
3. Selezionare [Status] > [On] per abilitare la funzione;
4. Scorrere la rotella per selezionare l'elemento della funzione che deve essere rinominare. Il sistema visualizzerà un'interfaccia di rinomina, è possibile impostare il nome appropriato e quindi selezionare  per tornare all'interfaccia precedente;
5. Se è necessario modificare il valore della velocità, scorrere la rotella per selezionare la voce della velocità che si desidera modificare e impostare il valore appropriato. Una volta completate le impostazioni, premere brevemente il pulsante EXIT per tornare indietro.



L'interfaccia sopra indicata mostra che AUX2 è attivo.



Note:

1. Il valore della velocità indica l'uscita in percentuale di un canale.
2. È possibile assegnare solo un interruttore a levetta.
3. Questa funzione non è disponibile per i modelli di alianti.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8. Impostazioni delle funzioni esclusive dell'elicottero

Questo capitolo introduce le impostazioni delle funzioni dell'elicottero principalmente in condizioni predefinite. Dopo aver impostato i parametri relativi al modello tramite [Menu di base]>[Impostazioni modello], è possibile accedere al modello per impostare le funzioni relative al modello tramite [Menu principale]>[Menu modello].

Nota: l'interfaccia delle funzioni può variare in base alle diverse configurazioni del modello.



8.1 Monitor CH

Per questa funzione, fare riferimento a [7.1 Monitor CH].

8.2 Condizione

Per questa funzione, fare riferimento a [7.2 Condizione].

8.3 Frequenza funzione

Per questa funzione, fare riferimento a [7.3 Func. Rate].

8.4 DR

Per questa funzione, fare riferimento a [7.4 DR].

8.5 Offset CH

Per questa funzione, consultare [7.5 Offset CH].

8.6 Pro. Mix

Per questa funzione, consultare [7.6 Pro. Mix].



8.7 Curva Thro

Per questa funzione, consultare [7.7 Curva di risposta].

8.8 Logic SW

Per questa funzione, fare riferimento a [7.8 Logic SW].

8.9 Aumento del minimo

Per questa funzione, fare riferimento a [7.10 Aumento del minimo].

8.10 Thro Cut

Per questa funzione, consultare [7.11 Thro Cut].

8.11 NEEDL

Per questa funzione, consultare [7.20 NEEDL].

8.12 Thro Hold

Per questa funzione, fare riferimento a [7.9 Thro Hold].



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

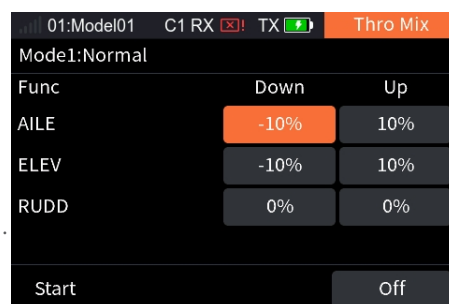
8.13 Thro Mix

Nelle condizioni attuali, impostare gli alettoni, l'elevazione e il timone dell'elicottero sul tasso di mix dell'acceleratore. Viene utilizzato per coordinare i movimenti di volo dell'elicottero in tutte le direzioni (avanti, indietro, sinistra e destra) per compensare l'effetto della manipolazione del piatto ciclico sul motore durante il funzionamento degli alettoni, dell'elevazione e del timone.

Configurazione:

1. Imposta la voce tariffaria come necessario, premi brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni;
2. Selezionare [Start] per accedere all'interfaccia Switch Allocation, quindi selezionare lo switch appropriato e premere brevemente il pulsante EXIT per tornare indietro.

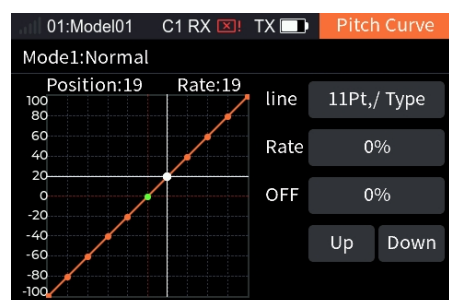
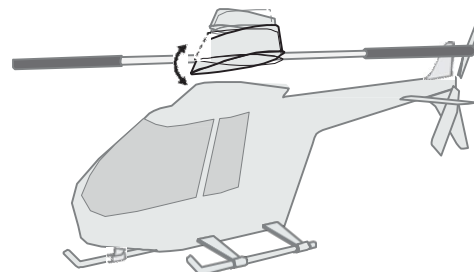
Nota: per l'impostazione degli interruttori, fare riferimento a [15. Assegnazione interruttori].



8.14 Curva di passo

Nelle condizioni attuali, regolare la curva di movimento del passo dell'elicottero in modo che corrisponda alla potenza dell'acceleratore per ottenere le migliori condizioni di volo. Per impostare un'altra condizione, è necessario prima cambiare la condizione. È possibile ottenere diversi rapporti di potenza tramite impostazioni lineari multipunto (fino a 11 punti).

Per questa funzione, fare riferimento a [7.6.3 Pro. Mix-Mixing Rate].



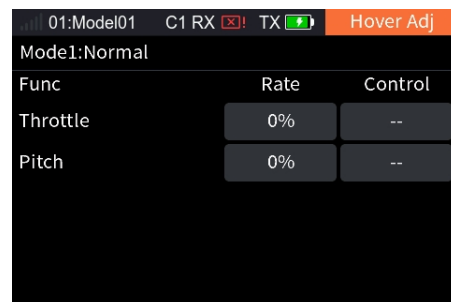
8.15 Regolazione hover

Nelle condizioni attuali, per consentire all'elicottero di librarsi facilmente regolando la velocità dell'acceleratore e il passo. Per impostare un'altra condizione, è necessario prima cambiare la condizione.

Configurazione:

1. Impostare l'acceleratore o il passo dell'elemento di velocità secondo necessità, premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni;
2. Selezionare il comando dell'acceleratore per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori, quindi selezionare l'interruttore appropriato e premere brevemente il pulsante EXIT per tornare indietro;
3. Selezionare il comando del passo per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori, quindi selezionare l'interruttore appropriato e premere brevemente il pulsante EXIT per tornare indietro.

Nota: per il controllo della funzione è possibile impostare solo una manopola.



8.16 Giroscopio

Impostare il valore di uscita del canale giroscopio.

Il sistema è preimpostato con due modalità giroscopio (è possibile impostare il numero di giroscopi tramite [Menu base]>[Impostazioni modello]>[Tipo di modello]>[Opzionale]). È possibile regolare la sensibilità di uscita del canale giroscopio.

L'impostazione dei parametri della funzione è valida per la condizione attuale. Per impostare un'altra condizione, è necessario prima cambiare la condizione.

Configurazione:

1. Selezionare il giroscopio che si desidera impostare e impostare un valore di sensibilità appropriato in base alle esigenze.
2. Selezionare [USE], premere brevemente la rotella di scorrimento per passare da [Off] a [On].
3. Premere brevemente il pulsante EXIT per tornare indietro.



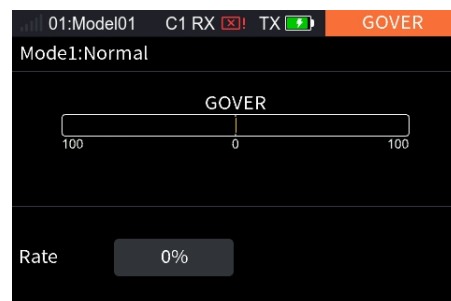
Visualizza il valore di sensibilità del giroscopio.

8.17 Governatore

Impostare il valore di uscita del canale Regolatore per regolare il numero di giri al minuto dell'elica dell'elicottero e rendere il volo più stabile. L'impostazione dei parametri di funzione è valida per la condizione attuale. Per impostare un'altra condizione, è necessario prima cambiare la condizione.

Configurazione:

1. Selezionare [Rate], impostare il valore della velocità dell'elica secondo necessità;
2. Premere brevemente il pulsante EXIT per tornare indietro.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

9. Impostazione delle funzioni esclusive del multicottero

Questo capitolo illustra le impostazioni delle funzioni del multicottero principalmente nelle condizioni predefinite. Dopo aver impostato i parametri relativi al modello tramite [Menu di base]>[Impostazioni modello], è possibile accedere al menu Modello per impostare le funzioni relative al modello tramite [Menu principale]>[Menu Modello].

9.1 Monitor CH

Per questa funzione, fare riferimento a [7.1 Monitor CH].

9.2 Condizione

Per questa funzione, fare riferimento a [7.2 Condizione].

9.3 Func. Rate

Per questa funzione, fare riferimento a [7.3 Frequenza di funzionamento].

9.4 DR

Per questa funzione, consultare [7.4 DR].

9.5 Offset CH

Per questa funzione, fare riferimento a [7.5 Offset CH].

9.6 Pro. Mix

Per questa funzione, fare riferimento a [7.6 Pro. Mix].

9.7 Curva Thro

Per questa funzione, consultare [7.7 Curva di risposta].

9.8 Logic SW

Per questa funzione, consultare [7.8 Logic SW].



9.9 Assetto

Per questa funzione, consultare [7.21 Assetto].

9.10 Mantenimento della portata

Per questa funzione, consultare [7.9 Thro Hold].



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

10. Impostazione funzione esclusiva auto

Questo capitolo illustra le impostazioni delle funzioni dell'auto principalmente nelle condizioni predefinite. Dopo aver impostato i parametri relativi al modello tramite [Menu di base]>[Impostazioni modello], è possibile accedere al Modello per impostare le funzioni relative al modello tramite [Menu principale]>[Menu Modello].

Interfaccia del modello di auto con humvee:



Interfaccia del modello di auto con cingoli:



10.1 Monitor CH

Per questa funzione, fare riferimento a [7.1 Monitor CH].

10.2 Condizione

Per questa funzione, fare riferimento a [7.2 Condizione].

10.3 Frequenza di funzionamento

Per questa funzione, fare riferimento a [7.3 Frequenza di funzionamento].

10.4 DR

Per questa funzione, fare riferimento a [7.4 DR].

10.5 Offset CH

Per questa funzione, fare riferimento a [7.5 Offset CH].

10.6 Pro. Mix

Per questa funzione, fare riferimento a [7.6 Pro. Mix].



10.7 Curva Thro

Per questa funzione, consultare [7.7 Curva di risposta].

10.8 Logic SW

Per questa funzione, consultare [7.8 Logic SW].

10.9 ABS

Questa funzione può essere utilizzata per impostare la frenata a impulsi, ovvero i freni vengono rilasciati periodicamente quando viene attivata la frenata, per evitare slittamenti, derive o sottosterzi dovuti al bloccaggio delle ruote.

Nota: questa funzione è disponibile per il modello Humvee.

[Stato]: per attivare o disattivare la funzione ABS, premere brevemente la rotella di scorrimento per passare da [On] a [Off].

[Recupero]: per impostare la riduzione della pressione frenante ad ogni impulso tra 0% e 100%. Il valore predefinito è 50%. Quando il valore è impostato su 60%, il sistema ridurrà la pressione frenante del 60% ad ogni impulso in tempo reale quando viene attivata la frenata.

[Ritardo]: per impostare il tempo che intercorre tra l'attivazione del freno a impulsi e l'effettivo funzionamento del freno a impulsi tra 0% e 100%. Il valore predefinito è 0%. Più alto è il valore, più lentamente avrà effetto la funzione di frenata a impulsi. Quando il valore è impostato su 0%, non c'è ritardo, ovvero la funzione di frenata a impulsi ha effetto immediatamente quando viene attivata la frenata. Quando il valore è impostato su 100%, il ritardo è di 2 secondi.

[Ciclo]: viene utilizzato per impostare l'intervallo tra gli impulsi. L'intervallo di impostazione è compreso tra il 20% e il 100%. Il valore predefinito è 50%. Maggiore è il valore, maggiore è l'intervallo tra gli impulsi. Il valore 100% indica che l'intervallo è 0,5 s.

[Punto]: viene utilizzato per impostare la posizione iniziale della funzione di frenata a impulsi. L'intervallo di impostazione è compreso tra il 20% e il 100%. Il valore predefinito è 30%. Maggiore è il valore, più vicina è la posizione dello stick che attiva la funzione di frenata a impulsi alla posizione di frenata completa. 0%-100% è l'intera escursione di movimento del comando dell'acceleratore.

[Duty]: per impostare la durata del ciclo di frenata-rilascio nella frenata a impulsi tra -4 e +4. Impostazione predefinita: 0. Quando il valore viene modificato, la durata del picco e del minimo dell'onda quadra dell'impulso di frenata cambia di conseguenza. È possibile regolare il rapporto tra frenata e rilascio. Il rapporto è 1:1 quando la durata del ciclo è impostata su "0". Il rapporto è 1:2 quando la durata del ciclo è impostata su "1". Il rapporto è 2:1 quando la durata del ciclo è impostata su "-1".

Prendendo come esempio l'impostazione [Recupero]:

Selezionare [Recupero], impostare il valore appropriato in base alle esigenze e premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.

Per l'impostazione di altre funzioni, fare riferimento alla procedura di impostazione sopra descritta.

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



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

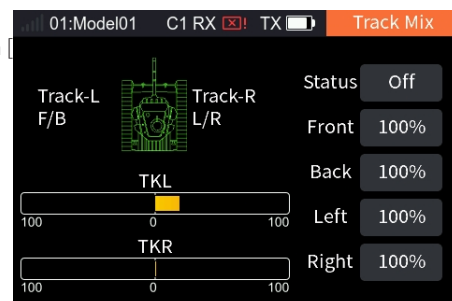
10.10 Mix traccia

Quando questa funzione è abilitata, il comando corrispondente alla traccia sinistra può controllare le variazioni delle tracce sinistra e destra alla stessa velocità per avanzare e arretrare, mentre il comando corrispondente alla traccia destra può controllare le variazioni delle tracce sinistra e destra a velocità inversa per girare a sinistra e a destra. Le velocità di avanzamento, arretramento, svolta a sinistra e a destra possono essere impostate nel menu delle funzioni.

Nota: questa funzione è disponibile per il modello a binario.

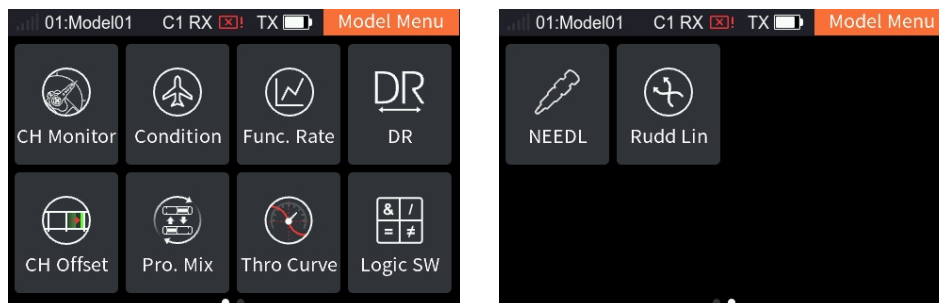
Configurazione:

1. Selezionare [Stato] e premere brevemente la rotella di scorrimento per passare da [On] a [Off].
2. Regolare i valori percentuali per la marcia avanti, la retromarcia, la svolta a sinistra e la svolta a destra secondo necessità, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.



11. Impostazione delle funzioni esclusive della nave

Questo capitolo illustra le impostazioni delle funzioni di Ship principalmente nelle condizioni predefinite. Dopo aver impostato i parametri relativi al modello tramite [Menu di base]>[Impostazioni modello], è possibile accedere al Modello per impostare le funzioni relative al modello tramite [Menu principale]>[Menu Modello].



11.1 Monitor CH

Per questa funzione, fare riferimento a [7.1 Monitor CH].

11.2 Condizione

Per questa funzione, fare riferimento a [7.2 Condizione].

11.3 Func. Rate

Per questa funzione, fare riferimento a [7.3 Frequenza di funzionamento].

11.4 DR

Per questa funzione, fare riferimento a [7.4 DR].

11.5 Offset CH

Per questa funzione, fare riferimento a [7.5 Offset CH].

11.6 Pro. Mix

Per questa funzione, consultare [7.6 Pro. Mix].



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

11.7 Curva Thro

Per questa funzione, consultare [7.7 Curva di risposta].

11.8 Logic SW

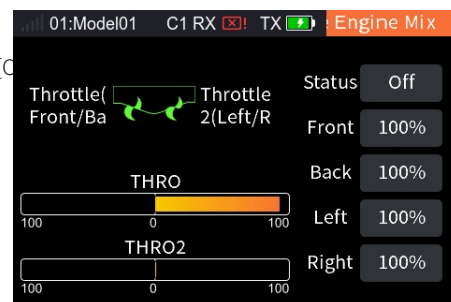
Per questa funzione, consultare [7.8 Logic SW].

11.9 Mix doppio motore

Questa funzione è abilitata quando il modello di nave è dotato di doppio motore senza timoni. La funzione di miscelazione doppio motore consente di controllare l'avanzamento/arretramento o la virata a sinistra/destra della nave.

Configurazione:

1. Selezionare [Stato], premere brevemente la rotella di scorrimento per passare da [On] a [Off];
2. Regolare i valori percentuali per la marcia avanti, la retromarcia, la svolta a sinistra e la svolta a destra secondo necessità, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.

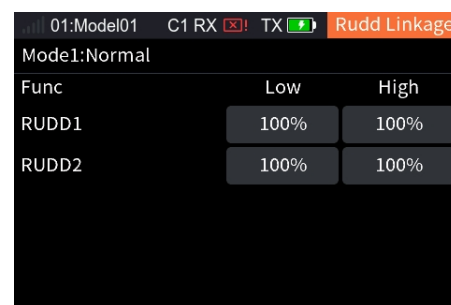


11.10 Collegamento del timone

Questa funzione si attiva quando il modello di nave ha due motori con due timoni per realizzare l'uscita del collegamento del timone. L'impostazione dei parametri della funzione è per la condizione attuale. Per impostare un'altra condizione, è necessario prima cambiare la condizione.

Configurazione:

1. Selezionare la voce di velocità corrispondente;
2. Impostare la velocità alta e bassa secondo necessità, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.



11.11 NEEDL

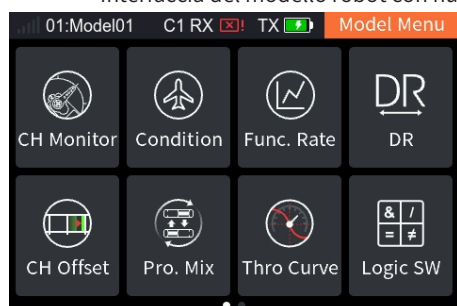
Per questa funzione, fare riferimento a [7.20 NEEDL].



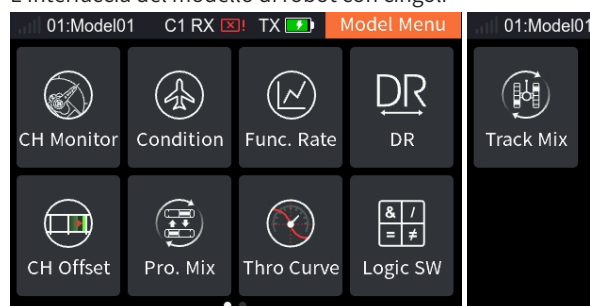
12. Impostazioni delle funzioni esclusive del robot

Questo capitolo illustra le impostazioni delle funzioni del robot principalmente nelle condizioni predefinite. Dopo aver impostato i parametri relativi al modello tramite [Menu di base]>[Impostazioni modello], è possibile accedere al modello per impostare le funzioni relative al modello tramite [Menu principale]>[Menu modello].

Interfaccia del modello robot con humvee



L'interfaccia del modello di robot con cingoli



12.1 Monitor CH

Per questa funzione, fare riferimento a [7.1 Monitor CH].

12.2 Condizione

Per questa funzione, fare riferimento a [7.2 Condizione].

12.3 Frequenza di funzionamento

Per questa funzione, fare riferimento a [7.3 Frequenza di funzionamento].

12.4 DR

Per questa funzione, fare riferimento a [7.4 DR].

12.5 Offset CH

Per questa funzione, consultare [7.5 Offset CH].

12.6 Pro. Mix

Per questa funzione, fare riferimento a [7.6 Pro. Mix].



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

12.7 Curva Thro

Per questa funzione, fare riferimento a [7.7 Thro Curve].

12.8 Logic SW

Per questa funzione, fare riferimento a [7.8 SW logico].

12.9 Mixaggio tracce

Per questa funzione, consultare [10.10 Mixaggio tracce].



13. Menu RX

Questa sezione illustra principalmente le funzioni relative al ricevitore, che possono essere utilizzate per configurare varie funzioni prima che il ricevitore sia pronto per l'uso.

13.1 Configurazione del binding

Per le operazioni di configurazione dettagliate, fare riferimento a [4.2 对码].

13.2 Failsafe

La funzione di sicurezza viene utilizzata quando il ricevitore perde il segnale radio e non è più controllabile. Il ricevitore esegue l'uscita del canale in base al valore di sicurezza impostato per proteggere la sicurezza del modello e del personale.

Per il segnale i-BUS/PPM/PWM. Può essere impostato su Nessuna impostazione, Nessuna uscita o Con uscita.

[Non impostato]: il sistema di sicurezza non è stato impostato e non vi è alcuna uscita in caso di perdita di controllo. [Nessuna uscita]: nessuna uscita per il canale i-BUS/PPM/PWM.

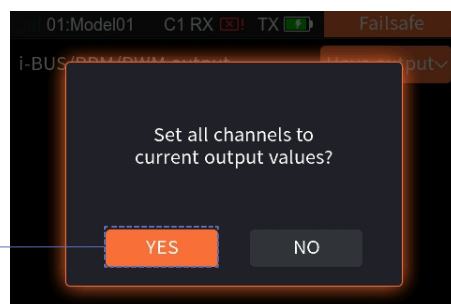
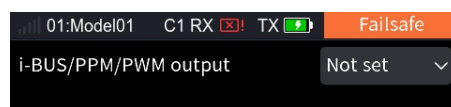
[Uscita presente]: il canale i-BUS/PPM/PWM emette rispettivamente il valore impostato. È possibile impostare un valore rispettivamente per ciascun canale da 1 a 16. Per impostazione predefinita, questo valore corrisponde alla lettura dell'uscita del canale corrente.

Configurazione:

- Andare su Home > Menu principale > Menu RX, selezionare Failsafe, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento per accedere.
- Impostare tutti i canali.
 - Selezionare Have output, premere brevemente la rotella di scorrimento e il sistema visualizzerà un'interfaccia di richiesta;
 - Regolare i comandi corrispondenti nelle posizioni desiderate e tenerli premuti se necessario.
 - Selezionare Sì nell'interfaccia pop-up e premere nuovamente brevemente la rotella di scorrimento per completare l'impostazione di sicurezza per tutti i canali.
- Se necessario, continuare a impostare i singoli canali.
 - Selezionare il canale da impostare, premere brevemente la rotella di scorrimento.
 - Selezionare il valore appropriato o regolare il comando corrispondente nella posizione desiderata e mantenerlo premuto. Premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.

Note:

- Poiché le informazioni del segnale S.BUS contengono bit di flag di sicurezza, le informazioni di sicurezza possono essere trasmesse ai dispositivi successivi tramite i bit di flag di sicurezza anziché tramite lo stato Nessuna uscita. I dispositivi successivi rispondono in base alle informazioni analizzate per i bit di flag di sicurezza.
- Per il segnale PWM/PPM/i-BUS senza bit di flag di sicurezza, supporta l'impostazione del segnale di uscita su OFF in caso di sicurezza, trasmettendo le informazioni di sicurezza ai dispositivi successivi tramite lo stato Nessuna uscita.
- Non è impostato di default, quindi il ricevitore non emetterà alcun segnale in caso di perdita del segnale RC.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

13.3 Sensore

Questa funzione può visualizzare le informazioni del sensore ricevute dal ricevitore sul trasmettitore. Il trasmettitore e il ricevitore comunicano tramite un collegamento ANT-2-Way e tutti i sensori collegati al ricevitore possono trovare le informazioni corrispondenti in questo menu di funzione.

13.3.1 Visualizza sensori

Questo elenco mostra tutti i dati dei sensori collegati a questo dispositivo trasmettitore, inclusi ID sensore, tipo e valore in tempo reale.

[Tipo]: per mostrare il tipo di sensore. [ID]: per visualizzare il numero del sensore.

Per impostazione predefinita, il numero zero nell'elenco include la tensione TX, la tensione RX, la potenza del segnale, RSSI, rumore e SNR. Il numero 1 è il primo sensore esterno collegato al ricevitore e così via, fino a un totale di 15 sensori.

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

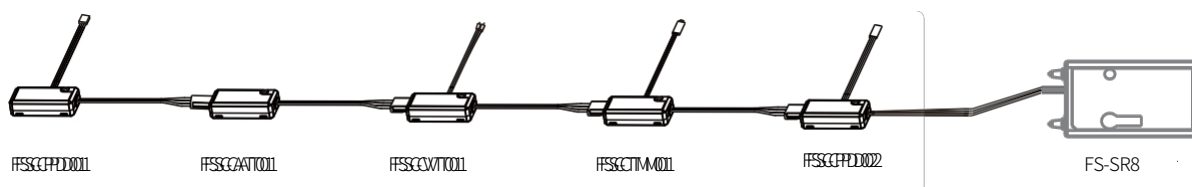
[Valore]: per visualizzare i dati restituiti da un sensore. Supporta i sensori della serie i-BUS: FS-CAT01 (altitudine), FS-CPD01 (velocità/magnetico), FS-CPD02 (velocità/luce), FS-CVT01 (tensione), FS-CTM01 (temperatura) e FS-CGPS01 (GPS).

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	✓

indica che questo sensore è visualizzato nella pagina Home e può essere impostato seguendo questi passaggi: [Menu RX] > [Imposta sensore] > [Visualizzazione Home] > [Si].

i- Schema di collegamento del sensore serie BUS:

Prendendo come esempio il ricevitore FS-SR8 associato al trasmettitore FS-ST16, il sensore è collegato al connettore SENS dell'FS-SR8. Se sono collegati più sensori contemporaneamente, il sensore successivo può essere collegato al connettore IN del sensore precedente.



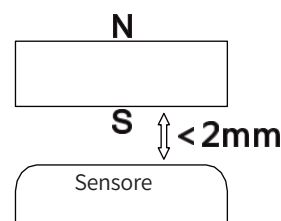
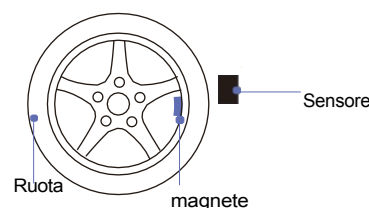
Sensore di velocità (FS-CPD01, FS-CPD02)

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

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

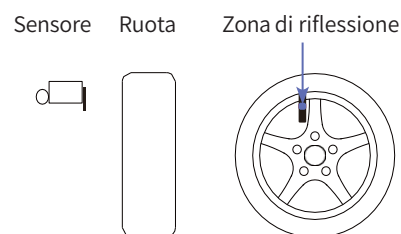
Sensore di velocità a induzione magnetica (FS-CPD01)

1. Collegare il sensore FS-CPD01 al ricevitore o ad altri sensori collegati al ricevitore utilizzando lo stesso metodo illustrato sopra;
2. Posizionare il sensore accanto al magnete, che è fissato nella posizione della rotazione assiale da testare (ad esempio all'interno del mozzo della ruota del modellino di auto);
3. Posizionare il sensore a una distanza massima di 2 mm dal magnete, con il polo sud o nord del magnete parallelo al sensore;
4. Accendere il trasmettitore e selezionare [Sensore] > [Visualizza sensore]. Girare l'ingranaggio. Quando nella colonna [Tipo] compare "RPM" e il valore RPM (0 giri/min) nella colonna [Valore] cambia, l'installazione è stata completata con successo. In caso contrario, ripetere i passaggi precedenti.



Sensore di velocità a induzione luminosa (FS-CPD02)

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



Sensore di temperatura (FS-CTM01)

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

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

Sensore di tensione (FS-CVT01)

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

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



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

13.3.2 Impostazione dei sensori

Questa sezione descrive come configurare i sensori visualizzati nella pagina Home 2, inclusi l'attivazione dell'allarme dei sensori e i valori di allarme alto e basso.

[Seleziona sensore]: consente di selezionare il sensore che deve essere impostato e visualizzato nella pagina Home 2.

[Visualizzazione Home]: imposta se il sensore corrente deve essere visualizzato nella pagina principale. Nella pagina Home è possibile visualizzare un massimo di 4 sensori; se ne vengono selezionati più di 4, apparirà un messaggio pop-up con il testo "Non è possibile visualizzare più di quattro sensori!".

[Allarme]: utilizzato per impostare se abilitare gli allarmi del sensore. Una volta abilitati, è possibile impostare il valore di allarme basso o il valore di allarme alto.

Introdurre l'impostazione dei parametri correlati utilizzando come esempio la tensione del trasmettitore.

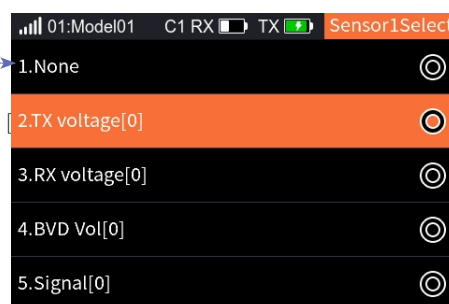
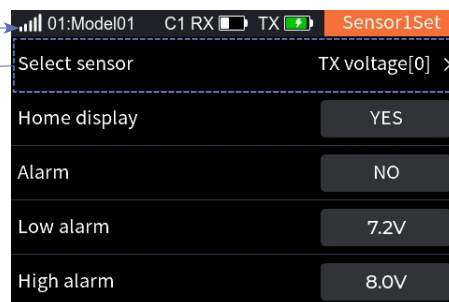
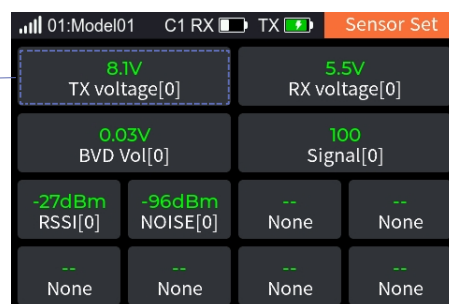
Configurazione:

1. Selezionare [Tensione TX] per accedere all'interfaccia di impostazione;
2. Per modificare il sensore visualizzato qui, selezionare [Seleziona sensore] per accedere all'interfaccia delle impostazioni, scegliere il sensore che si desidera visualizzare, quindi premere brevemente il pulsante EXIT per tornare all'interfaccia precedente;
3. Selezionare [Display iniziale], premere brevemente la rotella di scorrimento per passare da [Sì] a [No];
4. Selezionare [Allarme], premere brevemente la rotella di scorrimento per passare da [Sì] a [No];
5. Selezionare [Allarme basso], impostare i valori di allarme basso secondo necessità;
6. Selezionare [Allarme alto], impostare i valori di allarme alto secondo necessità.

Note:

1. L'impostazione ha effetto solo sul sensore corrente. Quando si seleziona un sensore diverso, i parametri impostati vengono cancellati.
2. Se l'audio di sistema e l'allarme sonoro sono disattivati ([Setup]>[Sound]>[Sys/Alarm]/[Alarm]), l'allarme non si attiverà anche se è abilitato in questa sezione.

Per altre impostazioni del sensore, fare riferimento alle impostazioni relative alla tensione TX.



13.3.3 Velocità e distanza

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

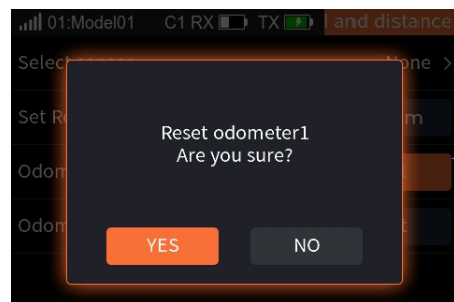
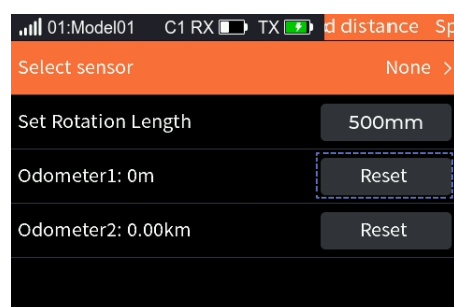
[Seleziona sensori]: seleziona il sensore di destinazione. Se il sensore e il ricevitore sono collegati, appariranno automaticamente in questo menu. Se sono collegati più sensori di velocità, la visualizzazione predefinita è impostata sul sensore di velocità con il numero ID più piccolo.

[Imposta lunghezza rotazione]: se sulla ruota è installato un sensore di velocità, è necessario definire la lunghezza di rotazione. Questa lunghezza verrà utilizzata per calcolare la distanza percorsa. Premere brevemente il pulsante Su o Giù per regolare il raggio.

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

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

Selezionare l'opzione di ripristino a destra di [Contachilometri 1] o [Contachilometri 2] e verrà visualizzata una finestra pop-up del sistema. Scegliere [Sì] per ripristinare il Contachilometri 1 o il Contachilometri 2.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

13.3.4 Calibrazione della tensione BVD

Potrebbe esserci una differenza di tensione tra la tensione rilevata dal ricevitore e la tensione effettiva della batteria. Utilizzare questa funzione per impostare un coefficiente di calibrazione per il ricevitore in modo che la tensione visualizzata sull'interfaccia sia uguale alla tensione della batteria, ovvero la somma della tensione rilevata e del coefficiente di calibrazione sia uguale alla tensione visualizzata sull'interfaccia.

L'intervallo di rilevamento della tensione BVD va da 0 a 70 V.

Tensione della batteria Visualizza in tempo reale il valore di rilevamento della tensione della batteria restituito dal ricevitore.

Nota:

1. Questa funzione è disponibile per i ricevitori ANT con funzione BVD, deve essere in comunicazione bidirezionale con il trasmettitore.
2. Prestare attenzione a collegare correttamente il cavo BVD e l'anodo e il catodo della batteria come mostrato nello schema seguente.

Configurazione:

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

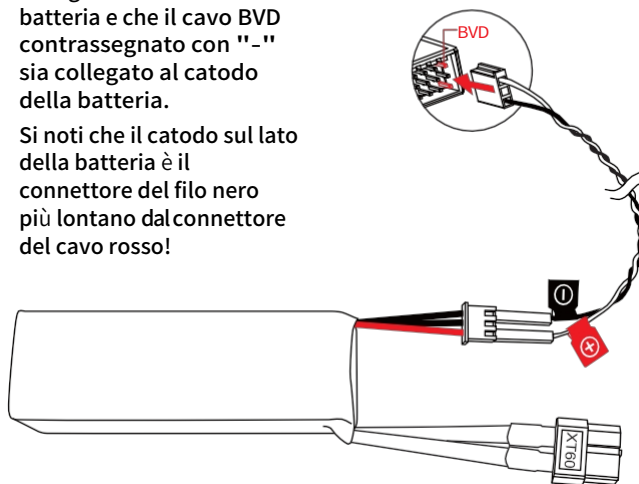
Nota: per la calibrazione, fare riferimento al valore di tensione indicato dal multimetro.

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



❗ Assicurarsi che il filo BVD contrassegnato con "+" sia collegato all'anodo della batteria e che il cavo BVD contrassegnato con "-" sia collegato al catodo della batteria.

Si noti che il catodo sul lato della batteria è il connettore del filo nero più lontano dal connettore del cavo rosso!



13.3.5 Altitudine zero

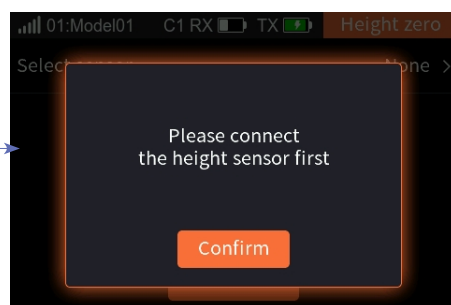
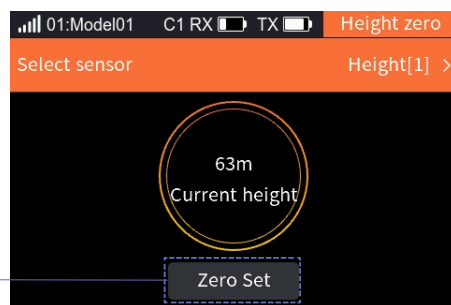
Reimposta i dati del sensore di altitudine.

[Seleziona sensore]: seleziona il sensore di altitudine che deve essere azzerato. Se sono collegati più sensori di altitudine, la visualizzazione predefinita è impostata sul sensore di altitudine con il numero ID più piccolo.

[Azzeramento]: Utilizzato per regolare l'altezza corrente a 0 metri.

Configurazione:

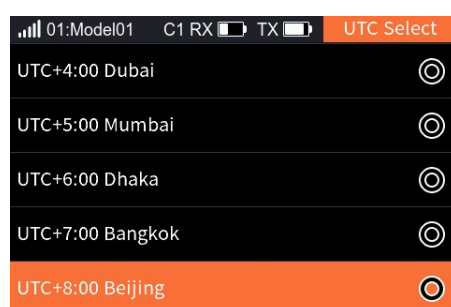
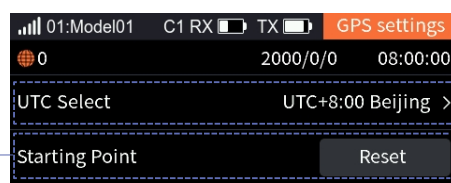
1. Selezionare [Seleziona sensore], quindi scegliere il sensore di altitudine in base alle esigenze;
2. Selezionare [Azzeramento], quindi selezionare "Sì" nella finestra pop-up che appare.



13.3.6 Impostazione GPS

Questa funzione è applicabile al modulo FS-CGPS01. È possibile visualizzare le informazioni relative al GPS ricevute dal lato trasmettitore, come velocità, distanza, altitudine relativa, elevazione, latitudine e longitudine. È anche possibile calibrare il GPS, selezionare il fuso orario e reimpostare il punto di partenza. [Selezione UTC]: visualizza il fuso orario impostato. Accedere all'interfaccia di selezione del fuso orario, quindi premere il pulsante POWER per tornare all'interfaccia precedente.

[Punto di partenza]: selezionando [Reset] si ripristinerà la posizione del punto di partenza.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Display GPS

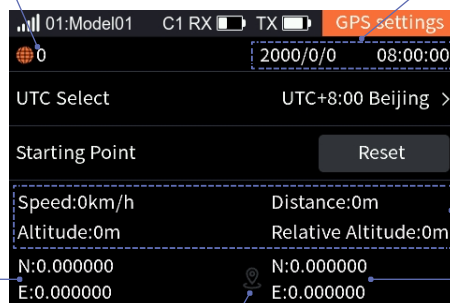
Per visualizzare il numero di satelliti rilevati

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

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

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

Per mostrare se il posizionamento è riuscito o meno. Se l'icona è verde, indica che il posizionamento è riuscito, se l'icona è grigia, il posizionamento non è riuscito.



Visualizzazione dei dati del modello

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



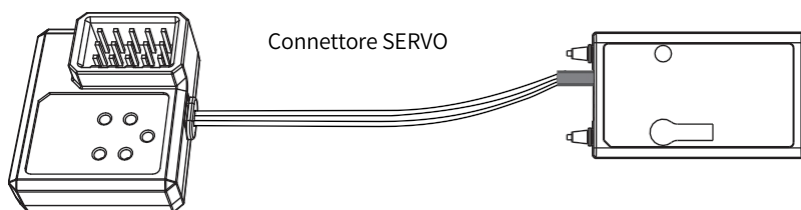
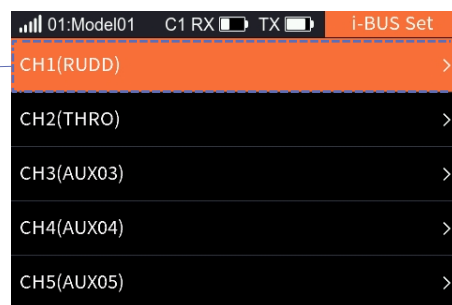
13.4 i-BUS Set

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

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

Configurazione:

1. Il trasmettitore comunica bidirezionalmente con il ricevitore;
2. Collegare l'FS-CEV04 al connettore SERVO del ricevitore;
3. Selezionare [i-BUS Set] per accedere alle interfacce di impostazione;
4. Selezionare il canale da assegnare e apparirà una finestra di richiesta;
5. Utilizzare lo strumento appropriato per premere il pulsante K1, K2, K3 o K4 sull'FS-CEV04 per assegnare il canale selezionato a C1, C2, C3 o C4;
6. Dopo aver completato l'assegnazione, verrà visualizzata una finestra di richiesta sull'interfaccia; quindi premere brevemente il pulsante centrale per uscire;
7. Ripeti i passaggi precedenti secondo necessità.



Schema di collegamento FS-CEV04 (FS-SR8)



微信公众号



Bilibili



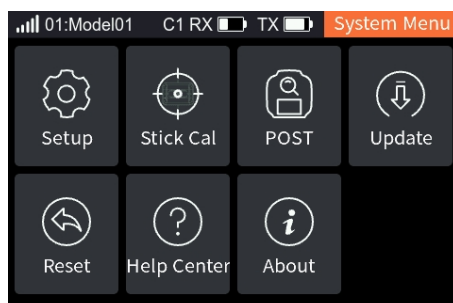
Website



Facebook

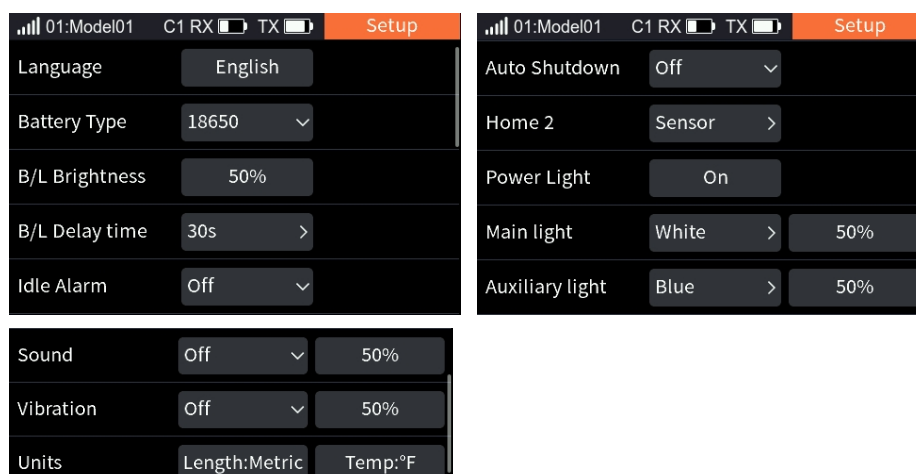
14. Menu di sistema

Il contenuto del menu di sistema viene utilizzato principalmente per impostare varie funzioni di sistema del trasmettitore, quali le impostazioni dello schermo, le impostazioni audio e così via.



14.1 Configurazione

Questa sezione illustra le impostazioni di alcune funzioni di sistema. Accedere alle funzioni di sistema tramite [Menu principale]>[Menu di sistema]>[Configurazione].



14.1.1 Lingua

Utilizzato per impostare la lingua di sistema del trasmettitore, con due opzioni: [Inglese] e [简体中文]. Configurazione:

Selezionare [Lingua], premere brevemente la rotella di scorrimento per cambiare la voce della lingua.

14.1.2 Tipo di batteria

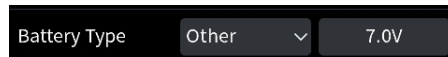
È possibile impostare il tipo di batteria per l'alimentazione del trasmettitore, sono disponibili [18650], [2S LiPo] e [Altro].

Quando il sistema è in uno stato di bassa tensione, emette un allarme. Evitare incidenti causati da un funzionamento prolungato a bassa tensione.

Se il tipo di batteria selezionato è 18650 o 2S LiPo, il sistema entrerà in uno stato di bassa tensione quando la tensione della batteria sarà inferiore a 7,2 V e l'interfaccia visualizzerà i relativi messaggi.

Configurazione:

Selezionare [Tipo di batteria], selezionare il tipo di batteria nella casella a discesa in base alla situazione effettiva, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento per impostarlo correttamente.



- Se si seleziona [Altro], il valore di allarme predefinito è 7 V. È possibile impostare il valore di allarme in base al manuale utente della batteria in uso.

14.1.3 Luminosità B/L

Utilizzata per impostare la retroilluminazione del trasmettitore. L'intervallo di regolazione è compreso tra il 10% e il 100%. Configurazione:

Selezionare [Luminosità B/L], modificare la percentuale secondo necessità, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.

14.1.4 Tempo di ritardo B/L

Utilizzato per impostare la durata dello stato di luminosità dello schermo. Quando non viene eseguita alcuna operazione sul pulsante EXIT, sul pulsante MENU, sulla rotella di scorrimento e sul pulsante di accensione, lo schermo entrerà in stato di spegnimento dopo aver superato il tempo impostato. A questo punto, premendo nuovamente il pulsante EXIT, il pulsante MENU, la rotella di scorrimento o il pulsante di accensione, lo schermo si riaccenderà.

È possibile selezionare [5s], [10s], [30s], [1m], [2m], [5m], [10m], [5m] e [ON]. L'impostazione predefinita è [30s].

Configurazione:

Selezionare [Tempo di ritardo B/L], selezionare l'opzione di ritardo della retroilluminazione appropriata in base alle esigenze, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

14.1.5 Allarme inattività

Impostare se abilitare i promemoria dell'allarme di inattività e l'ora dell'allarme. È possibile selezionare [3m], [5m], [10m], [20m] e [Off]. L'impostazione predefinita è [3m].

Configurazione:

Selezionare [Allarme inattività], selezionare l'ora appropriata per l'allarme inattività, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.

14.1.6 Spegnimento automatico

Impostare se abilitare la funzione di spegnimento automatico e il tempo di spegnimento automatico.

Una volta attivata questa funzione, se non viene eseguita alcuna operazione sul trasmettitore e non vi è alcuna comunicazione bidirezionale con il ricevitore entro il tempo impostato, il trasmettitore si spegnerà automaticamente.

È possibile selezionare [5 m], [10 m], [30 m] e [Chiusura]. L'impostazione predefinita è [5 m]. Configurazione:

Selezionare [Spegnimento automatico], selezionare il tempo di spegnimento automatico appropriato, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.

14.1.7 Home 2

Per questa funzione, fare riferimento alla sezione [5. Interfaccia di sistema].

14.1.8 Spia di alimentazione

Consente di attivare o disattivare la spia LED sul pulsante di accensione. La spia di alimentazione è accesa per impostazione predefinita quando il dispositivo è acceso.

Configurazione:

Selezionare [Spia di alimentazione], premere brevemente la rotella di scorrimento per passare da [On] a [Off].



14.1.9 Luce principale

Imposta i colori e i livelli di luminosità delle luci ambientali principali. È possibile impostare se spegnere le luci ambientali superiori, utilizzarle come indicatore della batteria o indicatore dell'acceleratore e regolare i tipi di colore e i livelli di luminosità delle luci ambientali.

- Indicatore batteria: quando la spia è verde, indica che la tensione della batteria è superiore o uguale al valore di allarme; in caso contrario, sarà rossa.
- Indicatore dell'acceleratore: quando la spia è blu, significa che la leva dell'acceleratore è stata spostata nella posizione neutra, altrimenti la spia passerà dal blu al rosso.
- Colore della luce ambientale: rosso, verde, blu, giallo, ciano, viola, bianco o abbagliante opzionale.
- Livello di luminosità: impostazione predefinita al 50%, regolabile nell'intervallo compreso tra il 10% e il 100%. Configurazione:

1. Vai su Home > Menu principale > Menu di sistema, seleziona Luce ambientale principale e premi la rotella di scorrimento per accedere.
2. Selezionare la funzione appropriata e premere la rotella di scorrimento per confermare, quindi premere brevemente il pulsante EXIT per tornare all'interfaccia precedente.
3. Selezionare Luminosità e premere brevemente la rotella di scorrimento. Quindi scorrere la rotella per impostare il valore desiderato, quindi premere la rotella di scorrimento.

14.1.10 Luce ausiliaria

Le funzioni e le impostazioni sono le stesse delle luci ambientali principali, fare riferimento alla descrizione di [14.1.9 Luce principale].



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

14.1.11 Suono

Imposta il livello del volume e il tipo di suono dell'altoparlante.

Intervallo di impostazione del livello del volume: 10~100%, il valore predefinito è 50%.

È possibile impostare [Sys/ALM], [Sistema], [Allarme] e [Off]. L'impostazione predefinita è [Sys/ALM].

Configurazione:

1. Selezionare [Suono], selezionare il tipo di suono desiderato nel menu a tendina in base alle proprie esigenze, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento per impostarlo correttamente;
2. Selezionare la percentuale e impostare un valore appropriato in base alle esigenze, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.

14.1.12 Vibrazione

Imposta il livello di intensità e il tipo di motore di vibrazione. Intervallo di impostazione del livello di intensità: 10~100%, il valore predefinito è 50%.

È possibile impostare [Sys/ALM], [Sistema], [Allarme] e [Off]. L'impostazione predefinita è [Sys/ALM]. Per questa funzione, fare riferimento a [14.1.11 Suono].

14.1.13 Unità

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

Unità di misura della lunghezza: selezionare tra sistema metrico e imperiale. L'impostazione predefinita è Metrico.

Unità di misura della temperatura: è possibile selezionare tra Celsius e Fahrenheit. L'impostazione predefinita è Celsius. Configurazione:

Seleziona [Unità], seleziona l'unità di misura della lunghezza o della temperatura, premi brevemente la rotella di scorrimento per cambiare l'unità.

14.2 Stick Cal

Per questa funzione, fare riferimento a [4.4 Stick Cal].

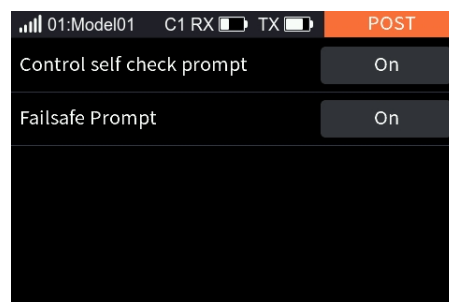


14.3 POST

Utilizzato per impostare se abilitare la funzione di richiesta di autoverifica per i componenti di controllo all'avvio e la funzione di richiesta di sicurezza all'avvio. Entrambe sono abilitate per impostazione predefinita.

Configurazione:

1. Selezionare [Prompt di autocontrollo del controllo], premere brevemente la rotella di scorrimento per passare da [On] a [Off];
2. Selezionare [Prompt di sicurezza], premere brevemente la rotella di scorrimento per passare da [On] a [Off].



14.4 Aggiornamento firmware

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

 Avvertenza	• Non scollegare il cavo USB Type-C durante l'aggiornamento del firmware.
---	--

Questo firmware può essere aggiornato nei due modi seguenti.

- Il firmware di questo trasmettitore può essere aggiornato tramite Flysky Assistant (il firmware di Flysky Assistant è disponibile sul sito ufficiale Flysky www.flysky-cn.com).
- Oppure aggiornarlo seguendo i passaggi riportati di seguito:
 1. Scaricare e aprire l'ultimo firmware ufficiale.
 2. Collegare il trasmettitore al computer tramite il cavo USB Type-C.
 3. Vai su Home > Menu principale > Menu di sistema e seleziona Aggiornamento firmware, quindi premi brevemente la rotella di scorrimento: apparirà una schermata di richiesta, seleziona Sì e premi brevemente la rotella di scorrimento per avviare l'aggiornamento.
 4. Dopo aver completato i passaggi sopra indicati, clicca su Aggiorna nella finestra del firmware sul computer per avviare l'aggiornamento.
 5. Il trasmettitore si riaccenderà al termine del processo di aggiornamento. Quindi rimuovere il cavo USB Type-C e chiudere il firmware.



 Attenzione	• Dopo un aggiornamento del firmware, il ricevitore potrebbe non essere collegato. In tal caso, è necessario aggiornare il firmware del ricevitore.
---	--



微信公众号



Bilibili



Website



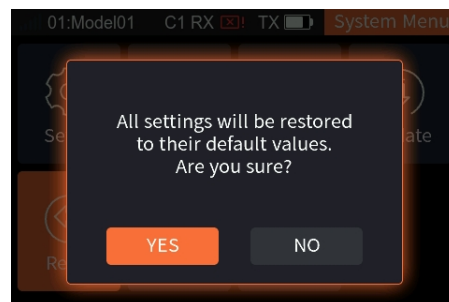
Facebook

14.5 Ripristino delle impostazioni di fabbrica

Utilizzato per ripristinare tutte le impostazioni e i parametri del trasmettitore, ovvero tutti i dati e le impostazioni del modello vengono ripristinati allo stato predefinito.

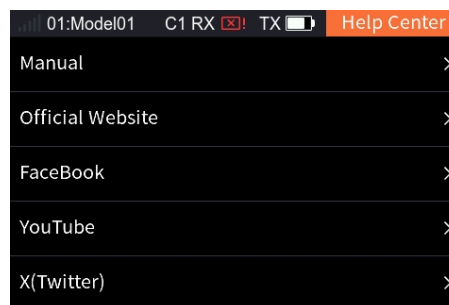
Configurazione:

Selezionare [Reset], il sistema visualizza una finestra pop-up, selezionare [Sì] per completare le impostazioni.



14.6 Centro assistenza

Questa interfaccia funzionale fornisce il manuale del prodotto, nonché il sito web ufficiale, Facebook, YouTube e X (Twitter). Gli utenti possono scegliere il codice QR corrispondente in base alle proprie esigenze e scansionarlo per visualizzare le informazioni.



14.7 Informazioni

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



15. Assegnazione degli interruttori

Come impostare un interruttore per determinate funzioni.

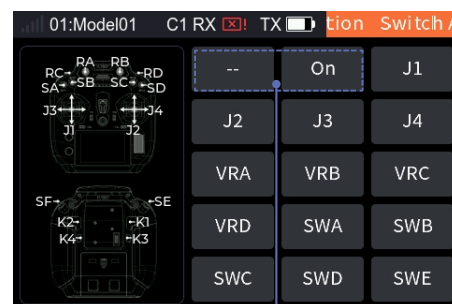
15.1 Impostazione normale dell'interruttore ON/OFF

Se la funzione non richiede il controllo dell'interruttore, è possibile impostarla su "--", nel qual caso la funzione sarà sempre disabilitata. In alternativa, è possibile impostarla su uno stato attivo, nel qual caso la funzione sarà sempre abilitata. Nell'esecuzione della funzione trainer, lo stato di commutazione del telecomando dello studente può essere impostato tramite questa funzione.

Configurazione:

1. Accedere all'interfaccia Assegnazione interruttori;
2. Selezionare [ON] o [--];
3. Selezionare "--" per annullare l'interruttore se è assegnato un controllo fisico sul trasmettitore.

Nota: l'interruttore di azione non supporta l'impostazione di Normal ON o Normal OFF.



Scorrere la rotella per selezionare lo stato dell'interruttore, [--] indica sempre spento e [ON] indica sempre acceso.

15.2 Impostazione dell'interruttore di posizione

Per gli interruttori a due e tre posizioni, è possibile impostare qualsiasi posizione su On o Off.

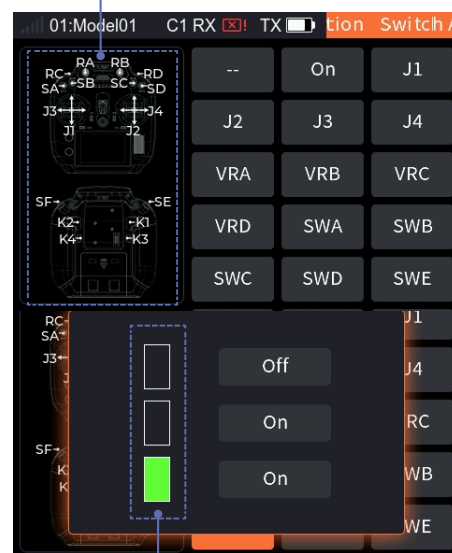
Configurazione:

1. Accedere all'interfaccia Assegnazione interruttori;
2. Scorrere la rotella come necessario per selezionare il comando appropriato o attivare/disattivare il comando corrispondente, ad esempio SWC, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento;
3. Scorrere la rotella per selezionare una posizione qualsiasi tra [ON] e [OFF], impostare lo stato ON/OFF di questa posizione.

Note:

1. Tutti gli interruttori che iniziano con "SW" sono interruttori di posizione.
2. Questa funzione dell'interruttore è "Action Switch" (Interruttore di azione). Ciò significa che il passaggio dalla posizione "OFF" alla posizione "ON" è un'azione valida e che questa funzione è un interruttore monouso.

Immagine di anteprima dell'interruttore: l'interruttore attualmente selezionato è visualizzato in arancione, mentre quelli non selezionati sono visualizzati in un colore più chiaro.



Per visualizzare la posizione attuale del comando.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

15.3 Impostazione dell'interruttore continuo

Per i controlli continui come stick o manopola, la posizione ON o OFF può essere impostata in modo più flessibile in base ai diversi tipi di impostazione.

Premere brevemente la rotella di scorrimento per passare da Line (lineare) a Sym. (simmetrico).

Premere brevemente la rotella di scorrimento per passare da Hys. (isteresi) a Box.

Premere brevemente la rotella di scorrimento per passare da Post.eReverse.

Per visualizzare lo stato dell'interruttore in quest'area. Il verde indica ON, il rosso indica OFF, il giallo indica Hys (isteresi).

Per visualizzare il valore di posizione ON per impostazione predefinita. Premere brevemente la rotella di scorrimento per impostare la posizione attuale del comando su ON.

Per visualizzare il valore di posizione OFF predefinito. Premere brevemente la rotella di scorrimento per impostare la posizione corrente del controllo su OFF.

Il triangolo indica la posizione attuale del controllo.

Modalità lineare/simmetrica

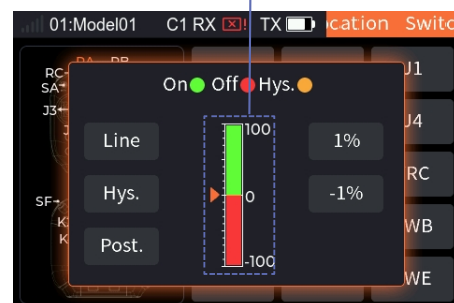
[Linea]: indica l'impostazione separata della posizione ON o OFF per l'intera corsa di controllo.

[Sim.]: indica l'impostazione della posizione ON o OFF in modo simmetrico per la parte superiore o inferiore con il punto neutro come riferimento. È possibile commutare la posizione ON o OFF tramite Posit. (Positivo) o Reve. (Inverso). Prendendo come esempio lo stato dell'interruttore Post., il metodo per impostare lo stato dell'interruttore inverso può fare riferimento ai seguenti passaggi:

Configurazione:

1. Accedere all'interfaccia Switch Allocation (Assegnazione interruttori);
2. Scorrere la rotella come necessario per selezionare il comando appropriato o attivare/disattivare il comando corrispondente, ad esempio VRD, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento;
3. Selezionare [Linea] per cambiare tipo;
4. Impostare lo stato dell'interruttore su [Post.];
5. Ruotare il VRD in una posizione adeguata,
6. Ruotare il VRD in una posizione adeguata, selezionare la prima casella funzione a destra dell'area di visualizzazione dello stato di controllo e premere brevemente la rotella di scorrimento per impostare questa posizione su "On".
7. Ruotare il VRD in una posizione adeguata, selezionare la seconda casella funzione a destra dell'"Area di visualizzazione dello stato di controllo" e premere brevemente la rotella di scorrimento per impostare questa posizione su "Off".

Area di visualizzazione dello stato di controllo



Isteresi/Modalità casella

[Hys.]: indica l'impostazione del limite per ON o OFF. È possibile impostare l'intervallo di isteresi giallo per il limite. Quando la posizione di controllo si trova nell'intervallo di isteresi, viene mantenuto lo stato precedente.

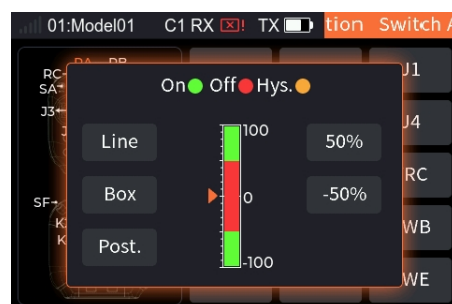
[Box]: Box non ha intervallo di isteresi. È possibile impostare 2 valori limite per l'area di attivazione/disattivazione. Quando l'interruttore si trova al di fuori di quest'area, lo stato dell'interruttore è opposto allo stato all'interno di quest'area.

È possibile commutare la posizione ON o OFF tramite Posit. o Reve.

Prendendo come esempio lo stato dell'interruttore Post., il metodo per impostare lo stato dell'interruttore inverso può fare riferimento ai seguenti passaggi:

Configurazione:

1. Accedere all'interfaccia Switch Allocation (Assegnazione interruttori);
2. Scorrere la rotella come necessario per selezionare il controllo appropriato o attivare/disattivare il controllo corrispondente, ad esempio VRD, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento;
3. Selezionare [Hys.] per cambiare tipo ;
4. Impostare lo stato dell'interruttore su [Post.];
5. Ruotare il VRD in una posizione adeguata,
6. Ruotare il VRD in una posizione adeguata, selezionare la prima casella funzione a destra dell'area di visualizzazione dello stato di controllo e premere brevemente la rotella di scorrimento per impostare questa posizione su "On".
7. Ruotare il VRD in una posizione adeguata, selezionare la seconda casella funzione a destra dell'"Area di visualizzazione dello stato di controllo" e premere brevemente la rotella di scorrimento per impostare questa posizione su "Off".



15.4 Interruttore a pulsante con ripristino automatico

Per questo tipo di pulsante è possibile impostare due stati: On e Off. Lo stato è opposto quando il pulsante viene premuto e quando il pulsante ritorna indietro. Configurazione:

1. Accedere all'interfaccia Assegnazione interruttori;
2. Scorrere la rotella secondo necessità per selezionare il comando appropriato o attivare/disattivare il comando corrispondente, ad esempio K2, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento;
3. Scorrere la rotella per selezionare una posizione qualsiasi tra [ON] e [OFF], impostare lo stato ON/OFF di questa posizione.



微信公众号



Bilibili



Website



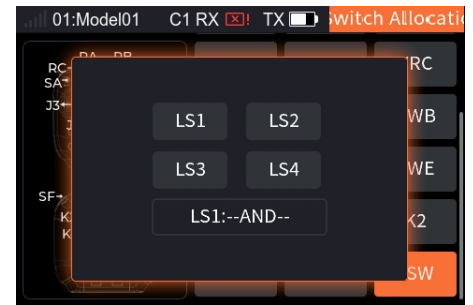
Facebook

15.5 Impostazione dell'interruttore logico

Fornisce l'interfaccia per la selezione degli interruttori logici. Gli utenti possono visualizzare in anteprima gli interruttori dei componenti corrispondenti e le relazioni logiche degli interruttori logici, e possono fare clic sulla casella di anteprima per accedere all'interfaccia di impostazione degli interruttori logici e reimpostare gli interruttori logici.

Configurazione:

1. Accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori;
2. Scorrere la rotella per selezionare [LSW] e apparirà una finestra pop-up, scegliere l'interruttore logico che si desidera impostare, quindi premere brevemente la rotella di scorrimento per salvare le impostazioni.

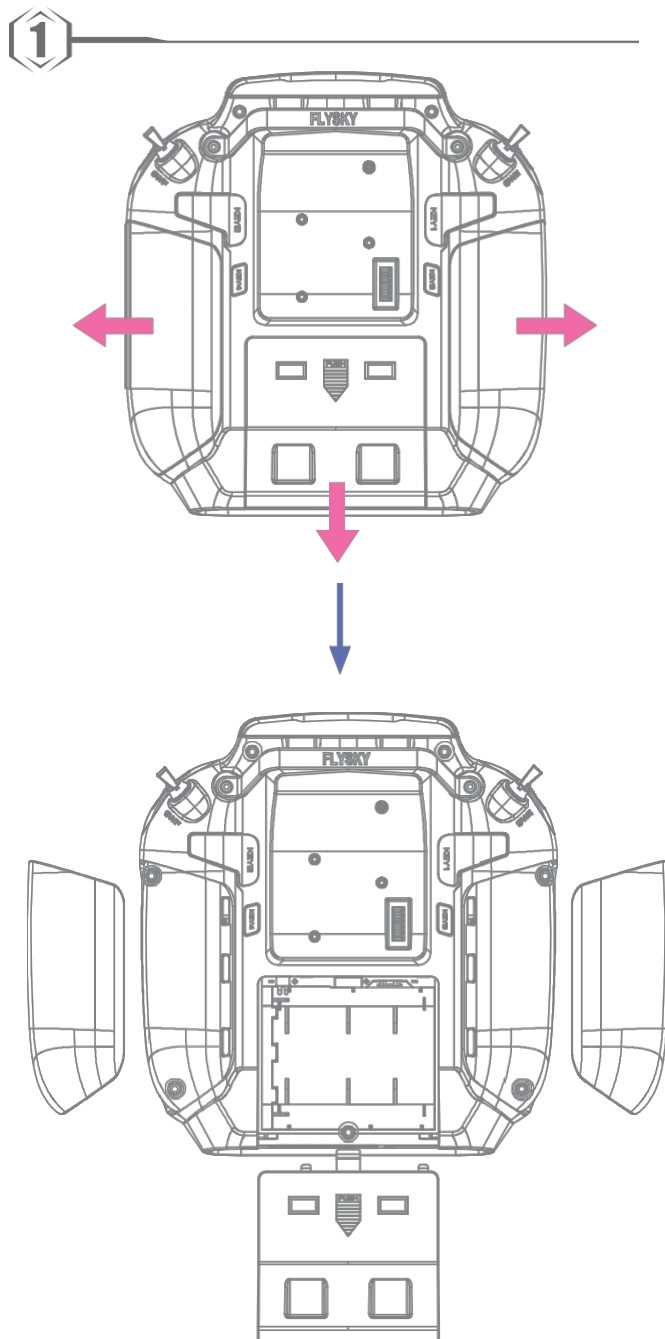


16. Personalizzazione utente

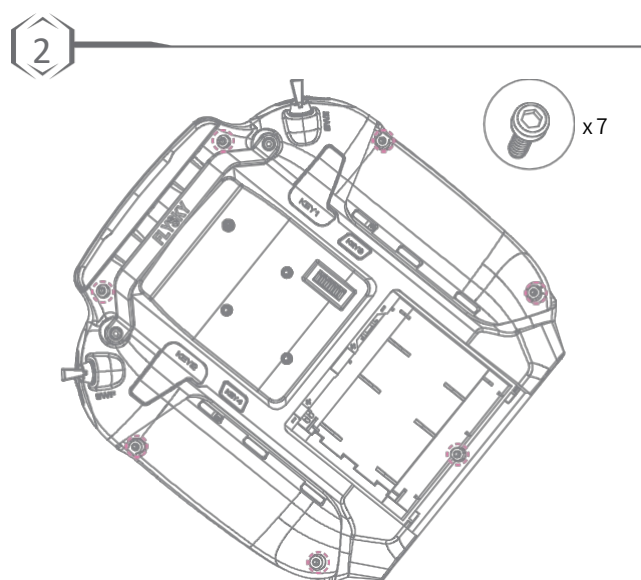
Il sistema supporta la sostituzione da parte dell'utente della piastra dell'acceleratore con sensore di set-back, il montaggio e lo smontaggio della staffa mobile, la sostituzione del gruppo cardanico e l'installazione dell'antenna SMA secondo necessità.

16.1 Sostituire la piastra dell'acceleratore

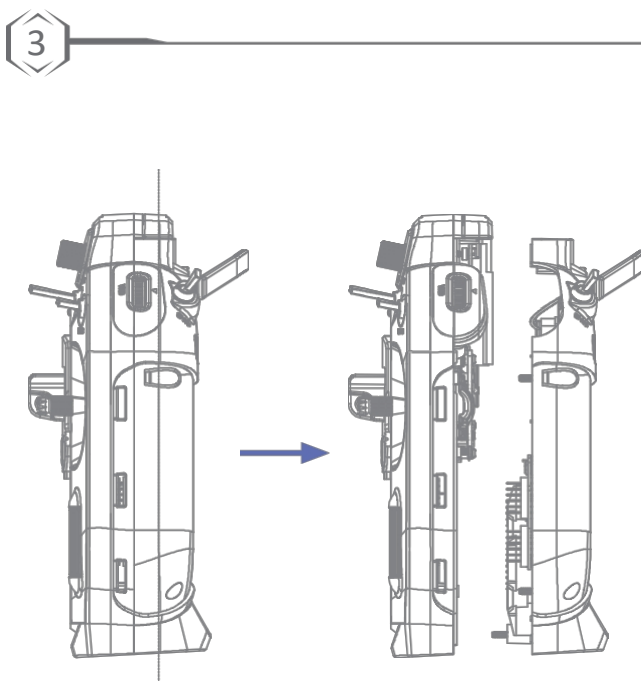
Il trasmettitore FS-ST16 viene fornito di fabbrica con una valvola a farfalla senza sensore di arretramento. Se si desidera utilizzare una valvola a farfalla con sensore di arretramento, seguire la procedura riportata di seguito per sostituirla.



1. Rimuovere il coperchio della batteria e la gomma morbida dell'impugnatura sinistra e destra.



2. Utilizzare un cacciavite esagonale per rimuovere le 7 viti che fissano il coperchio posteriore.



3. Separare la copertina anteriore da quella posteriore.



微信公众号



Bilibili

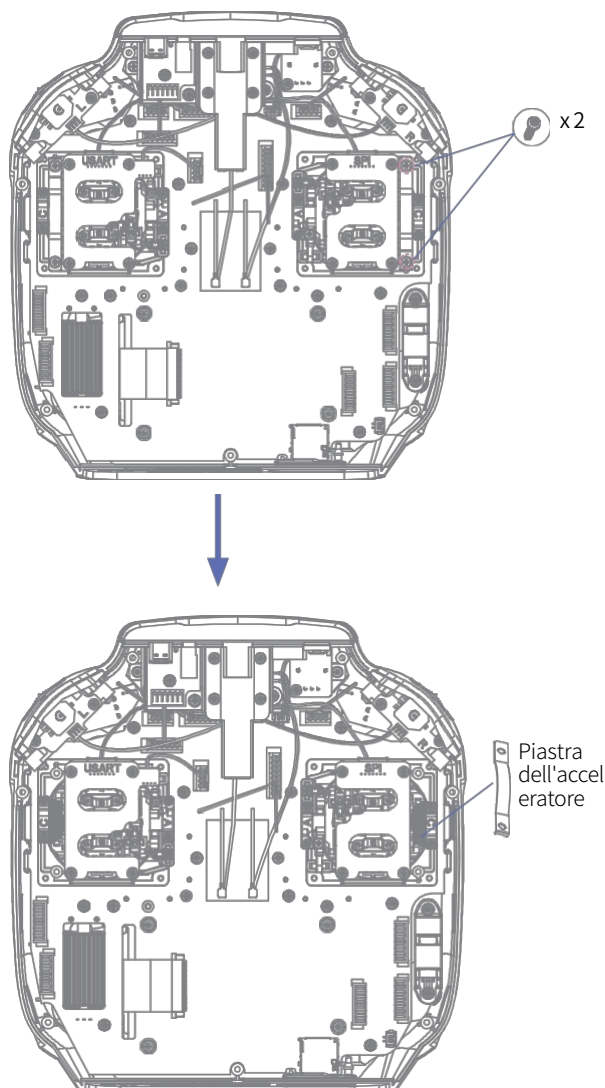


Website



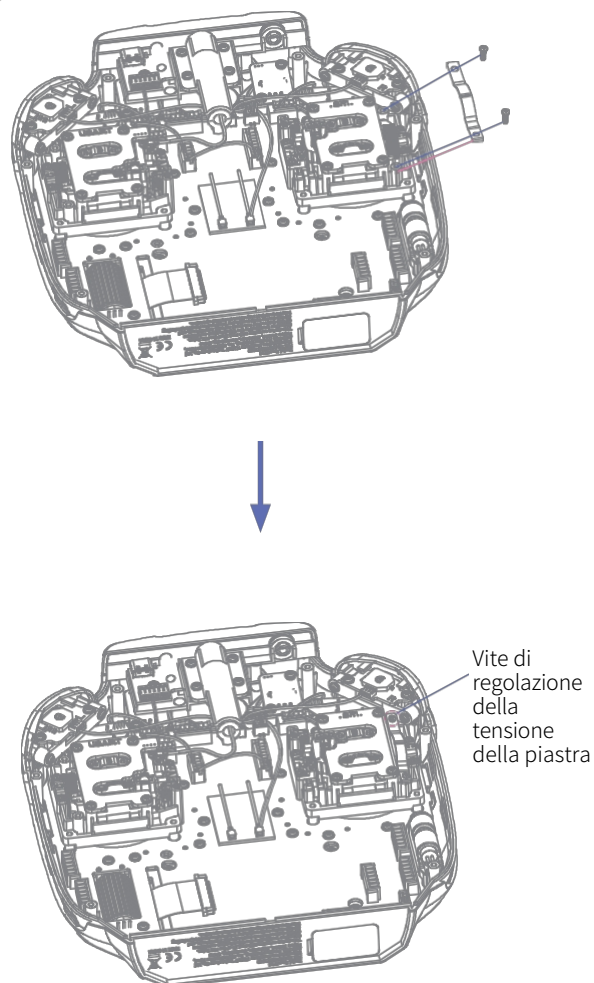
Facebook

4



4. Per prima cosa, rimuovere le 2 viti indicate nel diagramma, quindi estrarre la piastra dell'acceleratore.

5



5. Installare la piastra dell'acceleratore con sensore di arretramento. Assicurarsi che l'estremità piegata della piastra sia installata sull'estremità con la fessura di posizionamento e verificare che sia installata correttamente, ovvero che la vite sia serrata. La tensione dell'altra estremità della piastra può essere regolata in base alle preferenze personali.

6

6. Rimontare il coperchio posteriore del trasmettitore, serrare le viti e reinstallare la gomma morbida dell'impugnatura sinistra e destra.



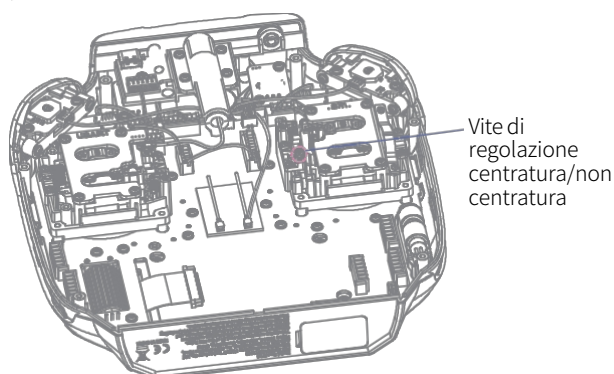
16.2 Stick dell'acceleratore (non centrato e centrato)

Seguire questi passaggi per sostituire un bastoncino non centrato con uno centrato.

1

1. Fare riferimento ai passaggi descritti in [16.1 Sostituzione della piastra dell'acceleratore] per rimuovere il coperchio posteriore del trasmettitore.

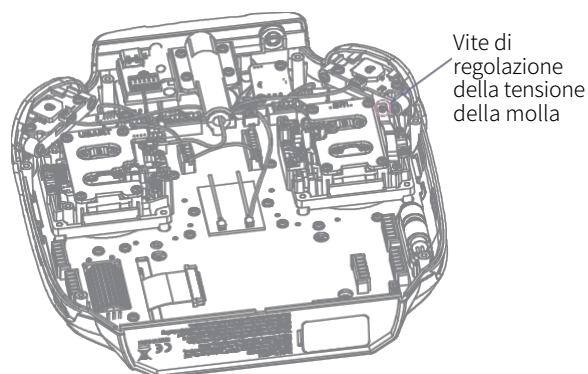
2



2. Prendendo come esempio lo stick sinistro, ruotare la vite corrispondente in senso antiorario con un cacciavite a croce per aumentare la pressione della molla per il centraggio, che modificherà lo stick in uno stato di centraggio. Al contrario, ruotando la vite corrispondente in senso orario si modificherà lo stick in uno stato di non centraggio.

Nota: prestare attenzione alla forza di regolazione; se la vite è troppo allentata, potrebbe cadere.

3



3. Se necessario, è possibile regolare la vite mostrata nel diagramma mentre si muove lo stick dell'acceleratore.

4

4. Rimontare il coperchio posteriore del trasmettitore, serrare le viti e reinstallare la gomma morbida dell'impugnatura sinistra e destra.

Nota: dopo aver completato i passaggi precedenti, fare riferimento a [4.4 Calibrazione stick] per calibrare lo stick.



微信公众号



Bilibili



Website

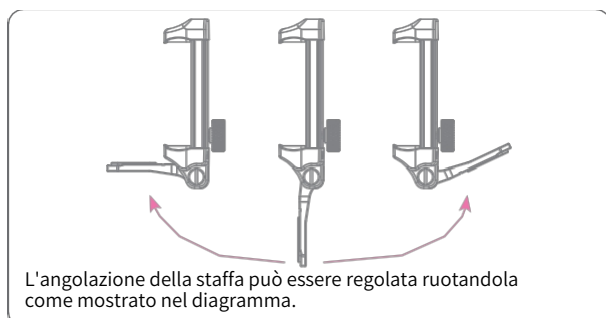


Facebook

16.3 Istruzioni per l'installazione della staffa mobile

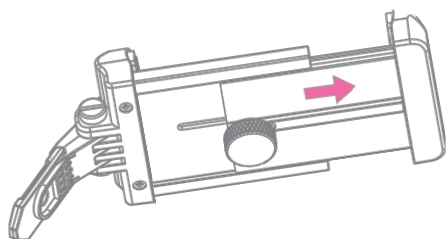
È possibile utilizzare la staffa mobile per montare dispositivi come smartphone sul trasmettitore.

Introduzione alla staffa mobile:



Passaggi per fissare uno smartphone con una staffa mobile:

1



1. Ruotare la manopola che fissa il cursore in senso antiorario fino a quando non si allenta, quindi far scorrere il cursore della staffa mobile nella posizione desiderata.

2

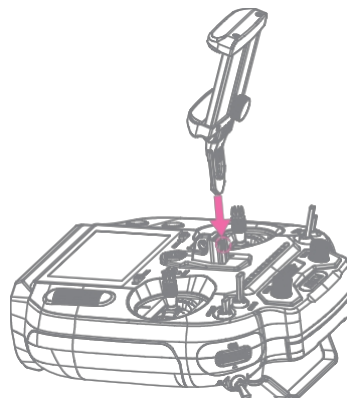
2. Posizionare lo smartphone o altri dispositivi al centro della staffa, assicurandosi che siano ben bilanciati su entrambi i lati per evitare che cadano a causa di un'inclinazione del display verso sinistra o destra.

3

3. Regolare la distanza del cursore e serrare la manopola per fissare il dispositivo mobile in posizione.

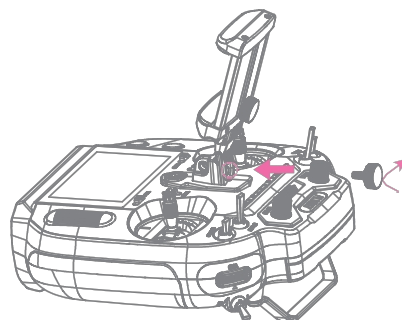
Procedura di installazione della staffa mobile:

1



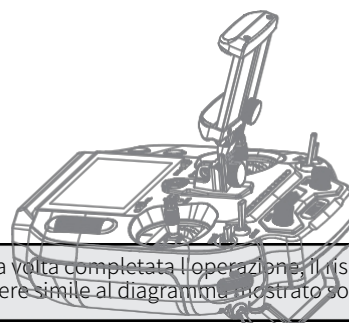
1. Inserire la staffa mobile nell'apposito slot del trasmettitore.

2



2. Fissare la staffa mobile con un dado.

3



3. Una volta completata l'operazione, il risultato dovrebbe essere simile al diagramma mostrato sopra.



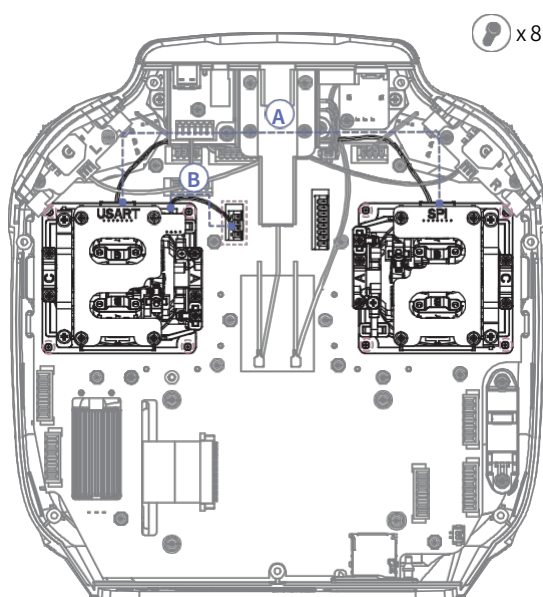
16.4 Istruzioni per la sostituzione del gruppo cardanico

Questo trasmettitore è dotato di serie di un gruppo cardanico Hall. Se si desidera sostituirlo con un gruppo cardanico con potenziometro, seguire questi passaggi per fissarlo al trasmettitore.

1

1. Fare riferimento ai passaggi descritti in [16.1 Sostituzione della piastra dell'acceleratore] per rimuovere il coperchio posteriore del trasmettitore.

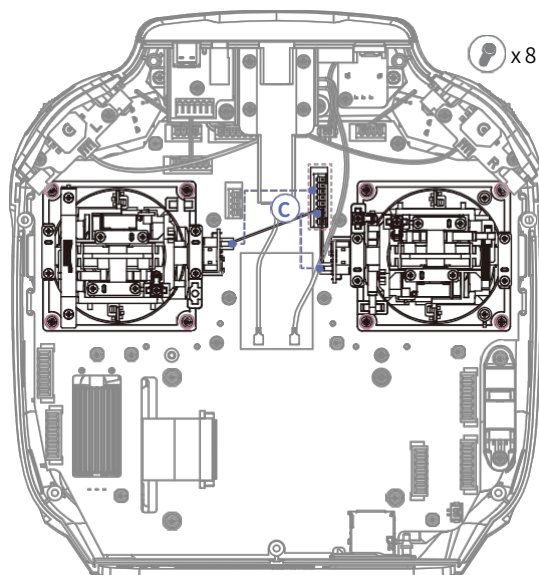
2



2. Per prima cosa, rimuovere con cautela le manopole VRC e VRD, quindi scollegare il cavo di collegamento del gruppo cardanico dalla scheda madre del trasmettitore. Successivamente, utilizzare un cacciavite a croce per rimuovere le 8 viti e, infine, rimuovere con cautela il gruppo cardanico Hall.

- A: connessioni USART e SPI per il gruppo giunto cardanico;
- B: Connessione USART tra il gruppo giunto cardanico e la scheda madre del trasmettitore.

3



3. Come mostrato nel diagramma, posizionare prima il gruppo giunto cardanico del potenziometro sul trasmettitore e serrare le 8 viti con un cacciavite a croce. Quindi collegare il gruppo giunto cardanico alla scheda madre del trasmettitore e, infine, installare le manopole VRC e VRD.

- C: Collegamento tra il gruppo cardanico e la scheda madre del trasmettitore.

4

4. Rimontare il coperchio posteriore del trasmettitore, serrare le viti e reinstallare la gomma morbida dell'impugnatura sinistra e destra.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

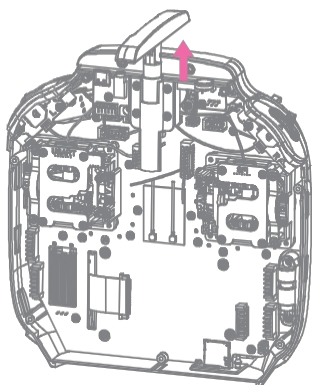
16.5 Istruzioni per l'installazione del gruppo antenna

Se avete acquistato il gruppo antenna 2.4G con vite interna e foro interno, la procedura di installazione è descritta di seguito.

1

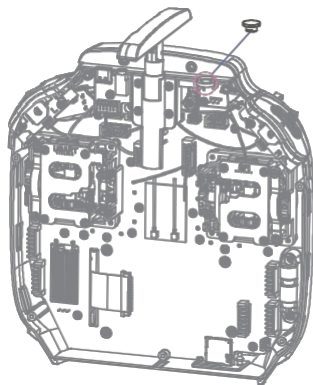
1. Fare riferimento ai passaggi descritti in [16.1 Sostituzione della piastra dell'acceleratore] per rimuovere il coperchio posteriore del trasmettitore

2



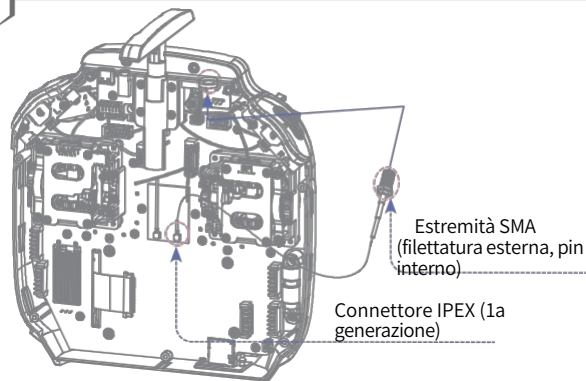
2. Estrarre l'antenna nella direzione indicata dalla freccia e ruotarla di 90 gradi.

3



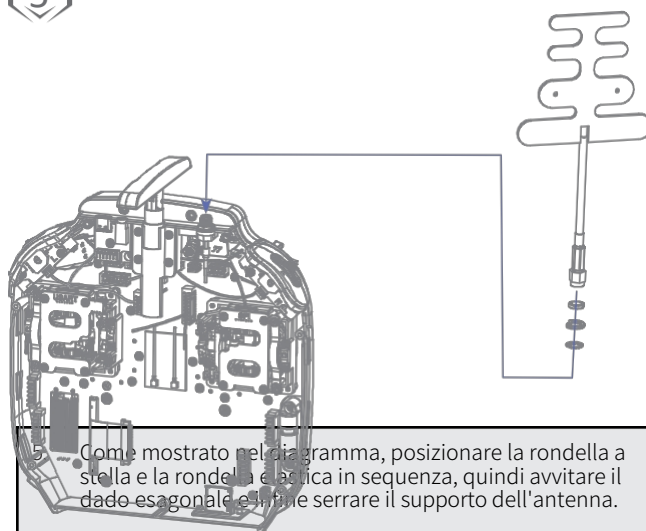
3. Rimuovere il tappo di gomma.

4



4. Inserire l'estremità con filettatura esterna e ago interno del cavo adattatore da IPEX a SMA nella posizione corrispondente, come mostrato, e fissare il dado esagonale all'estremità. Fissare l'estremità IPEX del cavo adattatore sulla sede dell'antenna sulla scheda madre e premere con forza.

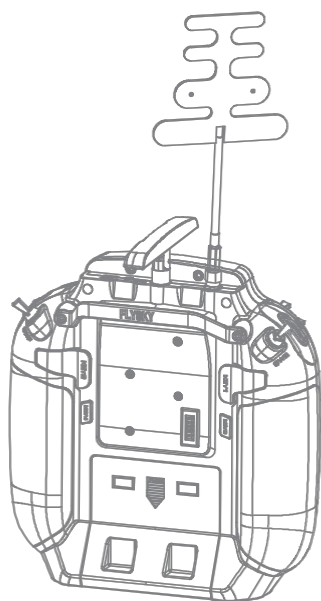
5



5. Come mostrato nel diagramma, posizionare la rondella a stella e la rondella elastica in sequenza, quindi avvitare il dado esagonale e infine serrare il supporto dell'antenna.



6



- 6 Una volta completata l'operazione, chiudere il coperchio posteriore. Assicurarsi che i contatti terminali dei cavi siano in buone condizioni. Prestare attenzione a regolare la posizione dei cavi durante la chiusura del coperchio per evitare che vengano schiacciati.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

17. Specifiche

Questo capitolo include le specifiche del trasmettitore FS-ST16 e del ricevitore FS-SR8.

17.1 Specifiche del trasmettitore

Modello del prodotto	FS-ST16
Ricevitore compatibile	FS-SR8 e altri ricevitori con protocollo ANT
Modello RC compatibile	Aerei, automobili o barche
Numero di canali	16
RF	2,4 GHz ISM
Potenza massima	< 20 dBm (e.i.r.p.) (UE)
Protocollo RF	ANT
Risoluzione	4096
Connettore dati	USB Type-C, jack audio da 3,5 mm (DSC), slot per scheda SD
Alimentazione	6-9 V/CC; 18650*2 pezzi/2S LiPo
Distanza	Non meno di 1500 m (distanza in linea d'aria senza interferenze)
Antenna	Due antenne (una antenna integrata e una antenna esterna pieghevole)
Display	Schermo IPS a colori full dot da 3,5 pollici 320*480 non touch
Aggiornamento online	Sì
Intervallo di temperatura	Da -10 °C a +60 °C
Intervallo di umidità	20% ~ 95%
Colore	Nero
Lingua	Cinese o inglese
Peso	665 g
Dimensioni	224,1*180*101,3 mm
Presa di ricarica	Sì (porta Type-C)
Certificazioni	CE, FCC ID: 2A2UNST1600



17.2 Specifiche del ricevitore

Modello del prodotto	FS-SR8
Trasmettitore compatibile	FS-ST16 e altri trasmettitori con protocollo ANT
Modello RC compatibile	Aerei ad ala fissa, elicotteri, alianti, aerei ad ala delta, multicotteri, modelli da competizione droni, veicoli ingegneristici, barche da pesca, robot o automobili
Numero di canali	8
RF	2,4 GHz ISM
Potenza massima	< 20 dBm (e.i.r.p.) (UE)
Protocollo RF	ANT
Risoluzione	4096
Uscita dati	PWM/PPM/i-BUS/S.BUS
Tensione di funzionamento	3,5~9 V/CC
Distanza	Non inferiore a 1000 m (distanza in linea d'aria senza interferenze)
Antenna	Due antenne
Display	LED
Aggiornamento online	Sì
Intervallo di temperatura	Da -10 °C a +60 °C
Intervallo di umidità	20% ~ 95%
Colore	Nero
Peso	10 g
Dimensioni	44,8*26,6*11,3 mm
Certificazione	CE,FCCID: 2A2UNSR800



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

18. Contenuto della confezione

Questa sezione contiene le informazioni relative alla lista dei componenti inclusi nella confezione del trasmettitore FS-ST16. Poiché versioni diverse possono avere configurazioni diverse, si prega di consultare il proprio rivenditore per i dettagli specifici.

Numero	Nome	Quantità
1	Trasmettitore FS-ST16	1
2	Ricevitori FS-SR8	1
3	Guida rapida	1
4	Cavo USB tipo C	1
5	Piastra dell'acceleratore con sensore di arretramento	1



19. Certificazione

19.1 Dichiarazione di conformità FCC

Questo dispositivo è conforme alla Parte 15 delle norme FCC. Il funzionamento è soggetto alle seguenti due condizioni: (1) questo dispositivo non deve causare interferenze dannose e (2) questo dispositivo deve accettare qualsiasi interferenza ricevuta, comprese quelle che potrebbero causare un funzionamento indesiderato.

Avvertenza: modifiche o alterazioni non espressamente approvate dalla parte responsabile della conformità potrebbero invalidare l'autorità dell'utente di utilizzare l'apparecchiatura.

Questo apparecchio è stato testato e trovato conforme ai limiti previsti per i dispositivi digitali di Classe B, ai sensi della Parte 15 delle norme FCC. Tali limiti sono stati concepiti per garantire una protezione ragionevole contro interferenze dannose in un'installazione residenziale.

Questo apparecchio genera, utilizza e può irradiare energia a radiofrequenza e, se non installato e utilizzato in conformità con le istruzioni, può causare interferenze dannose alle comunicazioni radio. Tuttavia, non è possibile garantire che non si verifichino interferenze in una particolare installazione.

Se questo apparecchio causa interferenze dannose alla ricezione radiofonica o televisiva, che possono essere determinate spegnendo e riaccendendo l'apparecchio, l'utente è invitato a provare a correggere l'interferenza adottando una o più delle seguenti misure:

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

19.2 Dichiarazione UE di conformità

Con la presente, [ShenZhen FLYSKY Technology Co., Ltd.] dichiara che l'apparecchiatura radio di tipo [FS-ST16] è conforme alla Direttiva 2014/53/UE. Il testo completo della dichiarazione di conformità UE è disponibile al seguente indirizzo Internet: www.flyskytech.com/info_detail/10.html

19.3 Smaltimento ecocompatibile

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

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



19.4 Dichiarazione sull'esposizione alle radiofrequenze

Questo apparecchio è conforme ai limiti di esposizione alle radiazioni FCC stabiliti per un ambiente non controllato. Questo trasmettitore non deve essere collocato o utilizzato in combinazione con altre antenne o trasmettitori.

Questi requisiti stabiliscono un limite SAR di 4 W/kg in media per dieci grammi di tessuto. Il valore SAR più alto riportato in base a questo standard durante la certificazione del prodotto per l'uso quando indossato correttamente sugli arti.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

19.5 Dichiarazione CE SAR

Questo apparecchio è conforme ai limiti di esposizione alle radiazioni stabiliti dalla Direttiva 2014/53/UE per un ambiente non controllato. L'utente finale deve seguire le istruzioni operative specifiche per garantire la conformità all'esposizione alle radiofrequenze. Questo trasmettitore non deve essere collocato o utilizzato in combinazione con altre antenne o trasmettitori.

Il dispositivo portatile è progettato per soddisfare i requisiti relativi all'esposizione alle onde radio stabiliti dal mercato dell'Unione Europea (Francia). Tali requisiti fissano un limite SAR di 4 W/kg calcolato su una media di dieci grammi di tessuto. Il valore SAR più elevato riportato in base a questo standard durante la certificazione del prodotto è pari a 1,149 W/kg, se indossato correttamente sugli arti.

19.6 Dichiarazione FCC SAR

1. La potenza di uscita irradiata da questo dispositivo è inferiore ai limiti di esposizione alle radiofrequenze stabiliti dalla FCC. Tuttavia, il dispositivo deve essere utilizzato in modo tale da ridurre al minimo il potenziale contatto con le persone durante il normale funzionamento.

Lo standard di esposizione per i dispositivi wireless utilizza un'unità di misura nota come tasso di assorbimento specifico, o SAR. Il limite SAR fissato dalla FCC è di 1,6 W/Kg. I test per il SAR vengono condotti utilizzando posizioni operative standard accettate dalla FCC con il dispositivo che trasmette al massimo livello di potenza certificato in tutte le bande di frequenza testate. Sebbene il SAR sia determinato al massimo livello di potenza certificato, il livello SAR effettivo del dispositivo durante il funzionamento può essere ben al di sotto del valore massimo. Questo perché il dispositivo è progettato per funzionare a più livelli di potenza in modo da utilizzare solo la potenza necessaria per raggiungere la rete. In generale, più ci si avvicina all'antenna di una stazione base wireless, minore è la potenza in uscita. Per evitare la possibilità di superare i limiti di esposizione alle radiofrequenze stabiliti dalla FCC, è necessario ridurre al minimo la vicinanza delle persone all'antenna.

Per l'uso indossato sul corpo, questo modello di telefono è stato testato e soddisfa i requisiti FCC in materia di esposizione alle radiofrequenze quando viene utilizzato con un accessorio designato per questo prodotto o con un accessorio che non contiene metallo e che posiziona il ricevitore ad almeno 0 mm dal corpo.

2. Il valore SAR massimo è 1,509 W/kg quando il telefono viene utilizzato a 0 mm di distanza dall'utente.

ATTENZIONE

- sostituzione di una batteria con un tipo non corretto che può compromettere la sicurezza (ad esempio, nel caso di alcuni tipi di batterie al litio);
- smaltimento di una batteria nel fuoco o in un forno caldo, oppure schiacciamento o taglio meccanico di una batteria, che può provocare un'esplosione;
- lasciare una batteria in un ambiente circostante a temperatura estremamente elevata che può provocare un'esplosione o la fuoriuscita di liquidi o gas infiammabili; e
- una batteria sottoposta a una pressione atmosferica estremamente bassa che potrebbe causare un'esplosione o la fuoriuscita di liquidi o gas infiammabili.

Le figure e le illustrazioni contenute nel presente manuale sono fornite solo a titolo di riferimento e potrebbero differire dall'aspetto effettivo del prodotto. Il design e le specifiche del prodotto possono essere modificati senza preavviso.



FLYSKY



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

www.flysky-cn.com

Copyright ©2024 Flysky Technology Co., Ltd. Data
di pubblicazione: 2025-1-3



FCC ID : 2A2UNST1600

Produttore: ShenZhen FLYSKY Technology Co., Ltd.

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