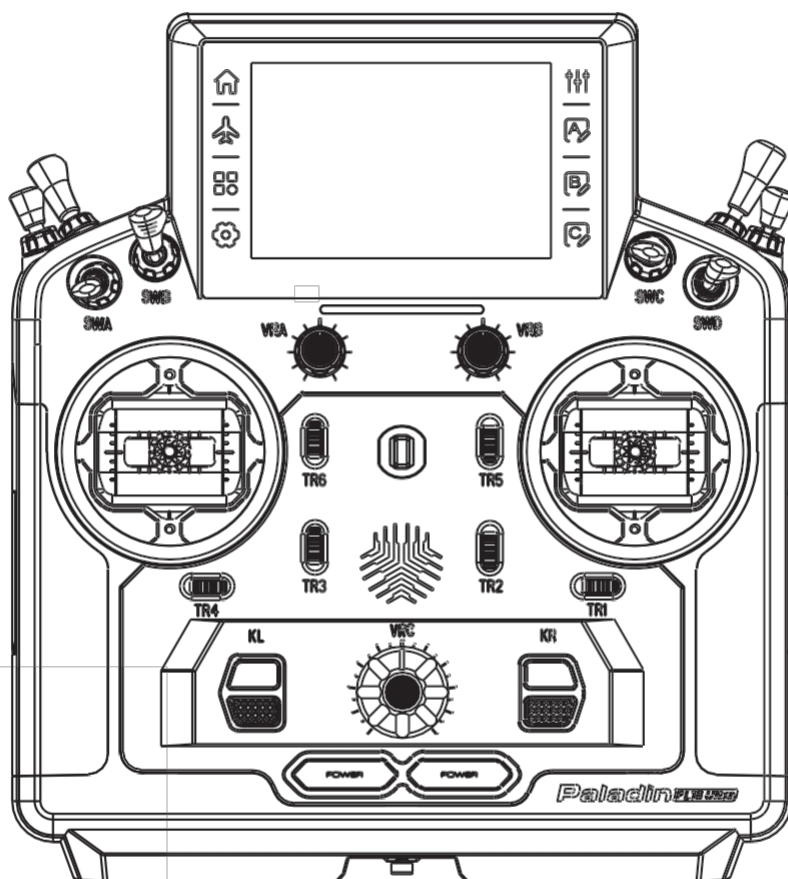


Paladin PL18 Ultra

d

2.4GHz
AFHDS 3



Touching Infinity
FLYSKY

Copyright ©2025 Flysky Technology Co., Ltd.

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



WARNING:



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook



Grazie per aver acquistato i nostri prodotti.

Leggere attentamente il manuale per garantire la sicurezza personale e quella delle apparecchiature.

In caso di problemi durante l'utilizzo, consultare innanzitutto 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	7. Impostazioni di base.....	37
1.1 Icone di sicurezza.....	1	7.1 Visualizza servocomandi	38
1.2 Guida alla sicurezza.....	1	7.1.1 Visualizza servocomandi.....	38
2. Istruzioni per la sicurezza della batteria.....	2	7.1.2 Test dei canali	38
3. Descrizione del prodotto	3	7.2 Selezione modello	39
3.1 Caratteristiche del sistema.....	3	7.2.1 Ricerca automatica del ricevitore	39
3.2 Panoramica del trasmettitore	4	7.2.2 Copia di un modello	40
3.2.1 Antenna del trasmettitore.....	8	7.2.3 Creazione di un nuovo modello	40
3.2.2 Levetta/Manopola/Selettore/Interruttore/Pulsante	8	7.2.4 Selezionare un modello.....	40
3.2.3 LED di stato	8	7.2.5 Eliminazione di un modello.....	41
3.2.4 Modalità stick.....	9	7.3 Configurazione del modello	41
3.2.5 Regolazione del gruppo cardanico	10	7.3.1 Per le gare.....	44
3.2.6 Sostituzione della molla del giunto cardanico	12	7.4 Retromarcia	44
3.2.7 Installazione del vassoio portaoggetti	13	7.5 Percorso canale	45
3.2.8 Installazione della staffa.....	14	7.6 Subtrim	46
3.2.9 Regolazione della maniglia.....	15	7.7 Assegnazione funzione	46
3.2.10 Interruttori di alimentazione.....	16	7.7.1 Assegnazione di elementi di funzione	47
3.2.11 Installazione della batteria.....	16	7.7.2 Assegnazione controllo.....	47
3.2.12 Installazione Informazioni sul regolatore del centro di gravità	18	7.7.3 Assegnazione funzione Trim.....	50
3.2.13 Sostituzione dell'interruttore a 3 posizioni/2 posizioni di tipo		7.8 Trim digitale.....	51
SW		7.8.1 Impostazione del trim TR1.....	51
.....	19	7.9 Impostazione RF	52
3.2.14 Modalità di ricarica	20	7.9.1 Trasmissione	52
3.3 Panoramica del ricevitore (prendendo come esempio FTr8B)	21	7.9.2 RF impostato su attivo per impostazione predefinita	53
3.3.1 Panoramica del ricevitore	21	7.9.3 Stato di funzionamento RF.....	53
3.3.2 Indicatore di stato	21	7.9.4 Tipo RF esterno	54
4. Configurazione preliminare	22	7.9.5 Modulo RF FRM303.....	54
4.1 Installazione del ricevitore e del servo	22	7.9.6 Configurazione PPM	56
5. Linee guida per l'uso.....	23	7.9.7 Potenza RF integrata	57
5.1 Accensione.....	23	7.9.8 Impostazione di associazione	57
5.2 Rilegatura	24	7.10 Impostazione RX.....	58
5.3 Controlli preliminari.....	28	7.10.1 Impostazione di collegamento	58
5.4 Spegnimento	29	7.10.2 Protocollo porta personalizzato	58
5.5 Allarme di bassa tensione (pop-up/acustico).....	29	7.10.3 Failsafe	62
5.6 Attivazione manuale della modalità di sospensione.....	30	7.10.4 Frequenza PWM	65
6. Interfaccia principale.....	31	7.10.5 Calibrazione tensione BVD	67
6.1 Panoramica dell'interfaccia principale	31	7.10.6 Configurazione RX come convertitore PWM.....	68
6.1.1 Barra di stato (in alto)	35	7.10.7 Dispositivo i-BUS2.....	69
6.2 Interfaccia	36		
6.2.1 Icone delle funzioni.....	36		

7.10.8 Impostazione i-BUS	77	8.6 Mix di programmi	105
7.10.9 Impostazione dell'uscita della potenza del segnale	78	8.6.1 Impostazione master e slave	105
7.10.10 Offset del punto medio	79	8.6.2 Impostazione del ritardo di mix	107
7.10.11 Aggiornamento del ricevitore	79	8.6.3 Impostazione del Mix Rate	107
7.10.12 Informazioni sul ricevitore	80	8.7 Velocità servo	108
7.11 Sensori	81	8.7.1 Velocità servo - Impostazione tramite funzione	109
7.11.1 Visualizzazione dei sensori	81	8.7.2 Velocità servo - Impostazione tramite canale	109
7.11.2 Calcolo della configurazione dei sensori	82	8.7.3 Velocità servo - Impostazione in base alla condizione	11
7.11.3 Registrazione dati	85	8.8 Curva dell'acceleratore	11
7.12 GPS	86	8.9 Taglio acceleratore	111
7.13 Altezza di riferimento Cg	86	8.10 Aumento del minimo	111
7.14 Timer	87	8.11 Ago dell'acceleratore	112
7.14.1 Timer 1/2	87	8.12 Alettone	112
7.14.2 Timer motore	87	8.12.1 Differenziale alettone	113
7.14.3 Timer modello	87	8.12.2 Alettone Elevatore	113
7.15 Allarme carburante	88	8.12.3 Alettone Flap a camber	113
7.16 Allarme modello	89	8.12.4 Alettone Freno Flap	114
7.16.1 Impostazioni allarme alimentazione accesa	89	8.12.5 Alettone all'elevatore	114
7.16.2 Allarme bassa tensione	90	8.12.6 Alettone al timone di direzione	114
7.16.3 Allarme segnale basso	91	8.13 Flap	115
7.16.4 Allarme perdita telemetria	92	8.13.1 Impostazione flap	115
7.16.5 Allarme personalizzato	93	8.13.2 Freno al profilo alare	116
7.17 Modalità trainer	95	8.13.3 Profilo alare all'elevatore	116
7.17.1 Modalità studente	95	8.13.4 Freno al flap all'elevatore	117
7.17.2 Modalità formatore	96	8.14 Aerofreno	117
8. Funzione esclusiva per aeroplani/aliante		8.14.1 Velocità di frenata	118
Impostazione	99	8.14.2 Velocità di frenata	118
8.1 Visualizza servocomandi	100	8.15 Spoiler	118
8.2 Condizione	100	8.16 Elevatore	119
8.2.1 Rinomina	100	8.16.1 Collegamento ascensore	119
8.2.2 Interruttore di impostazione	101	8.16.2 Alettone di elevazione	120
8.2.3 Creazione/copia di una condizione	101	8.16.3 Alettone al flap alare	120
8.2.4 Eliminazione di una condizione	101	8.16.4 Alettone al flap freno	121
8.2.5 Modifica dell'ordine delle condizioni	101	8.17 Timone	121
8.3 Funzione. Tasso (AFR)	102	8.17.1 Collegamento timone	121
8.3.1 Impostazione del tipo di curva	103	8.17.2 Rudd all'alettone	122
8.3.2 Impostazione tasso/EXP/offset	103	8.17.3 Rudd all'elevatore	122
8.4 Configurazione DR	104	8.18 Butterfly	123
8.5 Offset canale	104	8.19 Coda a V	123

8.20 Interruttori logici	124
8.21 Assetto	127
8.22 Controllo telemetrico	128
9. Impostazione funzioni esclusive elicottero	130
9.1 Servocomandi display	130
9.2 Condizione	130
9.3 Velocità funzione (AFR)	130
9.4 Configurazione DR	130
9.5 Offset canale	130
9.6 Mix professionali	130
9.7 Velocità servo	130
9.8 Curva dell'acceleratore	131
9.9 Curva del passo	131
9.10 Taglio dell'acceleratore	131
9.11 Aumento del minimo	131
9.12 Mantenimento acceleratore	131
9.13 Ago dell'acceleratore	132
9.14 Piastra oscillante	132
9.15 Miscela	132
9.16 Anello piatto oscillante	132
9.17 Regolazione hover	133
9.18 Giroscopio	134
9.19 Regolatore	134
9.20 Interruttori logici	134
9.21 Controllo telemetrico	134
10. Impostazione funzione esclusiva multicottero	135
10.1 Visualizzazione servocomandi	135
10.2 Condizione	135
10.3 Tasso di funzionamento (AFR)	135
10.4 Configurazione DR	135
10.5 Offset canale	135
10.6 Mix professionali	135
10.7 Velocità servo	135
10.8 Curva dell'acceleratore	136
10.9 Blocco acceleratore	136
10.10 Assetto	136
11. Impostazione funzione esclusiva auto	137
11.1 Servocomandi display	137

11.2 Condizione	137
11.3 Tasso di funzionamento (AFR)	137
11.4 Configurazione DR	137
11.5 Offset canale	137
11.6 Mix professionali	137
11.7 Velocità servo	137
11.8 Curva dell'acceleratore	138
11.9 ABS	138
11.10 Miscelazione traccia	140
11.11 Interruttori logici	140
11.12 Controllo telemetrico	140
11.13 Blocco motore	140
12. Impostazione funzione esclusiva imbarcazione	141
12.1 Servocomandi display	141
12.2 Condizione	141
12.3 Funzione (AFR)	141
12.4 Configurazione DR	141
12.5 Offset canale	141
12.6 Mix professionali	141
12.7 Velocità servo	141
12.8 Curva dell'acceleratore	141
12.9 Interruttori logici	141
12.10 Mix doppio motore	142
12.11 Collegamento Rudd	142
12.12 Controllo telemetrico	142
12.13 Blocco acceleratore	142
12.14 Ago dell'acceleratore	142
12.15 Curva dell'acceleratore	142
12.16 Aumento del minimo	142
12.17 Blocco motore	143
13. Impostazione funzione esclusiva robot	144
13.1 Servocomandi display	144
13.2 Condizione	144
13.3 Tasso di funzionamento (AFR)	144
13.4 Configurazione DR	144
13.5 Offset canale	144
13.6 Mix professionali	144
13.7 Velocità servo	144
13.8 Controllo telemetrico	144

13.9 Mixaggio traccia	145	20. Certificazioni	163
13.10 Interruttori logici	145	20.1 DoC	163
13.11 Curva dell'acceleratore	145	20.2 Avvertenza CE	163
13.12 Blocco motore	145	20.3 Dichiarazioni di conformità FCC	163
14. Impostazioni di sistema	146	20.4 Smaltimento ecocompatibile	164
14.1 Impostazioni generali delle funzioni	146	20.5 Dichiarazione CE SAR	164
14.1.1 Impostazioni lingua	146	20.6 Dichiarazione FCC SAR	165
14.1.2 Unità	146		
14.1.3 Audio	147		
14.1.4 Vibrazione	147		
14.1.5 Promemoria avvio Failsafe non impostato	147		
14.1.6 Ricerca automatica del ricevitore	148		
14.1.7 Ripristino impostazioni di fabbrica	14		
14.1.8 Aggiornamento firmware del trasmettitore	149		
14.1.9 Informazioni su PL18 Ultra	149		
14.2 Impostazioni display	150		
14.2.1 Luminosità retroilluminazione	150		
14.2.2 Dimmeraggio retroilluminazione	150		
14.2.3 Luminosità di attenuazione	151		
14.2.4 Timeout standby	151		
14.2.5 Dormienza	151		
14.3 Menu C-touch	152		
14.4 Configurazione interruttore di posizione	153		
14.5 Calibrazione dello stick	153		
14.6 Prova di portata	154		
14.7 Centro assistenza	154		
15. Impostazioni menu personalizzate	155		
16. Impostazione delle stesse voci di funzionamento comuni	156		
16.1 Assegnazione degli interruttori	156		
16.1.1 Interruttori ON/OFF normali	156		
16.1.2 Interruttori di posizione	156		
16.1.3 Interruttori continui	157		
16.1.4 Interruttori logici	158		
16.1.5 Interruttori di telemetria	159		
17. Come vengono elaborate le funzioni di uscita del trasmettitore	160		
18. Specifiche del prodotto	161		
19. Contenuto della confezione	162		

1. Sicurezza

1.1 Icone di sicurezza

Prestare attenzione alle seguenti icone e al loro significato. La mancata osservanza di queste linee guida può causare danni alle apparecchiature o lesioni personali.

	AVVERTENZA	• La mancata osservanza di queste istruzioni può causare lesioni lievi.
	ATTENZIONE	• La mancata osservanza di queste istruzioni può causare lesioni gravi.
	PERICOLO	• La mancata osservanza di queste istruzioni può causare lesioni gravi o morte.

1.2 Guida alla sicurezza



Proibito



Obbligatorio

- **Non volare di notte o in condizioni meteorologiche avverse, come pioggia o temporali. Ciò potrebbe causare comportamenti irregolari. funzionamento o perdita di controllo.**

- **Non utilizzare il prodotto quando la visibilità è limitata.**

- **Non utilizzare il prodotto in caso di pioggia o neve. Se qualsiasi tipo di umidità (acqua o neve) penetra in un componente del sistema, potrebbero verificarsi un funzionamento irregolare e una perdita di controllo.**



- **Le interferenze potrebbero 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.
- In prossimità di linee elettriche ad alta tensione o antenne di trasmissione per comunicazioni.
- Vicino all'acqua con imbarcazioni passeggeri nelle vicinanze.
- Vicino a cavi ad alta tensione o antenne di comunicazione/trasmissione.

- **Non utilizzare questo prodotto se si è stanchi, a disagio o quando si assumono sostanze che potrebbero compromettere la capacità di utilizzare il prodotto in modo sicuro.**

- **La banda di frequenza a 2,4 GHz richiede una linea di vista diretta tra il trasmettitore e il ricevitore in ogni momento. Evitare ostacoli di grandi dimensioni che potrebbero bloccare o interferire con il segnale.**

- **Per garantire una buona qualità del segnale, non tenere l'antenna del trasmettitore durante l'uso.**

- **Alcune parti del modello, come i motori o gli ESC, possono rimanere calde per un certo periodo di tempo dopo l'uso e causare gravi ustioni.**



- **L'uso improprio di questo prodotto può causare lesioni gravi o morte all'utente e ad altre persone. Per garantire la sicurezza propria e altrui, leggere e seguire le istruzioni riportate nel manuale d'uso.**

- **Per evitare danni al modello, assicurarsi che il prodotto e il modello siano installati correttamente prima dell'uso.**

- **Spegnere sempre il ricevitore prima del trasmettitore. Spegnere il ricevitore prima del trasmettitore potrebbe causare la perdita di controllo.**

- **Prima dell'uso assicurarsi che tutti i servocomandi e i motori si muovano nella direzione corretta.**

- **Assicurarsi di rimanere entro il raggio d'azione per evitare la perdita di controllo.**



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

2. Istruzioni di sicurezza relative alla batteria



Pericolo



La batteria di questo prodotto è ricaricabile e non rimovibile. Non rimuovere la batteria dal prodotto.



Non esporre la batteria a liquidi.

■ Non utilizzare una batteria umida. Tenere le mani asciutte durante l'uso e non lasciare le batterie in luoghi molto umidi.



Non saldare, riparare, modificare o smontare la batteria.



Non caricare la batteria alla luce diretta del sole, in un'auto surriscaldata o vicino a fonti di calore quali fornelli ecc.



Non utilizzare in prossimità di liquidi o gas infiammabili.



AVVERTENZE

A



Non toccare il caricabatterie o la batteria durante la ricarica.

■ Potrebbe causare ustioni.



Tenere la batteria lontana da fonti di calore se presenta perdite o emana odori strani.

■ Potrebbe incendiarsi o esplodere.



Non conservare la batteria in ambienti polverosi o umidi.

■ Rimuovere la polvere dal connettore di alimentazione prima di collegarlo.



Non caricare batterie che presentano segni di danneggiamento, invecchiamento, perdite o esposizione a liquidi.



Non mettere a contatto i terminali positivo e negativo della batteria.



Non gettare la batteria nel fuoco.



Non caricare senza ventilazione.



Caricare la batteria del trasmettitore prima dell'uso.

■ Se durante il volo la quantità di elettricità non è sufficiente, si verificherà un incidente aereo.



Non lanciare né urtare la batteria.

■ Potrebbe causare un incendio o un'esplosione.



Applicare del nastro adesivo sui terminali della batteria prima di riciclarla.

■ Se il cortocircuito provoca incendio, surriscaldamento, rottura, ecc.



Non ricaricare la batteria se esposta a calore o freddo estremi.

■ Potrebbe causare un calo delle prestazioni della batteria. Per garantire le massime prestazioni, ricaricare sempre la batteria entro un intervallo di temperatura compreso tra 10°C ~30°C.



3. Descrizione del prodotto

Il trasmettitore PL18 Ultra è un trasmettitore aereo comodo ed ergonomico. È dotato del protocollo AFHDS 3 (Automatic Frequency Hopping Digital System di terza generazione) a 2,4 GHz, che offre una comunicazione a 18 canali. Questo trasmettitore è compatibile con il modulo RF RM303 per supportare vari protocolli di comunicazione e può memorizzare fino a 50 configurazioni di modelli. Include una varietà di menu di impostazione del tipo di modello integrati, che consentono un adattamento flessibile a diversi modelli RC come aerei, alianti, elicotteri, multicotteri, auto, barche e robot.

3.1 Caratteristiche del sistema

AFHDS 3 (sistema digitale a salto di frequenza automatico di terza generazione) è un sistema wireless digitale di nuova concezione con diritti di proprietà intellettuale indipendenti di FLYSKY. È compatibile con la trasmissione di pacchetti di dati in tempo reale unidirezionale e bidirezionale e con la trasmissione trasparente di flussi di dati. In altre parole, questo sistema presenta i vantaggi sia del sistema wireless AFHDS 2A che del sistema WS2A. È dotato di un nuovissimo chip 2.4G, connessione stabile e affidabile, buone prestazioni in tempo reale e supporta varie configurazioni. Offre la configurazione ottimale per prestazioni applicative in scenari multipli.

Compatibile con la trasmissione dati unidirezionale/bidirezionale in tempo reale	Il sistema supporta connessioni unidirezionali e bidirezionali. Quando il trasmettitore funziona in modalità di trasmissione unidirezionale, il ricevitore può ricevere dati dal trasmettitore. Quando il trasmettitore funziona in modalità di trasmissione bidirezionale, il ricevitore può ricevere dati dal trasmettitore e il trasmettitore può anche ricevere dati dal ricevitore, nonché le informazioni incrociate dai moduli sensori di temperatura e velocità.
Trasmissione trasparente dei dati	Il modulo di trasmissione trasparente dei dati indipendente è integrato nel sistema RF, che può realizzare la trasmissione dei dati tramite trasmettitore e trasmissione trasparente. Può essere utilizzato per la trasmissione dei dati di controllo di volo.
Configurazione RF intelligente	Per impostare i parametri che influenzano la distanza di trasmissione RF, la velocità e l'anti-interferenza, come il numero di canali, la risoluzione, la larghezza di banda e la sensibilità del ricevitore. Il sistema può essere impostato in base alle diverse esigenze applicative per ottenere le prestazioni più adatte.
Salto di frequenza multicanale	La larghezza di banda di questo sistema varia da 2,402 GHz a 2,480 GHz. Impostando configurazioni RF intelligenti in base alle proprie esigenze, è possibile evitare o ridurre le interferenze da altri trasmettitori con la stessa frequenza tramite diverse configurazioni, diversi tempi di accensione del trasmettitore, vari modelli di salto di frequenza e vari punti di frequenza di utilizzo.
Sistema di riconoscimento ID univoco	Ogni trasmettitore e ricevitore ha un proprio ID univoco. Una volta che il trasmettitore e il ricevitore sono stati associati, salveranno l'ID l'uno dell'altro e si conatteranno solo tra loro. Quando il sistema è in funzione, se gli ID corrispondono tra loro, la connessione verrà stabilita, altrimenti non ci sarà alcuna connessione tra il trasmettitore e il ricevitore. Questo unico sistema di riconoscimento dell'ID resiste alle interferenze, rendendo il sistema più stabile e affidabile.
Basso consumo energetico	È costruito utilizzando componenti altamente sensibili e a basso consumo energetico. Funziona con una trasmissione dati a intervalli per migliorare efficacemente l'efficienza di trasmissione e prolungare notevolmente la durata della batteria, consumando solo un decimo dell'energia di un sistema FM standard.



微信公众号



Bilibili



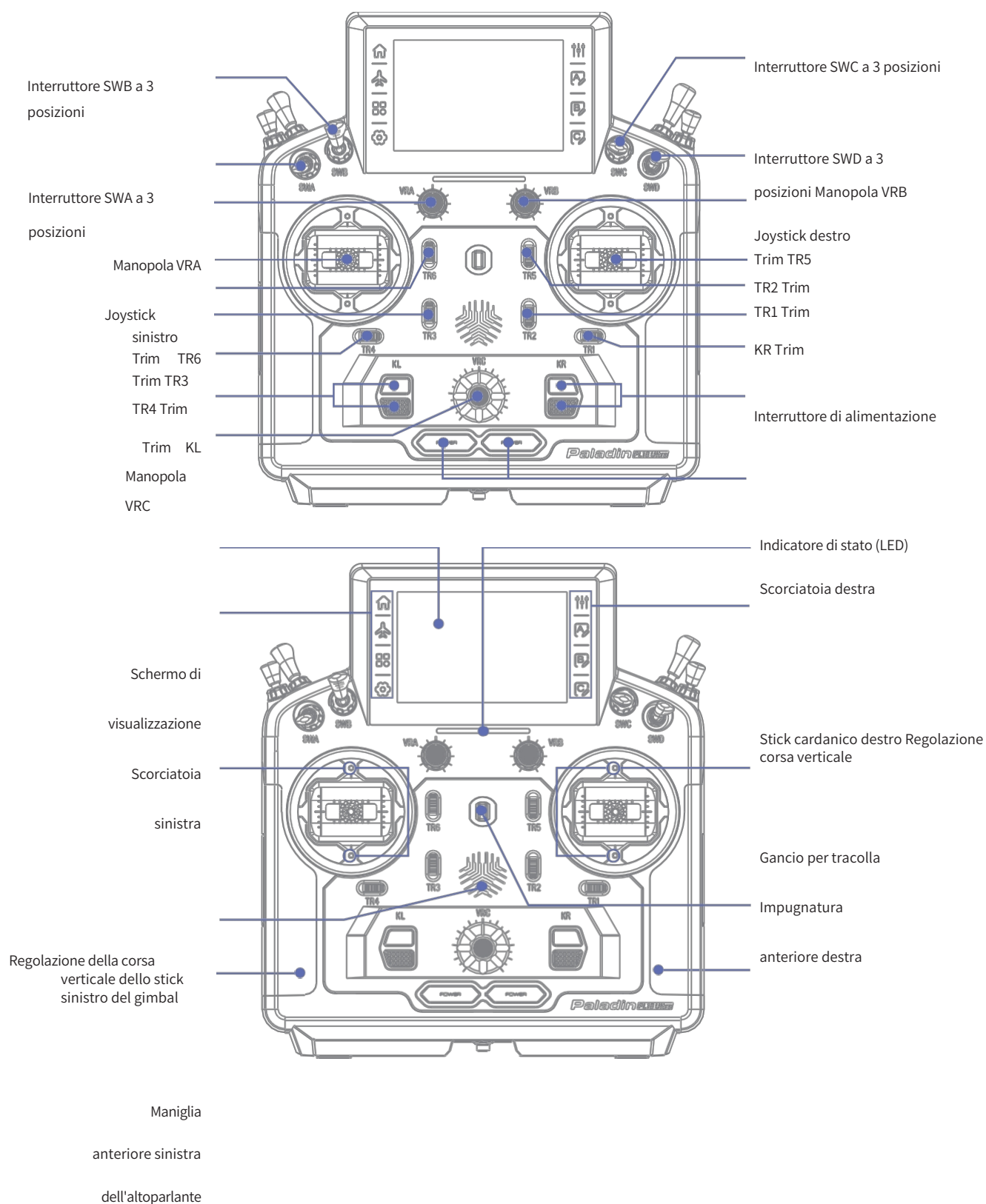
Website



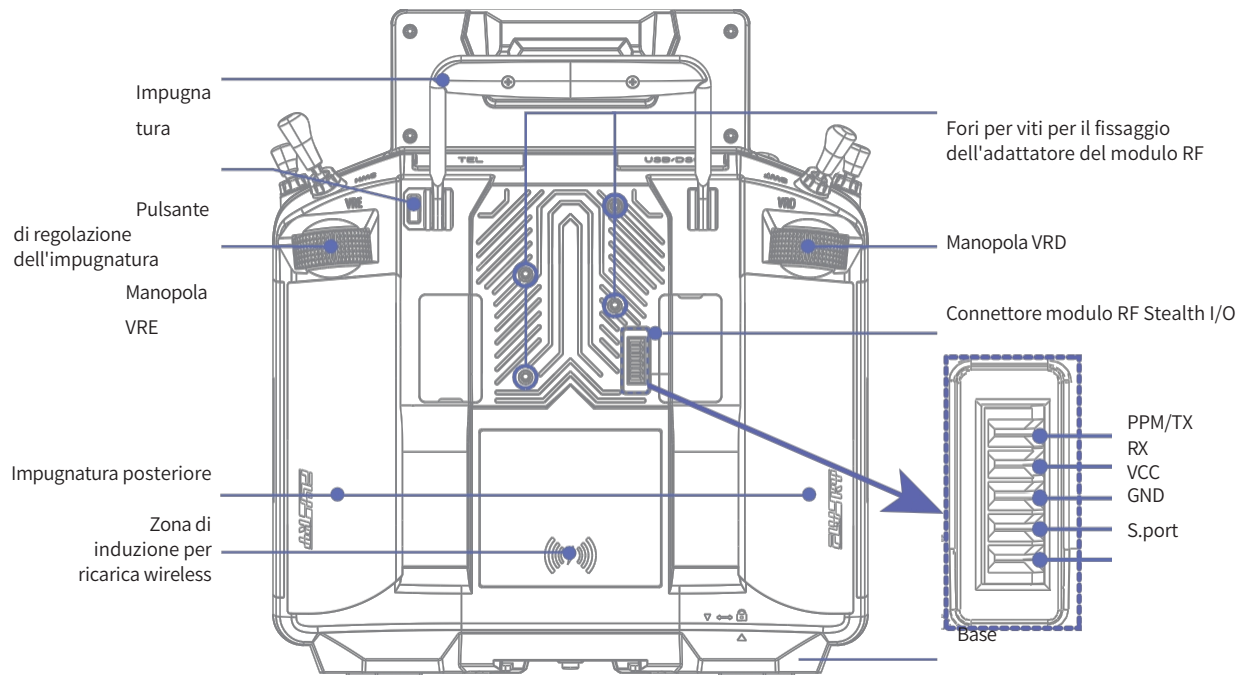
Facebook

3.2 Panoramica del trasmettitore

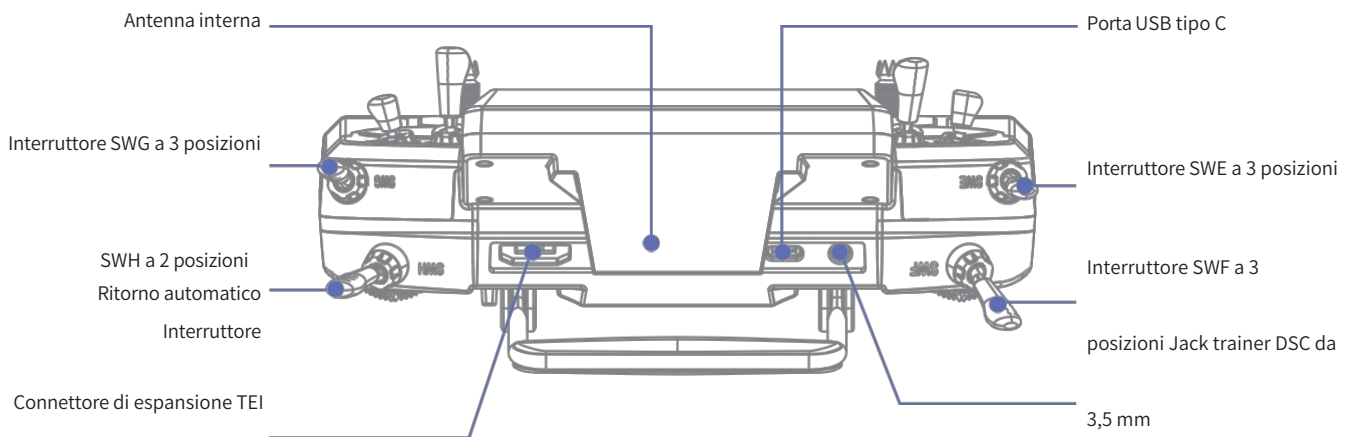
Vista frontale



Vista posteriore



Vista dall'alto



微信公众号



Bilibili



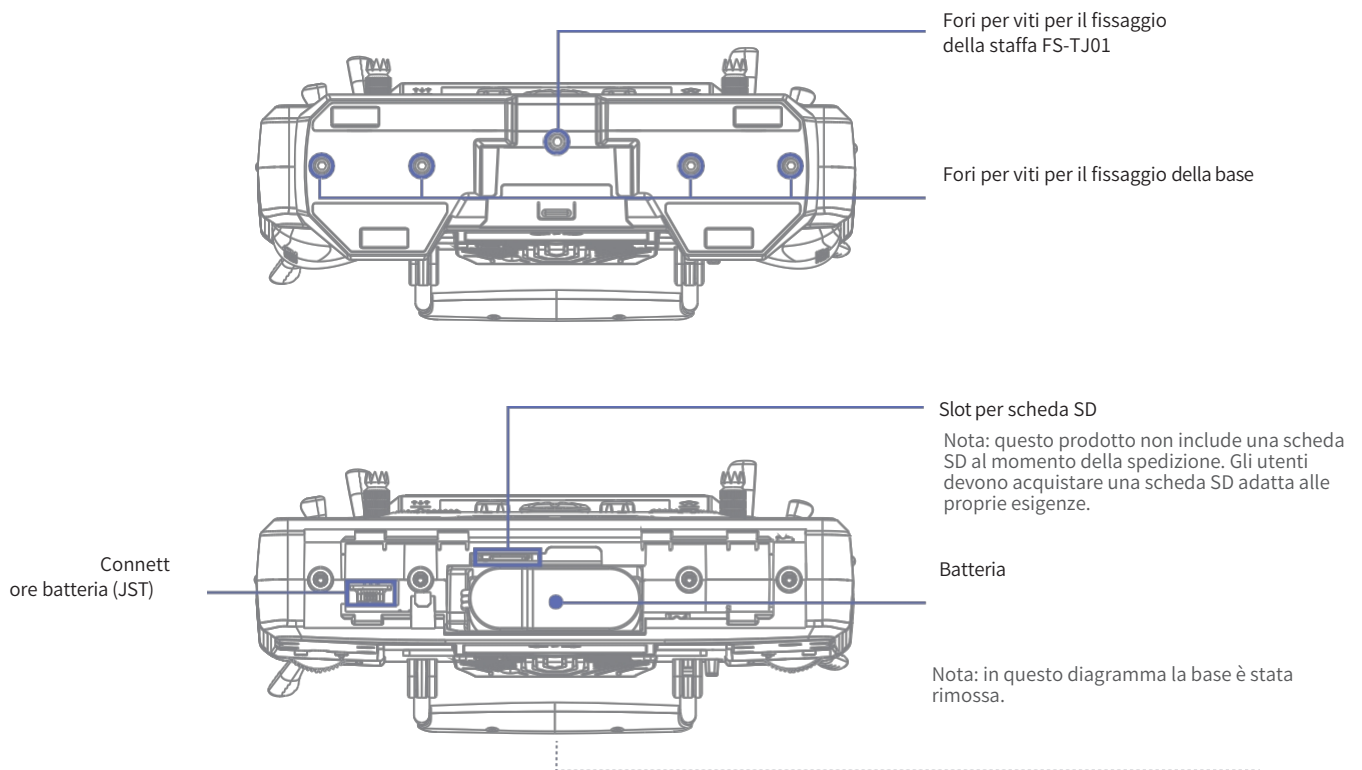
Website



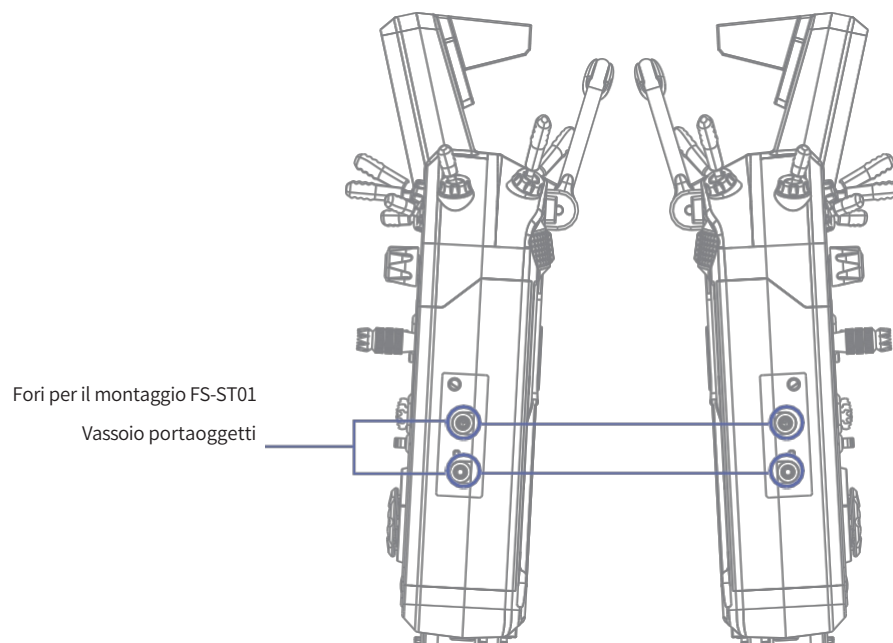
Facebook

Paladin **PL18 Ultra**

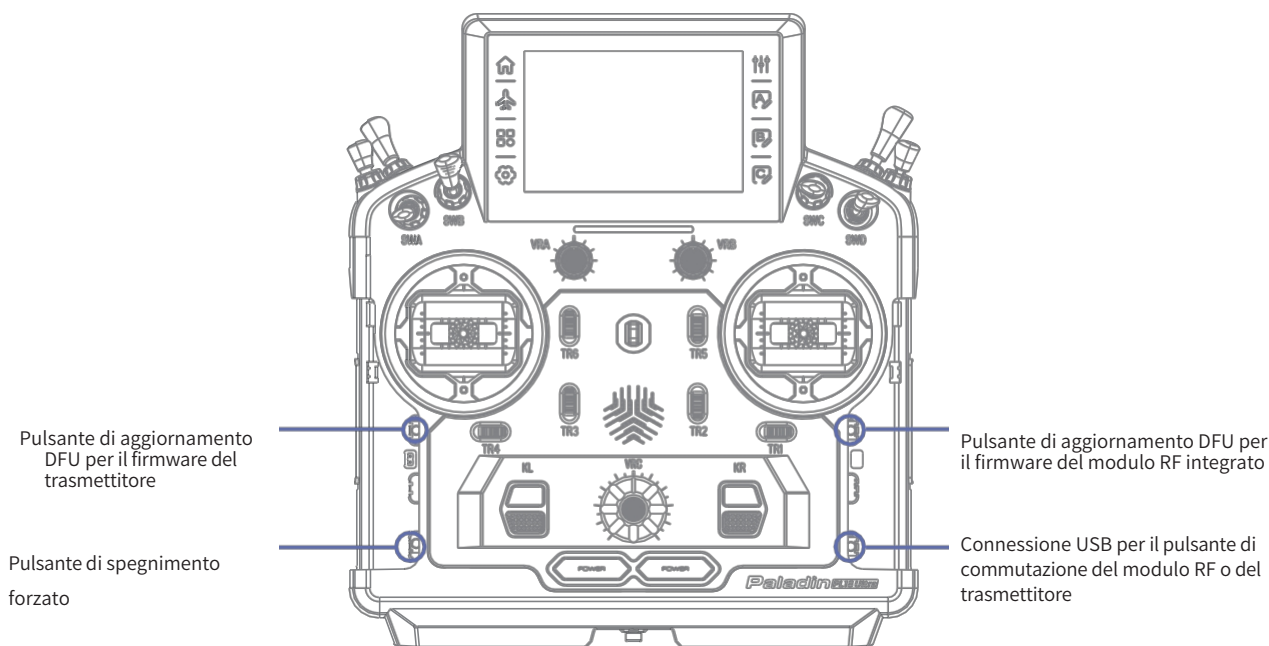
Vista dal basso



Vista laterale



Pulsanti sotto l'impugnatura sinistra e l'impugnatura destra



Le posizioni del "Pulsante di aggiornamento DFU per il firmware del trasmettitore", del "Pulsante di spegnimento forzato", del "Pulsante di aggiornamento DFU per il firmware del modulo RF integrato" e del "Pulsante di commutazione della connessione USB per il modulo RF o il trasmettitore" sono indicate nella figura sopra; è necessario smontare l'impugnatura per individuarle. Per premere i quattro tasti sopra indicati, utilizzare uno strumento lungo e sottile.

Attenzione: non utilizzare oggetti appuntiti o metallici per azionare i quattro pulsanti come mostrato nel diagramma, al fine di evitare danni alla struttura interna.

Pulsante di spegnimento forzato

Nel caso in cui il trasmettitore non possa essere spento premendo i due interruttori di alimentazione, si prega di resettare il trasmettitore con questo pulsante.

Configurazione:

1. Tirare la maniglia sul lato sinistro del trasmettitore e individuare il pulsante di spegnimento forzato sotto la maniglia.
2. Inserire uno strumento lungo e sottile nel piccolo foro rotondo e premere il pulsante di spegnimento forzato che si trova lì. Il trasmettitore si spegnerà immediatamente dopo averlo premuto.



ATTENZIONE

- Dopo il ripristino, le impostazioni configurate prima del ripristino potrebbero non essere più valide.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

3.2.1 Antenna del trasmettitore

Il trasmettitore PL18 è dotato di due antenne integrate. Quando il trasmettitore entra in funzione, le antenne si attivano automaticamente, senza necessità di ulteriori operazioni.



ATTENZIONE

- Per garantire un buon segnale, non coprire né ostruire l'antenna.

3.2.2 Levetta/Manopola/Selettore/Interruttore/Pulsante

Il PL18 Ultra è dotato di due joystick (sinistro e destro), tre manopole (VRA, VRB e VRC), otto interruttori (SWA, SWB, SWC, SWD, SWE, SWF, SWG e SWH), due quadranti (VRD e VRE) e otto pulsanti di regolazione (TR1, TR2, TR3, TR4, TR5, TR6, KL e KR).

Joystick: emettono valori diversi a seconda della loro posizione e possono emettere segnali continui. Possono essere utilizzati come controlli di funzione, nonché interruttori per attivare o disattivare le funzioni.

Manopole/quadranti: possono svolgere le stesse funzioni delle levette. Alcuni di essi possono anche essere utilizzati come comandi di trim, nonché come interruttori per attivare o disattivare le funzioni.

Interruttori: esistono interruttori a due posizioni, a tre posizioni e a ritorno automatico. Valori diversi corrispondono a posizioni diverse. Possono essere utilizzati come controlli di funzione, nonché come interruttori per attivare o disattivare le funzioni.

Pulsanti di trim: emettono valori diversi quando vengono premuti verso l'alto o verso il basso. Possono essere utilizzati come controlli di funzione; per informazioni dettagliate, consultare la sezione 7.8 sul trim digitale.

Nota: questa funzione è stata aggiornata nella versione 2.2.18.

3.2.3 LED di stato

L'indicatore di stato (LED) viene utilizzato per indicare l'alimentazione e lo stato di funzionamento del trasmettitore.

- Il LED è spento: indica che il trasmettitore è spento e non è in carica.

Quando il trasmettitore è acceso, il LED può trovarsi in due stati: lampeggiante o fisso.

- Il LED è spento: il trasmettitore si sta spegnendo.
- Il LED lampeggia in rosso: indica un allarme, come l'attivazione di un allarme del sensore, la disconnessione del ricevitore o l'allarme della posizione di controllo dell'accensione.
- Il LED lampeggia in verde: indica che è in corso il binding o che il convertitore PWM è in fase di configurazione.
- Il LED è acceso fisso in verde: indica la connessione al ricevitore.
- Il LED è fisso in blu: indica che non è collegato alcun ricevitore o che è in corso la ricerca del ricevitore.
- Il LED è acceso fisso in colore ciano: indica che il trasmettitore si sta accendendo.
- Il LED è fisso in giallo: indica che la RF non è abilitata.

Quando il trasmettitore è in stato di standby acceso e non è in carica:

- Il LED lampeggia lentamente in blu: indica che il livello della batteria è alto.
- Il LED lampeggia lentamente in rosso: indica che il livello della batteria è basso.
- Il LED lampeggia lentamente in giallo: indica che il livello della batteria è medio.

Quando il trasmettitore è in stato di standby o spento e in carica: il LED è di colore ciano per indicare la ricarica rapida e arancione per indicare la ricarica lenta.



Il LED ha 4 luci individuali al suo interno.

- Il primo LED lampeggia lentamente: indica che il livello attuale della batteria è inferiore al 25%.
- Il primo LED è acceso fisso e il secondo LED lampeggia lentamente: $25\% \leq$ livello attuale della batteria $< 50\%$.
- Il primo e il secondo LED sono accesi fissi e il terzo LED lampeggia lentamente: $50\% \leq$ livello attuale della batteria $< 75\%$.
- I primi tre LED sono accesi fissi e il quarto LED lampeggia lentamente: $75\% \leq$ livello attuale della batteria $< 99\%$.
- Il LED è acceso fisso: la batteria è completamente carica e il caricabatterie è collegato.

3.2.4 Modalità Stick

Questo sistema supporta quattro modalità stick. Per quanto riguarda i modelli di aeromodelli, dal canale 1 al canale 4, per impostazione predefinita, questi quattro canali sono assegnati ad alettoni, elevatore, acceleratore e timone. Sono disponibili quattro modalità preimpostate degli stick per soddisfare le diverse esigenze. È possibile selezionare la modalità più adatta tra **Mode1**, **Mode2**, **Mode3** e **Mode4**.

Il riquadro verde indica la modalità attualmente selezionata; la modalità predefinita è la **Modalità 2**. È possibile selezionare la modalità più adatta alle proprie esigenze. Quindi è necessario regolare i giunti cardanici in base alla modalità selezionata. Seguire i passaggi riportati di seguito.

Configurazione:

Accedere all'interfaccia di configurazione del modello tramite  (Base) > **Modelli**, quindi toccare la casella delle funzioni accanto a **Stick** per accedere all'interfaccia della modalità stick.

Selezionare la modalità desiderata. Quindi fare clic su  per tornare indietro.

Questa operazione può essere eseguita anche dopo l'aggiornamento del firmware o il ripristino delle impostazioni di



微信公众号



Bilibili



Website

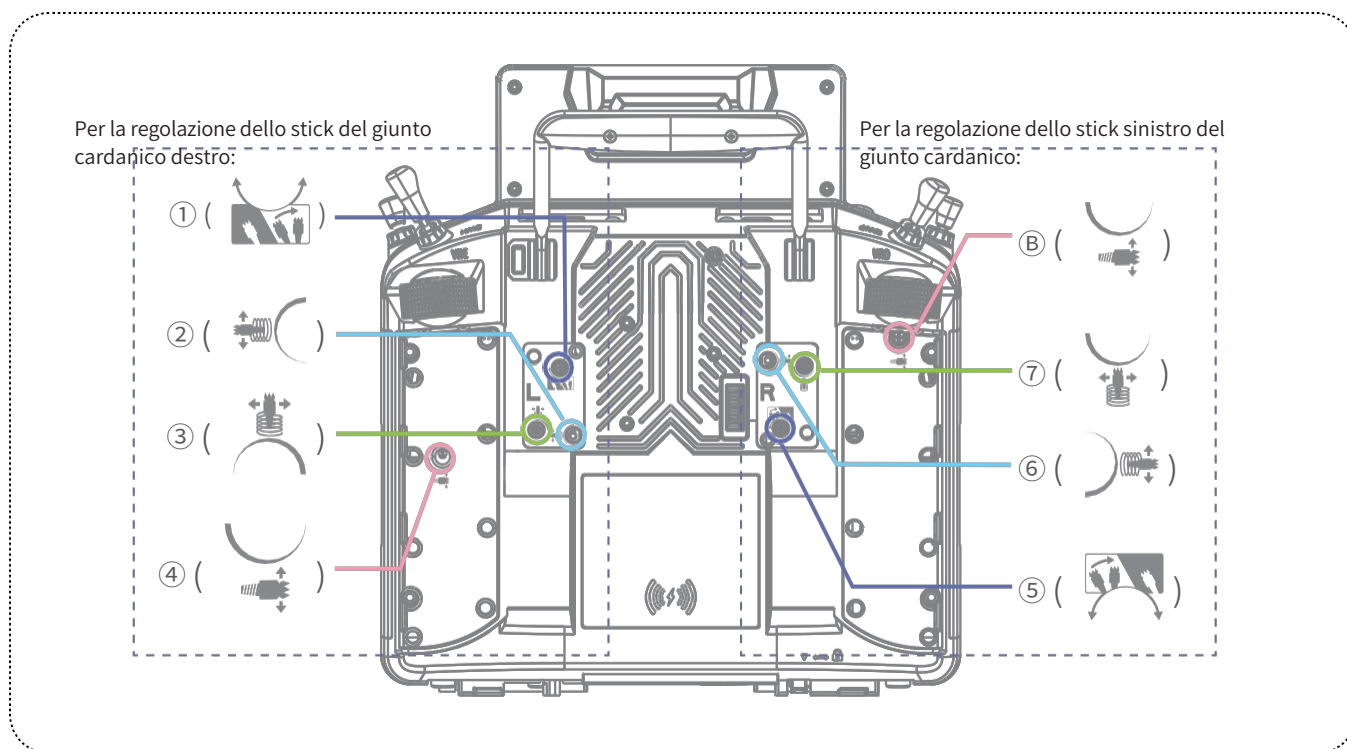


Facebook

3.2.5 Regolazione del gruppo gimbal

Assemblaggio giunto cardanico non autocentrante (autocentrante)/

Regolazione attrito/tensione



Come mostrato sopra, regolando le viti situate nei fori sul retro del trasmettitore, è possibile impostare lo stick del giunto cardanico in modo che sia autocentrante o non autocentrante e regolare l'attrito nel caso di non autocentraggio, nonché modificare la tensione dello stick nel caso di autocentraggio (rimuovere le impugnature per individuare i fori e le viti corrispondenti). La descrizione delle viti è la seguente:

① . ⑤	Regolazione autocentrante/non autocentrante dello stick del giunto cardanico	② . ⑥	Regolazione della tensione verticale dello stick del gimbal
③ . ⑦	Regolazione della tensione orizzontale dello stick del giunto cardanico	④ . ⑧	Regolazione dell'attrito verticale dello stick del gimbal

! Eseguire sempre una prova di tensione dello stick mentre si ruotano le viti per assicurarsi che la tensione dello stick non sia troppo lenta o troppo stretta. Serrare eccessivamente una vite può danneggiare la molla. Allentare troppo una vite può causare la caduta di una molla nel trasmettitore e danneggiare i circuiti interni. Prestare attenzione alla forza esercitata durante la regolazione.

Prendere come esempio lo stick destro del gimbal.

Da non autocentrante ad autocentrante

1. Utilizzare il cacciavite per regolare la vite ① (mostrata nel diagramma precedente) in senso antiorario fino a quando lo stick del giunto cardanico non diventa autocentrante.
2. Regolare la vite ④ in senso antiorario per regolare la forza di attrito.
3. Se è necessario regolare la forza di centraggio orizzontale o verticale, regolare la vite corrispondente ③ o ②. La forza aumenta in senso orario e diminuisce in senso antiorario.



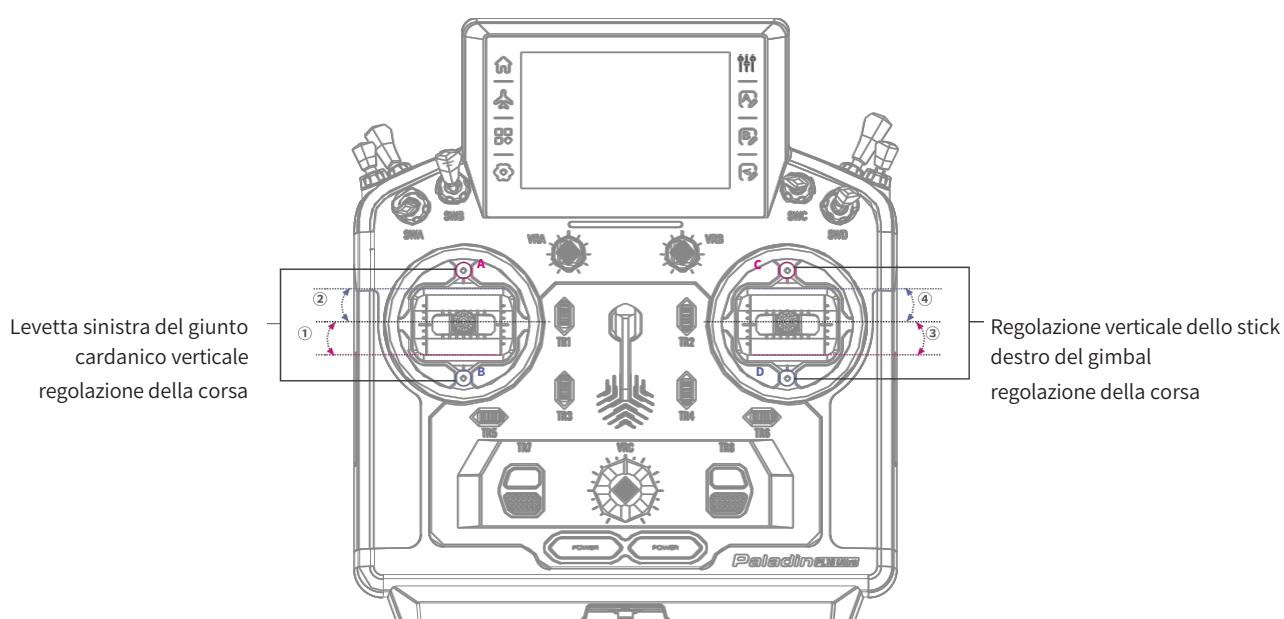
Da autocentrante a non autocentrante

1. Utilizzare il cacciavite per regolare la vite ① in senso orario fino a serrarla, in modo che lo stick del giunto cardanico non sia più autocentrante.
2. Regolare la vite ④ in senso orario per aumentare la forza di attrito.
3. Se è necessario regolare la forza di centraggio orizzontale, regolare la vite ③ di conseguenza. La forza aumenta in senso orario e diminuisce in senso antiorario.

Regolazione della corsa verticale del gruppo cardanico

Per il gruppo cardanico del trasmettitore, l'intervallo di regolazione della corsa meccanica va da 38° a 54°. La corsa può essere regolata a piacere.

! Una volta completata la regolazione, è necessario ricalibrare lo stick.



Nota: la vite A serve per regolare ① metà corsa, mentre la vite B serve per regolare ② metà corsa. La vite C serve per regolare ③ metà corsa, mentre la vite D serve per regolare ④ metà corsa.

Nota: prestare attenzione alla forza esercitata durante la regolazione.

I passaggi sono i seguenti:

1. Utilizzare una chiave a brugola da 1,5 mm per regolare la vite corrispondente in senso orario per aumentare la corsa.
2. Regolare la vite corrispondente in senso antiorario per ridurre la corsa.



微信公众号



Bilibili



Website

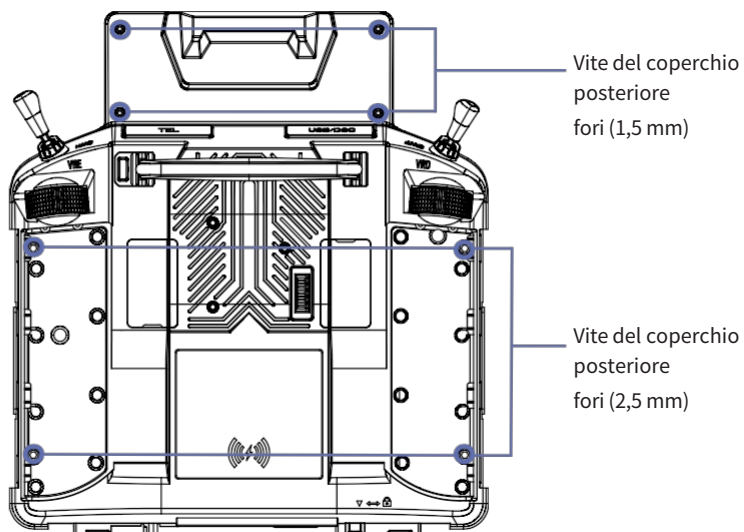


Facebook

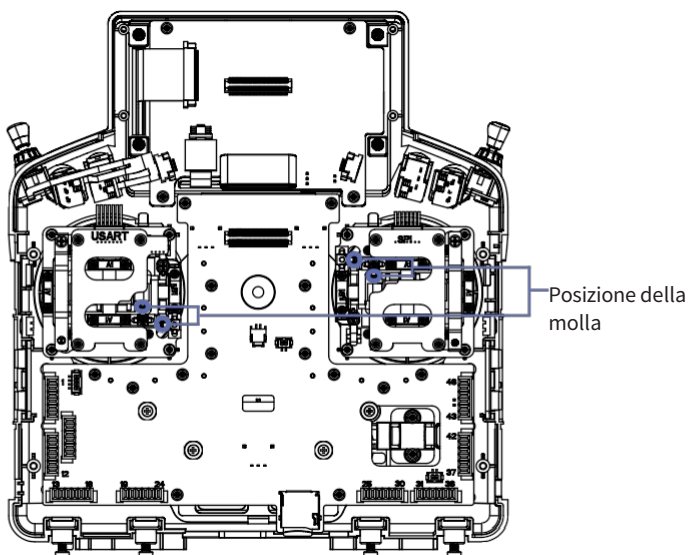
3.2.6 Sostituzione della molla del giunto cardanico

Se la molla del giunto cardanico non è sufficientemente elastica o è danneggiata, l'utente può sostituirla. Fare riferimento ai seguenti passaggi:

1. Rimuovere le 8 viti con una chiave a brugola di dimensioni adeguate dopo aver rimosso l'impugnatura del trasmettitore.



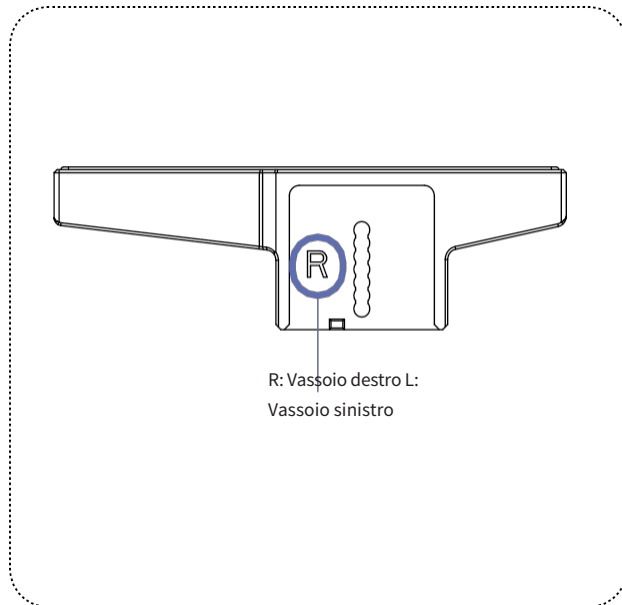
2. Dopo aver rimosso il coperchio posteriore del trasmettitore, è possibile sostituire la molla con uno strumento adeguato, ad esempio delle pinzette.



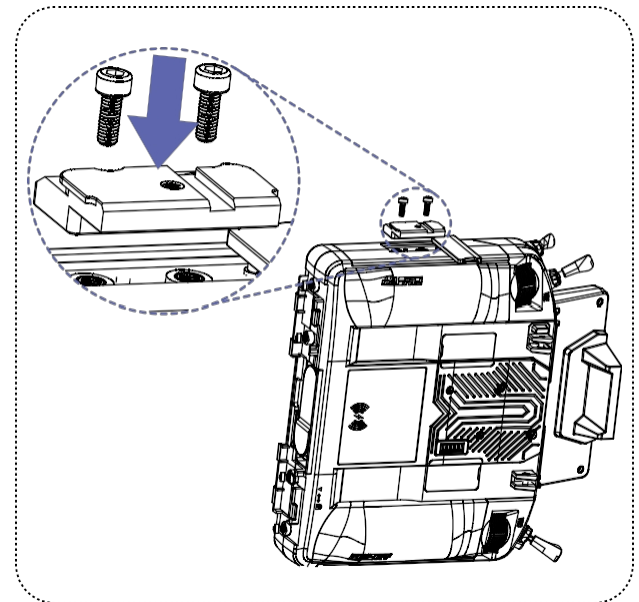
3.2.7 Installazione del vassoio manuale

Seguire i passaggi riportati di seguito per installare il vassoio destro; il vassoio sinistro può essere installato seguendo gli stessi passaggi.

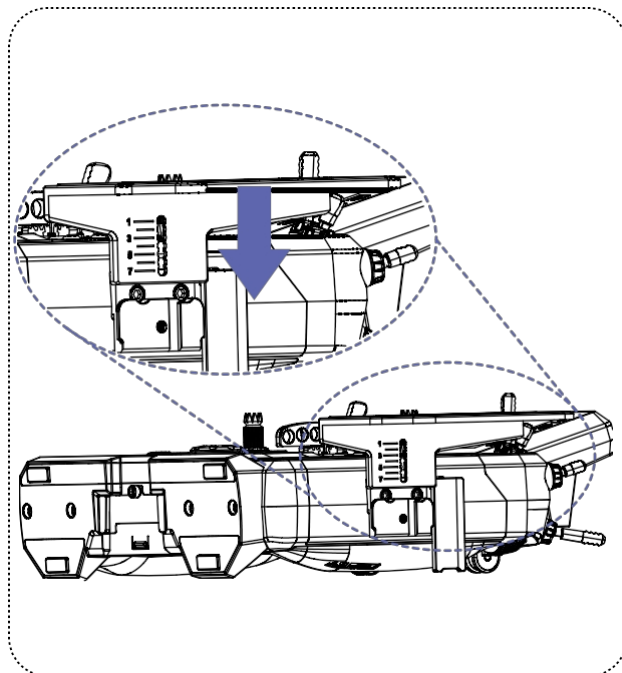
1. In base alle lettere riportate sul vassoio, è possibile verificare se si tratta del vassoio destro o sinistro.



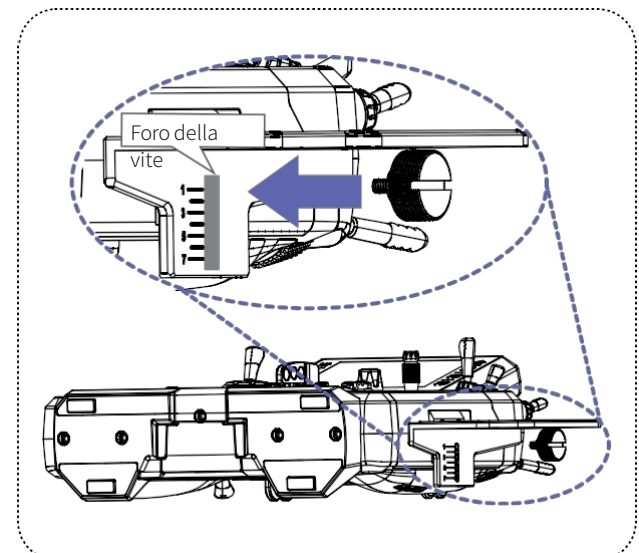
2. Dopo aver verificato la posizione dei fori delle viti del vassoio destro, installare le viti utilizzando una chiave a brugola metrica da 2,5 mm.



3. Spingere il vassoio destro nella direzione indicata dalla freccia fino a quando non è più possibile farlo cadere facilmente.



4. Installare la vite nella direzione della freccia come mostrato e selezionare la posizione appropriata in base ai segni della scala sul vassoio destro per l'installazione, fino a quando il poggiamano destro è saldamente in posizione e non si allenta facilmente.



微信公众号



Bilibili



Website

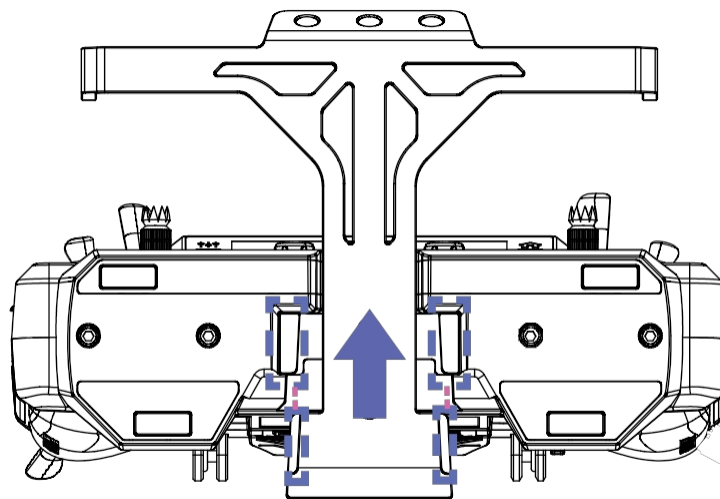


Facebook

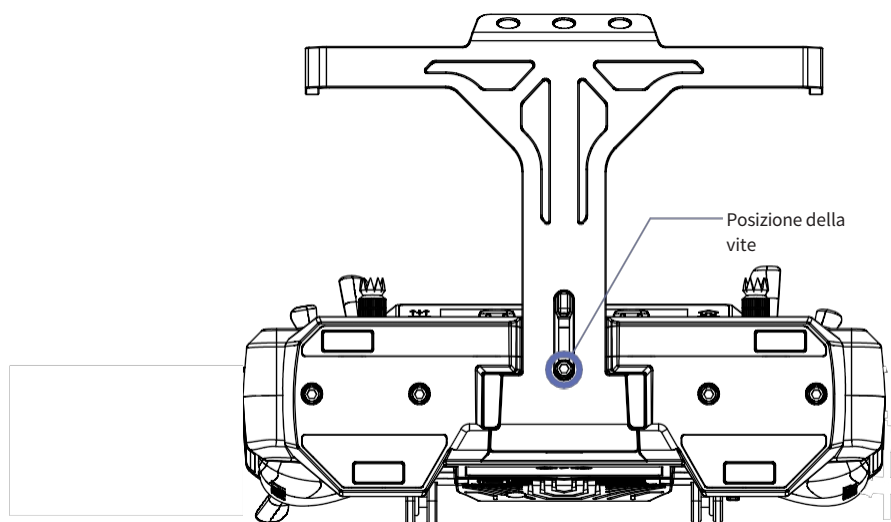
3.2.8 Installazione della staffa

Seguire i passaggi riportati di seguito per installare la staffa:

1. Allineare la staffa con la posizione della fessura della base del trasmettitore, spingere la staffa nella direzione della freccia come mostrato fino a quando la staffa non scatta correttamente in posizione.



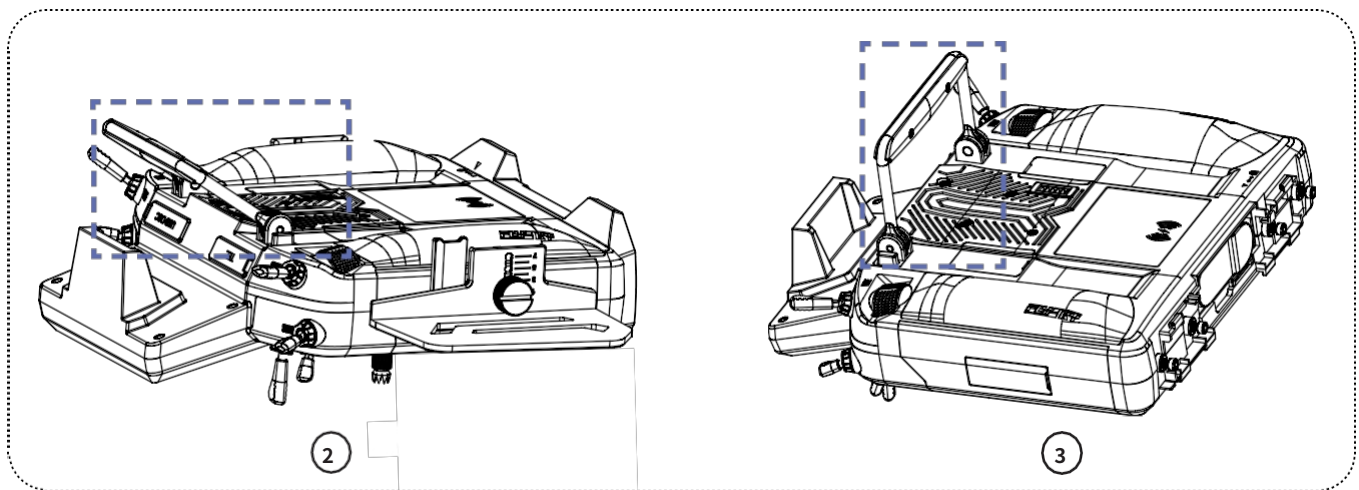
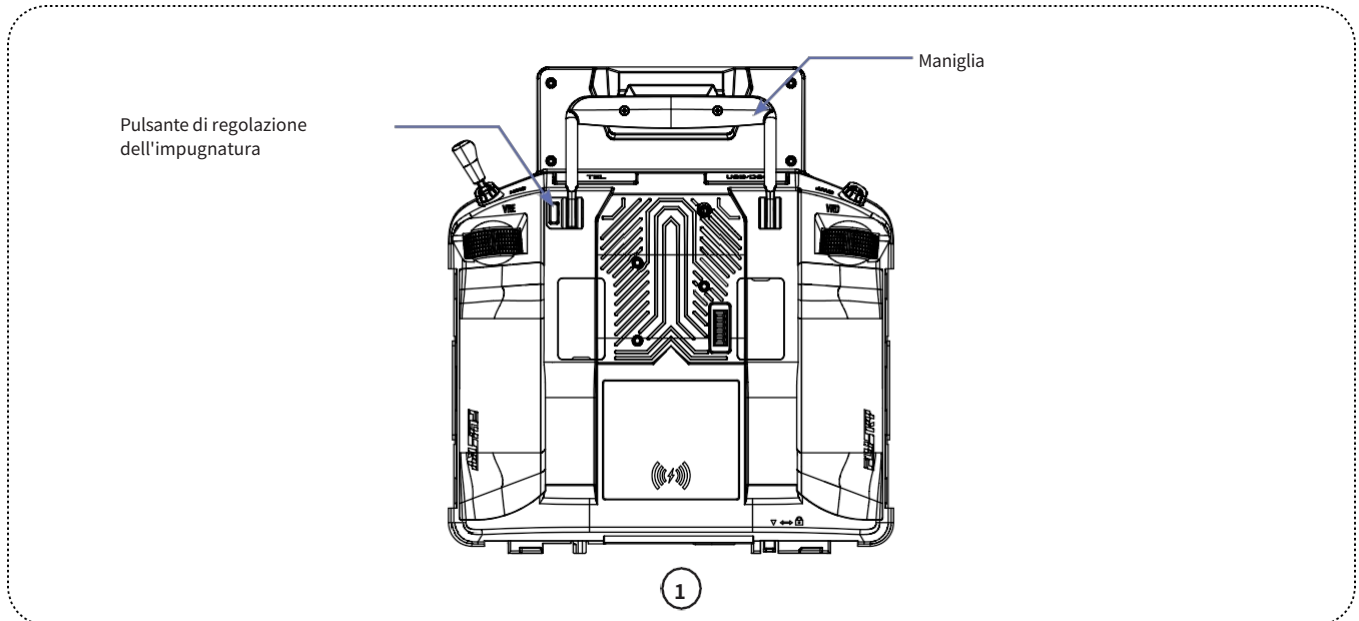
2. Utilizzare una chiave a brugola da 2,5 mm per fissare la vite e bloccare la staffa.



3.2.9 Regolazione della maniglia

La maniglia può essere regolata in base alle due posizioni illustrate nelle Figure 2 e 3. Procedura:

Premere il pulsante di regolazione dell'impugnatura e ruotare l'impugnatura. Quindi, rilasciare l'impugnatura fino a quando non si blocca in posizione.



Nota: la maniglia può essere regolata nella posizione massima o minima per facilitarne lo stoccaggio.



微信公众号



Bilibili



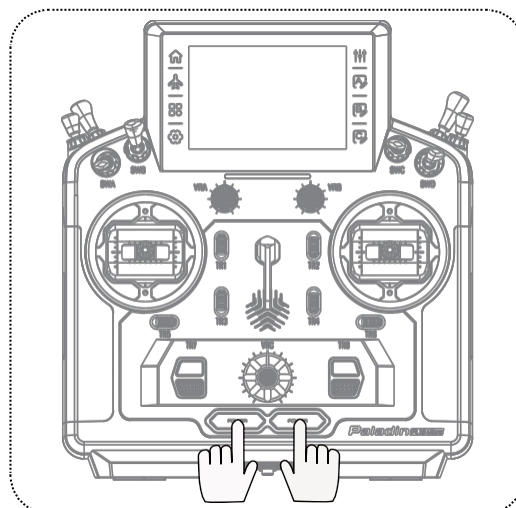
Website



Facebook

3.2.10 Interruttori di alimentazione

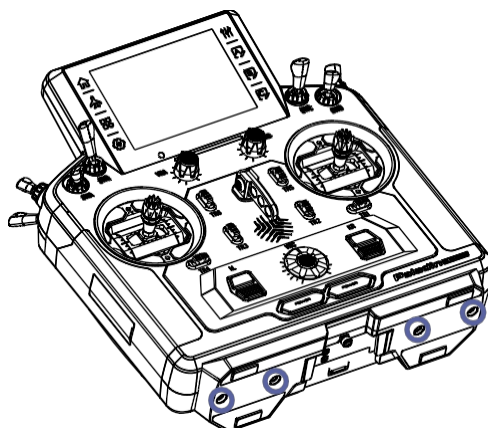
Per evitare attivazioni accidentali, nella parte inferiore del trasmettitore sono presenti due interruttori. Accendere o spegnere il trasmettitore premendo contemporaneamente entrambi gli interruttori.



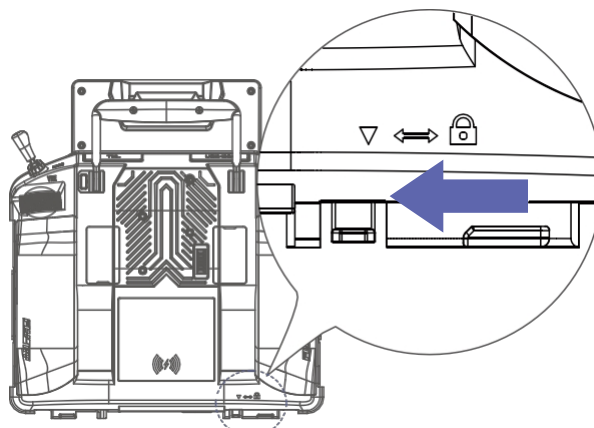
3.2.11 Installazione della batteria

Seguire i passaggi riportati di seguito per installare la batteria del trasmettitore:

1. Rimuovere le 4 viti che fissano la base.

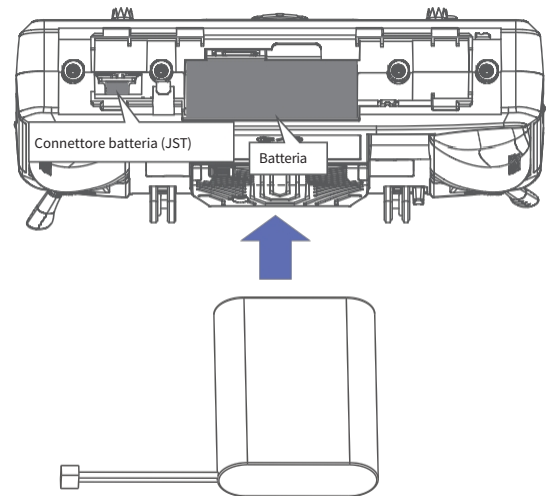
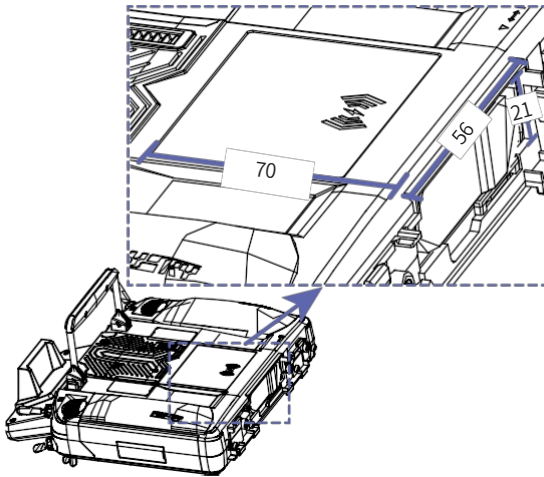


2. Spingere la base nella direzione indicata dalla freccia come mostrato fino a rimuoverla.

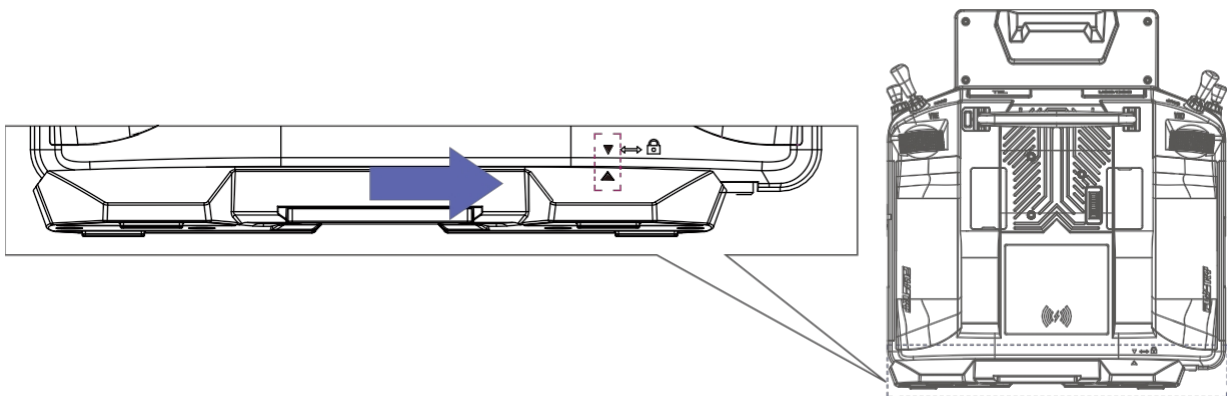


3. Installare la batteria LiPo 1S nel vano batteria e collegare i cavi della batteria al connettore della batteria (JST).

Parametri del vano batteria
(unità: mm)



4. Dopo aver allineato le icone sulla base e sul trasmettitore, spingere la base nella direzione della freccia fino a quando non è in posizione. Quindi, bloccare le viti e fare attenzione a non schiacciare i cavi della batteria.



微信公众号



Bilibili



Website

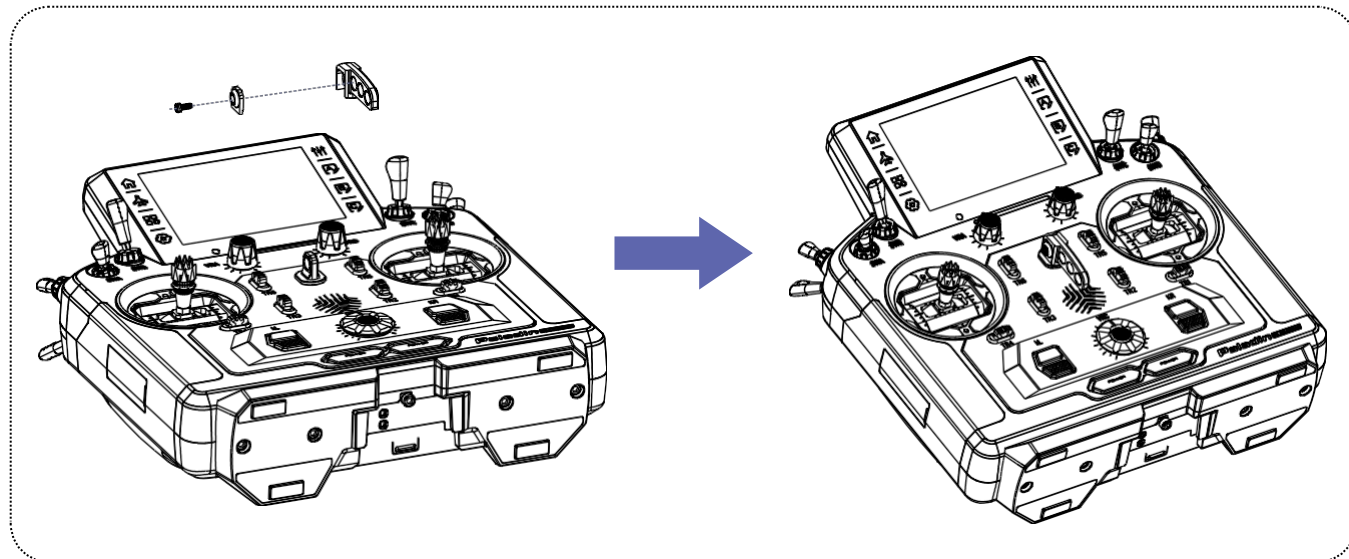


Facebook

3.2.12 Installazione Informazioni sul regolatore del centro di gravità

Il regolatore del centro di gravità può essere installato in base allo scenario di utilizzo. I passaggi sono i seguenti:

Allineare la vite, la rondella e il regolatore del baricentro in sequenza con il centro del gancio della cinghia per il collo come mostrato e fissarli nella posizione del gancio della cinghia per il collo.

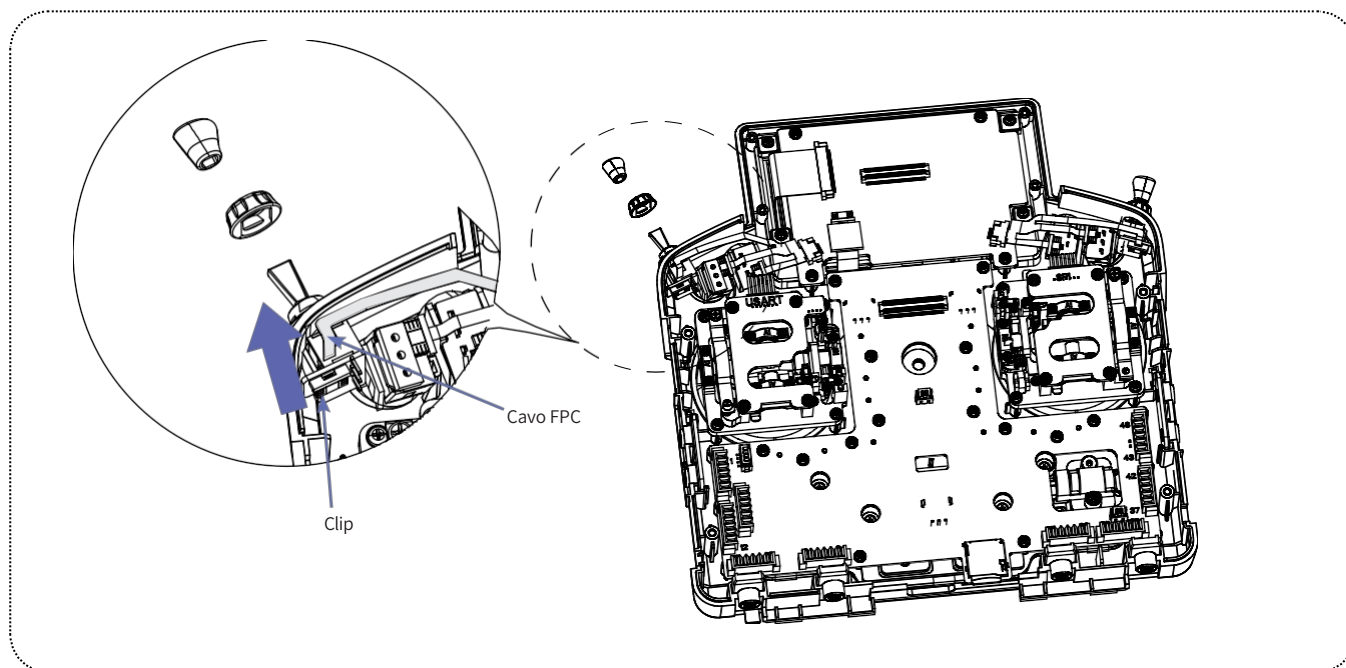


3.2.13 Sostituzione dell'interruttore a 3 posizioni/2 posizioni di tipo SW

Questo trasmettitore supporta la sostituzione degli interruttori SW a 3 posizioni/2 posizioni, che possono passare da interruttori a 3 posizioni a interruttori a 2 posizioni o viceversa.

I passaggi sono i seguenti:

1. Fare riferimento ai passaggi precedenti per rimuovere le impugnature, quindi rimuovere le otto viti che fissano il coperchio posteriore.
2. Rimuovere il coperchio posteriore del trasmettitore.
3. Innanzitutto, se il coperchio dell'interruttore è installato, rimuoverlo dall'interruttore. Quindi, utilizzare la chiave appropriata per allentare e rimuovere il manicotto dell'interruttore. Quindi, rilasciare con cautela la clip sulla scheda PCB dell'interruttore. Infine, rimuovere il cavo FPC.



4. Estraiete l'interruttore dall'interno del trasmettitore.
5. Inserire l'interruttore da sostituire (con il coperchio dell'interruttore rimosso) nel foro di fissaggio che fissa l'interruttore dall'interno del trasmettitore. Quindi, rilasciare la clip sulla scheda PCB dell'interruttore e inserire il connettore del cavo FPC nella clip. Quindi, fissare la clip e assicurarsi che il cavo FPC sia ben fissato. Infine, utilizzare una chiave inglese per serrare il manicotto dell'interruttore e rimettere il coperchio dell'interruttore.
6. Serrare le 8 viti che fissano il coperchio posteriore, quindi installare le impugnature una alla volta.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

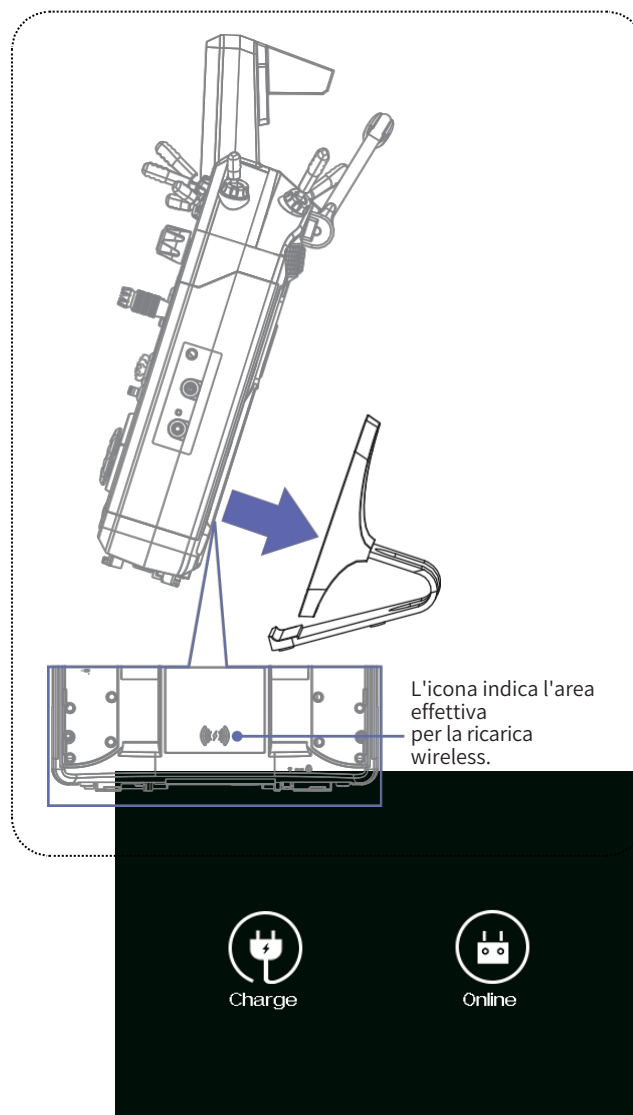
3.2.14 Modalità di ricarica

Il trasmettitore può essere ricaricato in due modi: ricarica cablata (ricarica USB) e ricarica wireless.

- Ricarica con cavo: il cavo USB Type-C è collegato all'alimentatore a un'estremità e alla porta USB Type-C del trasmettitore all'altra estremità.
- Ricarica wireless: utilizzare il dock di ricarica wireless per ricaricarlo (come mostrato nella figura).

La ricarica cablata supporta la ricarica rapida fino a 18 W, mentre la ricarica wireless supporta la ricarica rapida fino a 12 W; entrambe saranno visualizzate come modalità di ricarica rapida. Se si utilizza un caricabatterie rapido che non può essere riconosciuto dal trasmettitore, verrà visualizzato come ricarica normale.

Nota: quando si ricarica con l'alimentazione spenta, toccando lo schermo del trasmettitore verranno visualizzate le informazioni sulla modalità di ricarica.



ATTENZIONE

- **Utilizzare il cavo micro USB fornito con questo trasmettitore. Un uso improprio può causare danni alla batteria e comprometterne la durata.**

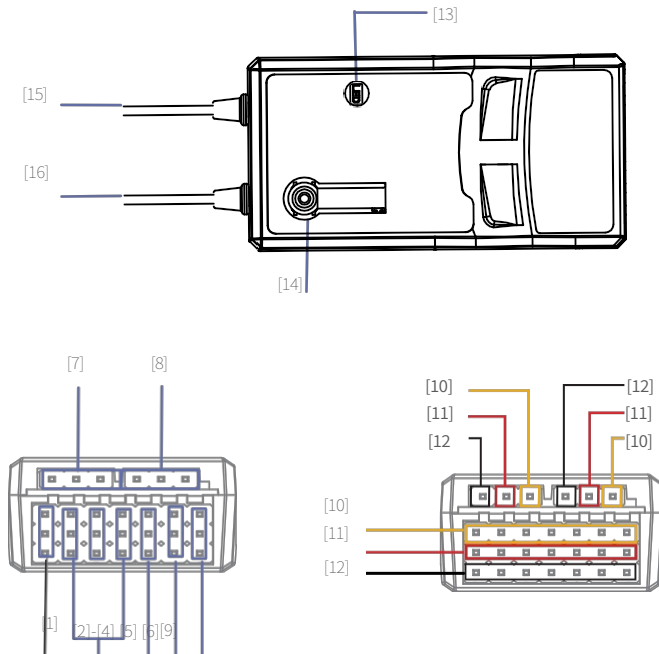
Note:

1. Prima di accendere il trasmettitore, collegarlo al computer tramite il cavo USB Type-C. Dopo aver acceso il trasmettitore, apparirà una finestra pop-up che richiederà di selezionare la funzione USB: "Ricarica" o "Online". Se si sceglie "Ricarica", il trasmettitore non comunicherà con il computer. Se si sceglie "Online", il trasmettitore comunica con il computer, ovvero è possibile accedere a FlySky Assistant o al software di simulazione.
2. Per impostazione predefinita, la ricarica cablata ha la precedenza sulla ricarica wireless, ovvero, se il trasmettitore è collegato sia alla ricarica wireless che a quella cablata, la ricarica cablata è abilitata e quella wireless è disabilitata.
3. La ricarica a basse temperature riduce la capacità della batteria e la durata del ciclo di vita.
4. Non conservare per più di sei mesi. È necessario ricaricare la batteria almeno una volta ogni sei mesi di conservazione e ricaricarla ogni tre mesi.
5. Se il trasmettitore ha rimosso la batteria o la batteria è in protezione da scarica eccessiva, il trasmettitore non può essere acceso collegando l'alimentatore tramite il cavo USB Type-C, ma può essere acceso reinstallando la batteria o quando la batteria è carica a uno stato utilizzabile.



3.3 Panoramica del ricevitore (prendendo come esempio FT8B)

3.3.1 Panoramica del ricevitore



- [1] CH1
- [2]-[4] CH2-CH4
- [5] CH5 (NPD)
- [6] CH6 (NPC)
- [7] CH7 (NPB)
- [8] CH8 (NPA)
- [9] BVD/ VCC (rilevamento tensione batteria/interfaccia alimentazione)
- [10] S (Pin segnale)
- [11] + (Anodo di potenza)
- [12] - (Catodo di potenza)
- [13] LED
- [14] Pulsante BIND
- [15] Antenna 1 (antenna destra)
- [16] Antenna 2 (antenna sinistra)

3.3.2 Indicatore di stato

Il LED (indicatore di stato) viene utilizzato per indicare lo stato di alimentazione e funzionamento del ricevitore.

- Spento: il ricevitore non è collegato all'alimentazione.
- Acceso fisso in rosso: il ricevitore è collegato all'alimentazione e funziona correttamente.
- Lampeggiamento veloce: il ricevitore è in modalità di associazione.
- Lampeggiamento lento: il trasmettitore a cui è associato il ricevitore è spento, il segnale è perso o il firmware del ricevitore è in fase di aggiornamento.
- Tre lampeggi e uno spento: il ricevitore è entrato in modalità di aggiornamento forzato del firmware.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

4. Configurazione pre-funzionamento

Prima dell'uso, seguire le istruzioni e le linee guida riportate in questo capitolo.

4.1 Installazione del ricevitore e del servo

Assicurarsi che il ricevitore sia montato in una posizione adeguata all'interno del modello, per garantire un segnale stabile, la massima portata e mitigare le interferenze esterne, seguire queste linee guida:

Prestare attenzione ai seguenti aspetti durante l'installazione del ricevitore:

1. Assicurarsi che il ricevitore non sia installato vicino a ESC o altre fonti di rumore elettrico.
2. Tenere l'antenna del ricevitore lontana da materiali conduttivi come carbonio o metallo. Per garantire il normale funzionamento, assicurarsi che vi sia uno spazio di almeno 1 cm tra l'antenna e il materiale conduttivo.



ATTENZIONE

- Per evitare danni, non accendere il ricevitore durante l'installazione.



5. Linee guida operative

Seguire queste linee guida per utilizzare il trasmettitore e il ricevitore.

5.1 Accensione

Nota: questa funzione è stata aggiornata nella versione 2.2.18.

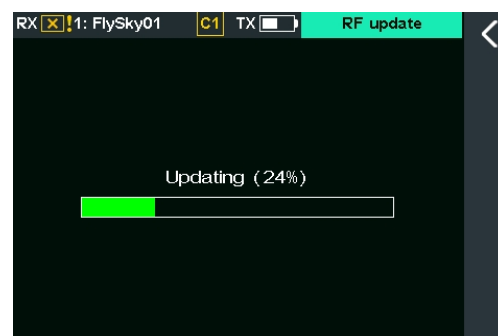
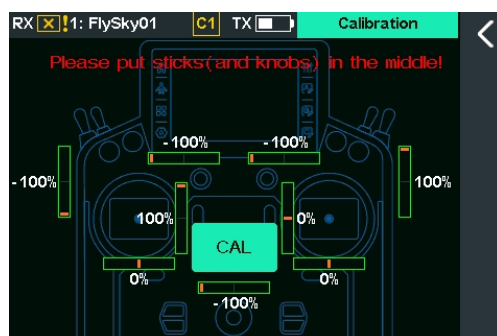
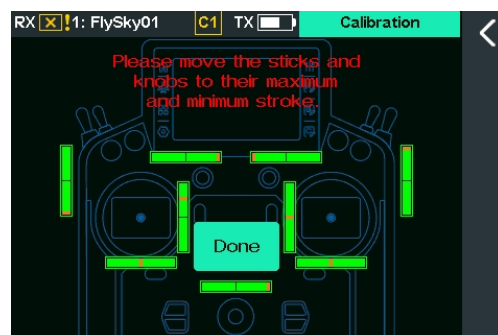
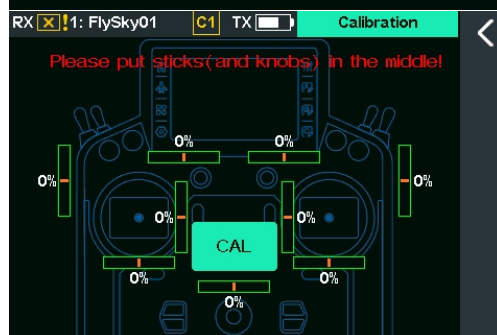
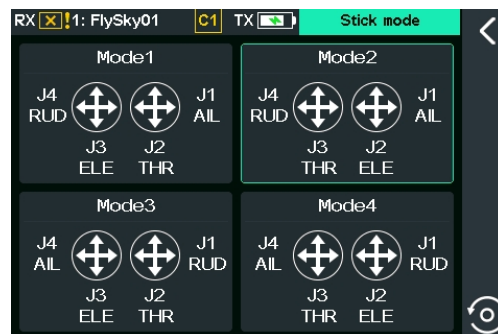
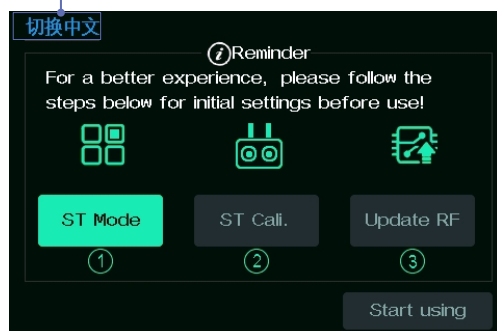
Quando il trasmettitore viene acceso per la prima volta, viene visualizzata l'interfaccia della procedura guidata di accensione. Completare le impostazioni su Modalità Stick (Modalità ST), Calibrazione Stick (ST Cali.) e Aggiorna RF seguendo le istruzioni dell'interfaccia, quindi fare clic su Avvia utilizzo.

Il trasmettitore entrerà nella funzione della procedura guidata di accensione anche dopo l'aggiornamento del firmware tramite la funzione di aggiornamento del firmware TX o il ripristino tramite la funzione di ripristino delle impostazioni di fabbrica.

Oltre a ciò, seguire i passaggi riportati di seguito per accendere il trasmettitore:

1. Verificare che la batteria sia completamente carica;
2. Tenere premuti contemporaneamente i due interruttori di accensione fino all'accensione dello schermo;
3. Seguire le istruzioni pop-up per accendere il trasmettitore.
 - Se attivare la funzione di trasmissione. Se la radiofrequenza non è necessaria

Toccare per cambiare la lingua



per questa accensione, la funzione di trasmissione può essere disattivata.

- Se l'interruttore è in posizione di sicurezza. (Uno sfondo rosso su un comando indica che la posizione deve essere regolata.) Controllare la posizione del comando in base alle istruzioni e spostarlo nella posizione corretta.
- Se il modello corrente è impostato in modalità failsafe. Per disattivare il promemoria dell'impostazione failsafe all'accensione del dispositivo, fare clic su Ignora o disattivare "Promemoria all'avvio: failsafe non impostato" in Generale.

	ATTENZIONE • Il sistema è ora attivo, prestare attenzione a non causare danni o lesioni personali.
	ATTENZIONE • Se gli interruttori SWA/SWB/SWC/SWD/SWE/SWF/SWG/SWH non sono nelle loro posizioni di sicurezza e lo stick dell'acceleratore non è nella posizione bassa quando il trasmettitore è acceso. Verrà visualizzato un messaggio che ricorda di portare questi interruttori e lo stick del gas nelle posizioni corrette. Si consiglia di seguire il promemoria e di portarli nelle posizioni corrette. Il trasmettitore si avvierà. Se si fa clic su Vai per avviare il trasmettitore senza posizionandoli correttamente, ciò potrebbe comportare un pericolo.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

5.2 Rilegatur

Nota: questa funzione è stata aggiornata nella versione 2.2.18.

a

Il trasmettitore e il ricevitore sono stati pre-collegati in fabbrica. Se è necessario ricollegare o collegare un nuovo ricevitore, seguire i passaggi riportati di seguito. I ricevitori Flysky AFHDS 3 sono costituiti da ricevitori in edizione classica e ricevitori in edizione migliorata. Il metodo di collegamento è leggermente diverso tra queste due edizioni.

Nota: i modelli di ricevitori Flysky AFHDS 3 classic edition includono FTr10, FGr4, FGr4s, FGr4P, FTr4 e FTr16S. Gli altri ricevitori Flysky AFHDS 3 sono considerati ricevitori enhanced edition.

 AVVERTENZA	Spegnere il servo mentre il trasmettitore e il ricevitore sono in fase di accoppiamento. In caso contrario, potrebbero verificarsi situazioni di pericolo. Una volta completato il processo di accoppiamento, spegnere il ricevitore, quindi riaccenderlo e verificare che il trasmettitore e il ricevitore siano stati accoppiati correttamente.
---	--

Per accedere all'interfaccia di impostazione dell'accoppiamento tramite 

(B6sic) > Impostazioni RX. Interfaccia di accoppiamento del ricevitore

edizione avanzata:

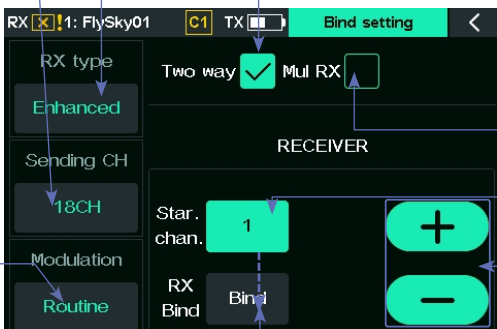
Accoppiamento 1 Ricevitore

Visualizza il numero di canali di uscita. Fare clic per cambiare il numero di canali di uscita: [18CH], [12CH], [8CH] o [4CH (Fast)].

Selezionare un ricevitore con il numero di canali corrispondente in base al numero di canali del trasmettitore. Se il ricevitore ha un numero di canali insufficiente, ciò potrebbe influire sul funzionamento del trasmettitore. Se ne ha troppi, sprecherà risorse di canale. Ad esempio, se è necessario utilizzare 8 o meno canali (come con l'FTr8B, che ha solo 8 uscite di canale PWM), il trasmettitore può essere impostato su 8 canali. Per la modalità a doppio ricevitore o l'espansione a 18 canali (tramite convertitore PWM), il numero di canali del trasmettitore deve essere impostato su 18 canali.

Modalità di modulazione del display; cliccare per passare da: [Routine] a [Antijamming priority].

Per maggiori dettagli, consultare la tabella seguente.



Visualizza il tipo di RX; clicca per cambiare il tipo di RX: [Enhanced] o [Classic].

Bidirezionale: per impostare il trasmettitore e il ricevitore in modo che si connettano in modalità unidirezionale o bidirezionale. Un segno di spunta (v) indica una connessione bidirezionale.

Nota: quando si seleziona la comunicazione unidirezionale, non ci sarà alcun feedback telemetrico al trasmettitore.

Per impostare più ricevitori o meno. Se appare un segno (v), è possibile collegare più ricevitori; in caso contrario, è possibile collegare un solo ricevitore. Canale di avvio del ricevitore

Toccare per modificare il valore. Fare clic su + per aumentare il valore e su - per diminuirlo.

Clicca su **Associa** per mettere il trasmettitore in modalità di associazione. Successivamente, apparirà un menu che mostra il processo di associazione.

Selezionare o deselezionare l'opzione S-Tele. È selezionata per impostazione predefinita e consente il collegamento di un solo ricevitore secondario, che restituisce al trasmettitore solo le proprie informazioni.

Collegamento di 2 ricevitori (1 primario, 1 secondario)

Per impostare il canale iniziale del ricevitore principale, e l'intervallo va da 1 a 18. Se [Sending CH] è impostato su 4 CH, l'intervallo di impostazione del canale iniziale per il ricevitore primario/secondario è compreso tra 1 e 4.

Per associare il trasmettitore al ricevitore principale. Fare clic per mettere il trasmettitore in modalità di associazione. Una volta completata l'associazione, verrà visualizzato il messaggio "Connected" (Connesso) una volta completato il collegamento.



Per impostare il canale di partenza del ricevitore secondario, l'intervallo è compreso tra 1 e 18. Ad esempio, per ottenere un'uscita a 18 canali con doppio ricevitore, è possibile configurarlo come: prendere il ricevitore primario come FTr12B e il ricevitore secondario come FTr8B. Il canale iniziale del ricevitore secondario deve essere impostato su 13. In questo modo, il canale 1 del ricevitore secondario trasmetterà il canale 13 del trasmettitore e il canale 6 trasmetterà il canale 18 del trasmettitore.

Per collegare il trasmettitore al ricevitore secondario. Fare clic per mettere il trasmettitore in modalità di collegamento.

Accoppiamento di 2 ricevitori (1 primario, più secondari)




Di seguito sono riportate le introduzioni di [Routine] e [Priorità anti-interferenza].

Modulazione	Caratteristiche principali	Scenari di applicazione
Routine	In modalità [Routine], il sistema offre prestazioni equilibrate, con capacità anti-interferenza moderate e una distanza di controllo massima moderata.	La modalità [Routine] è adatta alla maggior parte degli scenari non impegnativi, come l'uso occasionale nei parchi durante il fine settimana. Questi ambienti sono tipicamente caratterizzati da spazi aperti spazi aperti con segnali WiFi occasionali o dispositivi a 2,4 GHz (ma senza interferenze pesanti). In questi casi, non è richiesta né una portata di controllo estrema né una resistenza alle interferenze ad alta intensità.
Priorità anti-interferenza	In modalità [Priorità anti-interferenza], il sistema utilizza pacchetti di dati ad alta densità. Ciò mantiene la comunicazione affidabile anche in presenza di molte interferenze e perdita di pacchetti. Tuttavia, non aiuta con la distanza in situazioni di bassa interferenza.	Questa modalità dà la priorità a una connettività stabile in ambienti elettromagnetici complessi. Compromettendo la portata operativa massima, garantisce prestazioni affidabili in scenari ad alta interferenza, come come le esibizioni di modelli RC o le zone di volo affollate durante gli eventi.

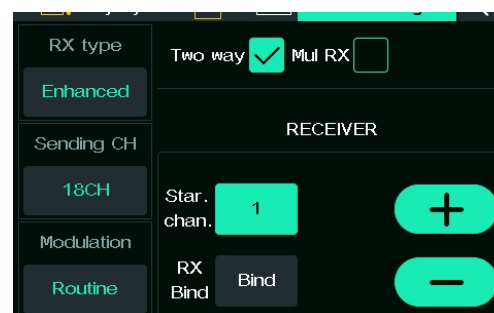
Collegamento di più ricevitori: quando si seleziona "Mul RX" e non si seleziona "S-Tele", è possibile collegare più ricevitori. In questo caso:

- Ricevitore principale: in questa modalità, l'ID RX non viene trasmesso né durante il collegamento né durante la comunicazione. Nota:
 - se si collegano più ricevitori, non accendere contemporaneamente i ricevitori primari, poiché ciò potrebbe causare un conflitto dei dati telemetrici del trasmettitore passando da un dispositivo all'altro, con conseguenti errori di visualizzazione. Pertanto, collegare un solo ricevitore primario. Eventuali ricevitori aggiuntivi devono essere collegati tramite la voce del ricevitore secondario.
 - Se in questa modalità sono collegati più ricevitori su modelli diversi, tutti i ricevitori collegati in questo modo su questi modelli possono essere controllati dallo stesso trasmettitore. Pertanto, assicurarsi che durante l'uso sia acceso solo il ricevitore corrispondente al modello corrente.
- Ricevitore secondario:
 - In questa modalità, i dispositivi collegati tramite l'interfaccia del ricevitore secondario non dispongono della funzionalità di telemetria.
 - Prima di collegare un ricevitore secondario, è necessario impostare in anticipo il canale di avvio e il protocollo dell'interfaccia. Queste impostazioni possono essere configurate solo prima del processo di collegamento e non possono essere modificate dopo che il collegamento è stato completato con successo.

Prendiamo come esempio il ricevitore FTr8B.

Passaggi per collegare un ricevitore:

- Toccare "88" (Base) > "RX setting" (Impostazioni RX) > "Bind setting" (Impostazioni di collegamento) per accedere all'interfaccia delle impostazioni di collegamento (il tipo RX è impostato su "Enhanced" (Avanzato) per impostazione predefinita).
- In base ai requisiti pratici dell'applicazione:
 - Abilitare/Disabilitare la comunicazione bidirezionale. Selezionare la casella per abilitare la comunicazione bidirezionale (deselezionare per la comunicazione unidirezionale).
 - Imposta CH di invio (quantità di canali di uscita). Fare clic sulla casella funzione sotto "CH di invio", quindi selezionare "Si" nella finestra pop-up per attivare/disattivare le opzioni.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

- Imposta la modalità di modulazione. Fare clic sulla casella funzione sotto "Modulazione", quindi selezionare "Sì" nella finestra pop-up per attivare le opzioni.
 - Impostare il canale iniziale. Fare clic sulla casella funzione a destra di "Canale iniziale", quindi utilizzare "+" / "-" per regolare il valore.
3. Toccare **Bind** e il trasmettitore entrerà in modalità di associazione.
 4. Tenere premuto il pulsante BIND sul ricevitore mentre lo si accende; il LED del ricevitore lampeggerà rapidamente per indicare che è entrato in modalità di associazione.
 5. Il processo di associazione è terminato quando il LED del ricevitore smette di lampeggiare e rimane acceso fisso.
 - Quando il trasmettitore entra in modalità di associazione in modalità unidirezionale, dopo che il LED del ricevitore inizia a lampeggiare lentamente, premere il pulsante  per uscire dalla modalità di associazione. A questo punto, il LED del ricevitore rimane acceso fisso a indicare che l'associazione è stata completata con successo.
 6. Verificare che il trasmettitore e il ricevitore funzionino correttamente; in caso contrario, ripetere i passaggi precedenti.

Passaggi per il binding di due ricevitori:

1. Sono selezionati Bidirezionale, Mul RX e S-Tele (se Mul RX è selezionato, S-Tele sarà selezionato per impostazione predefinita).
2. Per collegare il ricevitore principale, procedere come segue:
 - Fare riferimento al passaggio 2 della procedura "Collegamento di un ricevitore" per configurare il canale di trasmissione e la modalità di modulazione.
 - Impostare il canale iniziale. Impostazione predefinita: 1. È possibile impostare il canale iniziale appropriato in base alle proprie esigenze. Ad esempio, se è impostato su 1, il CH1 del ricevitore principale corrisponderà al CH1 del trasmettitore.
 - Fare clic su Associa, il trasmettitore entra in stato di associazione, quindi mettere il ricevitore principale in stato di associazione per completare l'associazione.
3. Per collegare il ricevitore secondario, procedere come segue:
 - Impostare il canale iniziale. Impostazione predefinita: 1. È possibile impostare il canale iniziale appropriato in base alle proprie esigenze. Ad esempio, se è impostato su 7, il CH1 del ricevitore secondario corrisponderà al CH7 del trasmettitore.
 - Fare clic su Bind (Associa), il trasmettitore entra in modalità di associazione, quindi mettere il ricevitore secondario in modalità di associazione per completare l'operazione.
4. Verificare che il trasmettitore e il ricevitore funzionino correttamente; in caso contrario, ripetere i passaggi sopra indicati.



Passaggi per collegare più di due ricevitori:

1. Selezionare le caselle Two way (Bidirezionale) e Mul RX (Ricezione multipla), ma non selezionare la casella S-Tele.
2. Fare riferimento al passaggio 2 della procedura "Associazione di due ricevitori" per completare l'associazione del ricevitore principale.
3. Per collegare il ricevitore secondario 1, è necessario prima impostare il protocollo di interfaccia e il canale di avvio per questo ricevitore prima di iniziare il processo di collegamento. Si noti che queste impostazioni non possono essere modificate dopo il completamento del collegamento. Seguire questi passaggi:
 - Per configurare il protocollo dell'interfaccia Newport tramite il protocollo dell'interfaccia personalizzata. Fare riferimento al passaggio 3 della procedura "collegamento di due ricevitori" per impostare il canale di avvio. Completare il collegamento con il ricevitore secondario 1.
4. E così via, collegare altri ricevitori secondari al trasmettitore.
5. Verificare che il trasmettitore e il ricevitore funzionino correttamente; in caso contrario, ripetere i passaggi precedenti.

Note:

1. Il metodo di collegamento può variare a seconda dei diversi ricevitori. Per metodi di collegamento specifici, consultare le istruzioni relative al ricevitore o altre informazioni pertinenti.
2. Dopo che il trasmettitore e il ricevitore hanno stabilito una comunicazione bidirezionale stabile, apparirà una finestra pop-up quando il ricevitore viene identificato come ricevitore compatibile di un marchio di terze parti non autorizzato da FlySky. Nel frattempo, la frequenza radio verrà interrotta.

Associazione dell'interfaccia RX1 secondaria

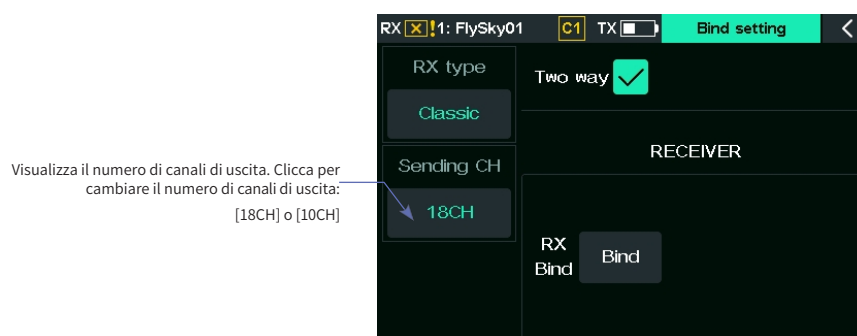


Associazione dell'interfaccia secondaria RX2



Il ricevitore nella versione classica supporta la comunicazione a 18 canali, con binding sia unidirezionale che bidirezionale, e consente il binding con un singolo ricevitore.

Interfaccia di collegamento del ricevitore della versione classica:



微信公众号



Bilibili



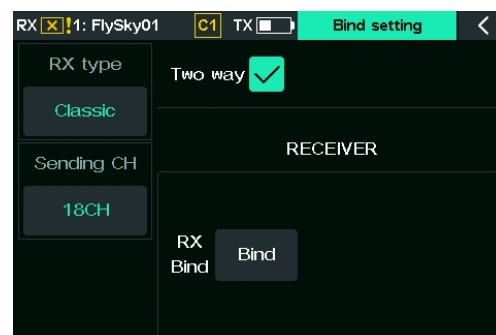
Website



Facebook

Configurazione:

1. Toccare "88" (Base) > "RX setting" (Impostazioni RX) > "Bind setting" (Impostazioni di collegamento) per accedere all'interfaccia delle impostazioni di collegamento.
2. Imposta il tipo di RX.
 - Fare clic sulla casella di funzione sotto "Tipo RX", quindi selezionare "Sì" nella finestra pop-up per impostare Classic.
3. Impostare CH di invio.
 - Fare riferimento al passaggio 2 della procedura "Associazione di un ricevitore" per configurare il canale di trasmissione.
4. Toccare "Abbinamento" e il trasmettitore entrerà in modalità di abbinamento.
5. Inserire il cavo di associazione nell'interfaccia BIND del ricevitore e collegare il cavo di alimentazione a una qualsiasi delle altre porte. A questo punto, il LED del ricevitore lampeggerà rapidamente per indicare che è entrato in modalità di associazione.
6. Rimuovere il cavo di collegamento e il cavo di alimentazione dal ricevitore quando il LED del ricevitore smette di lampeggiare e rimane acceso fisso.
 - Quando il trasmettitore entra in modalità di associazione in modalità unidirezionale, dopo che il LED del ricevitore inizia a lampeggiare lentamente, premere il pulsante di associazione del trasmettitore (M) per uscire dalla modalità di associazione.
7. Ricollegare il cavo di alimentazione al ricevitore. Il LED del ricevitore rimane acceso fisso a indicare che il collegamento è stato effettuato con successo.
8. Verificare che il trasmettitore e il ricevitore funzionino correttamente, ripetere i passaggi precedenti in caso di problemi.



5.3 Controlli preliminari al funzionamento

Prima di ogni utilizzo, eseguire sempre le seguenti operazioni:

1. Ispezionare l'intero sistema per assicurarsi che tutto funzioni come previsto.
2. Eseguire un test di portata come descritto nella sezione **14.6 Test di portata** del manuale utente.

	PERICOLO	• Non utilizzare il modello se durante il test si verificano comportamenti anomali.
	PERICOLO	• Non superare la portata massima nominale durante l'uso.
	ATTENZIONE	• Le interferenze provenienti da altri dispositivi di trasmissione possono ridurre la qualità del segnale.



Nota: questa funzione è stata aggiornata nella versione 2.2.18.

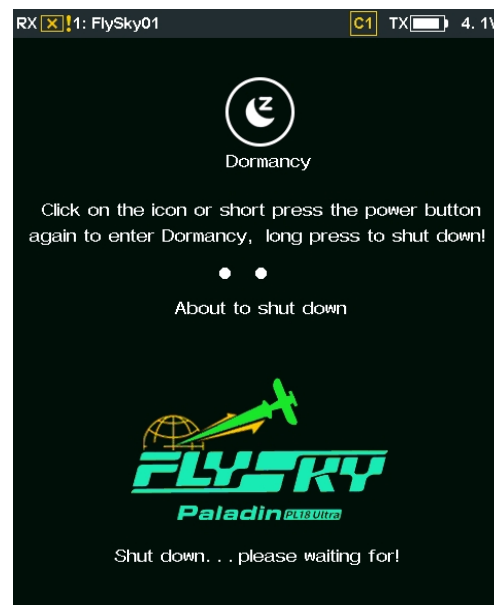
5.4 Spegniment

o

Per spegnere il sistema, procedere come segue:

1. Spegner il ricevitore.
2. Tenere premuti entrambi gli interruttori di alimentazione sul trasmettitore. Lo schermo si oscurerà, visualizzando il messaggio "Spegnimento in corso... attendere prego!". Successivamente, lo schermo si spegnerà, indicando che il trasmettitore è stato spento.

Nota: premendo entrambi gli interruttori di alimentazione sul trasmettitore verrà visualizzato un messaggio che indica la durata dello spegnimento e l'icona della modalità di sospensione. Per ulteriori informazioni sulla funzione di sospensione, consultare la sezione 14.2.5 Sospensione.



PERICOLO

- Per evitare qualsiasi rischio di perdita di controllo del modello, spegnere sempre il ricevitore prima di spegnere il trasmettitore.

5.5 Allarme bassa tensione (pop-up/acustico)

Quando il trasmettitore è acceso e non è in modalità di sospensione, se il sistema rileva una bassa tensione, verrà emesso un allarme acustico e apparirà un allarme pop-up con le informazioni pertinenti, come descritto di seguito.

- Quando il sistema rileva una tensione inferiore a 3,5 V, si attiverà l'allarme a comparsa e l'allarme acustico "Tensione del trasmettitore bassa!". In questo stato, sia l'allarme a comparsa che l'allarme acustico suoneranno una volta.
- Quando il sistema rileva una tensione inferiore a 3,46 V, sullo schermo apparirà il messaggio "Tensione del trasmettitore molto bassa", accompagnato da un allarme acustico che si ripete ogni 20 minuti.
- Quando il sistema rileva una tensione inferiore a 3,42 V, sullo schermo compare il messaggio "Tensione trasmettitore bassa, ricaricare" accompagnato da un allarme acustico che si ripete ogni 10 minuti.
- Se la tensione del trasmettitore scende al di sotto di 3,2 V, il sistema si spegnerà automaticamente e sullo schermo apparirà il messaggio "Tensione del trasmettitore bassa, spegnimento automatico!", accompagnato da un allarme acustico.

Note:

1. Per disattivare l'allarme acustico, è possibile andare su (Sistema) > Generale > Suono per disabilitare il suono dell'allarme.
2. Se il trasmettitore è in fase di associazione, accensione, spegnimento, aggiornamento del firmware del modulo RF o altre operazioni, non verrà emesso alcun allarme di bassa tensione.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

5.6 Attivazione manuale della modalità di sospensione

Per spegnere il sistema, procedere come segue:

Il sistema supporta l'accesso manuale alla modalità di sospensione.

Configurazione:

1. Premere contemporaneamente entrambi gli interruttori di alimentazione sul trasmettitore contemporaneamente fino a quando non viene visualizzato il messaggio "Clicca sull'icona o premi brevemente il pulsante di accensione per entrare in modalità di sospensione, premi a lungo per spegnere!", quindi rilascia gli interruttori di accensione;
2. Toccare  o premere nuovamente entrambi gli interruttori di alimentazione (e rilasciarli entro 3 secondi) e il trasmettitore entrerà in modalità di sospensione.

Nota: se in questo momento il trasmettitore sta comunicando normalmente con il ricevitore, facendo clic su  verrà visualizzata una finestra di dialogo con il messaggio "Questa azione causerà la perdita di controllo del ricevitore, confermare?".

Di seguito è riportata una panoramica dello stato della modalità di sospensione del trasmettitore e delle modalità per uscirne.

Stato di dormienza

Stato di controllo:

Le operazioni con stick, interruttori, manopole, trim e pomelli non hanno effetto.

Stato RF:

RF non funzionante: il modulo RF integrato è spento e non c'è segnale o alimentazione sul connettore del modulo RF esterno.

Note:

1. In modalità di sospensione, i dispositivi collegati ai connettori dati non funzionano, riducendo così il consumo energetico.
2. Dopo che il trasmettitore è entrato in modalità di sospensione, il LED del trasmettitore lampeggia lentamente. Per ulteriori dettagli, consultare la sezione 3.2.3 Indicatore di stato.
3. Si consiglia di utilizzare la modalità di sospensione durante l'allenamento o la competizione invece di spegnere il trasmettitore.

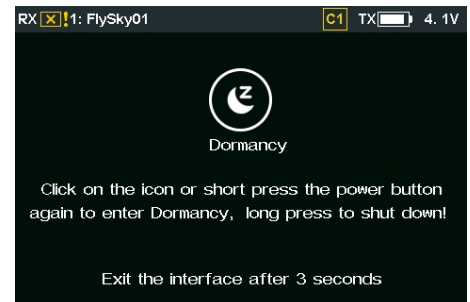
Uscita dalla modalità di sospensione

Per riattivare il trasmettitore dalla modalità di sospensione.

Configurazione:

1. Toccare lo schermo o premere contemporaneamente entrambi gli interruttori di alimentazione sul trasmettitore fino a quando non viene visualizzato il messaggio "Cliccare sull'icona o premere brevemente il pulsante di alimentazione per accedere alla modalità di recupero, premere a lungo per spegnere!". Recupero, premere a lungo per spegnere!", quindi rilasciare gli interruttori di alimentazione.
2. Toccare  o premere gli interruttori di accensione (rilasciarli entro 3 secondi) e il trasmettitore uscirà dalla modalità di sospensione.

Nota: se si tengono premuti entrambi gli interruttori di accensione (senza rilasciarli entro 3 secondi), il trasmettitore si spegnerà.



Il trasmettitore uscirà automaticamente dalla modalità di sospensione in determinate circostanze speciali.

- Quando il trasmettitore è in uno stato di batteria scarica, si spegnerà automaticamente.
- Dopo essere rimasto in modalità di sospensione per 6 ore, il trasmettitore si spegnerà automaticamente, uscendo così dalla modalità di sospensione.

Nota: per le impostazioni di dormienza automatica, fare riferimento alla Sezione 14.2.5 Dormienza.



6. Interfaccia principale

Questa è un'introduzione all'interfaccia principale del trasmettitore.

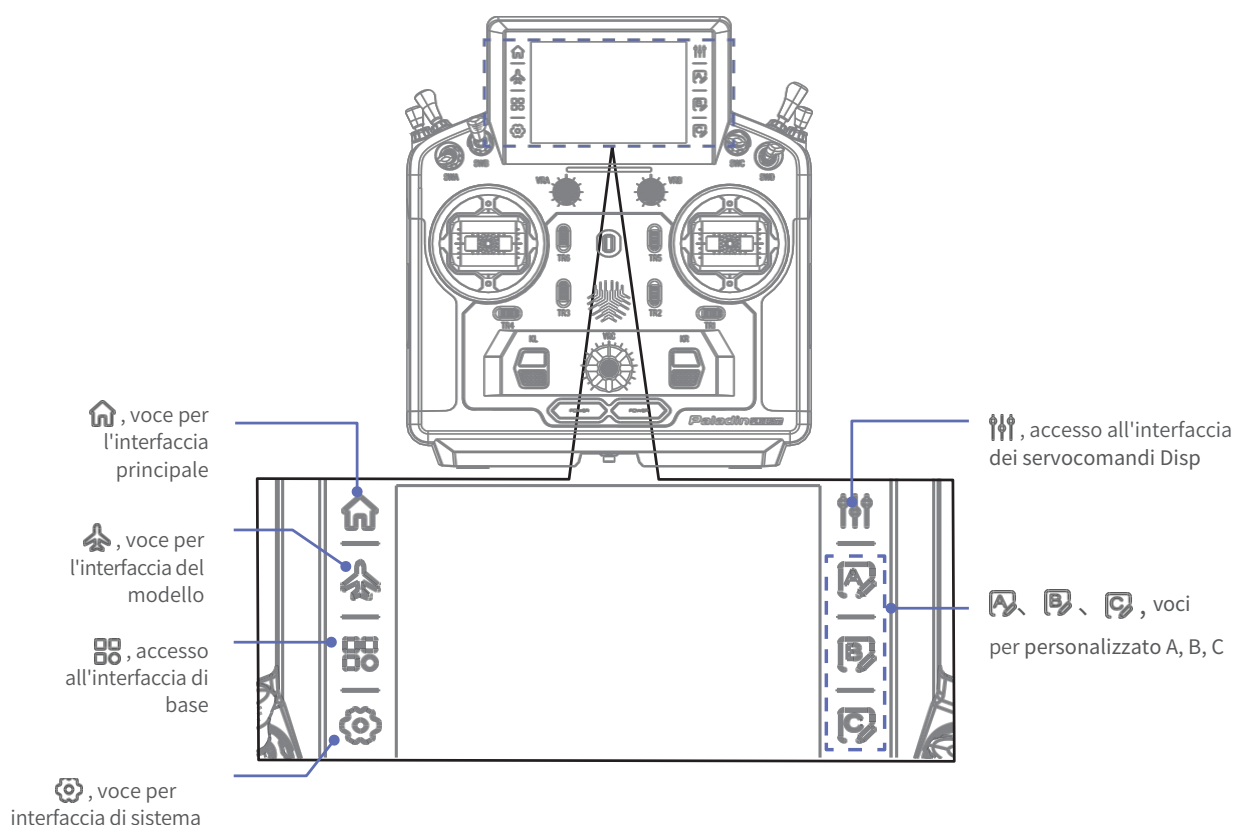
6.1 Panoramica dell'interfaccia

Nota: questa funzione è stata aggiornata nella versione 2.2.18.

principale

L'interfaccia principale mostra principalmente le informazioni relative al modello, come i dati dei sensori e lo stato delle funzioni, e offre un accesso rapido a queste caratteristiche. Toccando le aree pertinenti dell'interfaccia principale e delle interfacce principali di destra, è possibile accedere rapidamente alle interfacce funzionali corrispondenti.

Scorciatoie sinistra e destra



Nota: le opzioni Personalizzato A, Personalizzato B e Personalizzato C del collegamento rapido destro non sono assegnate per impostazione predefinita e non rispondono al tocco. Dopo aver impostato le funzioni specifiche, è possibile utilizzare il collegamento rapido per accedere rapidamente alla funzione corrispondente.



微信公众号



Bilibili

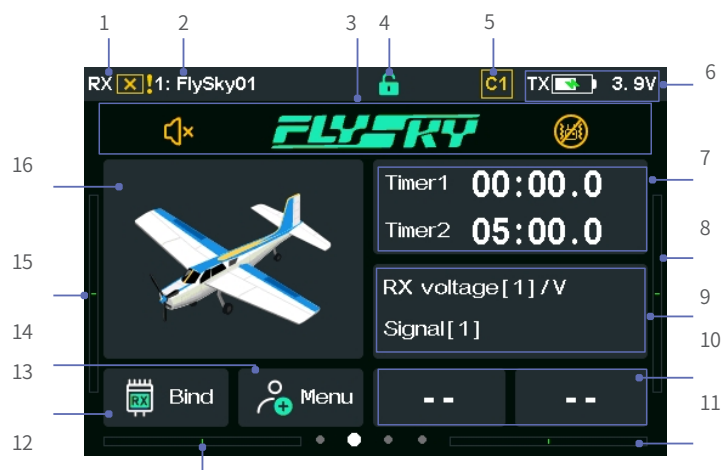


Website



Facebook

Interfaccia M6in



1. Visualizza la potenza del segnale /RX non collegato /RF disabilitato

2. Nome del modello

3. Colonna di stato

Alcune icone delle funzioni vengono visualizzate in quest'area se le funzioni corrispondenti sono attivate, come **Vibrazione** (🔊), **Suono** (🔊), **Interruttori logici** (🔊) e **Allarme carburante** (🔊). In questa area appariranno icone con funzioni diverse a seconda dei vari modelli, i dettagli sono i seguenti:

- Aereo: Airbr6ke (🔊), Farfalla (🔊), Taglio acceleratore (🔊) e Idle up (🔊)
- Alianti: Airbr6ke e Farfalla
- Elicotteri: Taglio gas, Aumento minimo e Mantenimento gas
- Multicotteri: Mantenimento della potenza (🔊)
- Auto: ABS (🔊)

4. Icona di blocco

Tocca l'icona per bloccare lo schermo; tienila premuta a lungo per sbloccarlo.

5. Condizione attuale

6. Visualizzazione della potenza del trasmettitore

7. Visualizzazione del valore del timer; ingresso timer 1

8. Visualizzazione valore di trim

TR2

9. Visualizzazione sensore; Impostazione sensore

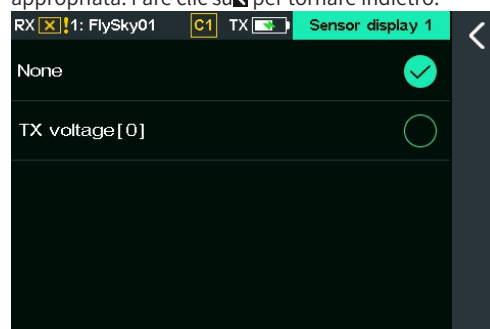
Tensione RX [1]: visualizza il valore dell'allarme vocale di bassa tensione. Segnale [1]: visualizza il valore dell'intensità del segnale del ricevitore primario. In assenza di un ricevitore primario, visualizza il valore dell'intensità del segnale del

ricevitore secondario.

Nota: nessun valore visualizzato quando il protocollo RF unidirezionale/esterno è PPM/CRSF/CRSF2.

10. Visualizzazione sensore personalizzato 1/2; Visualizzazione sensore 1/ Visualizzazione sensore 2 Inserimento

Personalizza la visualizzazione dei dati del sensore; Toccare per accedere all'interfaccia delle impostazioni [Visualizzazione sensore 1], quindi toccare l'opzione appropriata. Fare clic su per tornare indietro.



11. Visualizzazione valore di trim TR1

12. Visualizzazione valore di trim TR4

13. Impostazione di associazione Inserimento

Nota: quest'area non viene visualizzata quando l'RF è impostato su PPM, CRSF o CRSF2.

14. Impostazione menu personalizzato

15. Visualizzazione del valore di regolazione TR3

16. Immagine del modello corrente e voce per la selezione del modello





Notifica pop-up dell'allarme del modello

Nota: questa finestra pop-up appare per tutti gli allarmi nella funzione Allarme modello

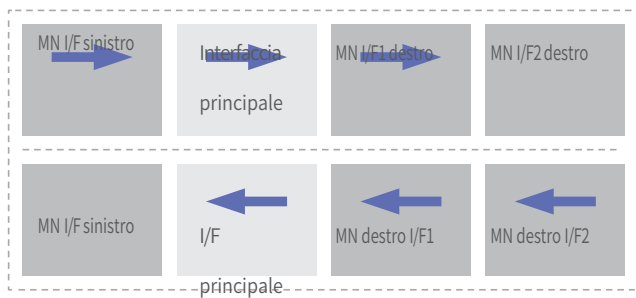
, ad eccezione dell'allarme di accensione e dell'allarme di perdita di telemetria.

Tocca la finestra pop-up per visualizzare fino a 3 messaggi di allarme.

Toccare EXIT per chiudere la finestra.



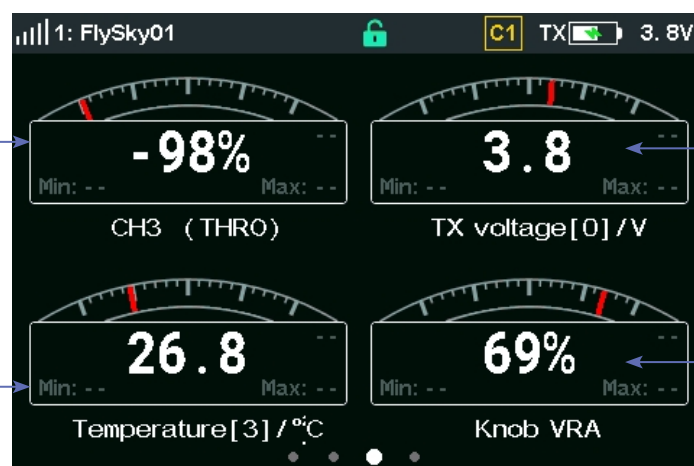
Quattro punti indicano quattro pagine: il punto bianco indica la pagina corrente, mentre i punti grigi rappresentano le altre pagine. Per accedere alle altre pagine, scorrere lo schermo verso sinistra o destra.



Interfaccia principale destra 1

Visualizza informazioni in tempo reale e valori statistici per l'oggetto di registrazione 1; Dati Voce di registrazione.

Visualizza informazioni in tempo reale e valori statistici per l'oggetto di registrazione 3; Dati



Visualizza informazioni in tempo reale e valori statistici per l'oggetto record 2; immissione record dati.

Visualizza informazioni in tempo reale e valori statistici per l'oggetto di registrazione 4; immissione dei dati registrati.

Nota: l'oggetto di registrazione può essere impostato su "Dati sensore", "Canale di uscita" o "Levetta o manopola".



微信公众号



Bilibili

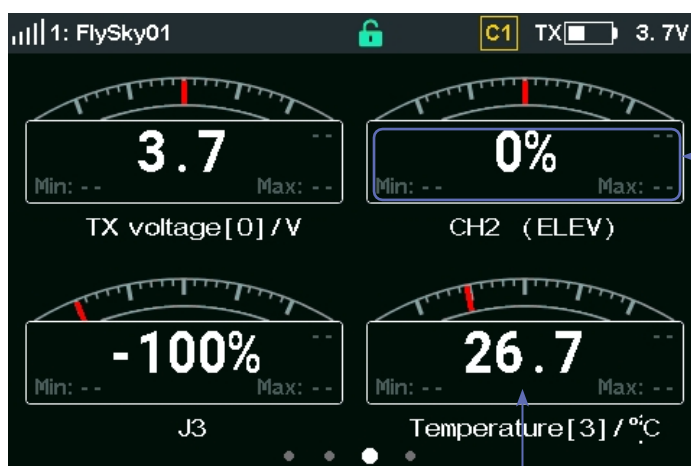


Website



Facebook

Dopo aver impostato l'oggetto di registrazione:

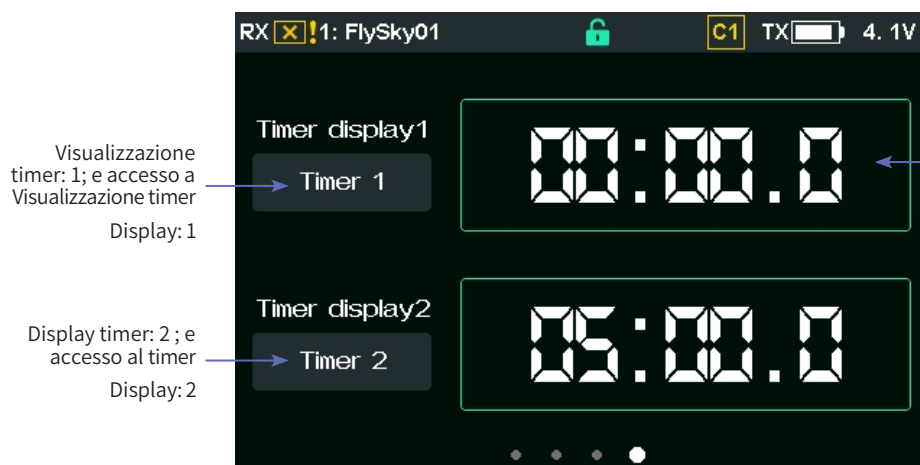


Visualizza le informazioni in tempo reale relative al valore massimo, minimo e medio dell'oggetto di registrazione entro la durata della registrazione.

Visualizza il valore in tempo reale.

Interfaccia destra M6in 2

Nota: questa funzione è stata aggiornata nella versione



Visualizzazione timer: 1; e accesso a Visualizzazione timer Display: 1

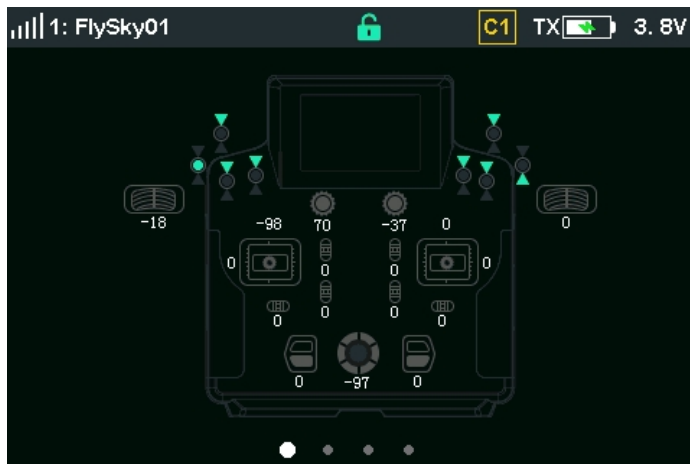
Display timer: 2; e accesso al timer Display: 2

Informazioni sul tempo visualizzato Avvio/Arresto: cliccare su quest'area per avviare (o mettere in pausa) il cronometraggio.

Reset: tenere premuta questa area per 1 secondo per azzerare il timer.



Interfaccia principale sinistra

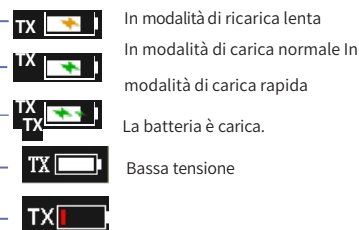


Per gli interruttori: visualizza la posizione fisica corrente dell'interruttore.

Per manopole/quadranti: visualizza il valore corrente della manopola.

Per le levette: visualizza il valore corrente della levetta. Per i trim: visualizza il valore corrente del trim.

6.1.1 Barra di stato (in alto)



Icona di sblocco: toccare questa icona per bloccare lo schermo.



Icona di blocco: toccare e tenere premuta questa icona per 1 secondo per sbloccare lo schermo.

Visualizza il numero di modelli il nome attualmente selezionati.



Il modulo RF è abilitato, ma il ricevitore non è collegato (Nota: l'icona non verrà visualizzata quando il trasmettitore è collegato al ricevitore in modalità unidirezionale).

Toccare questa icona, apparirà un menu a comparsa, quindi toccare Sì per accedere all'interfaccia di impostazione del collegamento.



Visualizza la potenza del segnale (Nota: questa icona non viene visualizzata se un ricevitore si collega al trasmettitore in modalità unidirezionale).



Il modulo RF è disabilitato.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.2 Interfaccia

Questa sezione è una breve introduzione alle icone dell'interfaccia.

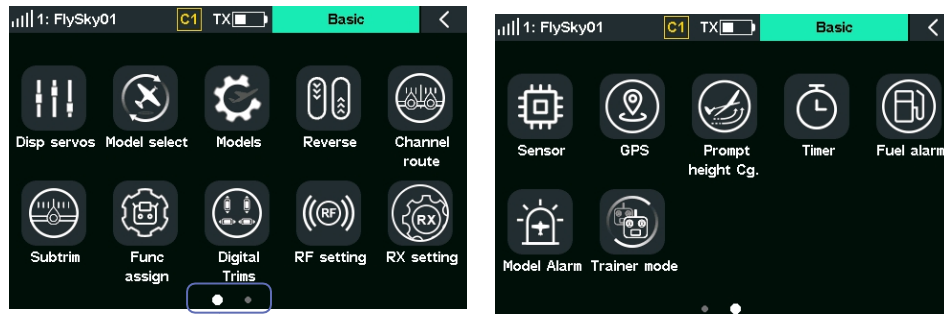
6.2.1 Icone delle funzioni

	Lo schermo è bloccato.		Lo schermo è sbloccato.
	La funzione è disabilitata.		La funzione è abilitata.
	Ripristina le impostazioni predefinite delle funzioni.		Per tutte le condizioni
	Per assegnare l'interruttore.		Per la condizione corrente
	Tocca per aumentare il valore, premi a lungo per aumentare rapidamente.		Tocca per diminuire il valore, premi a lungo per diminuire rapidamente.
 	Indica che la funzione è stata selezionata o abilitata.	 	Indica che l'elemento funzione non è stato selezionato o abilitato.



7. Impostazioni di base

Questo capitolo introduce le impostazioni delle funzioni di base. È possibile accedere all'interfaccia delle funzioni di base toccando "☰" (Funzioni di base).



Due punti indicano che nell'interfaccia della funzione Basic sono incluse due pagine. Se un punto è bianco, indica che la pagina è quella corrente. Scorri verso sinistra per accedere all'altra pagina.



微信公众号



Bilibili



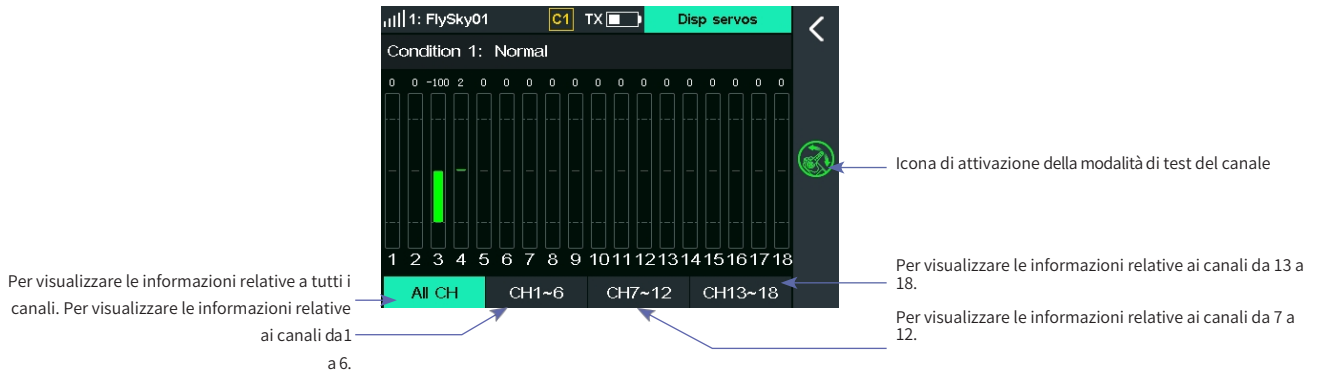
Website



Facebook

7.1 Servocomandi display

Visualizza lo stato dei canali in tempo reale per la condizione corrente.



7.1.1 Visualizza servocomandi

Visualizza lo stato in tempo reale dei canali. Configurazione:

1. Toccare **Visualizza servocomandi**.
2. Azionare il **comando** assegnato al canale.
3. Monitorare il valore di uscita del canale nell'interfaccia **Visualizza servocomandi**.
4. Fare clic su "**◀**" per tornare all'interfaccia precedente.

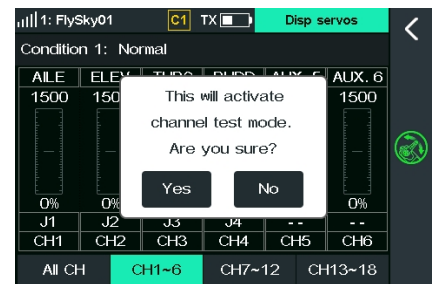


7.1.2 Test canale

È possibile testare il servo. Quando la funzione è attivata, i servocomandi di tutti i canali si muovono lentamente e ripetutamente. Prestare attenzione quando la funzione è attivata se i servocomandi sono collegati.

Configurazione:

1. Toccare "**🔍**" (Test canale) per attivare la modalità di test dei canali. Apparirà un'interfaccia di richiesta; premere "Yes" (Sì) per avviare. Quando la modalità di test è attiva, tutti i canali si muoveranno lentamente attraverso l'intera gamma di movimento.
2. Fare clic su "**◀**" (Torna indietro) per tornare all'interfaccia precedente.

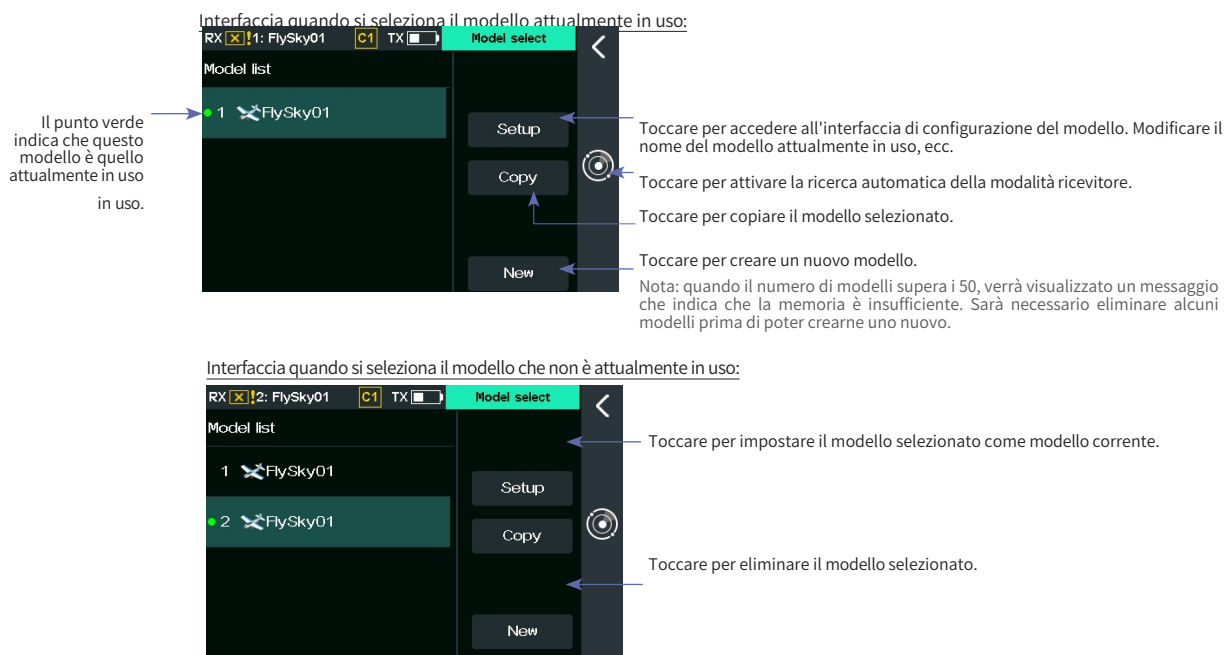


PERICOLO	Quando la modalità di test di tutti i canali è abilitata, le eliche/le ali rotanti dei modelli ruoteranno in modo imprevisto. È molto pericoloso! Non attivare questa funzione quando il trasmettitore è collegato ai modelli o i motori del modello sono avviati.
-----------------	--



7.2 Selezione modello

Utilizzata per copiare o creare nuovi modelli, consente anche di eliminare modelli che sono stati copiati o creati. Poiché i diversi modelli RC hanno impostazioni diverse, questa funzione consente a un singolo trasmettitore di essere comodamente compatibile con una varietà di modelli RC diversi.



7.2.1 Ricerca automatica del ricevitore

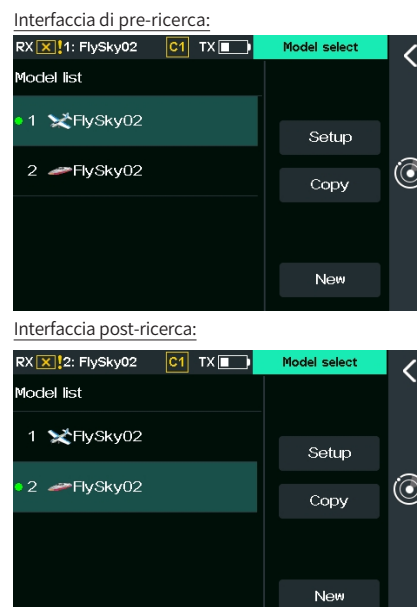
Utilizzato per cercare un ricevitore acceso e collegato al trasmettitore in modalità bidirezionale. Dopo aver toccato "Cerca ricevitore", il sistema passerà in sequenza da un modello all'altro per collegare il ricevitore a questo modello.

Configurazione:

1. Accendere il ricevitore.
2. Accedere all'interfaccia **Seleziona modello**.
3. Toccare "Cerca ricevitore" sulla destra dell'interfaccia per cercare automaticamente il ricevitore. Apparirà una finestra di richiesta. Premere "Exit" (Esci) per interrompere la ricerca.
4. Al termine del processo di ricerca, il punto verde si sposterà sul modello corrispondente al ricevitore, indicando che il trasmettitore si è collegato correttamente al ricevitore.

Note:

1. L'RF deve essere abilitato.
2. Per ottenere questa funzione, assicurarsi che il ricevitore sia associato solo a un modello di questo trasmettitore, poiché i modelli duplicati potrebbero non essere ricercati.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

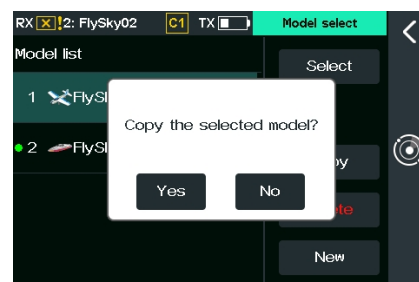
7.2.2 Copia di un modello

Utilizzando la funzione di copia, è possibile creare un nuovo modello basato sui dati del modello attualmente selezionato. Durante la configurazione del nuovo modello, è possibile sfruttare questa funzione per duplicare i dati di un modello esistente e modificare diverse parti senza dover ripetere il processo di configurazione.

Configurazione:

1. Accedere all'interfaccia **Seleziona modello**.
2. Tocca il modello che desideri copiare.
3. Tocca **Copia** e clicca su **Sì** nell'interfaccia pop-up per completare l'operazione. Successivamente, clicca su **⏮** per tornare all'interfaccia precedente.

Nota: al termine della copia del modello, viene selezionato per impostazione predefinita il nuovo modello, che è l'ultimo dell'elenco.



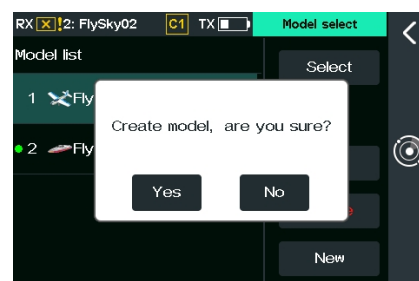
7.2.3 Creazione di un nuovo modello

Per creare un nuovo modello, è possibile creare fino a 50 nuovi gruppi di modelli.

Configurazione:

1. Accedere all'interfaccia **Seleziona modello**.
2. Toccare **"Nuovo"** e fare clic su **"Sì"** nell'interfaccia pop-up per creare un nuovo modello. Successivamente, fare clic su **⏮** per tornare all'interfaccia precedente.

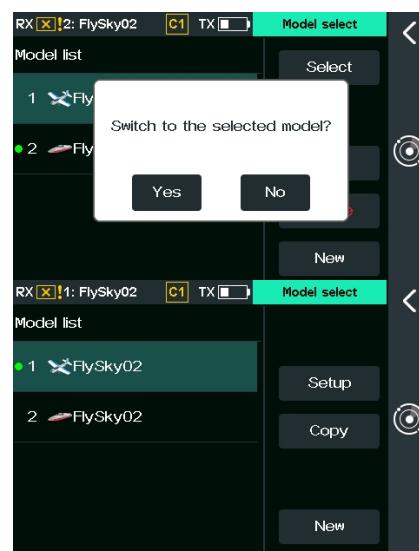
Nota: al termine della copia del modello, viene selezionato per impostazione predefinita il nuovo modello, ovvero l'ultimo della lista.



7.2.4 Selezione di un modello

Per impostare il modello selezionato come modello attualmente in uso. Configurazione:

1. Accedere all'interfaccia **Seleziona modello**.
2. Toccare il modello che si desidera impostare.
3. Toccare **"Seleziona"** e fare clic su **"Sì"** nell'interfaccia pop-up per completare l'operazione. Il punto verde si sposterà sul modello selezionato. Successivamente, fare clic su **⏮** per tornare all'interfaccia precedente.



7.2.5 Eliminazione di un modello

Per rimuovere un modello dalla memoria del trasmettitore. Configurazione:

1. Accedere all'interfaccia **Seleziona modello**.
2. Toccare il modello che si desidera eliminare.
3. Toccare **Elimina** e fare clic su **Sì** nell'interfaccia pop-up per completare l'operazione. Successivamente, toccare **Indietro** per tornare all'interfaccia precedente.

Nota: il modello attualmente in uso non può essere eliminato.

Avvertenza: i dati del modello possono essere ereditati tramite FlyskyAssist6nt (firmware FlyskyAssist6nt).



7.3 Configurazione

Nota: questa funzione è stata aggiornata nella versione 2.2.18.

del modello

PERICOLO	Prima di procedere, assicurarsi di verificare che lo stato di ciascun canale sia sicuro. Se il canale non è in uno stato sicuro, ciò potrebbe causare il danneggiamento della struttura dell'aeromodello. Oppure, se il modellino di aeroplano si avvia direttamente, potrebbero verificarsi lesioni personali o altri incidenti.
----------	---

Il trasmettitore include una varietà di opzioni per i modelli, tra cui aeroplani, elicotteri, alianti, multicotteri, automobili, barche e robot. È possibile impostare le impostazioni relative ai modelli, come configurazioni e funzioni.

Toccare per accedere all'interfaccia per rinominare il modello.

Toccare per accedere all'interfaccia di selezione della modalità stick. Nota: per i modelli di auto, robot o navi, la modalità stick è impostata su modalità 2 e non può essere modificata.

Tocca per accedere all'interfaccia di selezione del tipo di modello.

Per aeroplani/alianti, tocca per accedere e selezionare le impostazioni Ala e Coda; per auto/robot, configura le impostazioni Movimento; per elicotteri, configura il tipo di piatto ciclico; per modelli di navi, imposta la struttura di trasmissione; mentre per i multicotteri, qui non viene visualizzato nulla e non è possibile toccare.

Tocca per accedere all'interfaccia di selezione dell'immagine del modello.

Tocca l'immagine appropriata, quindi tocca **Indietro** per tornare indietro.

Tocca per ripristinare tutti i dati del modello.

Toccare per impostare la modalità gara. Utilizzato per disattivare l'allarme relativo al segnale.

Configurazione tipo modello

Imposta il tipo di modello e i relativi parametri e funzioni. Per **Airplane/Glider**, è possibile impostare **Wing**, **Tail** e **Option**. Per **Helicopter**, è possibile impostare **Swashplate** e **Option**. Per **C6r** e **Robot**, è possibile impostare **Move setup** e **Option**.

Nota: se il tipo di modello viene modificato, i dati del modello verranno reimpostati e la sottostruttura verrà modificata, così come l'interfaccia di assegnazione delle funzioni.

Categorie di modelli

Visualizza l'immagine predefinita del modello.

Sottostruttura del modello

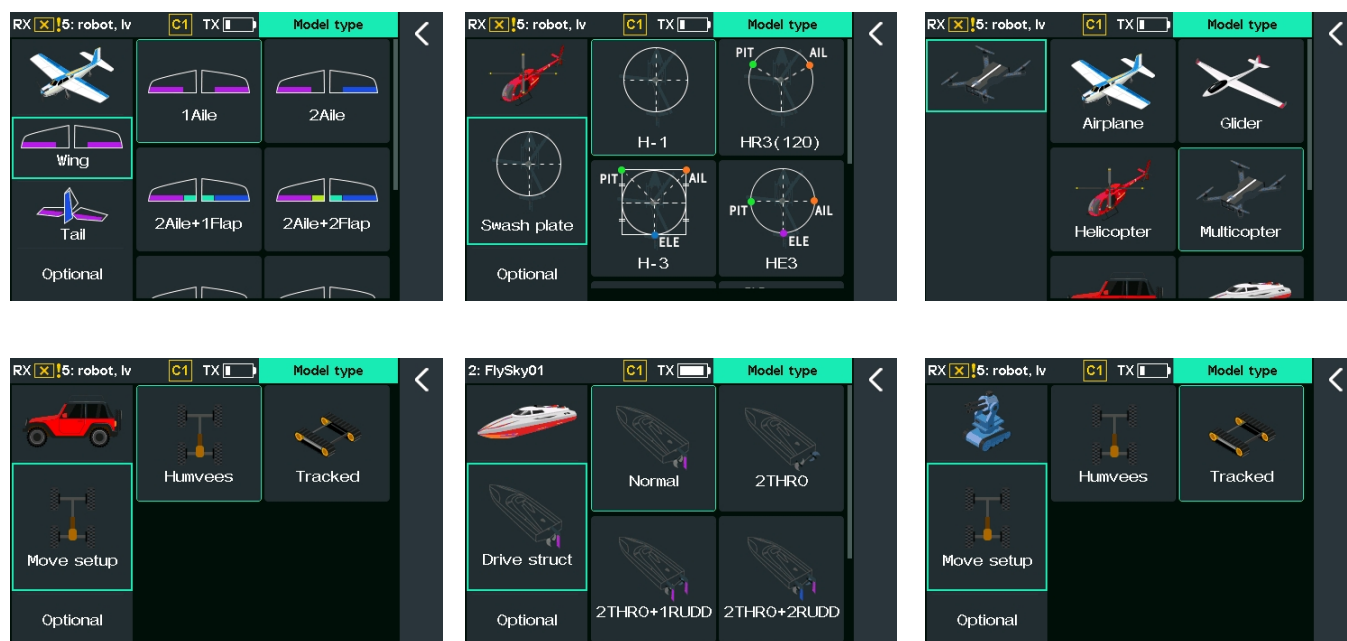
Le voci della funzione variano a seconda delle diverse categorie di modelli.

Opzioni del modello

Visualizza l'elemento corrispondente, dopo aver selezionato la categoria del modello e la sottoconfigurazione del modello.



I parametri e le funzioni opzionali possono variare a seconda del tipo di modello.



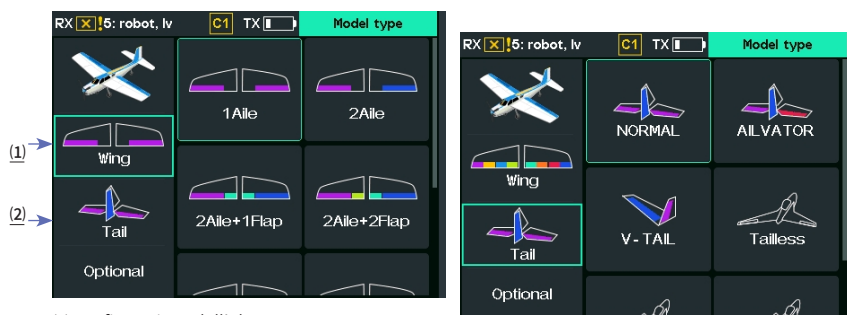
Nota: per le imbarcazioni a vela, "THRO" diventa "Angolo di vela" nelle interfacce delle funzioni.

Prendiamo come esempio l'aeroplano; i passaggi di impostazione sono i seguenti. Per le impostazioni relative ad altri modelli, fare riferimento ai passaggi riportati di seguito.

Configurazione:

1. Accedere all'interfaccia **Tipo di modello**.
2. Clicca direttamente su **Ala** poiché l'aeroplano è il modello predefinito, quindi tocca la configurazione alare appropriata in base al modello effettivo. Successivamente, passerà automaticamente all'impostazione successiva.
3. Clicca sulla configurazione della coda appropriata in base al modello effettivo, quindi passerai automaticamente all'impostazione successiva.
4. Clicca sulla voce di funzione appropriata in base al modello effettivo. Successivamente, clicca su "X" per tornare all'interfaccia precedente.

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



(1) Configurazione dell'ala

(2) Configurazione della coda

Nota: per la configurazione della coda, quando si impostano due o più alettoni per l'ala, verranno visualizzate alcune voci di configurazione relative alla coda.

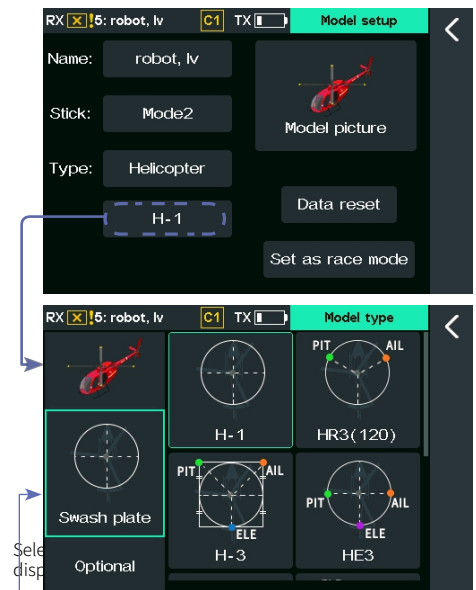


Tocca per impostare la quantità. È possibile impostare più di una quantità per alcune funzioni; per l'acceleratore, è possibile impostare fino a 4 quantità.



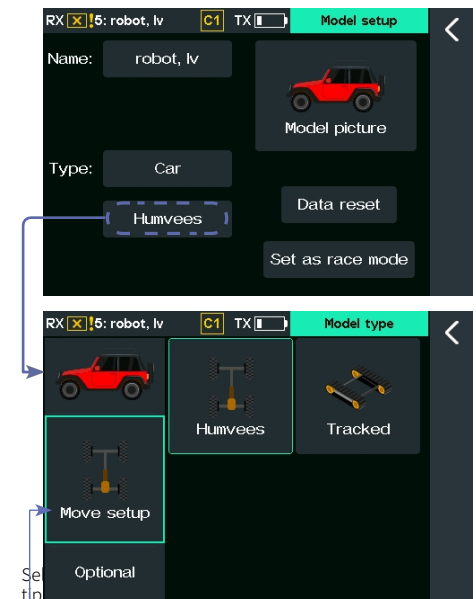
Per l'elicottero, seguire i passaggi riportati di seguito per modificare il tipo di piatto ciclico.

1. Accedi all'interfaccia di configurazione del modello.
2. Tocca H-1.
3. Tocca il piatto ciclico appropriato in base al modello effettivo. Successivamente, clicca su "◀" per tornare all'interfaccia precedente.



Per auto o robot, seguire i passaggi riportati di seguito per modificare la configurazione dei movimenti.

1. Accedere all'interfaccia di configurazione del modello.
2. Toccare Humvees.
3. Toccare la voce appropriata in base al modello effettivo. Successivamente, fare clic su "◀" (Torna indietro) per tornare all'interfaccia precedente.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

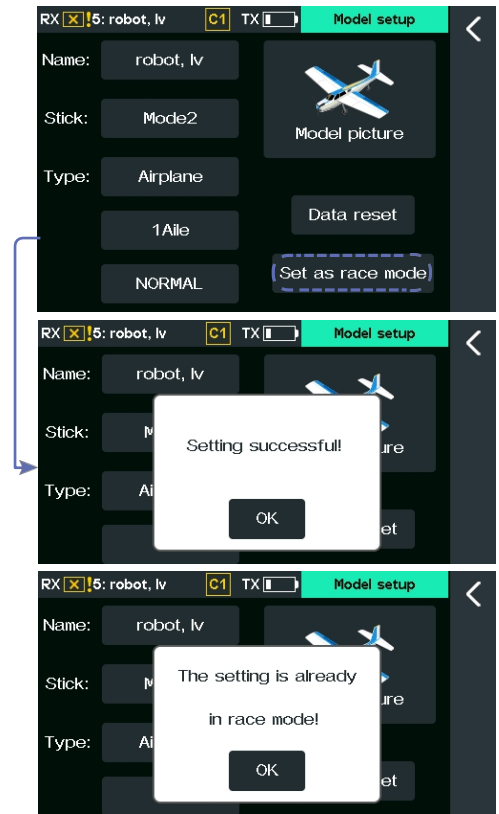
7.3.1 Per le gare

Questa funzione viene utilizzata per disattivare rapidamente l'allarme di segnale basso e perdita di telemetria, disattivando efficacemente gli allarmi relativi al segnale. Si consiglia di utilizzare questa funzione per disattivare l'allarme di segnale basso e perdita di telemetria prima della gara. Dopo la gara, è possibile decidere se riattivare queste due funzioni di allarme in base allo scenario di utilizzo effettivo (per attivarle, accedere all'interfaccia principale > [Basic] > Model Alarm).

Configurazione:

1. Accedere all'interfaccia di configurazione del modello.
2. Toccare **Imposta modalità 6s r6ce** e il sistema visualizzerà un messaggio che indica che l'impostazione è stata eseguita correttamente, il che significa che gli allarmi pertinenti sono stati disattivati; toccare **OK** per chiudere la finestra pop-up.

Se tocchi nuovamente **Imposta modalità gara**, un messaggio pop-up indicherà che il sistema è già in modalità gara; tocca **OK** per chiudere la finestra pop-up.



7.4 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 di diversi tipi di servo o metodi di installazione. Le direzioni dei servo possono essere impostate per 18 canali.

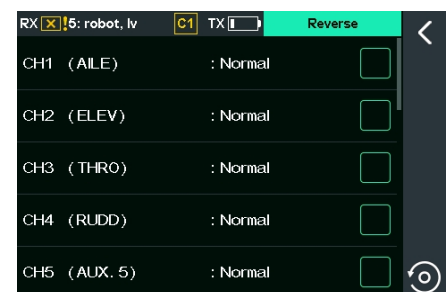
Normale: indica che l'uscita del canale è nella direzione predefinita. **Inverso:**

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. Muovere lo stick, l'interruttore o la manopola relativi a ciascun canale per assicurarsi che la direzione sia corretta.

Configurazione:

Tocca la casella a destra del nome del canale per attivare l'inversione di quel canale. Se nella casella è presente un segno di spunta, significa che il canale è invertito.



7.5 Percorso del canale

Modificare il range massimo e i limiti di movimento (valori minimo e massimo) per ciascun canale.

Il comando **End** viene utilizzato per definire il valore massimo di movimento per l'intervallo di corsa del servo, mentre il comando **R6nge** imposta il valore limite. Una volta impostato il comando **R6nge**, anche se la funzione di miscelazione aumenta il valore di corsa del servo, l'intervallo di movimento del servo non supererà questo valore, proteggendo così il servo.

Se la posizione neutra del servo si discosta in modo significativo dalla posizione di configurazione richiesta, la regolazione della posizione tramite questa sola funzione potrebbe non ottenere l'effetto desiderato. Innanzitutto, regolare la posizione neutra del servo utilizzando Subtrim. Con questa funzione è possibile regolare individualmente il movimento massimo del servo per ciascuno dei 18 canali.

impostazione successiva corrispondente a quel canale.

Il verde rappresenta il valore della posizione corrente del comando; il grigio rappresenta i valori di intervallo massimo e minimo impostati. La posizione del triangolo corrisponde ai valori di intervallo massimo e minimo impostati.

Toccare per selezionare il limite superiore. Toccare per selezionare l'intervallo superiore. Toccare per selezionare il limite inferiore.

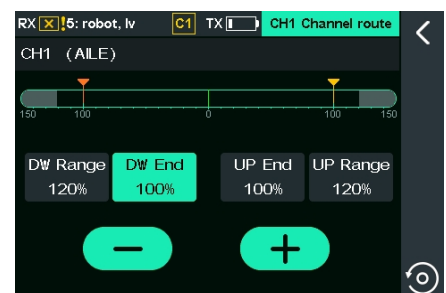
Toccare per selezionare l'intervallo DW.

Nota: il valore finale non deve essere superiore al valore dell'intervallo.

Configurazione:

1. Toccare il canale da regolare e accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Toccare **DW R6nge 120%**.
3. Fare clic su **+ o -** per impostare il valore appropriato dell'intervallo di corsa. Successivamente, fare clic su "Toma indietro" per tornare all'interfaccia precedente.

Per **Low End**, **Up Range** e **Up End**, fare riferimento a **DW Range** per le impostazioni delle funzioni.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

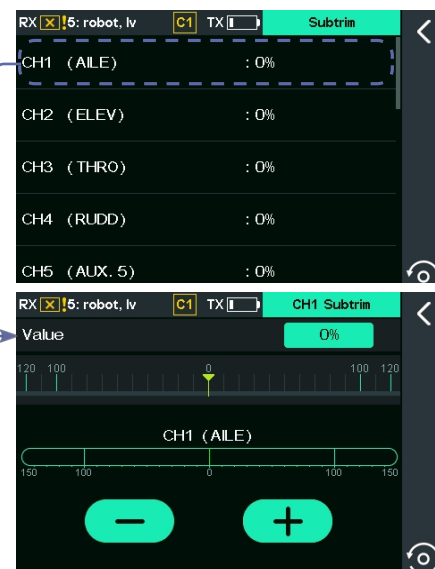
7.6 Subtrim

Per regolare la posizione neutra di ciascun servo.

Questa funzione può essere utilizzata per risolvere il problema della differenza di angolo tra il servo e la struttura del modello, causata dall'installazione o dal gioco strutturale intrinseco del servo. Per impostare il subtrim, portare prima il trim in posizione neutra.

Configurazione:

1. Cliccare sul canale che si desidera regolare per accedere.
2. Clicca su + o - per regolare il valore della posizione neutra del canale sul punto desiderato. Quindi, clicca su "↩" per tornare all'interfaccia precedente.



7.7 Assegnazione delle funzioni

Assegna le funzioni, i controlli e i pulsanti di regolazione corrispondenti a tutti i canali. Dopo aver creato un nuovo modello, il sistema assegnerà automaticamente le funzioni predefinite in base al tipo di modello. Se desideri effettuare assegnazioni personalizzate in base alle tue preferenze, puoi configurarle qui.

Anteprima rifilatura

Anteprima controllo

Nota: il nome del controllo/trim è rosso, a indicare che il controllo/trim è assegnato.

Ch	Function	Control	Trim
1	AILE	J1	TR1
2	ELEV	J2	TR2
3	THRO	J3	TR3
4	RUDD	J4	TR4
5	AUX. 5	--	--

Elementi funzionali corrispondenti ai canali. Pulsante Indietro, toccare per tornare all'interfaccia precedente.

Imposta il pulsante di regolazione specifico per questa funzione. Se il piccolo triangolo in basso a destra della casella delle funzioni è ciano, l'impostazione è valida per tutti le condizioni. Se è arancione, l'impostazione è per la condizione corrente.

Impostare il controllo specifico per questa funzione. Se il piccolo triangolo in basso a destra della casella della funzione è ciano, l'impostazione è valida per tutte le condizioni. Se è arancione, l'impostazione è valida per la condizione corrente.



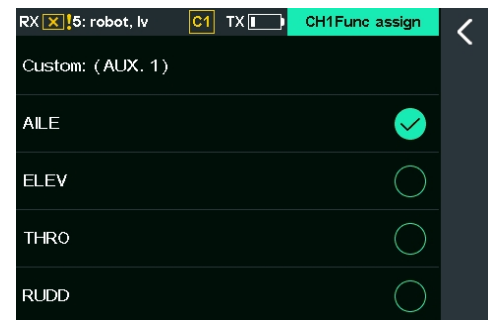
7.7.1 Assegnazione delle voci di funzione

Impostare le funzioni controllate da ciascun canale.

Configurazione:

1. Toccare l'elemento funzione che deve essere impostato e accedere all'interfaccia successiva.
2. Toccare la funzione appropriata.
3. Se è necessario personalizzare una funzione, è possibile selezionare **Personalizza:(AUX.1)** per accedere all'interfaccia del pad software e impostare un nome appropriato; quindi fare clic sul tasto "Invio" o su "↵" per tornare indietro.

Nota: il nome del canale personalizzato deve essere definito separatamente per le diverse lingue.



7.7.2 Assegnazione dei controlli

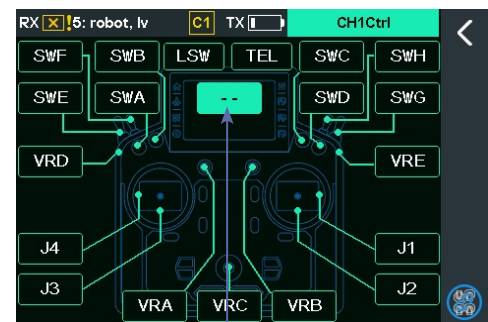
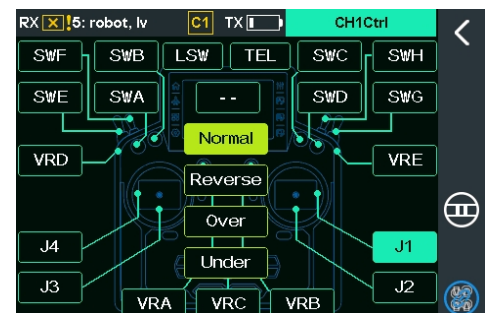
Per assegnare un controllo specifico a ciascun canale.

I controlli che possono essere assegnati sono gli interruttori da SWA a SWH, gli interruttori logici da LSW (LS1 a LS4), gli stick da J1 a J4, le manopole di trim da VRA a VRE e i controlli di telemetria TEL.

Configurazione:

1. Toccare l'elemento di controllo che si desidera assegnare per accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Toccare **Controllo** sull'interfaccia o attivare/disattivare il controllo sul trasmettitore per selezionarlo. A questo punto l'assegnazione del controllo è completata.

Nota: se si assegna un interruttore logico o un interruttore di telemetria come controllo di funzione, è possibile completare l'assegnazione solo facendo clic su [LSW] o [TEL] sull'interfaccia, quindi facendo clic sull'interruttore appropriato.



Fare clic per annullare l'assegnazione del controllo.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

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

- Per gli interruttori di tipo consecutivo, è possibile selezionare **Normale**, **Inverso**, **Sopra** e **Sotto**.

Normale significa che il rapporto di controllo corrispondente cambia da "-100% a 100%" quando il controllo viene spostato da "giù" a "su".

Per **Inverso** è vero il contrario. In altre parole, quando gli interruttori consecutivi vengono spostati da "giù" a "su", il rapporto di controllo corrispondente cambia da "100% a -100%".

Per **Over** (lato superiore) o **Under** (lato inferiore),

il rapporto di controllo varia solo tra -100% e 100%, mentre l'area centrale è l'area di isteresi.

Selezionando il **lato superiore**, il rapporto di controllo è pari al 100% nella posizione alta e al -100% nella posizione bassa. Per il lato inferiore (lato basso), è il contrario.

Prendiamo come esempio **VRA**.

Configurazione:

- Tocca **VRA**, quindi clicca su **Normale** o **Inverso**.
- Fare clic su **"Over"**, quindi su **"☑"** per accedere all'interfaccia successiva. Dopo aver selezionato **"Down side"** o **"Up side"**, fare clic su **+** o **-** per regolare i valori **"Up-side"** e **"Down-side"** al punto desiderato. Quindi, fare clic su **"☒"** per tornare all'interfaccia precedente.

Note:

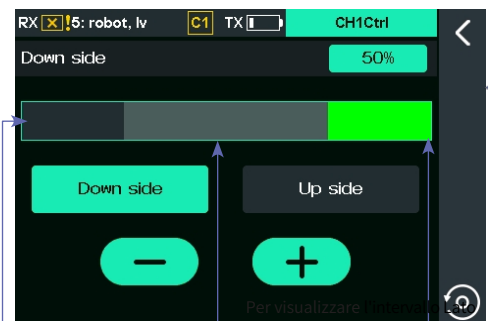
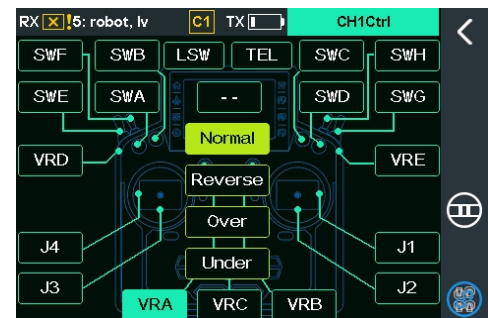
- È possibile fare clic su **"☑"** per scegliere di impostare solo per la condizione corrente o impostare per tutte le condizioni.
- Nell'interfaccia Assegnazione controllo/trim, cliccando sui tasti di scelta rapida sinistro e destro (funzioni già assegnate) non si otterrà alcun effetto.

- Per gli interruttori denominati con caratteri **SW**, è possibile impostare **Normale** o **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 3 posizioni è 0%).

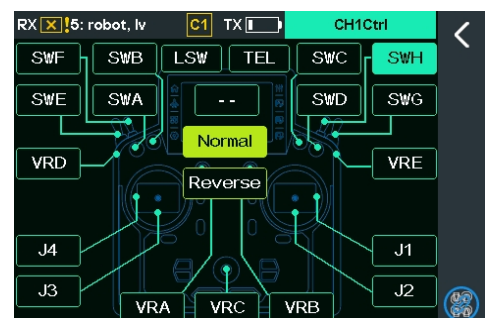
Per **Inverso** è il contrario. In altre parole, il rapporto di controllo degli interruttori SW è 100% nella posizione bassa e

-100% nella posizione alta.

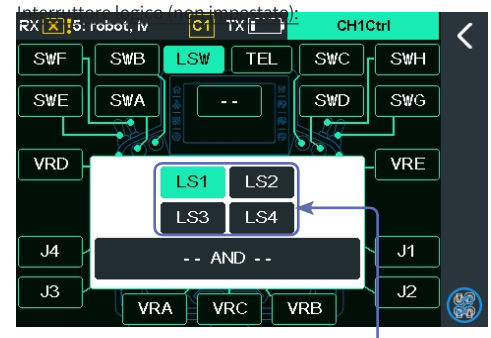


Per visualizzare l'intervallo di isteresi.

Per visualizzare l'intervallo Down side.

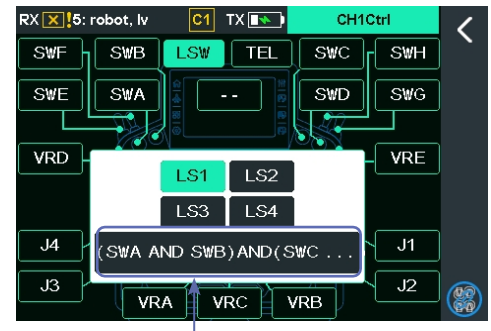


- Per i controlli logici, quando l'interruttore è nello stato **ON**, il rapporto di controllo corrispondente è 100%; quando è nello stato **OFF**, il rapporto di controllo corrispondente è -100%. Cliccando sul controllo LSW sull'interfaccia, è possibile selezionare gli interruttori logici da LS1 a LS4 come controlli nella finestra pop-up. Dopo la selezione, è possibile visualizzare le impostazioni correnti degli interruttori logici nel pulsante in basso sull'interfaccia e, cliccando su tale pulsante, è possibile accedere all'interfaccia delle impostazioni degli interruttori logici per apportare modifiche.

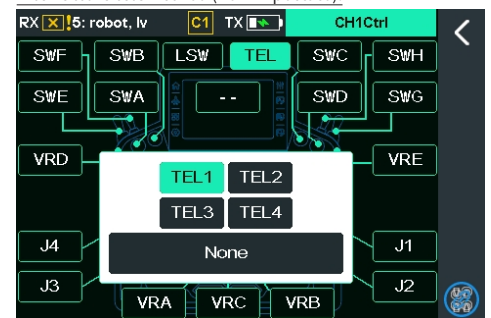


Tocca per selezionare Interruttore logico.

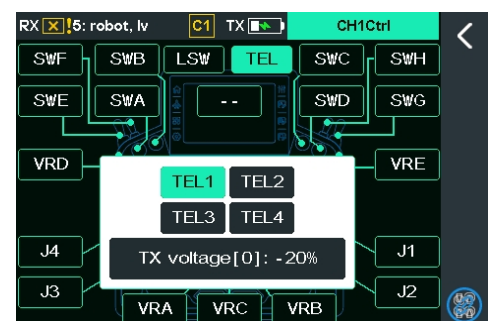
Interruttore logico (Imposta):



Interruttore telemetrico (non impostato):



Interruttore telemetrico (impostato):



- Per i controlli di telemetria **TEL**, impostare i parametri pertinenti nella funzione **Controllo telemetria**, utilizzando i valori in tempo reale ottenuti come controllo. Facendo clic sul controllo di telemetria TEL sull'interfaccia, è possibile selezionare da TEL1 a TEL4 come controlli nella finestra pop-up. Dopo la selezione, è possibile visualizzare le impostazioni correnti dei controlli di telemetria nel pulsante in basso sull'interfaccia ed è possibile accedere all'interfaccia delle impostazioni di controllo della telemetria facendo clic su quel pulsante per apportare modifiche.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.7.3 Assegnazione funzione Trim

Per assegnare un pulsante di assetto a ciascun canale. Configurazione:

1. Accedere all'interfaccia Trim,
2. Tocca il pulsante di regolazione sull'interfaccia o attiva/disattiva il pulsante di regolazione che desideri assegnare. A questo punto l'assegnazione della regolazione è completata.

È possibile impostare i parametri relativi al pulsante Trim dopo aver completato l'assegnazione. È possibile impostare la **modalità Trim** e il **Trim rate**.

Nella **modalità Trim** è possibile selezionare **Normale**, **Cen M6x** (centro MAX), **H-M6x** (alta gamma MAX) e **L-M6x** (bassa gamma MAX).

Normale significa funzionamento di trim normale (lineare). **Cen Max** significa la regolazione massima del trim in posizione neutra e nessuna regolazione del trim nelle posizioni più bassa e più alta.

H-M6x significa che quando il comando della funzione è nella posizione più alta, la regolazione del trim è al massimo; man mano che il comando si avvicina all'estremità inferiore, la regolazione diminuisce gradualmente fino a ridursi a 0 nella posizione più bassa.

L-M6x significa che quando il comando della funzione è nella posizione più bassa, la regolazione del trim è al massimo; man mano che il comando si avvicina all'estremità superiore, la regolazione diminuisce gradualmente fino a ridursi a 0 nella posizione più alta.

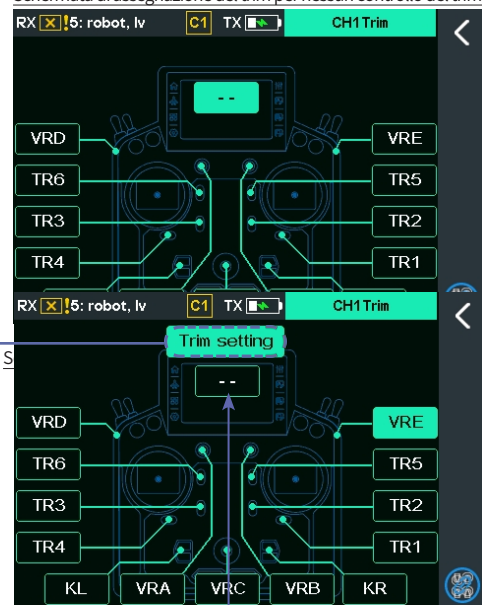
Trim rate Intervallo di corsa totale del canale che può essere controllato dalla manopola del trim. Un valore negativo indica il contrario.

Nota: in tutte le condizioni, le impostazioni per il rapporto di trim sono le stesse, così come la modalità di trim. Se il trim non è assegnato, non è possibile effettuare le impostazioni di trim e i parametri che sono stati impostati verranno mantenuti.

Per effettuare l'impostazione, procedere come segue:

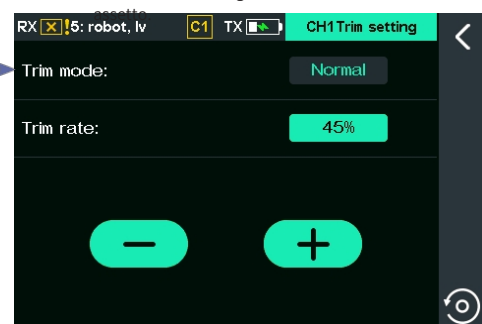
1. Toccare **Impostazione trim** per accedere all'interfaccia di impostazione del trim.
2. Fare clic sulla casella di opzione a destra di **Modalità trim** e selezionare la modalità trim appropriata in base alla descrizione sopra riportata.
3. Toccare **"Trim rate"** e fare clic su **+** o **-** per regolare il valore del tasso di trim sul punto desiderato. Quindi, fare clic su **OK** per tornare all'interfaccia precedente.

Schermata di assegnazione del trim per nessun controllo del trim selezionato.



selezionato.

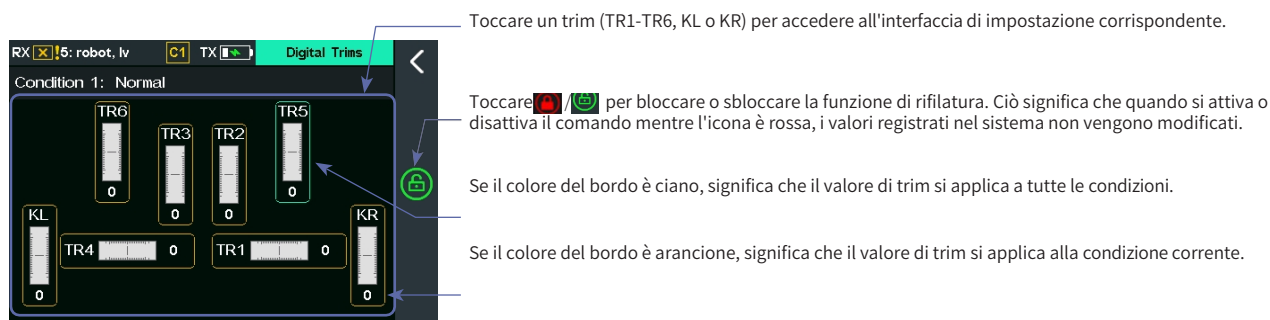
Per annullare l'assegnazione del comando di



7.8 Trim digitale

È possibile visualizzare i valori di trim di **TR1-TR6**, **KR** e **KL** in questa interfaccia di anteprima. È possibile impostare il valore di passo appropriato e il valore di trim di backup per 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 centro di gravità 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 dalla funzione di trim, è necessario regolare nuovamente il modello.



7.8.1 Impostazione del taglio TR1

Impostare il valore del passo di rifilatura. È possibile impostarlo per tutte le condizioni o per la condizione corrente. Supporta solo la memorizzazione una tantum.

Impostazione di backup e richiamo per il pulsante di trim TR1

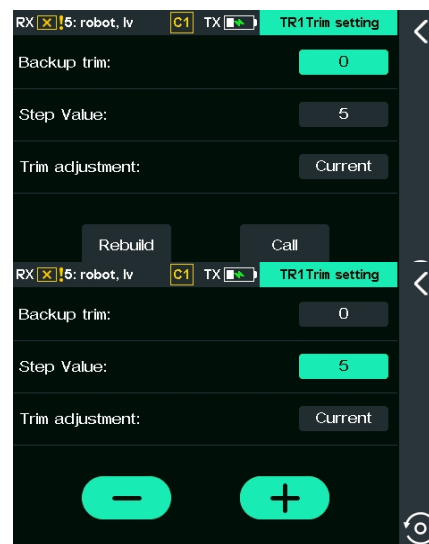
Impostare il valore di backup per il pulsante di regolazione **TR1**. Configurazione:

1. Toccare **TR1** per accedere all'interfaccia di impostazione, il valore di backup impostato in precedenza viene visualizzato nell'area **Backup trim**.
2. Impostare **TR1** sul trasmettitore sul valore desiderato.
3. Fare clic su **Rebuild** per impostarlo sul valore di backup.
4. Fare clic su **Call** per richiamare il valore di backup. Quindi fare clic su per tornare all'interfaccia precedente.

Impostazione del valore del passo per il pulsante di trim TR1

Impostare il valore del passo per il pulsante di trim **TR1**. Configurazione:

1. Toccare **TR1** per accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Fare clic su **Step Value**, quindi su **+** o **-** per regolare il valore su quello appropriato. Quindi fare clic su per tornare all'interfaccia precedente.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

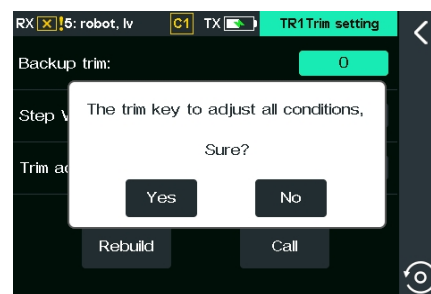
Impostazione della regolazione del trim per il pulsante TR1

Imposta la regolazione del trim per il pulsante TR1.

1. Toccare **TR1** per accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Fare clic su **Trim Adjustment** e fare clic su **Yes** per regolare la condizione. Quindi fare clic su **Back** per tornare all'interfaccia precedente.

Nota: quando tutte le condizioni sono attivate, i valori di trim in tutte le condizioni richiederanno il valore di trim corrente, quindi operare con cautela.

Per altre impostazioni, fare riferimento alle impostazioni pertinenti di **TR1**.



7.9 Impostazione RF

Imposta e visualizza i parametri/dati relativi alla radiofrequenza, come l'attivazione della funzione RF, l'impostazione della funzione di trasmissione e della modalità RF da abilitare per impostazione predefinita all'accensione e la funzione di impostazione del binding.

7.9.1 Trasmissione

È possibile abilitare o disabilitare la funzione di trasmissione. Se non è necessaria la funzione di trasmissione, ad esempio se il trasmettitore funziona come

simulatore USB, è possibile disabilitarla tramite questa funzione.

Configurazione:

Fare clic sulla casella di controllo accanto a **Trasmissione**. "v" indica che la funzione è attivata.

Nota: per motivi di sicurezza, la funzione RF non può essere disattivata se il ricevitore è collegato al trasmettitore.



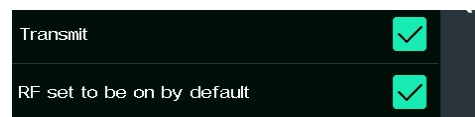
7.9.2 RF impostata su On per impostazione predefinita

Imposta se abilitare la funzione di trasmissione all'avvio. Se non selezionato, il sistema entrerà nell'interfaccia di selezione per abilitare la funzione di trasmissione dopo l'accensione; se selezionato, il sistema ignorerà la selezione e abiliterà direttamente la funzione di trasmissione all'avvio.

Per impostazione predefinita, la funzione di trasmissione è impostata per essere abilitata all'avvio.

Configurazione:

Fare clic sulla casella di controllo accanto all'impostazione RF per attivarla per impostazione predefinita. "v" indica che la funzione è attivata.



7.9.3 Stato di funzionamento RF

Tre modalità RF: RF integrato, RF esterno, RF interno ed esterno.

Impostazione predefinita per questa opzione. Il trasmettitore alimenta il modulo RF integrato.

Si prega di notare che, se non è stato selezionato un modulo RF esterno, non è necessario modificare lo stato di funzionamento RF.

Se si desidera passare a un modulo RF esterno, è possibile selezionare questa opzione.

Supporta il modulo RF Flysky FRM303 e anche i moduli RF compatibili con i protocolli PPM, CRSF o CRSF2.

Dopo l'installazione, il trasmettitore può alimentare il modulo RF esterno, oppure è possibile utilizzare un alimentatore separato per alimentare il modulo RF esterno.

I moduli RF interni ed esterni funzionano simultaneamente. Compatibile con moduli RF con protocolli PPM o CRSF.

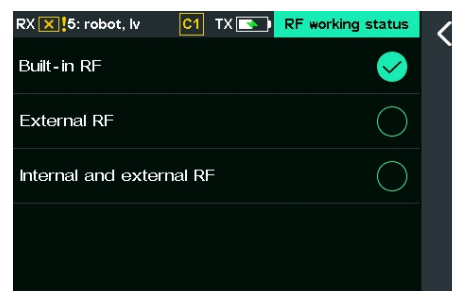
Dopo l'installazione, il trasmettitore può alimentare contemporaneamente sia i moduli RF interni che quelli esterni.

Configurazione:

1. Fare clic su **Stato di funzionamento RF** per accedere all'interfaccia di configurazione.
2. Toccare l'RF appropriato e l'icona a destra della voce selezionata cambia in .
3. Fare clic su per tornare all'interfaccia precedente. L'elemento selezionato viene visualizzato dopo lo stato di funzionamento RF.

Nota: se lo stato di funzionamento RF è impostato su "RF esterno", l'opzione predefinita è FRM303; se lo stato di funzionamento RF è impostato su "RF interno ed esterno", l'opzione predefinita è PPM.

Quando lo stato di funzionamento RF è impostato su RF esterna, l'interfaccia delle impostazioni RF includerà due opzioni aggiuntive: **Tipo RF esterna** e **Impostazione RF FRM303**. Quando è impostata su RF interna ed esterna, l'interfaccia includerà un'opzione aggiuntiva: **Tipo RF esterna**.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.9.4 Tipo RF esterno

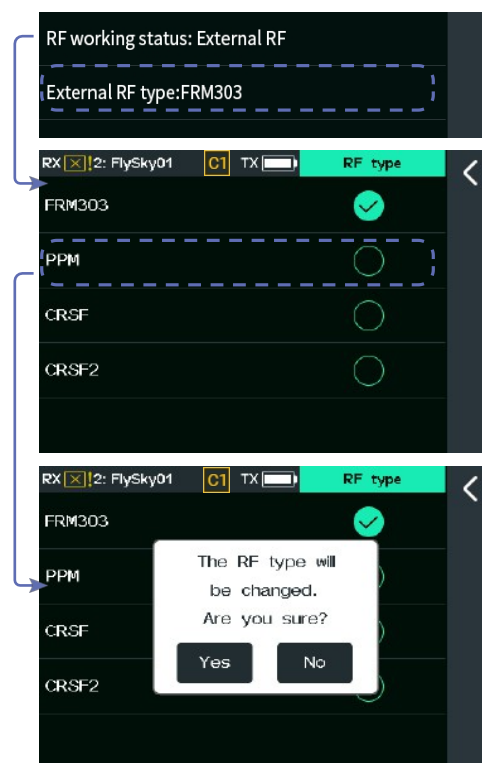
Utilizzato per selezionare un tipo RF appropriato in base al protocollo di comunicazione del ricevitore collegato al trasmettitore. Questa voce viene visualizzata in **modalità RF: RF esterna** o **modalità RF: RF interna ed esterna**.

FRM303 adotta il protocollo AFHDS 3 ed è compatibile con i ricevitori classic edition ed enhanced edition; PPM per il modulo RF che utilizza il protocollo PPM, CRSF per il modulo RF che utilizzano il protocollo CRSF e CRSF2 per il modulo RF Black Sheep, compatibile con il protocollo CRSF2.

Configurazione:

1. Fare clic su **Tipo RF esterno** per accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Toccare il tipo di RF esterno appropriato e fare clic su **Sì** nell'interfaccia pop-up per terminare. Quindi fare clic su **⏮** per tornare all'interfaccia precedente.

Nota: quando il tipo di RF esterno è impostato su CRSF2 e connesso correttamente al ricevitore, è possibile ottenere i parametri RSSI e i parametri di controllo di volo attualmente connessi, che includono tensione di controllo di volo, corrente e capacità della batteria. I dati telemetrici possono essere impostati per gli allarmi tramite Allarme modello > Allarme personalizzato.



7.9.5 Modulo RF FRM303

Quando si utilizza il modulo RF FRM303, è possibile utilizzare questa funzione per impostare il tipo di RF su FRM303. Dopo l'impostazione, l'allarme acustico RF può essere abilitato o disabilitato nell'interfaccia delle impostazioni RF FRM303. Una volta abilitato il cicalino, l'allarme suonerà in caso di segnale basso o tensione bassa, nonché quando la temperatura è troppo alta o troppo bassa. Inoltre, sono supportate tre versioni di potenza: la versione non regolabile, la versione da 25 mW a 1 W e la versione da 25 mW a 2 W.

Quando si utilizza il modulo RF FRM303, è necessario prima stabilire una connessione con il trasmettitore tramite l'adattatore FGPZ03. Quindi, all'estremità del modulo RF FRM303, impostare il segnale di ingresso su un



segnale UART da 1,5 M (protocollo closed-source). Il metodo di configurazione è il seguente:

1. Per accedere alla configurazione del segnale di ingresso, accendere il modulo RF FRM303 tenendo premuto il pulsante a cinque direzioni del FRM303 per più di 3 secondi ma meno di 9 secondi. A questo punto, il LED si accenderà di colore blu.
2. Premere il tasto Su verso l'alto o il tasto Giù verso il basso per cambiare il segnale di ingresso. Quando il LED lampeggia tre volte e poi si spegne ripetutamente, significa che il segnale di ingresso è corretto.
3. Tenere premuto il tasto centrale per 3 secondi per salvare le impostazioni.
4. Spingere il tasto sinistro verso sinistra per uscire dalla modalità di configurazione del segnale.

Il LED FRM303 lampeggia lentamente in blu, indicando che è stato ricevuto un segnale corrispondente.

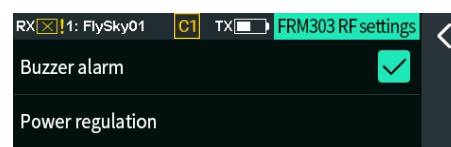
Nota: per ulteriori informazioni, consultare il manuale dell'FRM303.

Allarme acustico

Per abilitare o disabilitare l'allarme acustico, la funzione di allarme si attiva nelle seguenti condizioni: quando la temperatura del modulo RF è troppo alta, quando la tensione di alimentazione esterna è troppo bassa o quando il segnale è basso.

Configurazione:

1. Toccare Impostazioni RF FRM303 per accedere all'interfaccia delle impostazioni.
2. Toccare "Allarme acustico". "✓" indica che la funzione è attivata. Fare clic su "◀" per tornare indietro.



Regolazione della potenza

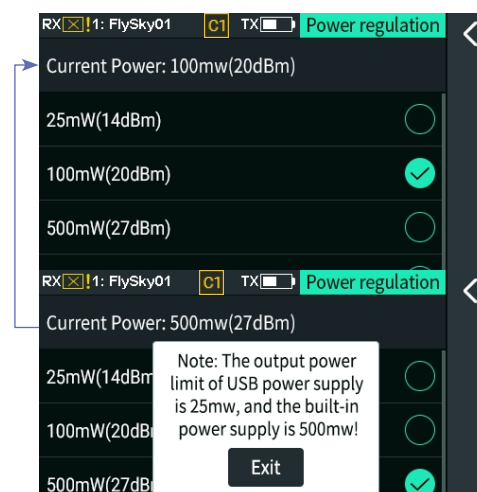
L'interfaccia di regolazione della potenza varia a seconda delle diverse versioni regolabili. Si noti che anche la modalità di alimentazione del modulo RF FRM303 influisce sulla potenza di uscita effettiva. Ciò significa che se l'impostazione della potenza supera l'intervallo limite, verrà emessa la potenza massima entro l'intervallo limite. Quando la potenza viene commutata su un valore diverso da 25 mW, apparirà una finestra di avviso popup.

Configurazione:

1. Toccare **Regolazione potenza** per accedere all'interfaccia delle impostazioni.
2. Toccare una voce di alimentazione appropriata. Fare clic su "◀" per tornare indietro.

Nota: il tipo RF esterno è impostato su FRM303, è possibile ottenere la temperatura RF e la tensione RF esterna. I dati ottenuti possono essere impostati per l'allarme tramite Model 616rm > Custom 616rm.

Dichiarazione di non responsabilità: la potenza di trasmissione preimpostata in fabbrica di questo prodotto è ≤ 20dBm. Regolarla in base alle leggi locali. Le conseguenze di danni causati da regolazioni improprie saranno a carico dell'utente.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.9.6 Configurazione PPM

Se il tipo RF è impostato su PPM, l'interfaccia delle impostazioni RF visualizzerà le opzioni di configurazione PPM per configurare i parametri relativi al segnale PPM.

Polarità del segnale: l'impostazione predefinita è positiva, il che significa che un livello di tensione elevato è considerato un segnale efficace. Se alcuni dispositivi riconoscono un livello di tensione basso come segnale efficace, è possibile impostare la polarità del segnale su negativa, il che significa che un livello di tensione basso è considerato un segnale efficace.

Numero di canali: utilizzato per impostare il numero di canali inclusi in un segnale PPM. Per impostazione predefinita, un segnale PPM include 8 canali, ma il numero di canali può essere regolato in base alle circostanze specifiche.

Periodo: si riferisce al tempo necessario per trasmettere un segnale PPM. Il periodo standard per un 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 trasmettere il segnale e quindi diminuire la latenza. Tuttavia, la regolazione del periodo può solo ridurre la durata del tempo di inattività e non riduce la durata del segnale effettivo. Pertanto, la riduzione del periodo non diminuirà il numero di canali del segnale. Se il numero di canali aumenta in modo tale che il tempo di trasmissione effettivo del segnale supera il periodo, il sistema gestirà il segnale con il metodo di inattività minimo e il valore di impostazione dell'interfaccia non cambierà di conseguenza.

Livello iniziale: utilizzato per identificare l'indice temporale iniziale del segnale PPM, con un valore predefinito di 400 us. È possibile impostare valori appropriati in base alle condizioni effettive, con un intervallo di impostazione compreso tra 100 us e 700 us.

Configurazione:

1. Toccare **Polarità del segnale** per impostare la polarità del segnale, "v" indica che il segnale è positivo.
2. Toccare **Numero di canali**. Quindi fare clic su + / - per impostare un numero appropriato di canali.
3. Fare clic su **Period (Periodo)**. Quindi fare clic su + / - per impostare un valore di periodo appropriato.
4. Toccare **Starting level** e fare clic su + / - per impostare un valore appropriato. Quindi fare clic su "↩" per tornare all'interfaccia precedente.



(1) Tocca per cambiare la polarità del segnale.

(2) Toccare per selezionare la funzione Numero di canali.

(3) Toccare per selezionare la funzione Periodo.

(4) Toccare per selezionare la funzione Livello iniziale.



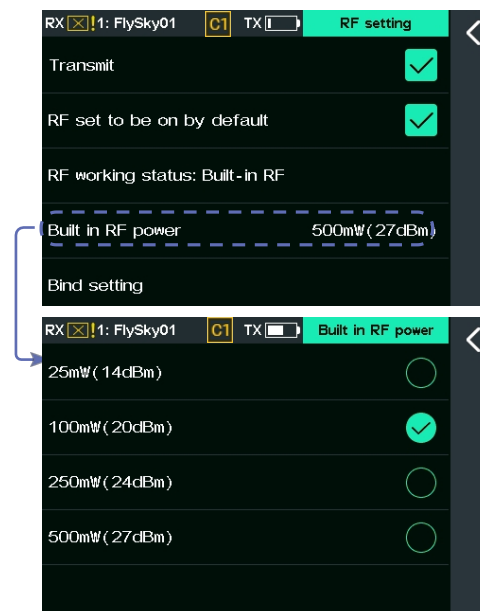
7.9.7 Potenza RF integrata

Questa funzione viene visualizzata quando il firmware del trasmettitore è la versione con potenza regolabile e lo stato di funzionamento RF è impostato su RF integrata o RF interna ed esterna.

Questa funzione viene utilizzata per impostare la potenza di trasmissione RF interna. Può essere impostata su 25 mW (14 dBm), 100 mW (20 dBm), 250 mW (24 dBm) o 500 mW (27 dBm).

Configurazione:

1. Toccare **Potenza RF integrata** per accedere all'interfaccia delle impostazioni.
2. Toccare un elemento di alimentazione appropriato. Quindi fare clic su "◀" (Ritorna alla pagina precedente) per tornare all'interfaccia precedente.



Dichiarazione di non responsabilità: la potenza di trasmissione preimpostata in fabbrica di questo prodotto è $\leq 20\text{dBm}$. Regolarla in conformità con le leggi locali. Le conseguenze di danni causati da regolazioni improprie saranno a carico dell'utente.

7.9.8 Impostazione di associazione

Questa funzione viene utilizzata per mettere il trasmettitore in stato di associazione al fine di associarlo al ricevitore.

Per i dettagli, fare riferimento al punto 5.2 Associazione.

Nota: quando lo stato di funzionamento RF è impostato su RF esterno e PPM, CRSF o CRSF2, questa funzione non è visibile.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.10 Impostazione RX

Informazioni sulle funzioni del ricevitore. Può essere utilizzato per impostare varie funzioni prima che il ricevitore sia pronto per funzionare.



7.10.1 Impostazione del binding

Questa funzione viene utilizzata per regolare il trasmettitore allo stato di associazione al fine di associarlo al ricevitore.

Per informazioni dettagliate sulle operazioni di associazione, consultare la sezione 5.2 Associazione.

7.10.2 Protocollo porta personalizzato

Imposta il tipo di segnale emesso dai connettori del ricevitore. Il lato sinistro di questa interfaccia mostra i connettori configurabili, mentre il lato destro mostra le opzioni di protocollo disponibili.

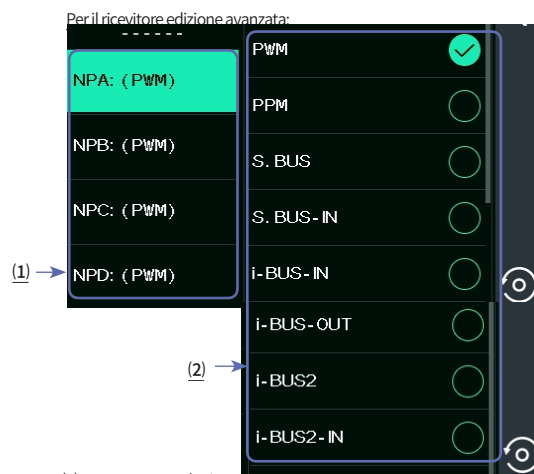
Solo l'edizione avanzata del ricevitore supporta l'uscita dei segnali del protocollo i-BUS2 attraverso il connettore.

Per il ricevitore in edizione avanzata: quando non è collegato a un ricevitore, per impostazione predefinita mostra 4 connettori Newport configurabili; dopo aver collegato il ricevitore, visualizza i Connettori Newport supportati da quel ricevitore. I tipi di protocollo che possono essere impostati per i connettori Newport includono PWM, PPM, S.BUS, S.BUS-IN, i-BUS-IN, i-BUS-OUT, i-BUS2, o i-BUS2-IN. Quando è impostato su i-BUS2-IN o S.BUS-IN, è possibile ottenere la funzionalità di ridondanza del segnale.

Per il ricevitore classic edition: quando non è collegato a un ricevitore, per impostazione predefinita mostra i-BUS/Servo e CH1; dopo aver collegato il ricevitore, visualizza i connettori che possono essere impostati per questo ricevitore.

Configurazione:

1. Toccare **Protocollo porta personalizzato** per accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Toccare il Newport che si desidera impostare, ad esempio **NPA**. Quindi fare clic sul protocollo appropriato.
3. Fare clic su "X" per tornare all'interfaccia precedente.



(1) Toccare per selezionare la porta: NPA, NPB, NPC o NPD.

(2) I protocolli di uscita selezionabili includono: PWM, PPM, S.BUS-IN, S.BUS, i-BUS-OUT, i-BUS2 e i-BUS2-IN. Tra questi:

i-BUS-IN: si collega ai sensori i-BUS.

i-BUS-OUT: si collega al ricevitore bus seriale i-BUS o ad altri dispositivi che riconoscono il segnale i-BUS.

i-BUS2-IN/S.BUS-IN: utilizzato per ottenere la funzionalità di ridondanza del segnale.

i-BUS2: si collega ai sensori i-BUS2 o ad altri dispositivi che riconoscono il segnale i-BUS2.



Nota: né il ricevitore in edizione classica né quello in edizione avanzata supportano l'impostazione i-BUS-IN quando sono collegati al trasmettitore in modalità unidirezionale. Ulteriori note sono riportate di seguito:

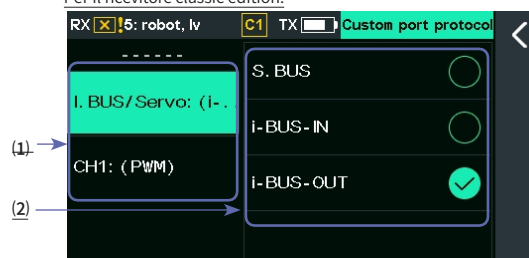
Per ricevitore edizione avanzata:

- Per i ricevitori doppi, è possibile impostare separatamente il tipo di segnali di uscita per le interfacce dei ricevitori primario e secondario. Tuttavia, il ricevitore secondario non supporta sensori esterni. Pertanto, il protocollo di interfaccia non può essere impostato su i-BUS-IN.
- I tipi di segnale che possono essere selezionati una sola volta in multiplo per qualsiasi Newport: PPM, S.BUS, i-BUS-IN e i-BUS-OUT. Se NPA è impostato su i-BUS-OUT, NPB, NPC e NPD non possono più essere impostati su i-BUS-OUT.
- Se i-BUS è selezionato per qualsiasi Newport, i-BUS2 non può essere selezionato per nessun altro Newport; se i-BUS2 è selezionato per qualsiasi Newport, i-BUS non può essere selezionato per nessun altro Newport. Per le opzioni i-BUS2 e PWM, Newport può selezionarle ripetutamente.
- Due ricevitori/Multi-ricevitore: i protocolli di interfaccia per il ricevitore primario e secondario possono essere impostati separatamente. Si prega di notare che in modalità multi-ricevitore, il protocollo di interfaccia per il ricevitore secondario deve essere impostato prima del binding e non può essere modificato una volta completato il binding.
- Una volta che un'interfaccia Newport è impostata su i-BUS2-IN, le altre interfacce non possono essere impostate su S.BUS-IN e viceversa.

Per il ricevitore classic edition:

- Per CH1, è possibile selezionare solo PPM o PWM. Se il ricevitore non supporta l'uscita del segnale PPM, l'impostazione non è valida.
- Per i ricevitori con connettore SENS, i-BUS/Servo non supporta i-BUS-IN.

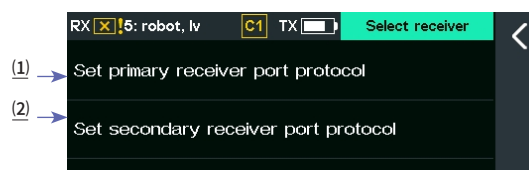
Per il ricevitore classic edition:



(1) Toccare per selezionare i-BUS/Servo o CH1.

(2) Toccare per selezionare il tipo di segnale per i-BUS/Servo o CH1.

L'interfaccia è per ricevitori doppi/Mul-RX collegati.



(1) Accesso al menu di impostazione del protocollo della porta per il ricevitore primario.

(2) Accesso al menu di impostazione del protocollo della porta per il ricevitore secondario

Funzionalità di ridondanza del segnale (i-BUS2-IN/S.BUS-IN) Introduzione

Note:

1. I ricevitori in edizione avanzata compatibili con la funzionalità di ridondanza includono: ricevitori modello auto FGr4B, FGr8B, FGr12B e FGr4D; e i ricevitori per modelli aerei FTr8B, FTr12B, Tr8B e TMr. Questi ricevitori avranno la funzionalità di ridondanza del segnale dopo l'aggiornamento alla versione firmware V1.0.22 o successive (fare riferimento a [7.10.12 Informazioni sul ricevitore] per le informazioni sulla versione del ricevitore). Alcuni ricevitori, come l'FTr8B, possono essere aggiornati tramite il firmware fornito con il trasmettitore, mentre altri, come il TMr, richiedono l'aggiornamento del firmware tramite FlySky Assistant (sono supportate solo le versioni 3.0 e successive; il firmware è disponibile sul sito web ufficiale www.flysky-cn.com).
2. Entrambe le versioni del firmware del ricevitore che implementano la ridondanza tramite i-BUS2-IN devono essere V1.0.22 o successive; per la ridondanza implementata tramite S.BUS-IN, la versione del firmware del ricevitore con capacità di ridondanza deve essere V1.0.22 o successiva, mentre l'altro ricevitore può semplicemente emettere segnali S.BUS.
3. Se il ricevitore non supporta la funzionalità di ridondanza, le relative impostazioni saranno inefficaci e l'uscita del connettore Newport rimarrà predefinita.

Quando il protocollo del connettore Newport del ricevitore è impostato su i-BUS2-IN o S.BUS-IN, il ricevitore avrà la funzionalità di ridondanza del segnale. Ciò consente al ricevitore di ricevere i segnali in ingresso attraverso i connettori di protocollo i-BUS2-IN o S.BUS-IN e, dopo aver eseguito una valutazione di ridondanza, può scegliere di utilizzare questi segnali per controllare il dispositivo. Questa funzione garantisce che il dispositivo controllato possa essere azionato dal segnale con il ritardo minore, la migliore qualità del segnale o quello che non è fuori controllo.

Un ricevitore con funzionalità di ridondanza è indicato come



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

RX1, mentre l'altro ricevitore è indicato come RX2. Quando il protocollo del connettore Newport di RX1 è impostato su i-BUS2-IN e quello di RX2 è impostato su i-BUS2, e questi due connettori Newport sono collegati tramite un cavo jumper Dupont doppio femmina, con una lunghezza massima di 1 metro, RX1 può ricevere i segnali emessi dal connettore Newport di RX2.

- Quando RX1 e RX2 sono collegati allo stesso trasmettitore, la valutazione della ridondanza del segnale può eseguire la ridondanza a livello di pacchetto. La valutazione della ridondanza emette sempre i segnali di controllo più recenti, garantendo che il controllo del dispositivo utilizzi il segnale con la latenza più bassa.
- Quando RX1 e RX2 sono collegati a trasmettitori diversi, se RX1 non riesce a ricevere i segnali di controllo e si ritiene che RX2 non abbia perso il controllo, i segnali di RX2 verranno utilizzati per l'invio al dispositivo controllato.

Quando RX1 (S.BUS-IN) è collegato a RX2 (S.BUS), ovvero dopo che il protocollo del connettore Newport di RX1 è stato impostato su S.BUS-IN, è in grado di ricevere i segnali emessi dal connettore Newport di RX2 impostato sul protocollo S.BUS. In questo caso, il ricevitore non dispone della valutazione della ridondanza a livello di pacchetto.

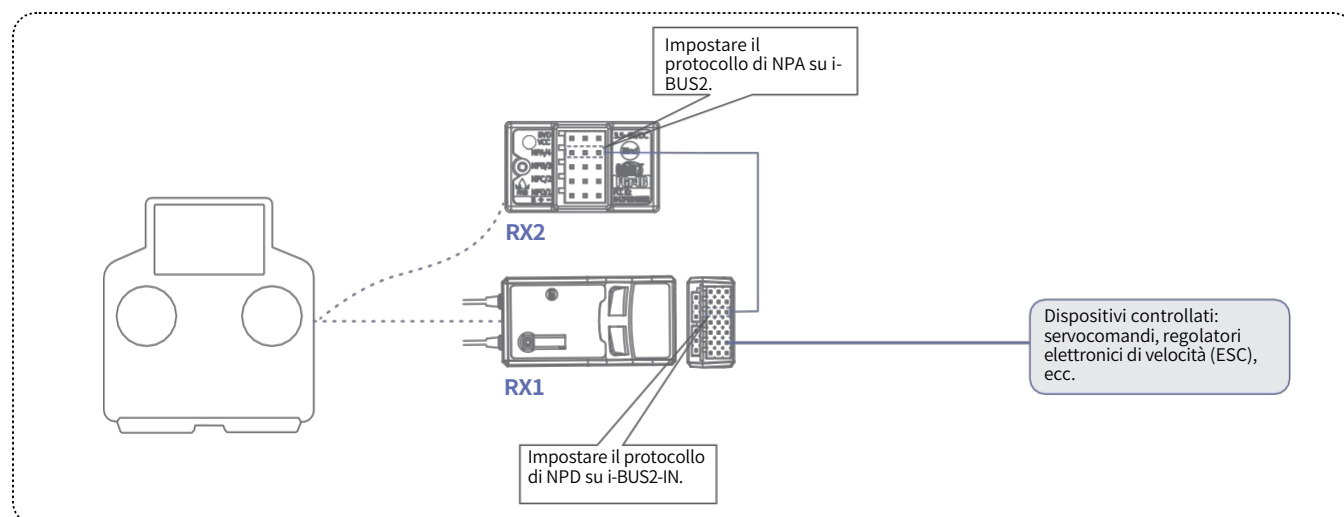
Se RX1 e RX2 sono in uno stato di comunicazione bidirezionale e RX2 supporta sensori esterni, questi parametri possono essere visualizzati nell'interfaccia Sensore del trasmettitore, ad esempio "RSSI-RX2".

Quando sia RX1 che RX2 vengono giudicati in uno stato fuori controllo, il sistema emetterà il valore Failsafe corrispondente in base alle impostazioni Failsafe di RX1.

Introduzione di uno scenario applicativo per la funzionalità di ridondanza del segnale.

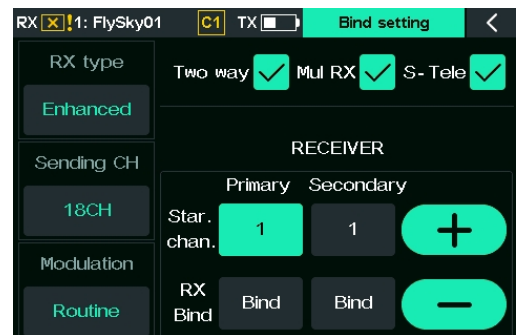
I passaggi per configurare le funzionalità di ridondanza del segnale con RX1 e RX2 collegati a un singolo trasmettitore sono i seguenti:

1. Fare riferimento allo schema seguente per collegare RX1 e RX2 ;
 - Utilizzare un cavo Dupont con doppio connettore femmina per collegare il connettore NPD di RX1 al connettore NPA di RX2.
 - Collegare il dispositivo controllato al connettore di RX1.



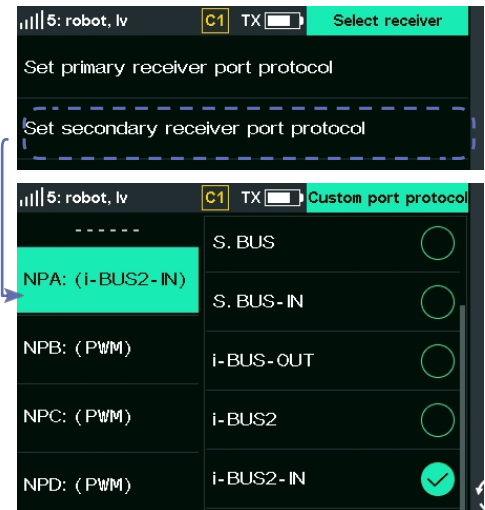
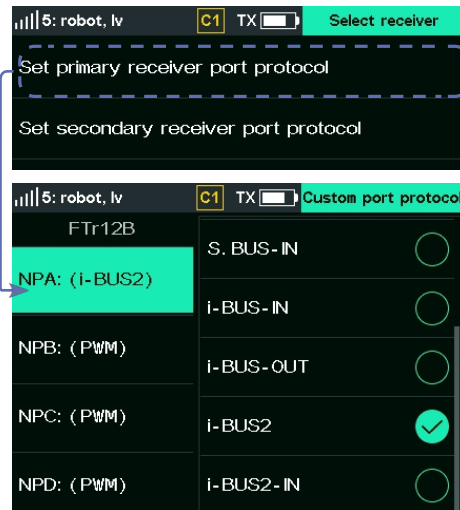
2. Collegare RX1 e RX2 separatamente;

- Accedere al menu Impostazioni RX > Impostazioni di collegamento. Selezionare Avanzato, quindi selezionare le tre opzioni: "Bidirezionale", "Mul RX" e "S-Tele".
- Collega RX2 come ricevitore primario al trasmettitore.
- Collegare RX1 come ricevitore secondario al trasmettitore.



3. Impostare i protocolli del connettore Newport per RX1 e RX2;

- Selezionare Impostazioni RX > Protocollo porta personalizzato > Imposta il protocollo della porta ricevente primaria > NPA, clicca su i-BUS2, quindi clicca su "⏮" per tornare indietro;
- Selezionare il protocollo della porta del ricevitore secondario > NPD, fare clic su i-BUS2-IN e quindi fare clic su "⏮" (Torna indietro) per tornare indietro.



4. Visualizza le informazioni correlate nella funzionalità Sensore;

- Accedere all'interfaccia Funzionalità sensore e scorrere verso l'alto e verso il basso per visualizzare le informazioni correlate. Se l'interfaccia visualizza informazioni quali "RX Voltage - RX1", indica che la configurazione è completa e che è possibile attivare la funzione di ridondanza del segnale.

Nota: prima di utilizzare la modalità Mul RX (che supporta la ridondanza del segnale), è necessario configurare in anticipo il protocollo dell'interfaccia Newport del ricevitore secondario e il canale di avvio. Il binding deve essere eseguito solo dopo aver completato la configurazione per garantire il corretto funzionamento.

ID	Type	Value
0	TX voltage	4.0V
1	RX voltage	7.7V
1	Signal	100
1	RSSI	-52dBm
1	SNR	62dB
1	Noise	-114dBm
1	BVD voltage	0.0V
2	RX voltage	7.6V
2	Signal	100
2	RSSI	-20dBm
2	SNR	89dB
2	Noise	-107dBm
2	BVD voltage	0.0V
2	RX voltage-RX2	7.7V
2	Signal-RX2	100
2	RSSI-RX2	-49dBm
2	Noise-RX2	-114dBm
9	RX voltage-RX1	7.6V
9	Signal-RX1	100
9	RSSI-RX1	-20dBm
9	Noise-RX1	-108dBm



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.10.3 Failsafe

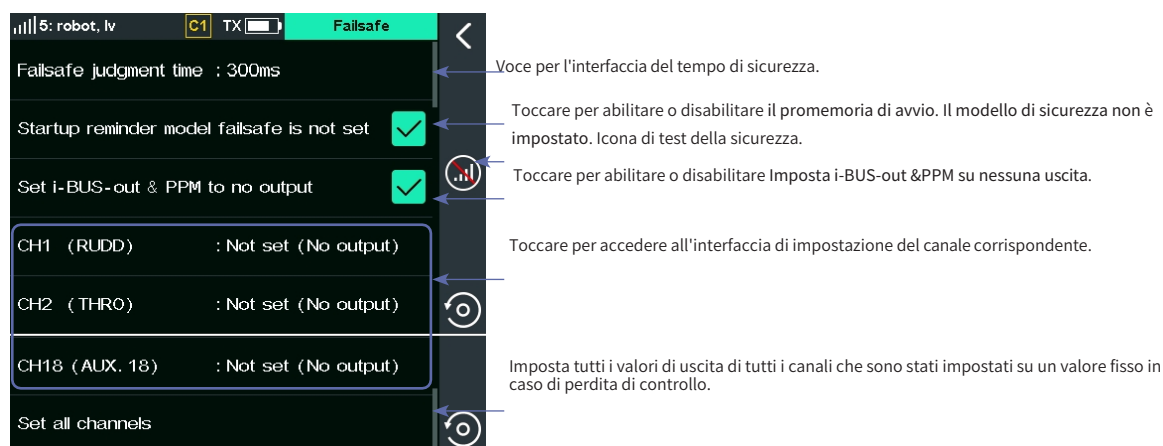
Per la funzione di sicurezza, il trasmettitore PL18 Ultra offre le seguenti impostazioni:

- Per impostare il tempo di valutazione della sicurezza intrinseca. Il sistema supporta l'impostazione del **tempo di valutazione f6ils6fe** e il tempo di valutazione predefinito varia a seconda dei diversi modelli RC.
- È possibile abilitare/disabilitare la funzione di **promemoria di avvio se il modello di sicurezza non è impostato**.
- Impostare per disabilitare l'uscita del segnale dei connettori i-BUS-out e PPM in caso di perdita di controllo, ovvero nessuna uscita dai connettori i-BUS-out e PPM in caso di perdita di controllo.
- È possibile impostare valori di sicurezza canale per canale, sono disponibili quattro modalità: 1) **Non impostato (nessuna uscita)**, 2) **Nessuna uscita** (le impostazioni sono solo per alcuni modelli speciali o porte di rilevamento specifiche della scheda di controllo di volo), 3) **Blocco** e 4) **Valore fisso**.
- Per impostare tutti i canali: con questa funzione è possibile impostare il valore di uscita per tutti i canali che sono stati impostati su un valore fisso in caso di perdita di controllo.
- La funzione di sicurezza può essere testata. Il modello può simulare una perdita di controllo, dopodiché il trasmettitore interromperà l'uscita RF e il modello entrerà in uno stato di sicurezza, con tutti i canali che emettono in base alle impostazioni di sicurezza.

Raccomandazioni per l'impostazione:

1. Considerando che l'aeromodello/aliante può planare senza potenza, gli utenti possono impostare l'acceleratore sul valore più basso o sulla velocità minima e gli altri canali su volo regolare (o volo stazionario).
2. L'acceleratore dell'elicottero è impostato sul valore più basso e il resto dei canali è impostato su volo regolare.
3. Per le impostazioni del multicottero, fare riferimento al manuale pertinente.
4. Se il dispositivo collegato al ricevitore ha requisiti relativi all'impostazione dello stato di sicurezza, è possibile impostarlo come richiesto.

Nota. I suggerimenti di cui sopra sono solo di riferimento. Le impostazioni specifiche sono soggette alle condizioni di volo effettive.



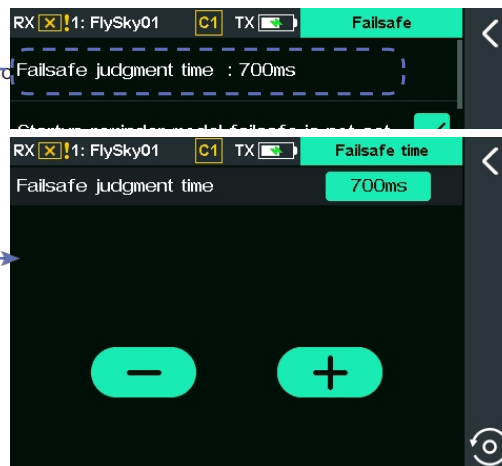
Tempo di valutazione della funzione di sicurezza

Utilizzato per impostare il tempo di valutazione della sicurezza, l'intervallo di impostazione va da 250 ms a 1000 ms.

Il tempo di giudizio predefinito varia a seconda del modello RC. Per aeroplani, alianti, elicotteri e multicotteri, il tempo di giudizio predefinito del sistema di sicurezza è di 700 ms, mentre per automobili, navi e robot è di 300 ms.

Configurazione:

1. Toccare il tempo di giudizio di sicurezza per accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Clicca su +/- per impostare il valore appropriato, quindi clicca su "K" per tornare indietro.

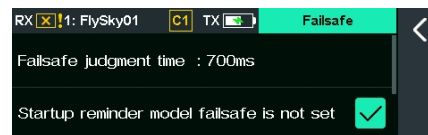


Modello di promemoria all'avvio Failsafe non impostato

Utilizzato per selezionare o deselezionare l'opzione "Il modello di promemoria all'avvio non è impostato". Nota: se la funzione "Il promemoria all'avvio non è impostato" (Sistema > Generale) è abilitata e tutti i canali sono in stato Non impostato (Nessuna uscita), una finestra pop-up segnalerà che il failsafe non è stato impostato all'accensione del trasmettitore.

Configurazione:

Toccare la casella a destra della funzione, quando non è spuntata (v), indica che la funzione è disabilitata.



Funzione di test di sicurezza

Utilizzata per simulare uno scenario di perdita di controllo, quando il modello va fuori controllo, il trasmettitore interrompe la trasmissione RF, causando l'entrata del modello in uno stato di perdita di controllo. In questo momento, tutti i canali emetteranno segnali in base alle loro impostazioni di sicurezza.

Configurazione:

1. Toccare "RF" (Disattiva RF), apparirà una finestra pop-up. Tenere premuto "RF" (Disattiva RF) per oltre 1 secondo, quindi il sistema disattiverà la RF. Successivamente, il ricevitore emetterà i valori dei canali in base alle impostazioni di sicurezza.
2. Rilasciare "RF", la RF verrà abilitata e la connessione verrà ripristinata.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

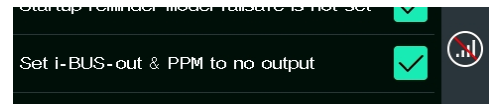
Impostazione di i-BUS-out e PPM su Nessuna uscita

Questa funzione è destinata ai segnali i-BUS e PPM. Dopo aver abilitato **Imposta i-BUS-out & PPM su nessuna uscita**, indipendentemente dall'impostazione del failsafe, questi due tipi di segnali failsafe saranno sempre impostati su nessuna uscita. Se la funzione è disabilitata, dopo aver perso il controllo, è possibile impostare ogni canale individualmente: su un valore fisso o per mantenere l'ultimo valore di uscita. Per impostazione predefinita, questa funzione è abilitata.

Configurazione:

Se la casella di controllo a destra dell'opzione non è selezionata (■), significa che la funzione è disabilitata. Dopo aver perso il controllo, emettere il valore di failsafe per canale: un valore fisso o mantenendo l'ultimo valore di uscita.

Nota: se l'opzione Imposta segnale i-BUS-OUT&PPM su nessuna uscita non è selezionata e un canale è impostato su nessuna uscita, in caso di perdita di controllo viene emesso l'ultimo valore.



Impostazione di un canale

Questa funzione consente di impostare individualmente gli stati del segnale di uscita per i canali da 1 a 18. Le modalità disponibili sono:

Non impostato (nessuna uscita): indica che il failsafe di questo canale non è stato impostato.

Nessuna uscita: significa che non vi è alcuna uscita in caso di perdita di controllo.

Mantenimento: significa che l'ultimo valore del canale viene mantenuto in caso di perdita di controllo.

Valore fisso: significa che è possibile impostare il valore di uscita di sicurezza spostando il comando, quindi il valore impostato verrà emesso in caso di perdita di controllo.

Configurazione:

1. Toccare per selezionare il canale che si desidera impostare e accedere all'interfaccia di livello successivo.
2. Toccare per selezionare le opzioni di funzione desiderate. Se si seleziona il valore fisso, ruotare lo **Stick** (Interruttore, Manopola o LSW) nella posizione desiderata e tenerlo premuto, quindi fare clic su "↶" (Torna indietro per completare le impostazioni) per tornare indietro e completare le impostazioni.



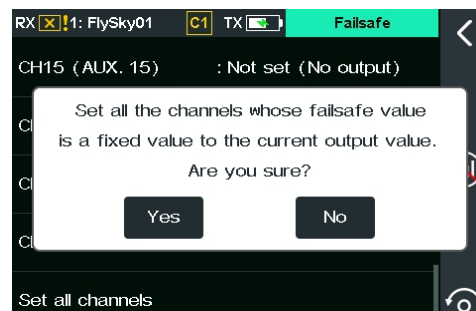
Impostazione di tutti i canali a valore fisso

Utilizzato per impostare i valori di uscita di tutti i canali che sono stati impostati su un valore fisso in caso di fuori controllo.

Configurazione

1. Toccare **Imposta tutti i canali**, verrà visualizzato un menu di richiesta.
2. Spostare tutti i controlli corrispondenti ai canali con valori fissi e tenerli premuti se necessario.
3. Toccare **Sì** per terminare.

Nota: per i canali controllati da un comando, fare riferimento alla sezione **FUNC. ASSIGN** per i dettagli.



7.10.4 Frequenza PWM

La frequenza di uscita dei segnali PWM del ricevitore può essere regolata. In teoria, maggiore è la frequenza, più veloce è l'aggiornamento del segnale e più veloce è la risposta del servo al cambiamento di segnale. Tuttavia, alcuni servo potrebbero non supportare segnali PWM con frequenza eccessivamente alta. Potrebbe essere necessario considerare le capacità prestazionali del servo quando si effettuano queste impostazioni.

L'interfaccia di questa funzione può variare a seconda delle modalità di associazione. Per i ricevitori Enhanced Edition, la frequenza PWM per ciascun canale può essere impostata separatamente, con le opzioni **Analog servo (50 Hz)**, **Digit6l servo (333 Hz)**, **SR (833 Hz)**, **SFR (1000 Hz)** e **Custom**.

Se è collegato un ricevitore classic edition, tutti i canali vengono impostati insieme e non possono essere impostati su **SR (833 Hz)** e **SFR (1000 Hz)**.

Frequenza PWM - Ricevitore Enhanced Edition

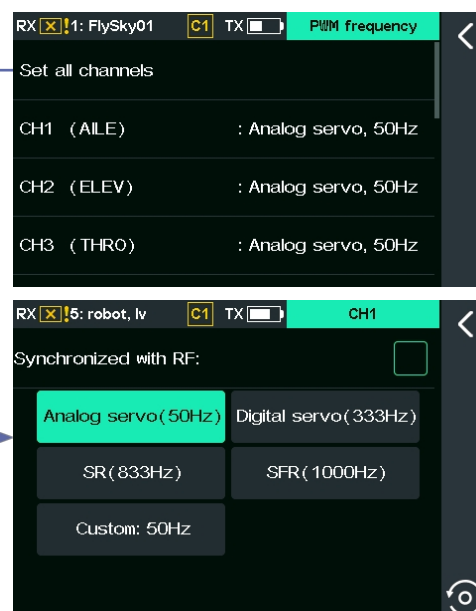
Impostare la frequenza PWM dopo aver collegato il trasmettitore ai ricevitori Enhanced Edition.

Impostazione di un canale

Imposta la frequenza PWM per ciascun canale.

Configurazione:

1. Toccare il canale desiderato per accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Toccare la voce appropriata in base al servo effettivo. Quindi fare clic su "◀" per tornare indietro.
3. Per l'opzione **"Custom"**, cliccare su **+ / -** per impostare un valore di frequenza appropriato.
4. Per **"Synchronized with RF"** (Sincronizzato con RF), fare clic sulla casella di controllo a destra. "v" indica che la funzione è attivata, l'uscita PWM sarà sincronizzata con la temporizzazione della ricezione del segnale radio (RF).



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Imposta tutti i canali

Imposta la frequenza PWM per tutti i canali.

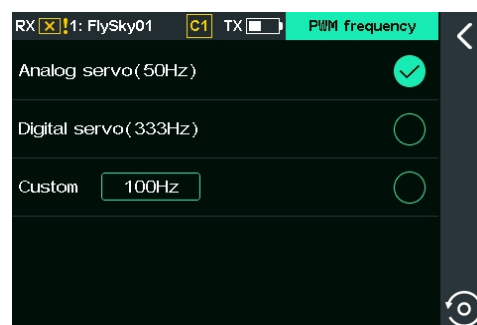
Fare riferimento alle descrizioni di **Imposta canale** per la configurazione.

 ATTENZIONE	Quando si selezionano SR (frequenza PWM: 833 Hz) e SFR (frequenza PWM: 1000 Hz), il ritardo complessivo del sistema diminuisce, ma l'intervallo di impulso dei segnali PWM cambia. Assicurarsi che il servo supporti la frequenza corrispondente sia un servo digitale e che l'impostazione sia corretta. In caso contrario, il servo potrebbe non funzionare correttamente o addirittura danneggiarsi.
---	---

Frequenza PWM - Ricevitore Classic Edition

Impostare la frequenza PWM dopo aver associato il trasmettitore ai ricevitori Classic Edition.

Per l'impostazione della frequenza PWM, fare riferimento alla sezione **Impostazione di un canale**.



Descrizione della durata dell'ampiezza dell'impulso PWM effettivo

Le informazioni rilevanti fornite di seguito includono dettagli quali la durata dell'ampiezza dell'impulso PWM effettiva corrispondente alle diverse frequenze PWM.

Voce	FREQ	Durata dell'ampiezza dell'impulso effettivo PWM/ Frequenza del canale corrispondente		
		Min	M	Neutro
Servo analogico	50 Hz	750us/-150%	2250us/150%	1500us/0%
Servo digitale	333 Hz	750us/-150%	2250us/150%	1500us/0%
Personalizzato	50~400 Hz	750 us/-150%	2250 us/150%	1500us/0%
SR	833 Hz	425us/-130%	1075us/130%	750us/0%
SFR	1000 Hz	125us/-150%	875us/150%	500us/0%

Note:

- Se l'offset del punto medio nell'impostazione RX è impostato su Offset 1520, il trasmettitore emetterà il valore del canale con un offset di 20us.
- Sebbene l'intervallo del canale possa essere impostato da -150% a 150%, SR (833Hz) supporta solo l'intervallo da -130% a 130%. Ciò significa che quando l'uscita del canale del trasmettitore è superiore al 130% o inferiore al -130%, il ricevitore continuerà a emettere il 130% o il -130%.



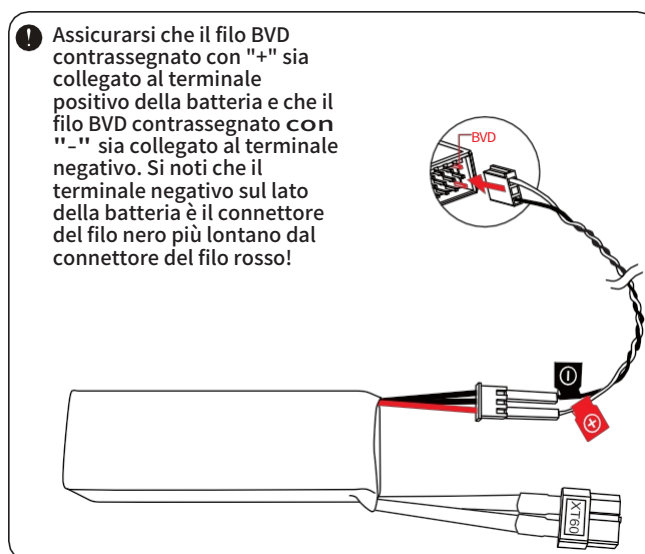
7.10.5 Calibrazione della tensione BVD

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.

Note:

1. Questa funzione è applicabile ai ricevitori versione avanzata 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 nel diagramma a destra.

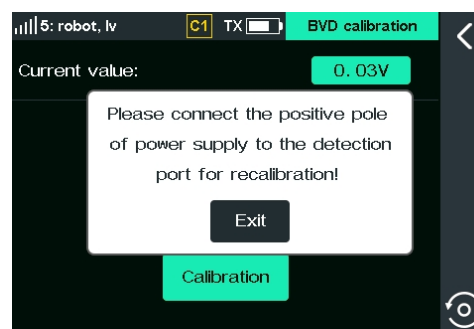


Configurazione:

1. Assicurarsi che il trasmettitore e il ricevitore siano collegati; collegare il cablaggio BVD all'interfaccia BVD del ricevitore. Assicurarsi che i terminali positivo e negativo siano collegati ai poli positivo e negativo della batteria.
2. Toccare **Calibrazione tensione BVD** per accedere alla schermata di calibrazione.
3. Cliccare su **+/-** per sintonizzarsi sulla tensione misurata della batteria.
4. Fare clic su **Calibrate** per calcolare il fattore di calibrazione in base al valore corrente e al valore misurato dal sensore; il risultato verrà inviato al ricevitore per calibrare la funzione di rilevamento BVD.

Note:

1. Questa funzione calibra la tensione BVD del ricevitore primario. Per calibrare il ricevitore secondario (doppio ricevitore), è necessario calibrare la tensione BVD di questo ricevitore secondario prima di collegarlo al trasmettitore.
2. Assicurarsi che la batteria sia collegata correttamente durante la calibrazione. Per garantire una calibrazione accurata, il valore corrente, in calibrazione, deve essere impostato sul valore di tensione misurato della batteria. Se necessario, ricalibrare.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.10.6 Configurazione RX come convertitore PWM

Nota: questa funzione non è disponibile per tutti i ricevitori. Per i ricevitori classici, è disponibile solo per i ricevitori FGr4 e FTr10.

Impostare il ricevitore in modo che funzioni come convertitore PWM per ottenere l'espansione del canale PWM. Una volta completata l'impostazione, il ricevitore funzionerà come convertitore PWM, con l'uscita che emette segnali PWM.

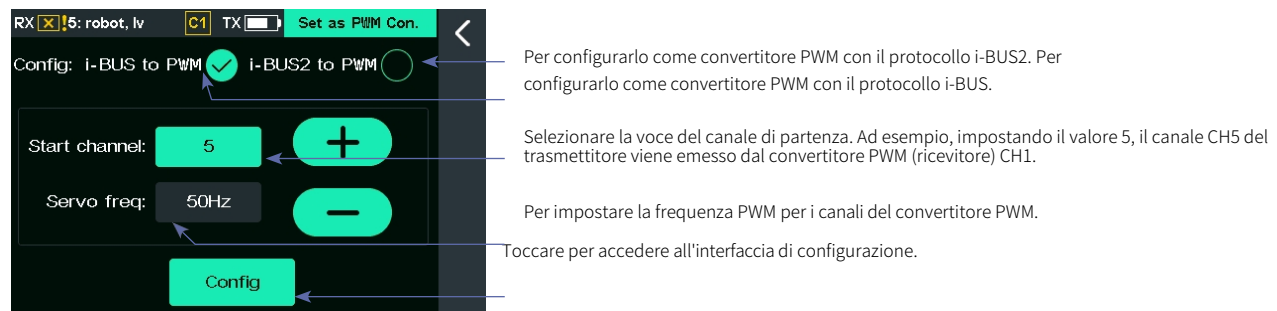
Per il ricevitore classico:

- Se impostato come convertitore PWM tramite l'impostazione i-BUS to PWM, il suo connettore SENS deve essere collegato al connettore i-BUS-OUT del ricevitore.
- Se impostato come convertitore PWM tramite l'impostazione da i-BUS2 a PWM, il suo connettore SENS deve essere collegato al connettore i-BUS2 del ricevitore.

Per il ricevitore edizione avanzata:

- Se impostato come convertitore PWM tramite l'impostazione da i-BUS a PWM, il connettore NPA deve essere collegato al connettore i-BUS-OUT del ricevitore.
- Se impostato come convertitore PWM tramite l'impostazione i-BUS2 su PWM, il connettore NPA deve essere collegato al connettore i-BUS2 del ricevitore.

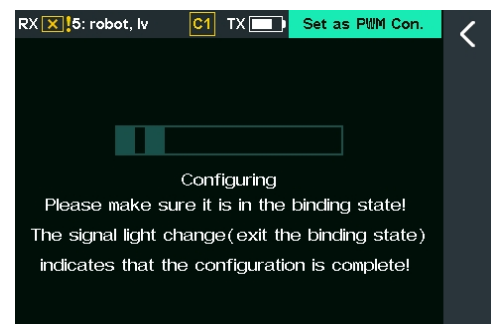
Un ricevitore che è stato impostato come convertitore PWM può essere riportato alla modalità ricevitore ricollegandolo al trasmettitore. Una volta completato il collegamento con il trasmettitore, può essere utilizzato normalmente come ricevitore.



Configurazione:

1. Accedere all'interfaccia di Config RX 6s 6 Convertitore PWM.
2. Toccare **Start channel** o **Servo freq**, quindi fare clic su + / - per impostare un valore appropriato. Quindi fare clic su **Config**, verrà visualizzata l'interfaccia di configurazione.
3. Imposta il ricevitore in modalità di associazione; quando lo stato del LED del ricevitore passa da lampeggiamento veloce a lampeggiamento lento, significa che la configurazione è terminata. Quindi fai clic su "Torna indietro" per tornare indietro.

Se si desidera impostare il ricevitore come convertitore PWM i-BUS2, non sono presenti impostazioni quali Canale di avvio. Una volta impostato, il convertitore PWM i-BUS2 può essere configurato tramite il menu Impostazioni convertitore i-BUS2-PWM.

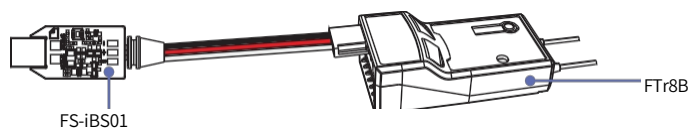


7.10.7 Dispositivo i-BUS2

Visualizza in anteprima e configura i dispositivi i-BUS2 rilevati dal trasmettitore (nello stato di collegamento bidirezionale tra il trasmettitore e il ricevitore enhanced edition), consentendo di visualizzare i nomi, i connettori di collegamento e le informazioni di numerazione di ciascun dispositivo i-BUS2. Inoltre, è possibile effettuare impostazioni diverse in base ai dispositivi i-BUS2 collegati.

Ad esempio, quando il trasmettitore rileva un dispositivo i-BUS2 HUB, verrà visualizzata questa interfaccia di impostazioni e, a questo punto, sarà possibile impostare il dispositivo i-BUS2 HUB da utilizzare come convertitore PWM (con la stessa funzionalità di quando il ricevitore è impostato come convertitore PWM). Quando viene rilevato un sensore RPM i-BUS2, è possibile impostare il numero di eliche per il sensore; per i dettagli, consultare la descrizione corrispondente.

i- Schema di collegamento del dispositivo BUS2:

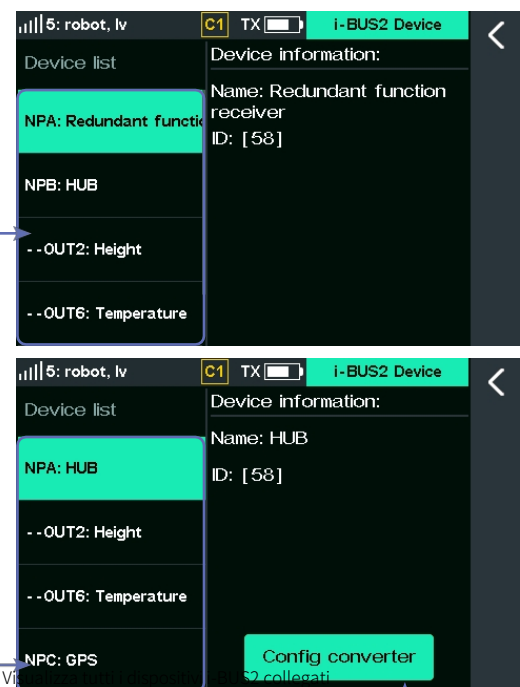


Nota:

1. I dispositivi i-BUS2 sono compatibili solo con i ricevitori AFHDS 3 Enhanced Edition. Lo schema di collegamento è illustrato utilizzando il sensore FS-iBS01 come esempio; il metodo di collegamento per altri dispositivi i-BUS2 è lo stesso.
2. Le abbreviazioni per i Newport sono NPA, NPB, NPC e NPD; il ricevitore Enhanced Edition supporta fino a 4 Newport.
3. I dispositivi i-BUS2 devono essere collegati al connettore Newport del ricevitore e il protocollo del connettore Newport deve essere impostato su i-BUS2 tramite RX Setup > Custom port protocol (Configurazione RX > Protocollo porta personalizzato).
4. Per istruzioni sul collegamento dei dispositivi i-BUS2, consultare il manuale o la documentazione appropriati.

Configurazione:

Toccare il display del dispositivo i-BUS2 per visualizzare le informazioni correlate.



Accedere all'interfaccia delle impostazioni.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

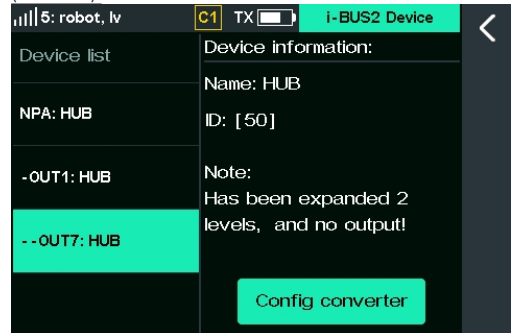
Descrizione dell'interfaccia:

- L'interfaccia visualizza i dispositivi i-BUS2 riconosciuti dal trasmettitore. (I dispositivi i-BUS2 devono essere collegati correttamente al connettore del ricevitore che è stato impostato sul protocollo i-BUS2).
- Il segnale i-BUS2 HUB (FS-iBH07) supporta solo due livelli di espansione (il nome del connettore del dispositivo collegato è OUT), come descritto di seguito:
 1. Quando il ricevitore ha un solo connettore impostato come protocollo i-BUS2, la porta di uscita dell'HUB i-BUS2 collegata a questo connettore può essere collegata nuovamente all'HUB i-BUS2. Questo connettore HUB può ancora trasmettere il segnale i-BUS2 e può essere collegato al dispositivo i-BUS2. Ad esempio, "- OUT1 : HUB" indica che l'HUB è collegato al connettore 1 dell'HUB di primo livello; "- OUT7: RPM" indica che il sensore RPM è collegato al connettore 7 dell'HUB di secondo livello.
 2. Quando il ricevitore ha due o più connettori impostati sul protocollo i-BUS2, il segnale è già espanso una volta dal ricevitore. In questo caso, l'uscita HUB i-BUS2 collegata al connettore non può essere utilizzata per collegare un altro HUB per l'espansione, ma può essere utilizzato per collegare altri dispositivi i-BUS2. Ad esempio, "- -OUT1 : HUB" indica che l'HUB è collegato al connettore 1 dell'HUB di primo livello. "- -OUT4: RPM" indica che il sensore RPM è collegato al connettore 4 dell'HUB di primo livello.

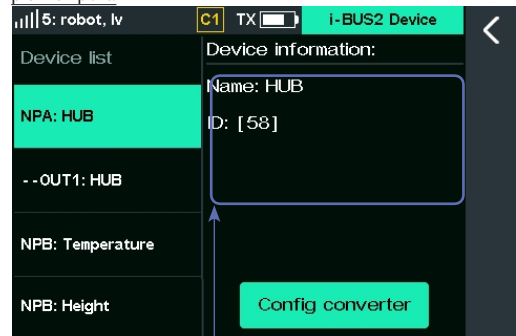
Interfaccia per il collegamento di più dispositivi i-BUS2 a un Newport :



Interfaccia di espansione secondaria del segnale HUB i-BUS2 (FS-iBH07):



Interfaccia per il collegamento di più dispositivi i-BUS2 a più Newport:



Visualizzazione delle informazioni relative ai dispositivi i-BUS2 collegati.

Interfaccia di espansione secondaria del segnale i-BUS2 HUB (FS-iBH07):



Impostazione dell'i-BUS2 HUB come convertitore PWM

Quando il trasmettitore rileva un dispositivo i-BUS2 HUB, è possibile impostare il dispositivo i-BUS2 HUB affinché venga utilizzato come convertitore PWM (con le stesse funzionalità di quando il ricevitore è impostato come convertitore PWM).

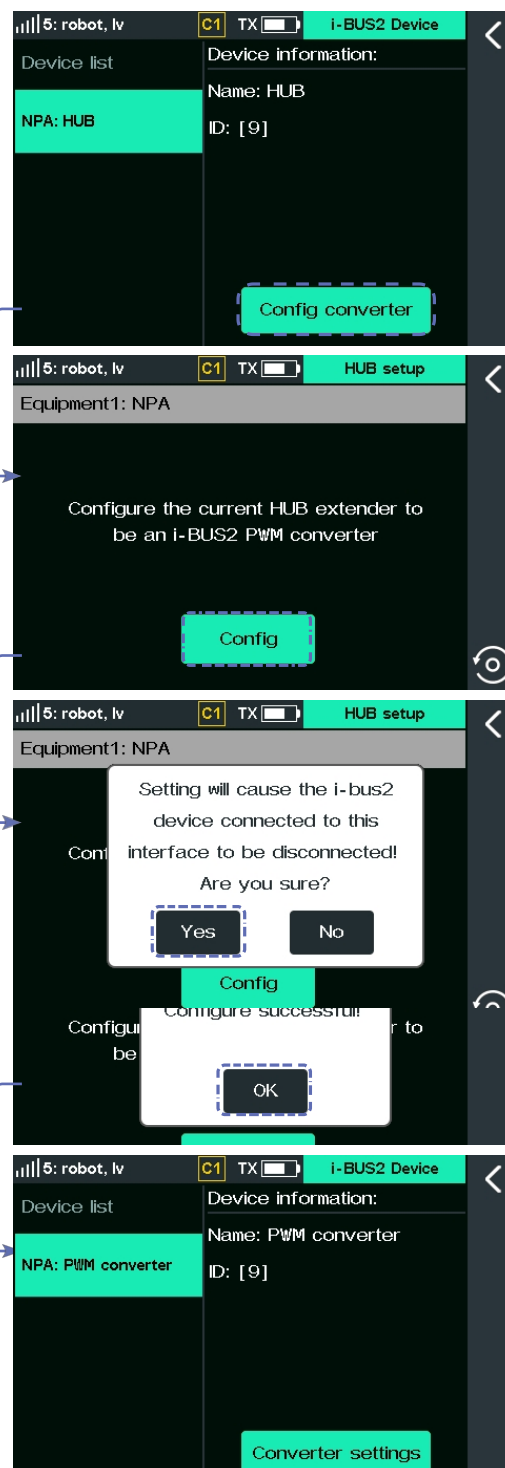
Nota: attualmente è supportato solo FS-iBH07.

Configurazione:

1. Toccare **Config** come convertitore per accedere all'interfaccia delle impostazioni.
2. Toccare **Config**, nell'interfaccia pop-up fare clic su **Sì**, quindi toccare **OK** per completare la configurazione e l'interfaccia tornerà automaticamente all'interfaccia delle impostazioni del dispositivo i-BUS2.

Note:

1. Questa funzione è disponibile solo quando sono collegati dispositivi i-BUS2.
2. Il dispositivo i-BUS2 HUB si collega a uno qualsiasi dei connettori NPA~NPD (protocollo porta personalizzato impostato su i-BUS2) del ricevitore Enhanced Edition e stabilisce una connessione con il trasmettitore.
3. Se il connettore del dispositivo i-BUS2 è già collegato ad altri dispositivi, dopo essere stato configurato come convertitore PWM, l'HUB i-BUS2 si disconnetterà dai dispositivi precedentemente collegati ad esso.



微信公众号



Bilibili



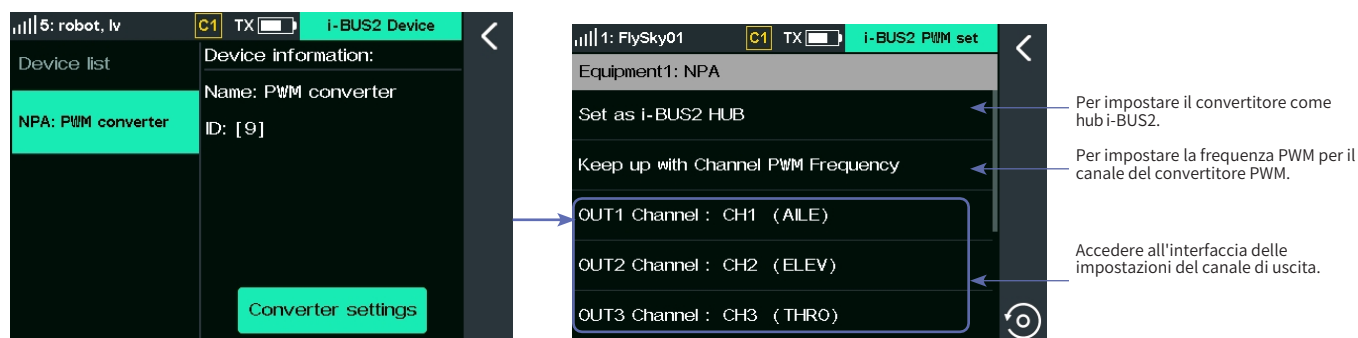
Website



Facebook

Impostazione del convertitore PWM i-BUS2

Configurare le funzioni relative al convertitore PWM i-BUS2, che consentono di configurare il convertitore PWM come espansore i-BUS2, impostare la frequenza PWM per il connettore del convertitore e definire i canali per l'uscita sul connettore del convertitore.



Impostazione come HUB i-BUS2

Per reimpostare il convertitore PWM su i-BUS2 HUB.

Configurazione:

1. Toccare Impostazioni convertitore per accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Toccare Imposta come HUB i-BUS2 per reimpostare il convertitore PWM come HUB i-BUS2.

Nota: se il convertitore è configurato da un ricevitore, l'impostazione genererà un errore. Il ricevitore non supporta l'utilizzo come HUB.

Impostazioni della frequenza PWM del canale sincrono

Per impostare la frequenza del segnale PWM in uscita dal connettore del convertitore.

Configurazione:

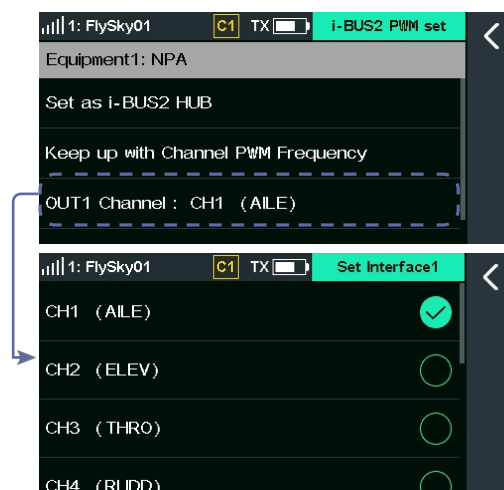
Toccare Mantieni la frequenza PWM del canale, viene visualizzata un'interfaccia di richiesta di processo a comparsa e, una volta completata, l'interfaccia visualizza un messaggio di completamento.

Impostazione del canale di uscita

Configurare i canali di uscita per i vari connettori del convertitore.

Configurazione:

1. Toccare il canale che si desidera impostare e accedere all'interfaccia delle impostazioni.
2. Toccare la voce appropriata. Quindi fare clic su "◀" per tornare indietro.



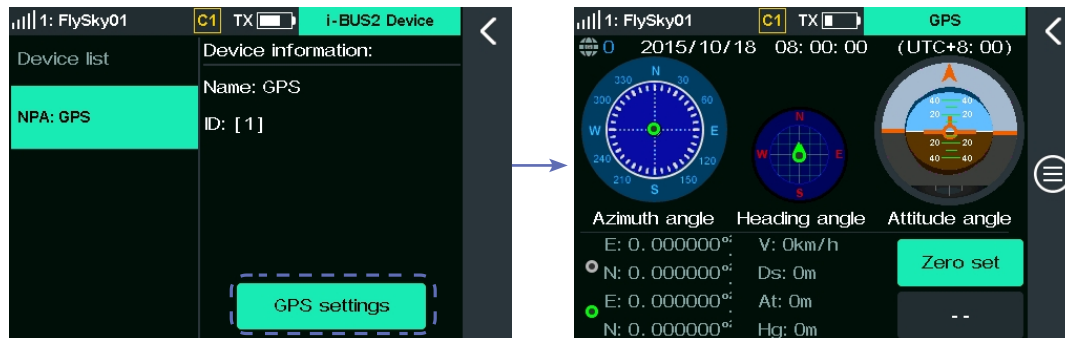
Impostazione del sensore GPS i-

Nota: questa funzione è stata aggiornata nella versione 2.2.18.

BUS2

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

Nota: per il corretto collegamento del sensore, consultare il manuale del sensore GPS FS-IBG01.



Visualizzazione GPS

Per visualizzare le informazioni restituite dal sensore GPS.

Configurazione:

Toccare le **impostazioni GPS** per accedere, quindi è possibile visualizzare le informazioni correlate. Fare clic su "◀" per tornare indietro.



(1) Indica se il posizionamento è riuscito: il blu indica che il posizionamento è riuscito, mentre il grigio indica che il posizionamento non è riuscito.

(2) Visualizza il numero di satelliti segnalati dal GPS. Nota: quando il numero di satelliti visualizzati supera 10, la precisione di posizionamento GPS è elevata; in caso contrario, sussiste il rischio di errori di posizionamento.

(3) Angolo azimutale: la direzione del modello rispetto al punto zero. Il punto verde si sposta sul quadrante in base alla direzione, indicando la direzione attuale del modello dal punto di partenza. Il centro dell'angolo di direzione rappresenta la posizione di partenza e il punto di accensione è il punto di partenza predefinito.

(4) Visualizza le informazioni su latitudine e longitudine, distanza, altitudine, elevazione e velocità. La parte superiore mostra la latitudine e la longitudine della posizione quando la distanza è azzerata, mentre la parte inferiore mostra la latitudine e la longitudine in tempo reale della posizione del modello RC. La velocità è la

rispetto al suolo, l'altitudine è l'altezza del modello rispetto al suolo e la distanza è la distanza dalla posizione attuale del modello al punto di partenza.

(5) Visualizza i comandi degli interruttori assegnati; azzeramento dell'assegnazione degli interruttori

(6) Fare clic per impostare il valore della distanza e il valore dell'altitudine su zero, impostando la posizione corrente come punto di riferimento per la misurazione della distanza e dell'altezza.

(7) Angolo di prua: indica l'angolo di prua in tempo reale del modello in movimento.

(8) Angolo di assetto: il movimento verticale del centro rappresenta l'angolo di beccheggio del modello, mentre la rotazione dell'anello esterno rappresenta l'angolo di rollio del modello.

(9) Visualizza la data e l'ora, con la data mostrata nel formato anno/mese/giorno e l'ora visualizzata in formato 24 ore.



微信公众号



Bilibili



Website



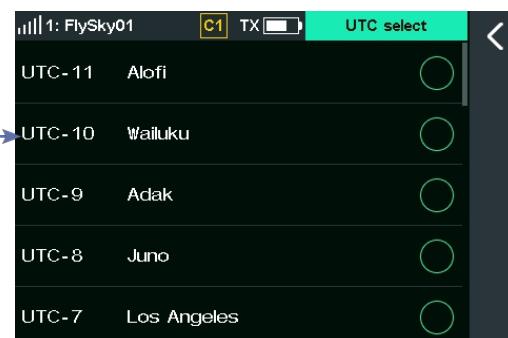
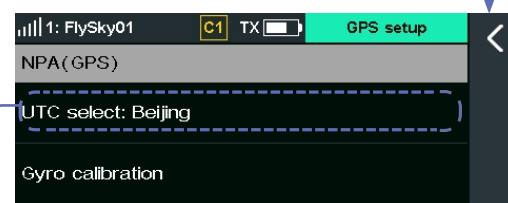
Facebook

Selezione UTC

Per impostare l'UTC.

Configurazione:

1. Toccare **Selezione UTC** per accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Tocca il fuso orario appropriato. Quindi fai clic su "◀" (Torna indietro) per tornare indietro.

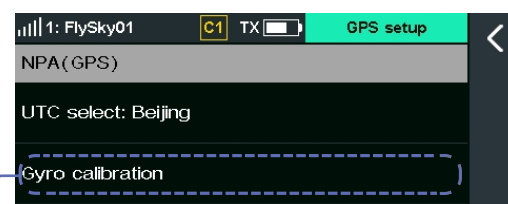


Calibrazione del giroscopio

Calibrare il giroscopio. Prima della calibrazione, collegare correttamente il sensore GPS al dispositivo e assicurarsi che il dispositivo sia posizionato orizzontalmente.

Configurazione:

1. Toccare **Calibrazione giroscopio** per accedere.
2. Toccare **Calibrazione**. Il sistema eseguirà automaticamente la calibrazione.
3. Quando la calibrazione ha esito positivo o negativo, il sistema visualizza una finestra pop-up che indica il successo o il fallimento della calibrazione. Fare clic su **OK** nella finestra di richiesta per tornare alla schermata precedente.



i- Configurazione del sensore RPM BUS2

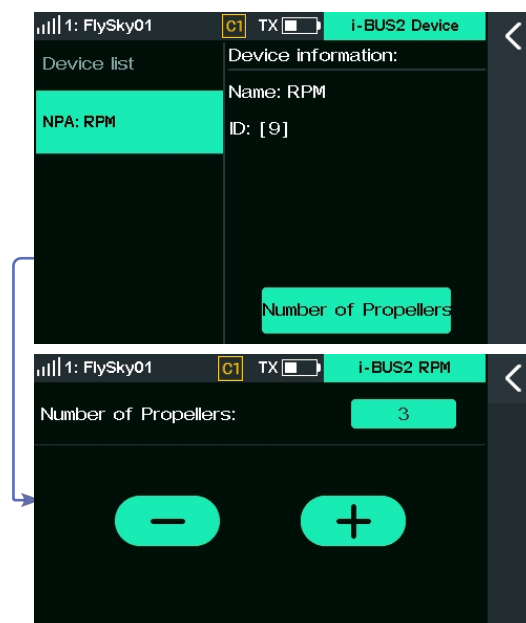
Quando il trasmettitore rileva il sensore RPM i-BUS2, l'elenco dei dispositivi visualizzerà "RPM" insieme al connettore Newport collegato. A questo punto, è possibile impostare il numero di eliche del sensore RPM i-BUS2.

Nota: consultare il manuale del sensore RPM FS-iBS01 per il corretto collegamento del sensore.

Configurazione:

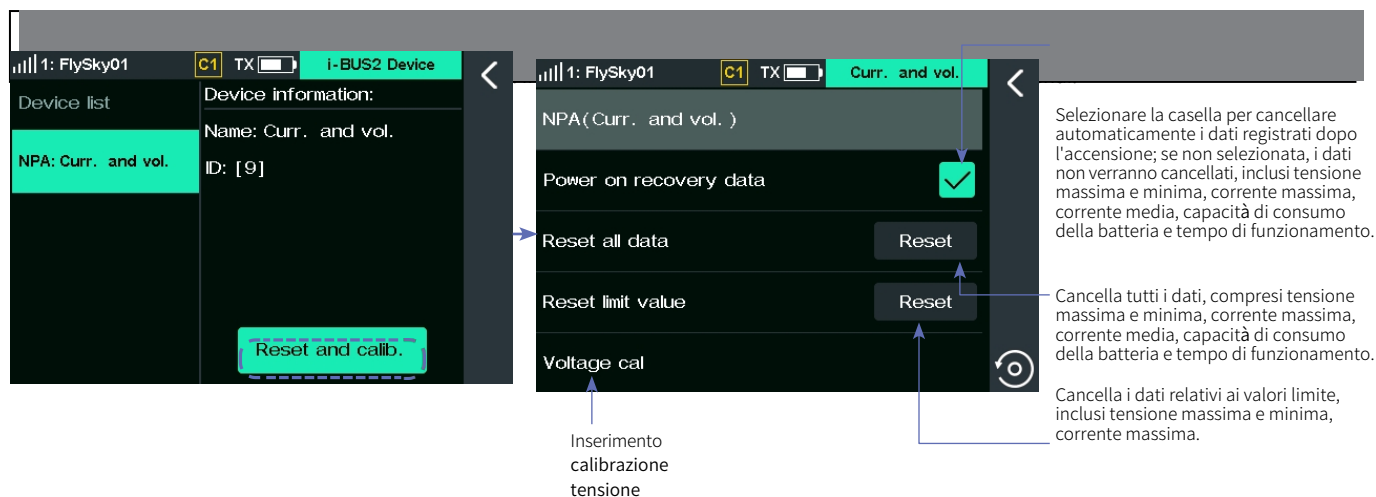
1. Toccare "Numero di eliche" per accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Fare clic su + / - per impostare un valore appropriato per le eliche. Quindi fare clic su "↩" per tornare indietro.

Nota: il numero di eliche può essere impostato da 1 a 12.



Configurazione del sensore di corrente e tensione i-BUS2

Utilizzato per il ripristino e la calibrazione delle informazioni relative al sensore di corrente e tensione.



微信公众号



Bilibili



Website

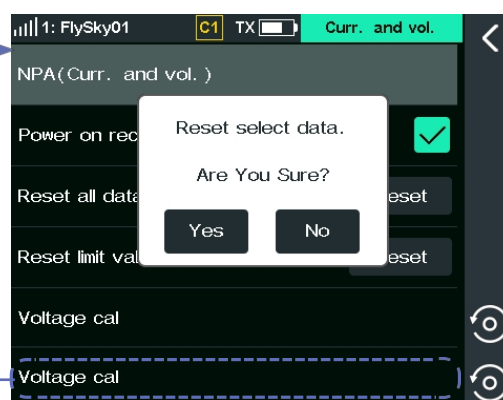
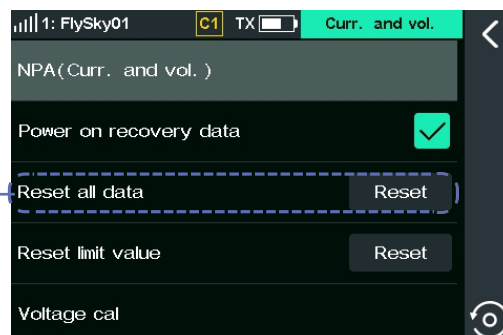


Facebook

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

Configurazione:

1. Toccare **Reset** e calibrazione per accedere all'interfaccia della funzione.
2. Se si desidera impedire che i dati registrati vengano automaticamente cancellati dopo l'accensione,
 - Tocca la casella a destra della funzione, se non è selezionata, i dati non verranno cancellati.
3. Se desideri ripristinare tutti i dati;
 - Tocca **Ripristina** a destra di **Ripristina tutti i dati**, quindi fai clic su **Sì** nell'interfaccia pop-up per completare l'operazione.
4. Se desideri ripristinare i dati dei valori estremi,
 - tocca **Ripristina** a destra di **Ripristina dati dei valori limite**, quindi fai clic su **Sì** nell'interfaccia pop-up per completare l'operazione.
5. Calibrazione della tensione
 - prima della calibrazione, assicurarsi di collegare correttamente la linea di rilevamento del sensore al dispositivo da testare. Fare clic su **Calibrazione tensione** per accedere all'interfaccia di calibrazione; fare clic su +/- per regolare la tensione effettiva misurata della batteria; fare clic su **Calibrazione**, il sistema segnalerà che la calibrazione è stata completata con successo, fare clic su **OK** per completare.



7.10.8 Impostazione i-BUS

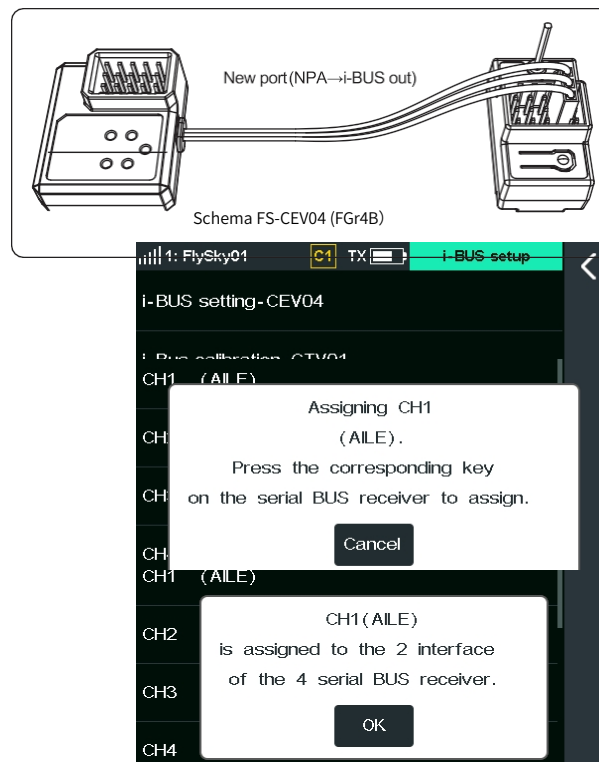
Questa funzione viene utilizzata per impostare il dispositivo esterno che supporta il protocollo i-BUS e attualmente consente la compatibilità con ricevitori bus seriali e sensori di tensione.

Impostazione del ricevitore bus seriale FS-CEV04

Una volta completata l'impostazione, FS-CEV04 è in grado di convertire il segnale i-BUS in segnale PWM e di emettere il segnale PWM.

Configurazione:

1. Assicurarsi che il trasmettitore e il ricevitore siano collegati.
2. Collegare FS-CEV04 alla porta SERVO del ricevitore.
3. Collegare un servo a una delle porte C1-C4 dell'FS-CEV04.
4. Sul lato trasmettitore, accedere alla funzione di configurazione i-BUS, che si trova all'interno delle impostazioni RX. Selezionare il canale che si desidera assegnare. Se si fa clic sul canale sbagliato, fare clic su Annulla per annullare la selezione.
 - Il sistema visualizzerà una finestra pop-up con il messaggio "Premere il tasto corrispondente sul ricevitore del bus seriale per assegnare".
5. Premere il pulsante corrispondente. Una volta completata con successo l'assegnazione del canale, verrà visualizzata una finestra pop-up.
 - Se l'assegnazione è stata completata con successo, verranno visualizzati il numero del canale e il numero dell'interfaccia.
6. Ripetere questi passaggi per configurare canali aggiuntivi.
 - Se il modulo ricevitore i-BUS è sovraccarico, alimentarlo separatamente per evitare danni al cablaggio dovuti a corrente eccessiva.

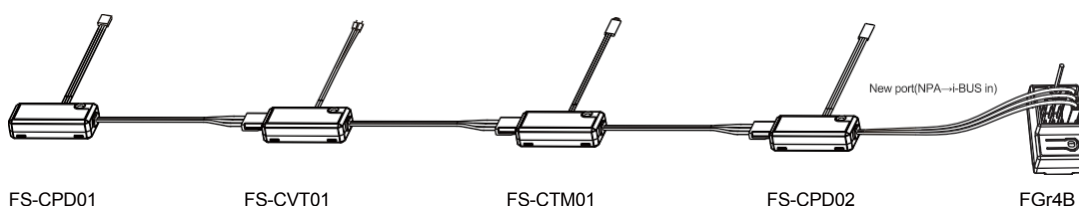


Sensore di tensione i-BUS FS-CVT01 Calibrazione

È possibile impostare un fattore di calibrazione per correggere i valori di tensione riportati dal sensore di tensione i-BUS FS-CVT01. Questo fattore di calibrazione è memorizzato nel trasmettitore e deve essere ricalibrato ogni volta che si cambia il tipo di batteria.

Per collegare il sensore di tensione i-BUS, fare riferimento al seguente diagramma schematico.

Schema di collegamento del sensore serie i-BUS:



Note:

1. Per il ricevitore in versione avanzata, prima di collegare il sensore al ricevitore, è necessario impostare il tipo di segnale di uscita per NPA.



微信公众号



Bilibili



Website



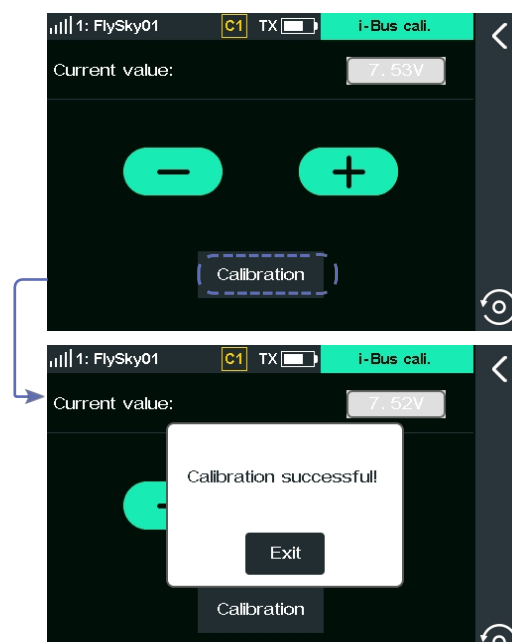
Facebook

(Newport A) su i-BUS-IN tramite la funzione: Basic > RX setting > Custom port protocol.

- Il sistema supporta solo un connettore Newport impostato su i-BUS-IN; allo stesso tempo, gli altri Newport non possono essere impostati su i-BUS2.

Configurazione:

- Inserire i pin dei cavi positivo e negativo nelle prese della batteria rilevata rispettivamente. Il cavo rosso è il polo positivo. Assicurarsi che i poli positivo e negativo siano collegati correttamente.
- Toccare Calibrazione i-BUS FS-CTV01.
- In base al valore di tensione del dispositivo effettivo, fare clic su +/- per impostare il valore di tensione appropriato.
- Fare clic su Calibra e, una volta completata la calibrazione, fare clic su Esci.



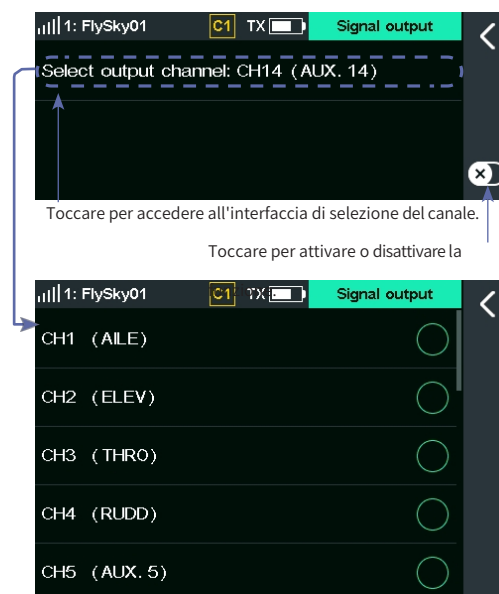
7.10.9 Impostazione dell'uscita della potenza del segnale

Tramite questa funzione è possibile selezionare un canale per emettere il valore di potenza del segnale del ricevitore. Una volta abilitata la funzione, il canale selezionato non esegue l'emissione della funzione del canale corrispondente del trasmettitore, ma emetterà il valore di potenza del segnale del ricevitore. Questa funzione è necessaria per gli utenti che utilizzano traverser con occhiali FPV. Si consiglia di selezionare CH14 o qualsiasi canale ausiliario per questo scopo. È possibile effettuare le opportune regolazioni nelle impostazioni di controllo del volo per visualizzare le informazioni sulla potenza del segnale sugli occhiali FPV.

Configurazione:

- Tocca **Seleziona canale di uscita** per accedere all'interfaccia di impostazione.
- Tocca un canale appropriato. Il dispositivo tornerà automaticamente indietro.

Nota: la funzione è disabilitata per impostazione predefinita.



Toccare per accedere all'interfaccia di selezione del canale.

Toccare per attivare o disattivare la

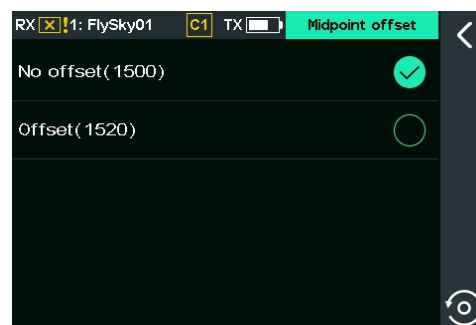


7.10.10 Offset del punto medio

Questa funzione è progettata per alcuni servocomandi con un valore di punto medio identificato come 1520. Di solito, il trasmettitore assegna al ricevitore il valore di punto medio del canale pari a 1500. Dopo la selezione dell'offset, il trasmettitore invierà il valore del canale al servo sovrapponendo 20. Quando si utilizzano dispositivi con protocollo S.BUS standard, come il controllo di volo con giroscopio Vbar, questa funzione può essere impostata come Offset per ottenere l'offset del punto medio per tutti i canali.

Configurazione:

1. Toccare **Offset del punto medio**.
2. Toccare una voce di funzione appropriata. Fare clic su "◀" per tornare indietro.



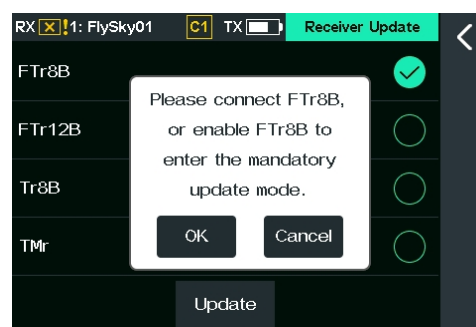
7.10.11 Aggiornamento del ricevitore

Per aggiornare il firmware del ricevitore. Il trasmettitore PL18 Ultra contiene il firmware di FTr8B, FTr12B e così via. Il firmware contenuto varia a seconda della versione del firmware. Se il ricevitore non è compatibile con il trasmettitore o si verifica un errore imprevisto, è necessario aggiornare il firmware del ricevitore. Ciò può essere fatto anche tramite FlyskyAssistant. Si prega di notare che questa funzione è applicabile alle versioni del firmware FlyskyAssistant 3.0 e successive.

Configurazione:

1. Il trasmettitore e il ricevitore sono stati associati correttamente.
2. Toccare **Aggiorna ricevitore** per accedere e selezionare il ricevitore che si desidera aggiornare.
3. Fare clic su **Aggiorna**, quindi fare clic su **OK** nella finestra pop-up per mettere il ricevitore in modalità di aggiornamento.
4. Al termine dell'aggiornamento, tornerà automaticamente all'interfaccia precedente.

Nota: se il firmware del ricevitore è aggiornato all'ultima versione, il sistema visualizzerà un promemoria e non sarà necessario effettuare l'aggiornamento.



 ATTENZIONE	Se il trasmettitore non è in grado di collegarsi al ricevitore dopo l'aggiornamento del firmware, è necessario forzare l'aggiornamento del firmware del ricevitore.
---	---



微信公众号



Bilibili



Website



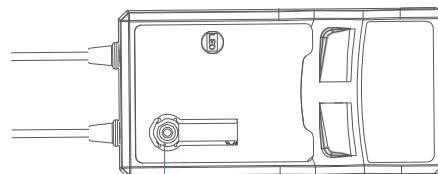
Facebook

Per mettere il ricevitore in modalità di aggiornamento forzato, seguire prima i passaggi sopra indicati per l'aggiornamento.

I metodi per accedere alla modalità forzata variano a seconda dei modelli, fare riferimento al manuale del ricevitore per i dettagli.

Prendiamo come esempio il ricevitore FTr8B per mostrare come metterlo in modalità di aggiornamento forzato.

- Tenere premuto il tasto Bind sul ricevitore per oltre dieci secondi mentre si accende il ricevitore, quindi rilasciare il tasto Bind dopo che il LED del ricevitore ha lampeggiato ripetutamente tre volte.
- Accendere prima il ricevitore, quindi tenere premuto il pulsante BIND per più di 10 secondi; il LED del ricevitore lampeggerà tre volte e poi si spegnerà, quindi rilasciare il pulsante BIND.



Pulsante Bind

7.10.12 Informazioni sul ricevitore

Per visualizzare le informazioni del ricevitore collegato.

Configurazione:

Toccare **Informazioni sul ricevitore** e visualizzare le informazioni.

Nota: se al trasmettitore sono collegati due ricevitori, vengono visualizzate le informazioni del ricevitore principale.

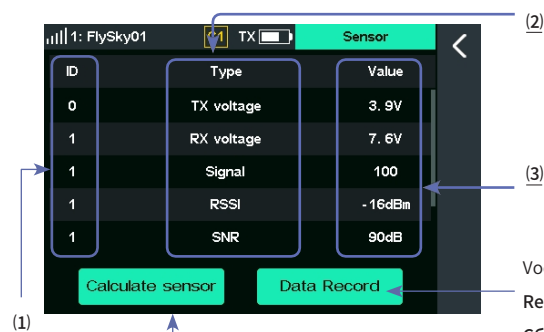


7.11 Sensori

Per impostare o visualizzare i dati relativi ai sensori.

7.11.1 Visualizzazione dei sensori

Questo elenco mostra le informazioni relative a tutti i sensori collegati, inclusi il tipo, il numero e le letture in tempo reale.



Voce per il sensore D6t6

Record Voce per il sensore

C6lcul6te

Nota: i seguenti sensori possono avere i loro parametri di funzionamento impostati tramite questa funzione:

Sensori di altitudine: FS-CAT01 (i-BUS), FS-iBA01 (i-BUS2) e il sensore di altitudine barometrico integrato nel ricevitore INr6-HS;

Sensori di velocità: FS-CPD01 (i-BUS), FS-CPD02 (i-BUS) e FS-IBS01 (i-BUS2).

(1) Visualizza ID sensore

- Il numero ID 0 rappresenta il trasmettitore.
- Il numero ID 1 rappresenta il ricevitore o il ricevitore principale (due ricevitori collegati) e le relative informazioni, quali potenza del segnale, RSSI, rumore o SNR.
- Il numero ID 2 rappresenta il ricevitore secondario e le relative informazioni, quali potenza del segnale, RSSI, rumore o SNR.
- Per i dispositivi i-BUS2, la numerazione viene assegnata automaticamente dal firmware dopo la connessione del dispositivo. Se il numero di dispositivi connessi o le impostazioni del protocollo di interfaccia personalizzato per le interfacce i-BUS2, la numerazione dei dispositivi potrebbe essere riassegnata. Si noti che il numero del sensore GPS i-BUS2 è fissato a 1 e non verrà riassegnato a causa delle modifiche sopra menzionate. Per i dispositivi i-BUS, la numerazione inizia da 3 e aumenta, consentendo di collegare un massimo di 15 sensori di tipo i-BUS.

(2) Visualizza tipo di sensore

- Tensione TX: per visualizzare la tensione della batteria del trasmettitore.
- Tensione RX: per visualizzare la tensione di alimentazione del ricevitore.
- Potenza del segnale: per visualizzare la potenza del segnale tra il trasmettitore e il ricevitore. Viene calcolata utilizzando l'SNR. La potenza del segnale verrà visualizzata come un valore compreso tra 0 e 100. Quando il valore scende al di sotto di 60, ridurre immediatamente il raggio di controllo per evitare perdite di controllo. Nello stesso ambiente, maggiore è la distanza, minore è il valore. Se la potenza del segnale è inferiore o uguale alla soglia impostata, il sistema attiverà un allarme di segnale basso come configurato.
- RSSI: per indicare la potenza del segnale ricevuto dal ricevitore. Da 0 a -40 dBm: indica che la distanza tra il trasmettitore e il ricevitore è ridotta e la qualità della comunicazione è ottimale. Da -40 dBm a -85 dBm: la qualità della comunicazione

è buona. Meno di -85 dBm: indica che c'è un ostacolo tra il trasmettitore e il ricevitore o che la distanza è elevata. Ridurre la distanza di controllo per evitare di perdere il controllo.

- SNR: Il rapporto segnale/rumore si riferisce alla differenza in decibel tra il segnale e il rumore ricevuti dal ricevitore. Il rapporto segnale/rumore è pari ai dati RSSI meno i dati del rumore, ed è un parametro decisivo per la qualità complessiva del segnale. Se l'SNR scende al di sotto di 11, ridurre rapidamente la portata per evitare la perdita di controllo.
- Rumore: il rumore è generato dall'interferenza di altri trasmettitori vicini, come il Wi-Fi. In luoghi in cui sono presenti troppi trasmettitori, un rumore eccessivo influirà sulla distanza di controllo radio.

Nota: il suffisso "-RX1" nella colonna "Tipo" indica informazioni relative al ricevitore della funzione ridondante (RX1), che vengono ritrasmesse al trasmettitore dall'altro ricevitore (RX2) che funziona in combinazione con RX1 per ottenere la ridondanza. Il suffisso "-RX2" indica le informazioni relative all'altro ricevitore (RX2), che vengono ritrasmesse al trasmettitore dal ricevitore con funzione ridondante (RX1).

(3) Visualizza i dati restituiti da un sensore.

Questo elenco visualizza i dati in tempo reale. Quando un sensore si collega al ricevitore, l'elenco viene aggiornato per includere il tipo e i dettagli del nuovo sensore. Al contrario, quando un sensore si disconnette, l'elenco rimuove il tipo e i dati associati a quel sensore.

Note:

Per il sensore di temperatura FS-CTM01 (i-BUS):

Fissare l'FS-CTM01 in una posizione appropriata (ad esempio, motore, involucro della batteria) utilizzando nastro biadesivo in spugna, assicurandosi che sia a stretto contatto con la superficie dell'oggetto da testare.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Collegarlo al connettore SENS del ricevitore o a Newport (i-BUS-IN). È quindi possibile visualizzare le informazioni correlate tramite la funzione Sensore.

Per il sensore di temperatura FS-iBT01 (i-BUS2):

Per il corretto collegamento del sensore, consultare il relativo manuale.

Dopo aver collegato correttamente il sensore, è possibile visualizzare le informazioni correlate tramite la funzione Sensore.

7.11.2 Calcolo della configurazione del sensore

Questa funzione viene utilizzata per impostare i parametri relativi ai sensori di altitudine barometrica e ai sensori di velocità di rotazione (RPM).

- I sensori di altitudine possono essere calibrati per impostare un'altitudine zero e supportano l'uso di un interruttore di azzeramento dell'altezza per la calibrazione.
- I sensori di velocità di rotazione possono monitorare il numero di giri al minuto e la velocità del motore.

Configurazione del sensore di altezza

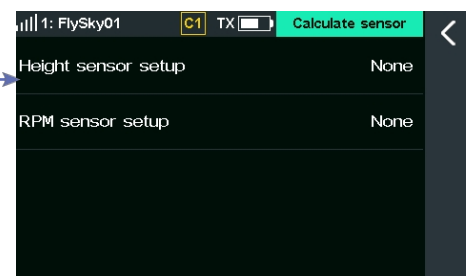
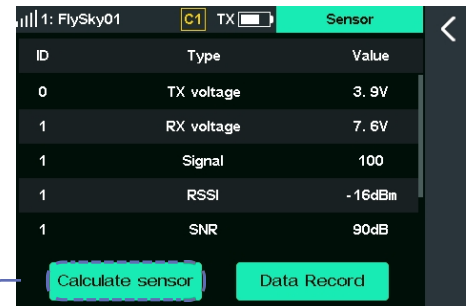
Impostare i parametri per il sensore di altitudine.

Per l'FS-iBA01, consultare il manuale di installazione prima della configurazione.

Per il modello FS-CAT01, seguire la procedura di installazione riportata di seguito.

Passaggi di installazione:

1. Fissare saldamente il sensore FS-CAT01 utilizzando nastro biadesivo morbido.
2. Collegare il sensore FS-CAT01 al connettore Newport del ricevitore FTr8B.
3. Andare su **Base** > **Impostazioni RX** > **Protocollo porta personalizzato** per impostare il connettore Newport collegato al sensore come i-BUS-IN.
4. Vai su **Base** > **Sensore**. Se il sensore visualizza i dati relativi all'**altezza**, l'installazione è completa. In caso contrario, ripeti i passaggi precedenti.



Visualizza il valore dell'altitudine durante l'azzeramento (calibrazione).

Visualizza il sensore e la voce relativa al sensore mostrata qui.

Dopo aver selezionato il sensore, visualizza le informazioni relative al sensore, quali nome, numero di serie, valori in tempo reale, ecc.

Visualizza l'interruttore di azzeramento assegnato e la voce di assegnazione dell'interruttore.

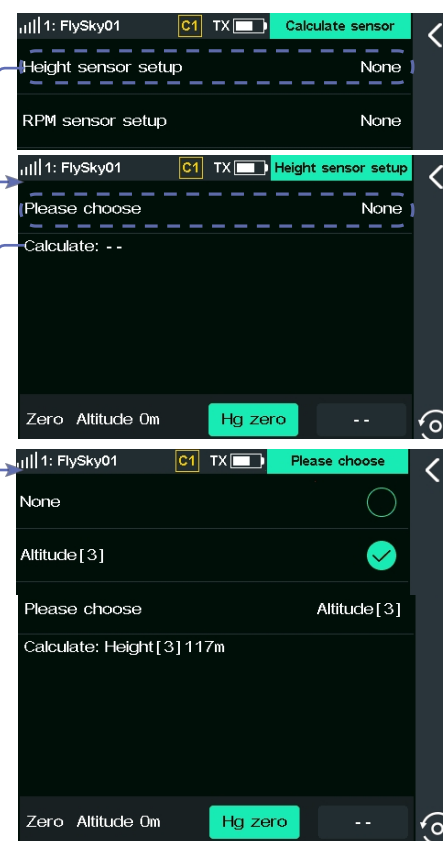
Impostare l'altitudine attuale del sensore sul punto zero di altezza.



Configurazione:

1. Toccare Scegli sensore per accedere all'interfaccia del livello successivo;
 - Toccare il sensore appropriato, quindi fare clic su "Torna indietro" per tornare indietro.
2. Toccare "Hg zero" per impostare l'elevazione del sensore corrente come punto zero per l'altezza.
3. Clicca su -- per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori;
 - Tocca l'interruttore dell'interfaccia e seleziona la posizione on o off, quindi clicca su "Torna indietro" per tornare indietro.

Nota: il sensore di altitudine misura le variazioni della pressione atmosferica per mapparle come variazioni di altitudine. Le variazioni del flusso d'aria possono causare alcuni errori nel monitoraggio.



Configurazione del sensore RPM

Imposta i parametri per il sensore RPM.

Per FS-IBS01, fare riferimento al manuale per l'installazione prima della configurazione; per FS-CPD01 e FS-CPD02, seguire i passaggi riportati di seguito per l'installazione.

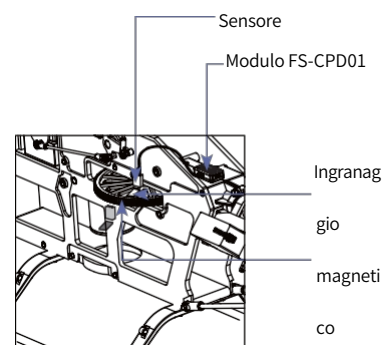
FS-CPD01: Installazione del modulo di velocità a induzione magnetica

Passaggi di installazione:

1. Posizionare il sensore accanto al magnete, che è fissato alla parte rotante di un modello, come l'ingranaggio di un elicottero.

Nota: assicurarsi che il sensore si trovi entro 2 mm dal magnete e che il polo nord o il polo sud del magnete sia parallelo al sensore.
2. Collegare il sensore FS-CPD01 al connettore Newport del ricevitore FTr8B.
3. Vai su **Basic** > **Impostazioni RX** > **Protocollo porta personalizzato** per impostare il connettore Newport collegato al sensore come i-BUS-IN.
4. Vai su **Basic** > **Sensor**. Prova a ruotare l'ingranaggio; se il valore RPM cambia, l'installazione è avvenuta con successo; in caso contrario, ricollega seguendo i passaggi sopra indicati.

Nota: RPM significa che il sensore sta testando la velocità del motore. 0rpm è il valore di misurazione della velocità.



ID	Type	Value
1	RSSI	-30dBm
1	SNR	72dB
1	Noise	-102dBm
1	BVD voltage	0.0V
3	RPM	0rpm



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

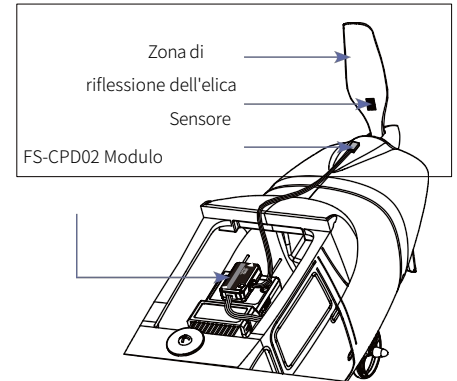
FS-CPD02: Modulo di velocità a induzione ottica

Procedura di installazione:

1. Fissare saldamente il sensore e l'adesivo riflettente alla posizione di rotazione assiale.
2. Collegare il sensore FS-CPD02 al connettore Newport del ricevitore FTR8B.
3. Andare su **FS** (Base) > **Impostazioni RX** > **Protocollo porta personalizzato** per impostare il connettore Newport collegato al sensore come i-BUS-IN.
4. Vai su **FS** (Base) > **Sensore**. Prova a ruotare l'elica; se il valore RPM cambia, significa che l'installazione è avvenuta correttamente; in caso contrario, ricollega seguendo i passaggi sopra indicati.

Si prega di notare che quando si imposta il rapporto di trasmissione, se si desidera rilevare le eliche, il rapporto di trasmissione è il rapporto tra 1 e il numero di eliche.

Nota: il numero di eliche per il sensore FS-iBS01 (i-BUS2) può essere impostato tramite la funzione Impostazioni RX > Impostazioni dispositivo i-BUS2.



Visualizzare il sensore e le impostazioni per la voce del sensore mostrata qui.

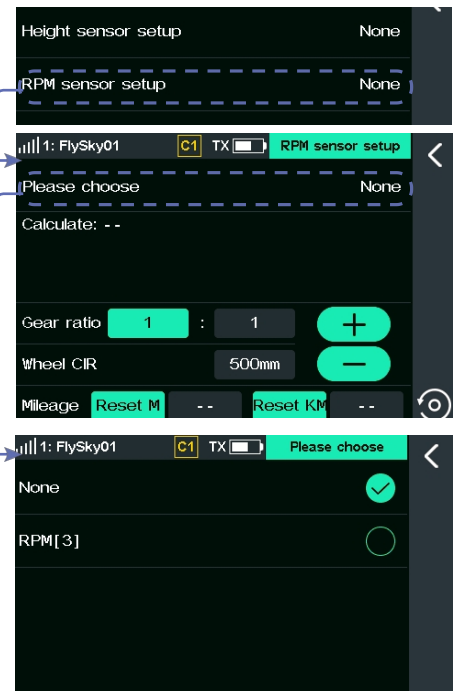
Dopo aver selezionato il sensore, visualizzare le informazioni pertinenti: RPM corretto, velocità di marcia e chilometraggio.

Configurazione:

1. Toccare "Please choose" per accedere all'interfaccia di livello successivo;
 - Toccare il sensore appropriato, quindi fare clic su "◀" per tornare indietro.
2. Toccare la casella delle funzioni a destra del rapporto di trasmissione e fare clic su +/- per impostare il rapporto di trasmissione appropriato.
3. Toccare la casella delle funzioni a destra di Wheel CR e fare clic su +/- per impostare la circonferenza della ruota appropriata.
4. Clicca su -- per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori;
 - Toccare l'interruttore dell'interfaccia e selezionare la posizione on off, quindi fare clic su "◀" per tornare indietro.

Note:

1. Il sistema calcola la velocità in base alla circonferenza della ruota e alla velocità di rotazione monitorata, quindi combina questi dati con il tempo per calcolare la distanza percorsa. Pertanto, le impostazioni del rapporto di trasmissione e della circonferenza influiranno sia sulla velocità che sulla distanza.
2. Il rapporto di trasmissione è il rapporto tra il numero di denti dell'ingranaggio effettivamente monitorato e il numero di denti dell'ingranaggio che si desidera monitorare.
3. Quando non è possibile installare un sensore sul dispositivo con la velocità di rotazione desiderata, è possibile provare a testare la velocità di rotazione delle parti di trasmissione e impostare un rapporto di trasmissione appropriato per monitorare la velocità di questo dispositivo. Ad esempio, monitorando la velocità di rotazione delle pale dell'elica per monitorare la velocità dell'albero.
4. Per i modelli di veicoli a ruote, è possibile impostare la circonferenza della ruota e combinarla con il valore della velocità di rotazione della ruota per determinare la velocità di marcia del veicolo.



7.11.3 Registrazione dei dati

Utilizzato per visualizzare e impostare le informazioni relative alla registrazione dei dati.

È possibile definire 4 oggetti di registrazione, che possono essere impostati come "dati sensore", "canali di uscita" o "leva o manopola". Una volta abilitata la registrazione, è possibile registrare le variazioni di valore degli oggetti di registrazione in un determinato periodo di tempo.

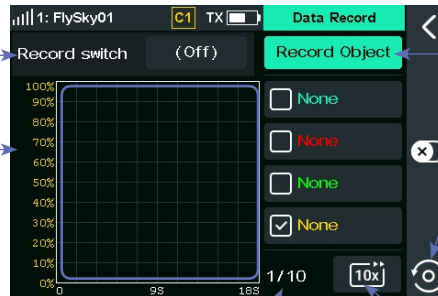
Visualizza gli interruttori assegnati; la funzione di registrazione dei dati può essere attivata tramite gli interruttori. Voce per l'interfaccia di assegnazione degli interruttori.

L'asse orizzontale visualizza il tempo di registrazione, mentre l'asse verticale mostra l'intervallo di valori degli oggetti registrati.

Nota: quando la registrazione dei dati supera una pagina, dopo aver disattivato la funzione di registrazione, è possibile scorrere verso sinistra o destra per

visualizzare pagine diverse.

Visualizza il numero totale di pagine dei dati registrati e il numero della pagina corrente.



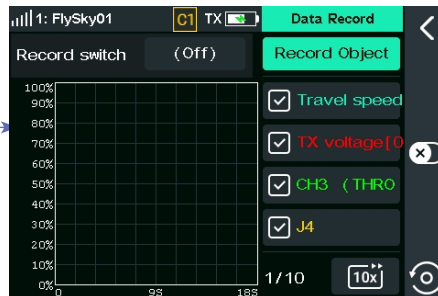
Voce per l'interfaccia delle impostazioni dell'oggetto di registrazione.

Attiva l'interruttore della funzione di registrazione

Registrazione Reset Pulsante
Toccare per cancellare tutti i dati registrati.

Icone di zoom avanti e indietro. Tocandole si regola la lunghezza dell'asse temporale visualizzato su una pagina; 1x indica che l'intera durata della registrazione è visualizzata su una pagina, mentre 10x indica che 1/10 della durata è visualizzata su una pagina.

Interfaccia dopo l'impostazione degli oggetti.



Le curve di colore diverso rappresentano oggetti di registrazione dell' e diversi. Nota: se la registrazione non riempie un'intera pagina, l'ultima posizione di registrazione viene visualizzata come una linea verticale.

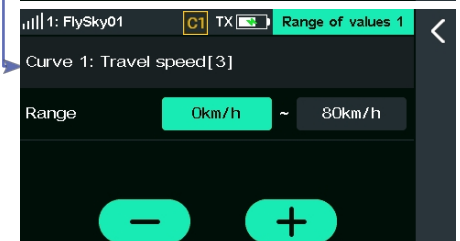
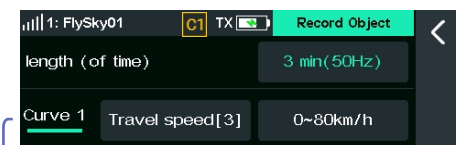
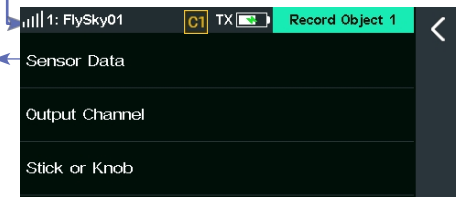
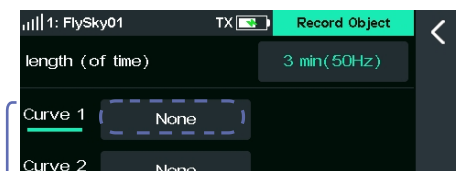
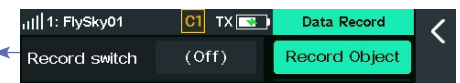
Visualizza gli oggetti di registrazione impostati; toccando è possibile attivare o disattivare la visualizzazione di questa curva nel sistema di coordinate, con un "✓" che indica che l'oggetto di registrazione è visualizzato.

Configurazione:

1. Toccare **D6t6 Record** per accedere.
2. Per abilitare/disabilitare la funzione di registrazione dei dati, fare clic su "X" oppure utilizzare l'interruttore assegnato per abilitare/disabilitare la funzione di registrazione dei dati.
 - Toccare la casella a destra dell'interruttore "Record switch" per accedere all'interfaccia di assegnazione dell'interruttore. Toccare l'interruttore dell'interfaccia e selezionare la posizione on o off, quindi fare clic su per tornare indietro.
3. Toccare **Record Object** per accedere all'interfaccia di impostazione;
 - Per impostare la durata, clicca sulla casella a destra della durata. È possibile impostare la durata su 3 minuti (50 Hz) o 30 minuti (5 Hz).
 - Toccare la casella a destra della curva che si desidera impostare per accedere all'interfaccia delle impostazioni, quindi fare clic sull'oggetto di registrazione necessario in base alle proprie esigenze effettive.

Se l'oggetto di registrazione è impostato su un sensore, è possibile impostare il suo intervallo di valori. Fare clic sull'area "Intervallo di valori" a destra della curva per accedere all'interfaccia di livello successivo; è possibile impostare i valori minimo e massimo e fare clic su +/- per impostare i numeri appropriati. Quindi fare clic su per tornare indietro.

Nota: per registrare il numero di giri corretto e la velocità di spostamento di un sensore RPM, è necessario prima selezionare il sensore tramite "Calcola sensore".



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.12 GPS

Quando il trasmettitore rileva un modulo GPS con il protocollo i-BUS2, è possibile utilizzare questa funzione per impostare il fuso orario standard, eseguire la calibrazione del giroscopio e visualizzare l'interfaccia di visualizzazione dei parametri GPS per ottenere le informazioni pertinenti.

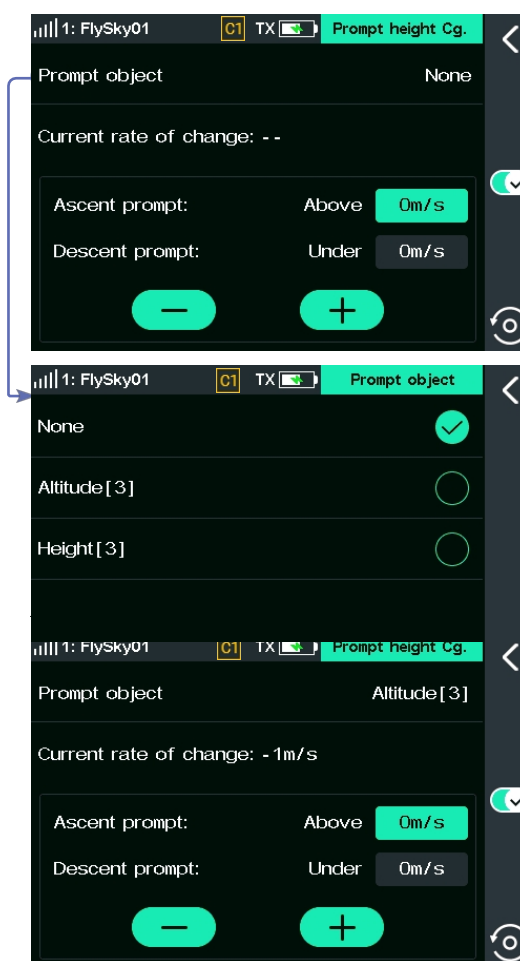
Per un'introduzione dettagliata, consultare la sezione 7.10.7 Impostazioni dispositivo i-BUS2 > Impostazioni sensore GPS i-BUS2.

7.13 Altezza Cg.

Questa funzione consente di impostare il valore di variazione della velocità di salita o discesa dell'oggetto, abilitare o disabilitare gli avvisi di variazione dell'altezza, aiutando gli utenti a determinare se l'aliante si trova in una corrente ascensionale e la tendenza di salita o discesa, e regolando di conseguenza il tempo di volo dell'aliante.

Configurazione:

1. Toccare **Prompt altezza Cg.** per accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Toccare **Prompt object (Avviso oggetto)** per accedere all'interfaccia di livello successivo.
 - Toccare l'oggetto appropriato e fare clic su "↩" per tornare indietro.
3. Per impostare il **prompt di ascesa** o il **prompt di discesa**.
 - Clicca sulla casella funzione a destra della caratteristica corrispondente e clicca su +/- per impostare il valore appropriato; dopo l'impostazione clicca su "↩" per tornare indietro.
4. Se desideri disattivare la funzione, clicca su "✔".



7.14 Timer

Questa funzione consente di impostare vari timer, che vengono generalmente utilizzati per calcolare il tempo totale di funzionamento del modello, il tempo impiegato in competizioni specifiche o il tempo di funzionamento del trasmettitore, ecc.

7.14.1 Timer 1/2

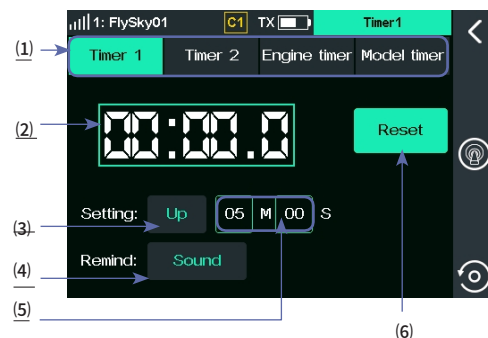
Il timer 1 e il timer 2 hanno la stessa funzione. Di seguito viene illustrato un solo metodo di impostazione del timer.

Configurazione:

1. Toccare **Timer 1**.
2. Toccare **Su** per cambiare il tipo di timer.
3. Tocca la casella funzione accanto a **M** o **S**, apparirà + o -. Quindi, clicca su + / - per regolare il valore sul punto desiderato.
4. Toccare **Suono** per scorrere la modalità promemoria.
5. Clicca su "🔊" e imposta gli interruttori per "Start switch", "Stop switch" o "Reset switch". Puoi avviare, arrestare o ripristinare il timer tramite gli interruttori. Quindi clicca su "🔍" per tornare all'interfaccia precedente.

Note:

1. L'interruttore di avvio/arresto del timer è un interruttore di azione. Se non è assegnato alcun interruttore di arresto, l'interruttore di avvio fungerà da interruttore di arresto del timer dall'inizio alla fine. Se due timer devono avviarsi contemporaneamente e arrestarsi in momenti diversi, è possibile assegnare loro interruttori di arresto diversi. È anche possibile attivare l'avvio/arresto cliccando sull'area del timer sul display dell'interfaccia. Questa funzione è molto utile per le competizioni di alianti elettrici.
2. Quando il Timer 1 o il Timer 2 sono impostati per il promemoria, il sistema invierà un promemoria quando raggiungerà esattamente il minuto. Invierà anche un promemoria con conto alla rovescia 30 secondi prima della fine di quel periodo di tempo.



- (1) Toccare per selezionare il timer.
- (2) Visualizza l'ora corrente. Tocca ripetutamente per attivare/disattivare il timer.
- (3) Tocca per selezionare il metodo di misurazione del tempo.
- (4) Tocca per selezionare la modalità di promemoria.
- (5) Toccare la casella accanto a **M** (minuti) o **S** (secondi). Apparirà +/-. Quindi cliccare su +/- per impostare il tempo appropriato.
- (6) Tocca per reimpostare l'ora durante il processo di misurazione.

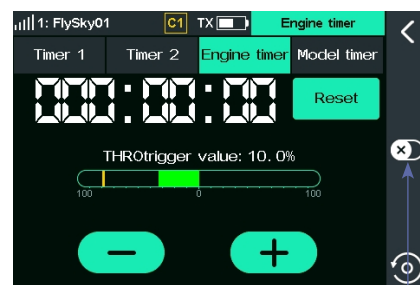
7.14.2 Timer motore

Accendere il timer impostando il valore di attivazione dell'acceleratore, quindi calcolare il tempo di funzionamento dell'acceleratore dopo che è stato raggiunto il valore di attivazione.

Configurazione:

1. Toccare **Timer motore**.
2. Clicca su + / - per impostare un valore di attivazione appropriato. Se l'acceleratore supera il valore impostato e quando questa funzione è attivata, il timer si avvierà.
3. Toccare **Reset** per azzerare il tempo accumulato, se necessario.
4. Tocca "🔊" per abilitare la funzione. Quindi clicca su "🔍" per tornare indietro.

Nota: è necessario attivare questa funzione manualmente, poiché è disabilitata per impostazione predefinita.



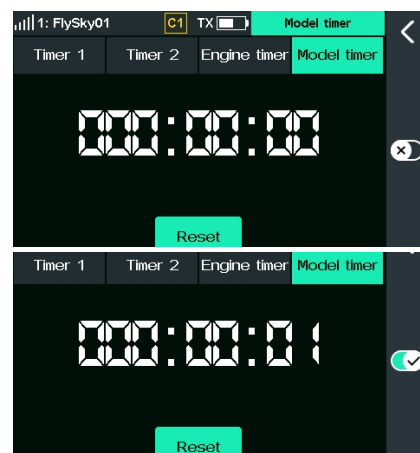
Tocca per attivare/disattivare il timer del motore.

7.14.3 Timer modello

Per calcolare il tempo di lavoro totale del modello, è disabilitato per impostazione predefinita.

Configurazione:

1. Toccare **Timer modello**,
2. Fare clic "🔊" per abilitare questa funzione, quindi clicca su "🔍" per disattivarla.
3. Tocca **Reset**, quindi fai clic su **Sì** nell'interfaccia pop-up per azzerare il tempo accumulato. Quindi fai clic per tornare indietro.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.15 Allarme carburante

Utilizzato per monitorare il consumo di carburante in tempo reale. È possibile impostare il rapporto tra il movimento del comando dell'acceleratore e il consumo di carburante in base all'esperienza. Il sistema visualizza il consumo di carburante e emette allarmi monitorando la posizione della leva dell'acceleratore. Dopo aver abilitato questa funzione, l'icona del consumo di carburante (🔴/🟢) verrà visualizzata nella barra di stato superiore dell'interfaccia principale.

"--" indica un interruttore non assegnato. Visualizza assegnato

Pulsante di reset Interruttori. Voce per l'interfaccia di assegnazione degli

Per visualizzare l'allarme carburante. Per visualizzare l'assegnato

Per visualizzare il carburante rimanente in tempo reale.

interruttore di registrazione; Si tratta di una voce per l'assegnazione dell'interruttore.

Per impostare un carburante appropriato

Intervallo di consumo.

Per impostare la posizione iniziale dell'acceleratore, posizione bassa o media.

Per impostare in base alla capacità effettiva del serbatoio del carburante del modello.

Per impostare la curva di consumo del carburante corrispondente alla variazione della posizione dell'acceleratore: quando il valore è positivo, il carburante

il consumo cambia rapidamente a basso regime e, quando è negativo, cambia rapidamente ad alto regime.

Configurazione:

1. Toccare **FUEL 616rm** per accedere.
2. Per riavviare il conteggio del carburante rimanente:
 - Toccare **Reset**.
 - Oppure azzerare assegnando gli interruttori: Toccare -- per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori; Toccare l'interruttore dell'interfaccia e selezionare la posizione on o off. Fare clic su 🏠 per tornare indietro.
3. Per impostare i parametri di calcolo del consumo di carburante, toccare **Calcolo carburante residuo** per accedere.
 - Toccare la casella a destra di **Acceleratore di avvio** per impostare il valore di avvio appropriato.
 - Tocca prima la casella a destra di **T6nk c6p6city**, quindi clicca su + / - per impostare una capacità adeguata.
 - Tocca prima la casella a destra di **Fuel C. r6nge**, quindi clicca su + / - per impostare un'autonomia adeguata.
 - Tocca prima la casella a destra di **Fuel Exp**, quindi clicca su + / - per impostare un tasso appropriato.
4. Tocca la casella a destra di "Allarme carburante", quindi clicca su + / - per impostare un valore di carburante appropriato.
5. Per impostare il metodo di allarme, tocca la casella della funzione corrispondente a destra di "A. type" per accedere all'interfaccia delle impostazioni per il suono o la vibrazione.
 - Tocca la voce di funzione appropriata per il suono o la vibrazione, quindi clicca su 🏠 per tornare indietro.
6. La funzione di allarme carburante è disattivata per impostazione predefinita, è possibile fare clic su 🏠 per attivarla oppure impostare un interruttore di registrazione per attivare/disattivare la funzione.
 - Tocca la casella a destra di "Record switch" (Interruttore di registrazione), quindi tocca l'interruttore dell'interfaccia e seleziona la posizione on o off. Quindi fai clic su 🏠 (Torna indietro) per tornare indietro.

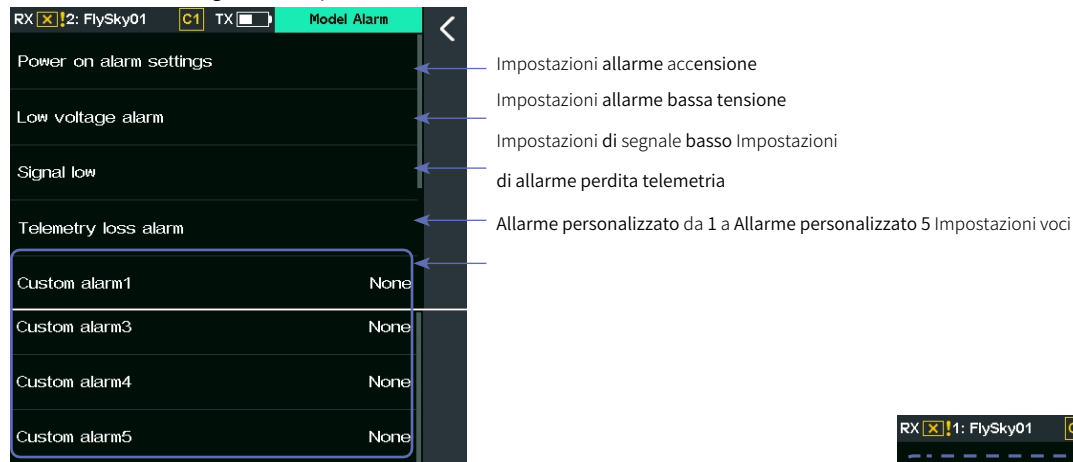
Note:

1. Se l'audio di sistema e l'allarme sono disattivati (Generale>Audio>Audio di sistema/Allarme), l'allarme non suonerà anche se è abilitato qui.
2. L'icona del consumo di carburante nella barra di stato nella parte superiore dell'interfaccia principale è rossa, a indicare che il carburante rimanente ha raggiunto il valore di allarme impostato.
3. Se l'interruttore di registrazione è impostato su Off, l'icona del consumo di carburante non verrà visualizzata nell'interfaccia principale. Il calcolo del consumo di carburante verrà sospeso senza alcun avviso di allarme.



7.16 Allarme modello

Imposta le funzioni di allarme, tra cui le impostazioni dell'allarme di accensione, dell'allarme di segnale basso e dell'allarme di bassa tensione, consentendo inoltre agli utenti di personalizzare i valori di allarme.



7.16.1 Impostazioni allarme all'accensione

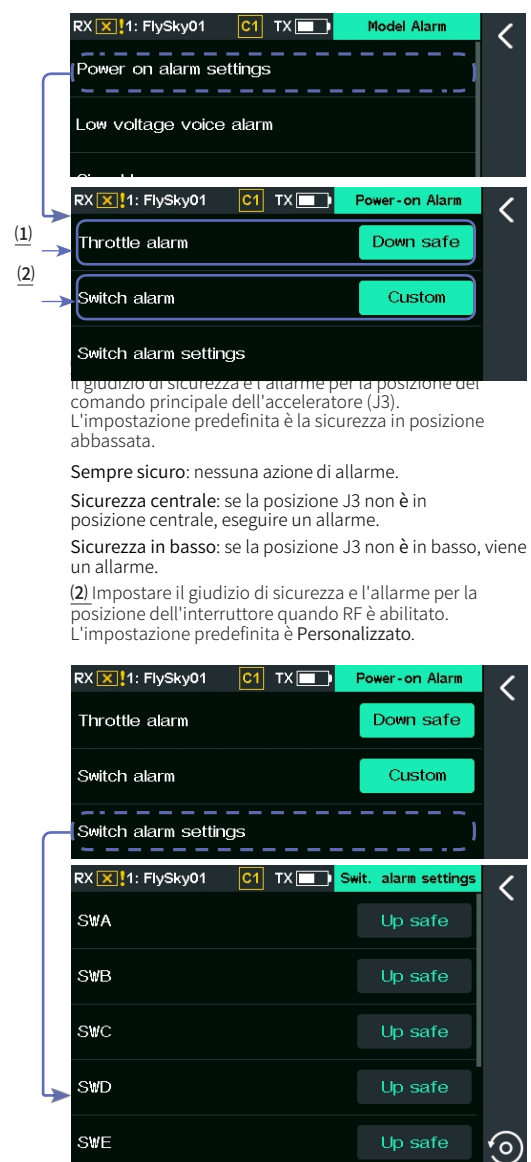
È possibile impostare le funzioni di allarme per la posizione dell'acceleratore e dell'interruttore, nonché le posizioni specifiche per gli allarmi.

Configurazione:

1. Toccare Allarme acceleratore.
 - È possibile scegliere tra **Sempre sicuro**, **Medio sicuro** e **Giù sicuro**.
2. Toccare Interruttore 616rm.
 - È possibile scegliere tra "Personalizzato" e "Sempre sicuro". Dopo aver selezionato "Personalizzato", fare clic su "Impostazioni allarme interruttore" per accedere all'interfaccia di livello successivo.
 - Clicca sull'interruttore appropriato. Quindi clicca su "◀" per tornare indietro.

Note:

- La funzione di allarme dell'acceleratore rileva solo se la posizione del comando J3 è nella posizione più bassa.
- Se J3 non è assegnato come comando dell'acceleratore o viene utilizzato in una modalità speciale, valutare se selezionare l'allarme in base al suo utilizzo effettivo.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.16.2 Allarme bassa tensione

Nota: questa funzione è stata aggiornata nella versione 2.2.18.

È possibile impostare la tensione di allarme, il tipo di batteria, il valore di allarme di bassa tensione, la soglia di allarme di tensione ultra bassa e la sensibilità dell'allarme. Una volta impostato, se la tensione della batteria del dispositivo correlato scende al di sotto della tensione di allarme specificata, il trasmettitore attiverà un allarme vocale, fornendo messaggi vocali di "Bassa tensione" o "Tensione ultra bassa" per avvertire l'utente.



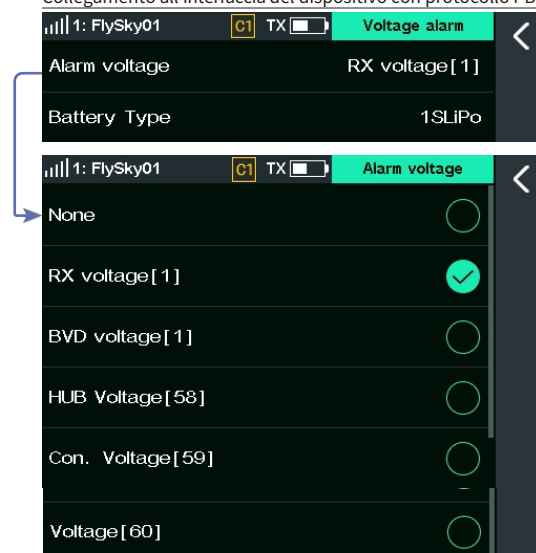
Configurazione:

1. Toccare **Alarm voltage** per accedere all'interfaccia di livello successivo.
 - Impostare la voce di funzione appropriata in base al dispositivo effettivo, quindi fare clic su "↶" per tornare indietro.
2. Toccare **Battery Type** (Tipo di batteria) per accedere all'interfaccia di livello successivo.
 - Scegliere il tipo di batteria adatto in base al tipo di tensione del dispositivo effettivo, quindi fare clic su "↶" per tornare indietro.
3. Toccare la voce di funzione **Low voltage** (Bassa tensione) o **Ultra-low voltage** (Tensione ultra bassa).
 - Impostare il valore di allarme di tensione appropriato in base alla tensione effettiva del dispositivo facendo clic su +/-.
4. Impostare la **sensibilità dell'allarme**.
 - Toccare +/- per impostare il valore di soglia appropriato. Il valore di soglia viene visualizzato nella casella delle funzioni a destra di "Sensibilità allarme".
5. Per disattivare la funzione di allarme, toccare "☑" (Disattiva allarme) (quando disattivato, cambia in "☒"). In alternativa, assegnare un interruttore per controllare l'allarme.
 - Toccare la casella a destra di "Interruttore allarme" per accedere all'interfaccia delle impostazioni dell'interruttore.
 - Toccare l'interruttore dell'interfaccia e selezionare la posizione on o off, quindi fare clic su "↶" per tornare indietro.

Note:

1. Per abilitare e disabilitare la funzione audio, fare riferimento a 14.1.3 Audio.
2. Se si seleziona la tensione BVD, il ricevitore deve essere dotato di un connettore BVD e utilizzare la linea di rilevamento BVD per misurare la tensione BVD.
3. Se sono collegati due ricevitori, l'impostazione dell'allarme di tensione del ricevitore si riferisce alla tensione del ricevitore primario.

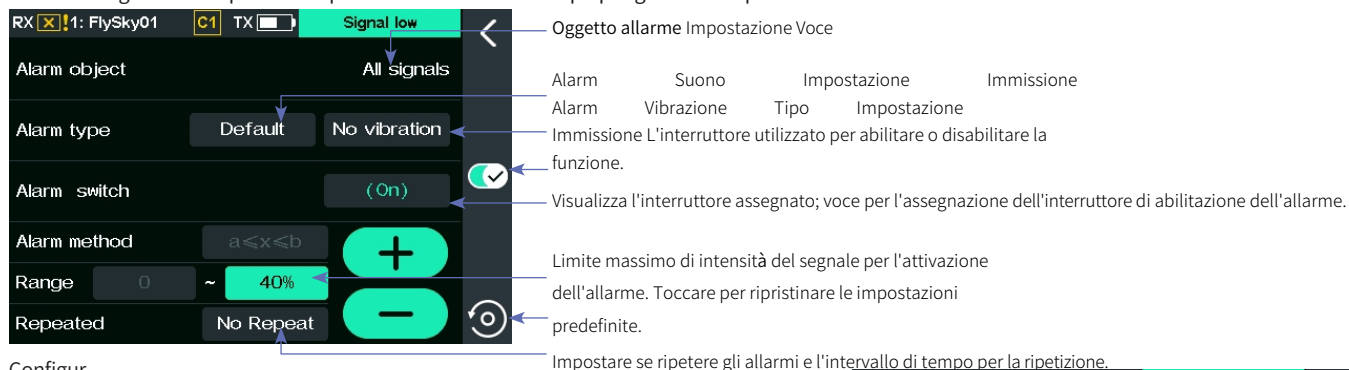
Collegamento all'interfaccia del dispositivo con protocollo i-BUS2:



7.16.3 Allarme segnale basso

Questa funzione viene utilizzata per configurare la funzione di allarme per la potenza del segnale durante la comunicazione bidirezionale tra il trasmettitore e il ricevitore. Consente di impostare l'oggetto dell'allarme, il tipo di allarme e l'interruttore dell'allarme.

Inoltre, è possibile specificare la soglia di intensità del segnale di allarme, abilitare o disabilitare gli allarmi ripetuti e impostare l'intervallo di tempo per gli allarmi ripetuti.



Configur

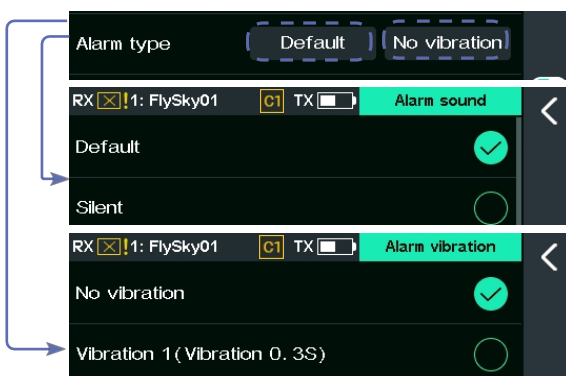
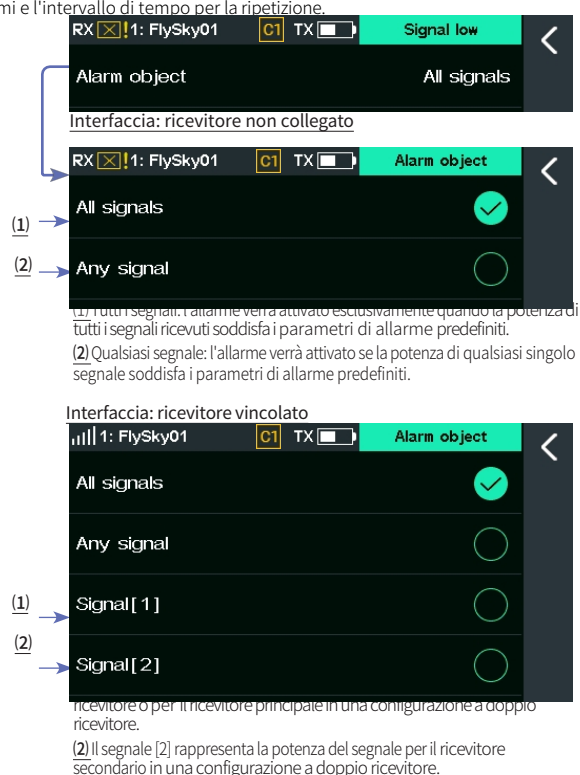
azione:

1. Toccare **Oggetto allarme** per accedere all'interfaccia di livello successivo.
 - Fare clic sulla voce di funzione appropriata in base alla situazione effettiva, quindi fare clic su "◀" (Torna indietro) per tornare indietro.
2. Per impostare il tipo di allarme, toccare la casella corrispondente a destra di "Alarm Type" (Tipo di allarme) per accedere all'interfaccia delle impostazioni del suono o della vibrazione.
 - Toccare la voce di funzione audio o vibrazione appropriata, quindi fare clic su "◀" per tornare indietro.
3. Imposta la soglia di intensità del segnale di allarme.
 - Toccare +/- per impostare il valore di soglia appropriato. Il valore di soglia viene visualizzato nella casella di funzione a destra di "Intervallo".
4. Imposta se ripetere gli allarmi e l'intervallo di tempo per la ripetizione.
 - Tocca la casella delle funzioni a destra di "Ripetuto". Tocca per attivare o disattivare la ripetizione e impostare la frequenza.
5. Per disattivare la funzione sveglia, tocca "☑" (Disattiva sveglia) (quando disattivata, cambia in "☒"). In alternativa, assegna un interruttore per controllare la sveglia.
 - Tocca la casella a destra di "Interruttore allarme" per accedere all'interfaccia delle impostazioni dell'interruttore.
 - Tocca l'interruttore dell'interfaccia e seleziona la posizione on o off, quindi fai clic su "◀" per tornare indietro.

Se la potenza del segnale del ricevitore scende al di sotto della soglia impostata, il LED del trasmettitore lampeggerà e attiverà un allarme di segnale basso come configurato.

Note:

1. Se il suono dell'allarme (⚙️ e Sistema > Generale > Suono > Suono allarme) e la vibrazione (Generale > Vibrazione) sono disattivati, il suono dell'allarme e la vibrazione impostati qui non attiveranno alcuna notifica.
2. Abilitando la funzione Imposta come modalità gara, l'interruttore di attivazione dell'allarme assegnato verrà automaticamente disattivato, rendendo necessaria una riconfigurazione manuale.



微信公众号



Bilibili



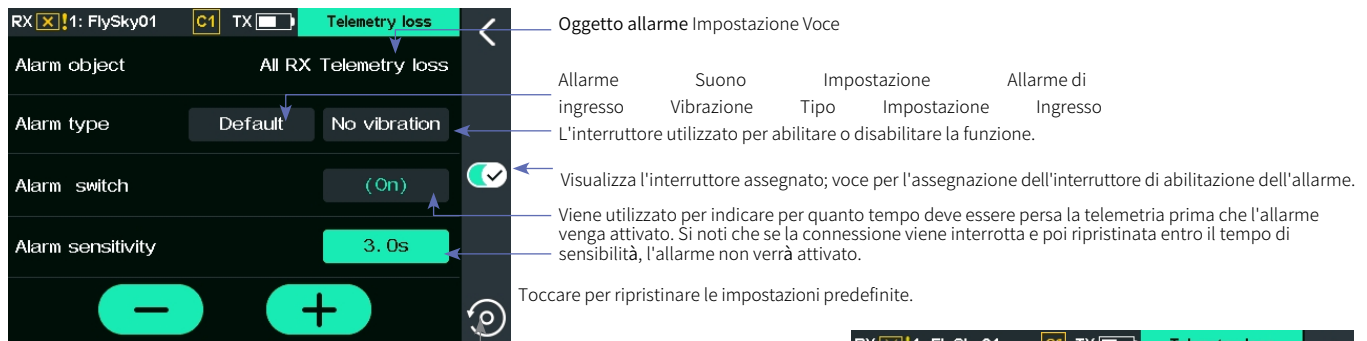
Website



Facebook

7.16.4 Allarme perdita telemetria

Utilizzato per impostare la funzione di allarme per la perdita di telemetria quando il trasmettitore e il ricevitore comunicano in modalità bidirezionale. Consente di impostare l'oggetto dell'allarme, il tipo di allarme e l'interruttore dell'allarme. Inoltre, è possibile specificare la soglia di sensibilità dell'allarme.

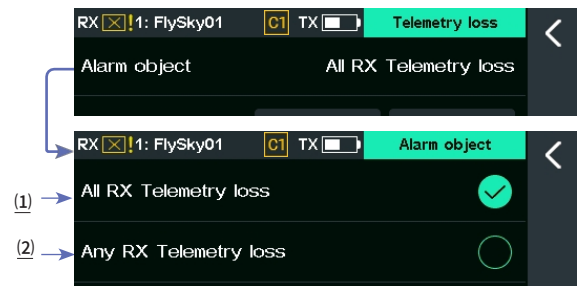


1. Toccare **Oggetto allarme** per accedere all'interfaccia di livello successivo.
 - Fare clic sulla voce di funzione appropriata in base alla situazione effettiva, quindi fare clic su "◀" (Torna indietro) per tornare indietro.
2. Per impostare il tipo di allarme, toccare la casella corrispondente a destra di "Tipo di allarme" per accedere all'interfaccia delle impostazioni relative al suono o alla vibrazione.
 - Tocca la funzione audio o vibrazione appropriata, quindi fai clic su "◀" (Torna indietro) per tornare indietro.
3. Imposta la sensibilità della sveglia.
 - Tocca +/- per impostare il valore di soglia appropriato. Il valore di soglia viene visualizzato nella casella delle funzioni a destra di "Sensibilità allarme".
4. Per disattivare la funzione di allarme, toccare "☑" (Disattiva allarme) per disattivare l'allarme (quando è disattivato, cambia in "☒" (Allarme disattivato)). In alternativa, assegnare un interruttore per controllare l'allarme.
 - Toccare la casella a destra di "Interruttore allarme" per accedere all'interfaccia delle impostazioni dell'interruttore.
 - Tocca l'interruttore dell'interfaccia e seleziona la posizione on o off, quindi fai clic su "◀" per tornare indietro.

Dopo aver impostato la funzione di allarme, quando il tempo di perdita della telemetria del ricevitore supera la durata impostata, il LED del trasmettitore lampeggerà e attiverà un allarme di perdita della telemetria come configurato.

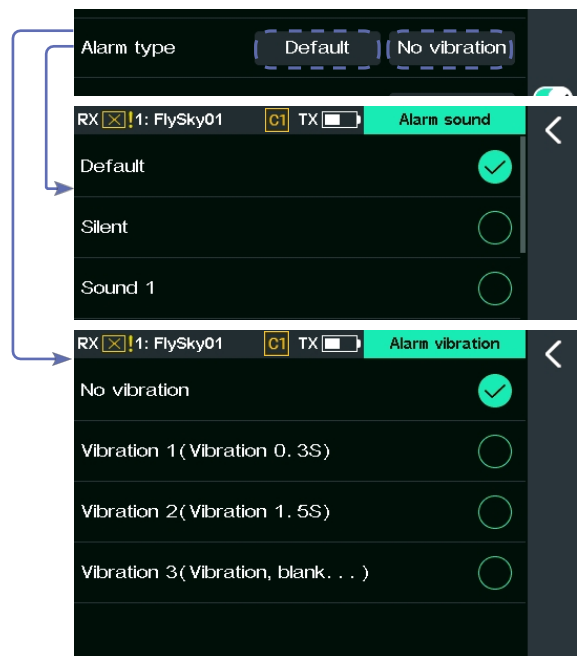
Note:

1. Se il suono dell'allarme (Sistema > Generale > Suono > Suono allarme) e la vibrazione (Generale > Vibrazione) sono disattivati, il suono dell'allarme e la vibrazione impostati qui non attiveranno alcuna notifica.
2. Abilitando la funzione Imposta come modalità gara, l'interruttore di attivazione dell'allarme assegnato verrà automaticamente disattivato, rendendo necessaria una riconfigurazione manuale.



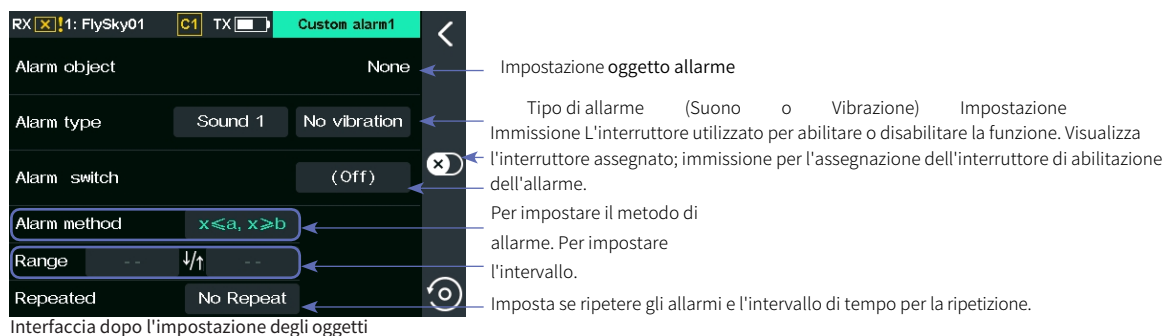
(1) Perdita di telemetria RX: l'allarme si attiva solo quando non c'è segnale di telemetria da tutti i ricevitori.

(2) Qualsiasi perdita di telemetria RX: verrà attivato un allarme se uno qualsiasi dei ricevitori perde il segnale di telemetria.



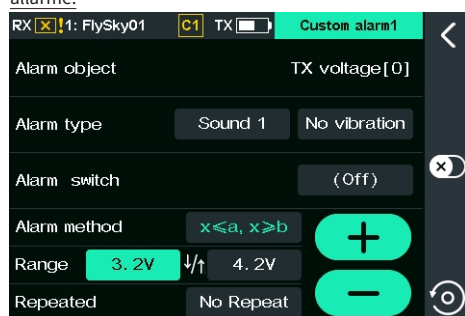
7.16.5 Allarme personalizzato

È possibile personalizzare gli obiettivi dell'allarme e i relativi parametri. Ad esempio, è possibile impostare un allarme che si attivi quando i "Dati sensore", il "Canale di uscita" o lo "Stick o manopola" rientrano in un intervallo specifico. Il sistema supporta l'impostazione di un massimo di 5 gruppi di allarmi personalizzati.



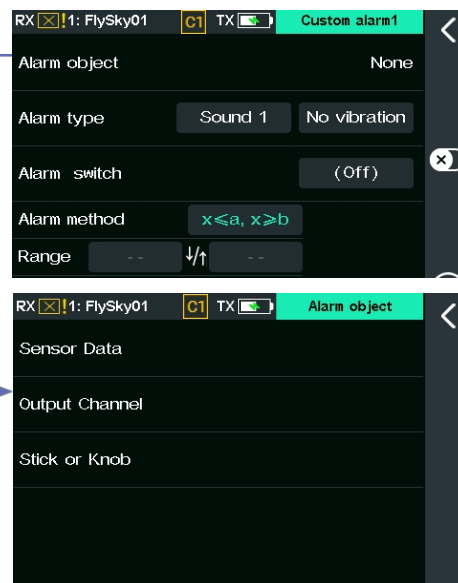
Interfaccia dopo l'impostazione degli oggetti

allarme:



Configurazione:

1. Toccare **Allarme personalizzato 1** per accedere all'interfaccia di livello successivo.
2. Toccare **Oggetto allarme** per accedere all'interfaccia di livello successivo.
 - Toccare **Dati sensore**, **Canale di uscita** o **Levetta o Manopola** per accedere all'interfaccia di livello successivo e selezionare la voce di funzione appropriata.
3. Per impostare il tipo di allarme, toccare la casella corrispondente a destra di "Alarm Type" (Tipo di allarme) per accedere all'interfaccia delle impostazioni del suono o della vibrazione.
 - Toccare la voce di funzione audio o vibrazione appropriata, quindi fare clic su "↩" per tornare indietro.
4. Per impostare il metodo di allarme.
 - Tocca la casella funzione a destra di "Metodo di allarme" per passare da un metodo di allarme all'altro: uno attiva un allarme all'interno di un intervallo di valori impostato (ovvero quando $a \leq x \leq b$); l'altro attiva un allarme al di fuori dell'intervallo di valori impostato (ovvero quando $x \leq a$, $x \geq b$).
5. Tocca la casella funzione a destra di "Intervallo".
 - Tocca +/- per impostare il valore di allarme appropriato.
6. Tocca la casella funzione a destra di "Ripetuto".
 - Tocca per attivare o disattivare la ripetizione e impostare la frequenza di ripetizione.



微信公众号



Bilibili



Website

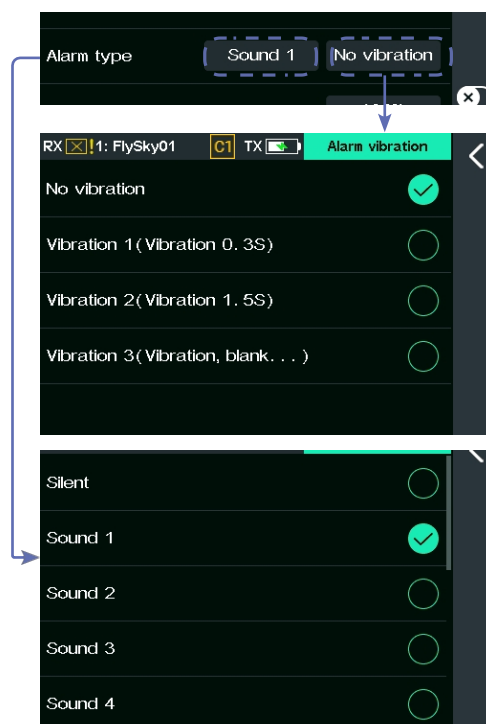


Facebook

7. Per abilitare/disabilitare la funzione di allarme, toccare "x" per attivarla; oppure assegnare un interruttore per attivarla/disattivarla.

- Tocca la casella a destra di "Interruttore allarme" per accedere all'interfaccia delle impostazioni dell'interruttore.
- Tocca l'interruttore dell'interfaccia e seleziona la posizione on o off, quindi fai clic su "x" per tornare indietro.

Nota: se il suono della sveglia (System > General > Sound > Alarm sound) e la vibrazione (General > Vibration) sono disattivati, il suono della sveglia e la vibrazione impostati qui non attiveranno alcuna notifica.



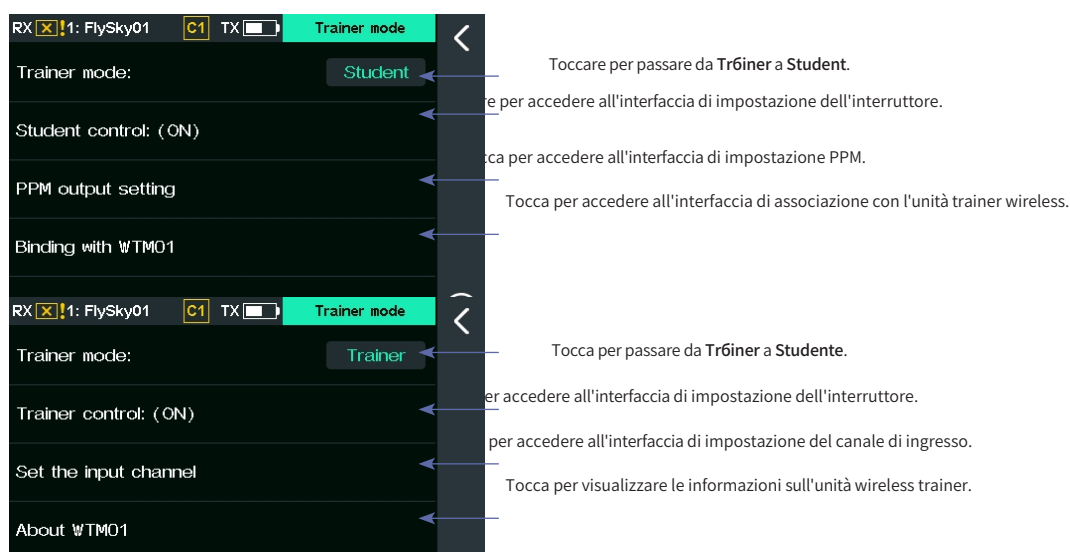
7.17 TrainerModalità

Nota: questa funzione è stata aggiornata nella versione 2.2.18.

Il sistema supporta due modalità funzionali: Modalità Trainer e Modalità Studente. Un trasmettitore impostato in Modalità Trainer può accettare segnali esterni per controllare il modello, il che significa che è in grado di riconoscere gli ingressi di segnali PPM esterni e può identificare un'unità trainer wireless correttamente collegata. Al contrario, un trasmettitore impostato in Modalità Studente emette solo segnali PPM, non riconosce alcun segnale in ingresso e non è in grado di identificare l'unità trainer wireless collegata. È possibile collegare due trasmettitori (uno impostato in modalità Trainer e uno in modalità Studente) tramite un cavo trainer o un'unità trainer wireless, ed entrambi i metodi di collegamento possono essere utilizzati contemporaneamente.

Note:

1. Se si collegano due trasmettitori tramite un cavo trianer, assicurarsi che il cavo sia collegato correttamente.
2. Se si effettua il collegamento tramite un'unità trainer wireless, assicurarsi che l'unità sia collegata correttamente e che la comunicazione avvenga normalmente.
3. Il jack trainer del trasmettitore è in grado di riconoscere in modo adattivo i segnali PPM in entrata, quindi la maggior parte dei dispositivi che supportano l'uscita PPM possono fungere da sorgente di segnale di ingresso esterna per la modalità trainer. Tuttavia, alcuni dispositivi potrebbero non supportare questa funzione; in tali casi, l'uscita PPM del jack trainer può essere configurata in modo da soddisfare i requisiti specifici di riconoscimento del segnale PPM dei dispositivi esterni.

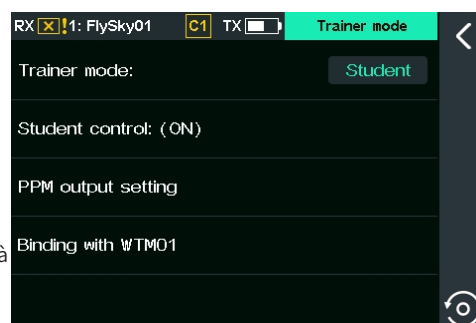


7.17.1 Modalità Studente

Quando il trasmettitore è impostato su Studente, supporta solo le funzioni della modalità Studente. A questo punto, è possibile abbinare il trasmettitore in modalità Istruttore impostando gli interruttori di controllo dello studente, configurando l'uscita PPM del jack Istruttore e associando le funzioni dell'unità di addestramento wireless, realizzando così l'applicazione delle funzioni di addestramento.

Modalità istruttore

Per passare dalla modalità Tr6iner alla modalità Studente. Configurazione:
Cliccare ripetutamente su Modalità istruttore per passare dalla modalità Istruttore alla modalità Studente.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Controllo studente

Attiva o disattiva l'interruttore per consentire allo studente di accettare il controllo. Questo interruttore è solitamente efficace solo quando il controllo del trainer è disattivato in modalità trainer.

Configurazione:

Fare clic su **Controllo studente** per accedere al menu di assegnazione dell'interruttore e impostare il pulsante appropriato. Fare riferimento al capitolo 16 del presente manuale.

Nota: in circostanze normali, assicurarsi che l'interruttore di controllo studente sia abilitato. In questo caso, il segnale dello studente può essere inviato al trasmettitore del formatore. Di solito, l'interruttore può essere impostato su "--" e normalmente su ON. Fare riferimento al capitolo 16 per l'impostazione dell'interruttore. Quando l'istruttore utilizza la modalità allievo per assistere a distanza l'allievo durante l'esercitazione, l'autorità di controllo può essere commutata tramite questo interruttore solo se è necessario commutare l'autorità di controllo. Per i dettagli sugli scenari di applicazione, vedere la sezione successiva.

Impostazione dell'uscita PPM

Impostare il tipo di segnale PPM emesso dal jack istruttore, comprese le impostazioni relative alla polarità del segnale, al numero di canale, al periodo e al livello di avvio.

Per la descrizione della configurazione, fare riferimento alla sezione 7.9.6 Impostazione PPM.

Collegamento con FS-WTM01

Se due trasmettitori sono collegati tramite un'unità trainer wireless, il trasmettitore in modalità allievo stabilirà una connessione con il trasmettitore in modalità trainer tramite la funzione Collegamento con WTM01.

Configurazione:

1. Toccare **Collegamento con WTM01** per mettere il trasmettitore in modalità di collegamento.
2. Accendere l'unità trainer wireless, che entrerà in modalità di collegamento. Il LED dell'unità trainer wireless rimane acceso fisso dopo che il collegamento è stato effettuato con successo.

Note:

1. Dopo aver cambiato modello, è necessario ricollegare l'unità trainer wireless; anche il ricevitore collegato al modello precedente dovrà essere ricollegato al successivo utilizzo.
2. Durante l'accoppiamento, assicurarsi che la modalità operativa dell'unità trainer wireless sia corrispondente. Per dettagli specifici, consultare il manuale utente.

7.17.2 Modalità trainer

Nota: questa funzione è stata aggiornata nella versione

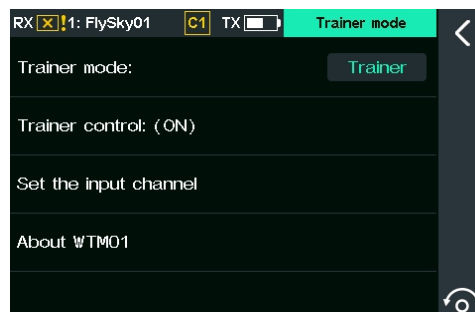
Quando la modalità trainer è impostata su Trainer, significa che il trasmettitore supporta solo le funzioni della modalità trainer. A questo punto, regolando l'interruttore di controllo del trainer e i canali di ingresso, ecc., il trasmettitore può essere abbinato al trasmettitore in modalità studente per implementare l'applicazione delle funzioni del trainer.

Modalità Trainer

Passaggio dalla modalità formatore alla modalità studente. Per impostazione predefinita, è impostata la modalità studente.

Configurazione:

Fare clic su **Modalità istruttore** per passare dalla modalità Istruttore alla modalità Studente.



Controllo istruttore

L'interruttore di controllo istruttore deve essere su **OFF** prima che i segnali esterni possano essere utilizzati per controllare il modello.

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

Configurazione:

Toccare **Controllo istruttore** per accedere al menu di assegnazione degli interruttori e impostare il pulsante appropriato. Fare riferimento al capitolo 16 del presente manuale.

Impostazione del canale di ingresso

Assegnare i segnali dei canali dal trasmettitore dello studente in modo che corrispondano alle funzioni di controllo del modello.

Configurazione:

1. Toccare i canali **CH1-CH18** per accedere alla schermata di impostazione corrispondente.
2. Toccare **Oggetto di controllo** per accedere alla schermata di impostazione dell'oggetto di controllo.
 - Toccare **Stick o Knob** per accedere alla schermata di impostazione dell'oggetto di controllo e selezionare lo stick o la manopola appropriati.
 - Toccare **Funzione di base** per accedere alla schermata di impostazione e selezionare la voce di funzione appropriata. Questa voce è disponibile solo per i modelli di aeromodelli.
 - Toccare **Canale di uscita** per accedere alla schermata di impostazione. Selezionare la voce di funzione appropriata.

3. Toccare **Modalità mix** per accedere alla schermata di impostazione. Selezionare **Non mixato** o **Mixato**.

Non misto significa che il modello è completamente controllato dal trasmettitore dello studente; **Misto** significa che i segnali provenienti sia dal trasmettitore dello studente che da quello dell'istruttore vengono combinati prima dell'emissione. Si noti che il trasmettitore non coinvolto nel controllo deve garantire che i comandi siano in posizione neutra.

Note:

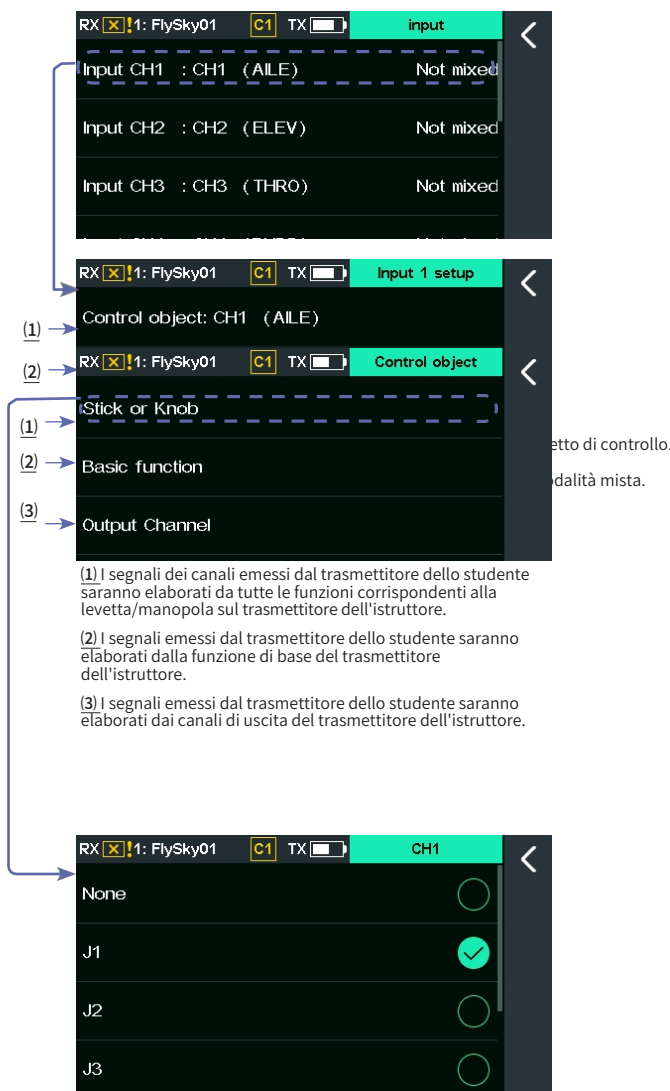
1. Se l'oggetto di controllo è impostato su uno stick/manopola, il segnale di ingresso esterno sarà trattato come il valore dello stick/manopola e applicato nella funzione che esegue le modifiche del canale. Ad esempio, quando lo stick o la manopola sono assegnati a J3, se J3 è assegnato all'acceleratore nell'assegnazione delle funzioni del trasmettitore in modalità istruttore, o se altre funzioni sono assegnate a J3 come controllo, il trasmettitore in modalità allievo può quindi controllare la funzione corrispondente.
2. Se l'oggetto di controllo è assegnato a una funzione, l'ingresso esterno può essere utilizzato come valore di controllo primario per la funzione.
3. Se l'oggetto di controllo è assegnato a un canale, il segnale di ingresso esterno viene utilizzato come valore del canale e, in questo caso, il controllo di miscelazione e il trim del trasmettitore in modalità trainer saranno inefficaci.

Informazioni su FS-WTM01

Utilizzato per visualizzare le informazioni dell'unità wireless dell'istruttore collegata al trasmettitore.

Configurazione:

Clicca su **Informazioni su WTM01** per visualizzare le informazioni.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Istruzioni per l'utilizzo della formazione assistita da istruttore:

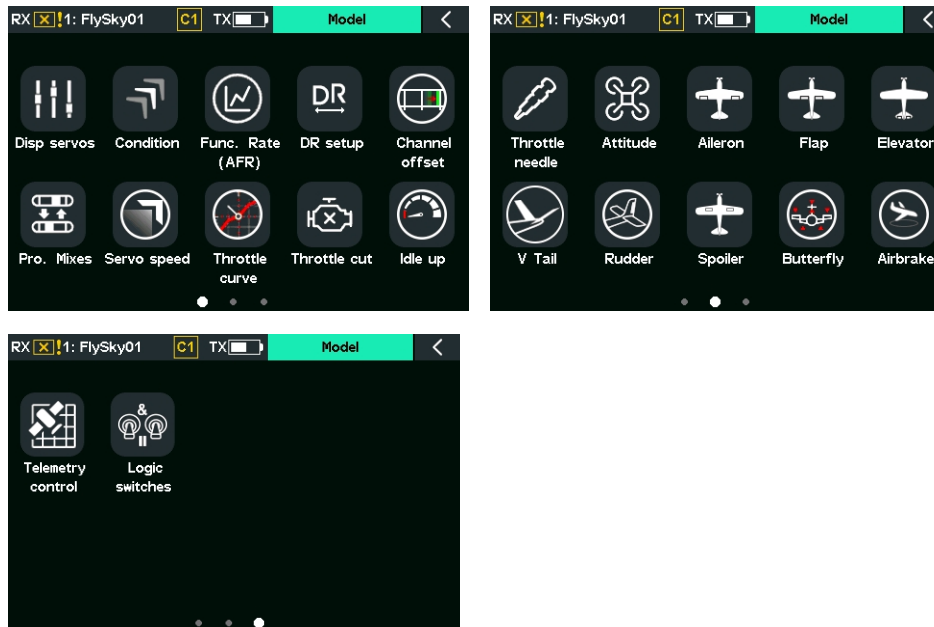
1. Questo trasmettitore supporta l'assegnazione di interruttori per controllare se i segnali di radiocomando dello studente vengono inviati al trasmettitore in modalità istruttore quando è impostato in modalità allievo. Inoltre, il trasmettitore in modalità istruttore può passare automaticamente al controllo istruttore in base alle anomalie nei segnali di controllo radio dell'allievo (come la perdita di segnale).
2. In base a questo principio, quando si svolge un addestramento assistito da istruttore, lo studente deve impostare il proprio trasmettitore in modalità istruttore e assegnare i canali corrispondenti ai segnali di controllo dell'istruttore, mantenendo l'interruttore di controllo dell'istruttore nella posizione normalmente chiusa; l'istruttore deve impostare il proprio trasmettitore in modalità studente e assegnare un interruttore per controllare i segnali dello studente.
3. Durante l'uso, l'istruttore può azionare l'interruttore per disabilitare il controllo da parte dell'allievo, consentendo a quest'ultimo di concentrarsi sull'esercitazione con il modello RC mentre l'istruttore osserva da bordo campo. Quando l'istruttore ritiene che l'allievo abbia bisogno di assistenza, può assumere il controllo azionando l'interruttore.



8. Impostazione delle funzioni esclusive per aeroplani/aliante

Questo capitolo introduce le impostazioni delle funzioni per aeroplani/aliante RC principalmente in condizioni predefinite. Dopo aver impostato i parametri relativi al modello tramite **B6sic** > **Models**, è possibile accedere a **Model** per impostare le funzioni relative al modello tramite **(Model)**.

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



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.1 Visualizzazione servocomandi

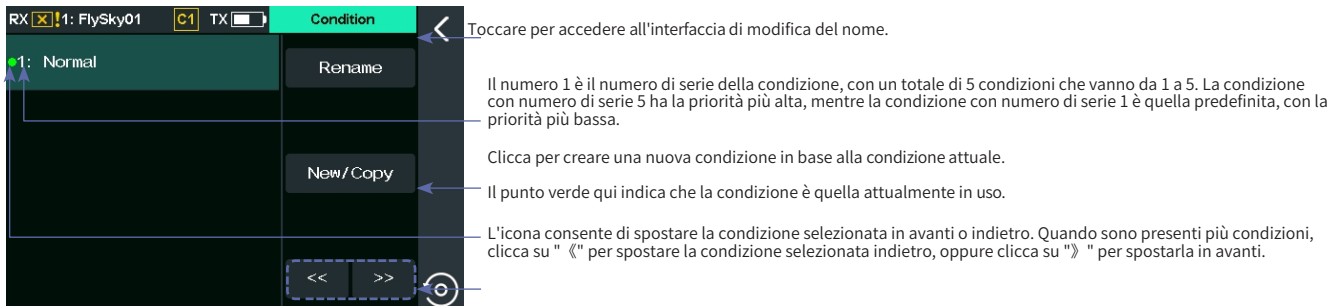
Per questa funzione, fare riferimento al **punto 7.1 Servocomandi display**.

8.2 Condizione

È possibile impostare la modalità di selezione delle condizioni. Se è necessario ottenere effetti di controllo diversi tramite la posizione dell'interruttore o dello stick, è possibile impostare questa funzione. Se non è necessario impostare questa funzione, il trasmettitore funzionerà nella condizione predefinita, ovvero la Condizione 1. Gli utenti possono aggiungere una nuova condizione in base alle esigenze duplicando quelle esistenti. Il sistema supporta fino a 5 condizioni e a tutte le condizioni, eccetto quella predefinita, deve essere assegnato un comando (ad esempio un interruttore o uno stick). Le condizioni vengono commutate tramite il comando, con quelle successive che hanno una priorità maggiore. Quando una condizione viene impostata nella parte superiore dell'interfaccia, tale condizione diventa la condizione predefinita. La condizione corrente può essere determinata visualizzando l'icona della condizione visualizzata sull'interfaccia principale o sulle interfacce relative alle impostazioni delle condizioni.

Nota: è possibile impostare parametri diversi per più funzioni di questo trasmettitore passando da una condizione all'altra, per eseguire operazioni di controllo in condizioni diverse in base ai diversi parametri di impostazione. I dettagli sono i seguenti:

1. Assegnazione funzioni: è possibile impostare diverse assegnazioni di controllo e trim per condizioni diverse, oppure applicare le stesse impostazioni a tutte le condizioni.
2. Trim digitale (TR1~TR6, KL e KR): è possibile impostare valori di trim diversi per condizioni diverse, oppure utilizzare gli stessi valori per tutte le condizioni.
3. Impostazione DR: è possibile selezionare la condizione effettiva (scelte multiple). L'efficacia della DR può variare quando si passa da una condizione all'altra.
4. Altre voci relative alla condizione possono essere impostate separatamente passando da una condizione all'altra, e il funzionamento del canale può essere eseguito in base a questa condizione. Di solito, i numeri di serie e i nomi della condizione corrente sono visualizzati nella parte superiore di queste interfacce di funzione. Queste voci di impostazione sono incluse nelle seguenti interfacce di funzione: Assegnazione funzioni, Offset canale, Pro.Mixes, Velocità servo, Curva acceleratore, Alettone, Flap, Aerofreno, Elevatore, Spoiler, Farfalla, Coda a V, Curva di beccheggio, Thro mixed, Piastra oscillante, Regolazione hover, Giroscopio, Regolatore e Collegamento timone.

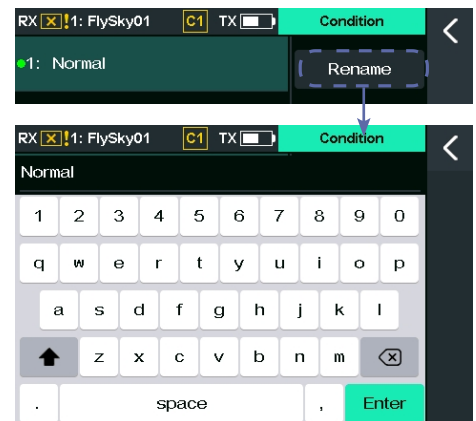


8.2.1 Rinomina

Per rinominare la condizione selezionata.

Configurazione:

1. Tocca **Rename** per accedere all'interfaccia di modifica.
2. Tocca i caratteri che desideri utilizzare; il sistema supporta fino a dieci caratteri. Quindi clicca su "↵" (Modifica nome) o su "Enter" per tornare indietro.



8.2.2 Impostazione dell'interruttore

Per impostare un interruttore per passare da una condizione all'altra.

Configurazione:

Tocca **Imposta interruttore** per accedere all'interfaccia di impostazione dell'interruttore.

Tocca l'interruttore relativo e lo stato. Quindi clicca su "◀" per tornare indietro.

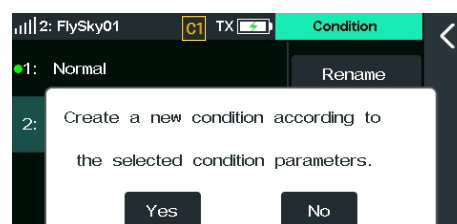


8.2.3 Creazione/copia di una condizione

Per creare una nuova condizione.

Configurazione:

Toccare **Nuovo/Copia** e apparirà una finestra pop-up. Fare clic su **Sì** per completare. Quindi fare clic su "◀" per tornare indietro.



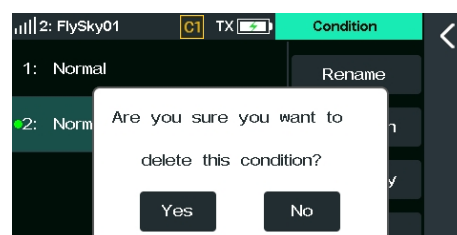
8.2.4 Eliminazione di una

condizione Per eliminare una

condizione selezionata. Configurazione:

1. Toccare la condizione che si desidera eliminare.
2. Fare clic su **"Delete" (Elimina)** e apparirà una finestra pop-up. Fare clic su **"Yes" (Sì)** per completare l'operazione. Quindi fare clic su "◀" (Torna indietro) per tornare all'interfaccia precedente.

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



8.2.5 Modifica dell'ordine delle condizioni

Modifica l'ordine delle condizioni in modo da cambiarne la priorità. La condizione corrispondente al numero di serie 5 ha la priorità più alta, mentre il numero 4 è la priorità più alta successiva.

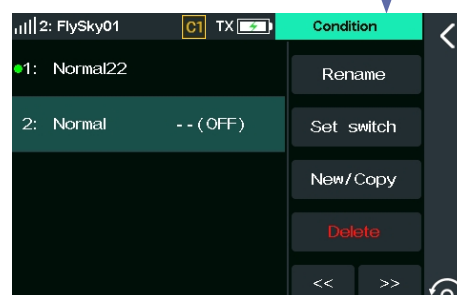
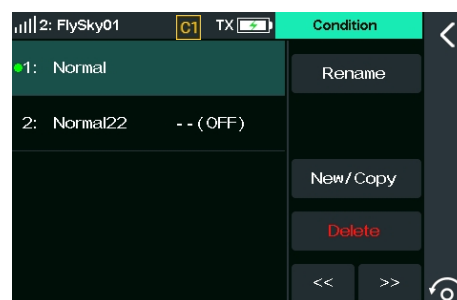
Il sistema funziona in questo modo secondo questa sequenza.

Configurazione:

1. Tocca per selezionare una condizione.
2. Clicca su « per spostare in avanti la condizione selezionata. Clicca su » per spostare indietro la condizione selezionata.

Note:

1. La condizione 1 è la condizione predefinita e non supporta le impostazioni dell'interruttore; ovvero, il numero di serie della condizione predefinita è 1.
2. Dopo l'accensione del trasmettitore, il sistema valuterà automaticamente se l'interruttore della condizione 5 è acceso o spento. Se è acceso, funzionerà nella condizione 5. Se non è acceso, il sistema valuterà se l'interruttore della condizione 4 è acceso o spento. Se è acceso, funzionerà nella condizione 4. Il sistema continua questo processo in sequenza.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.3 FunzioneTasso (AFR) Nota: questa funzione è stata aggiornata nella versione 2.2.18.

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. Si consiglia di impostare la velocità Func. dopo aver completato l'impostazione della corsa del canale. A qualsiasi sorgente di mix verrà applicata la funzione velocità Func.

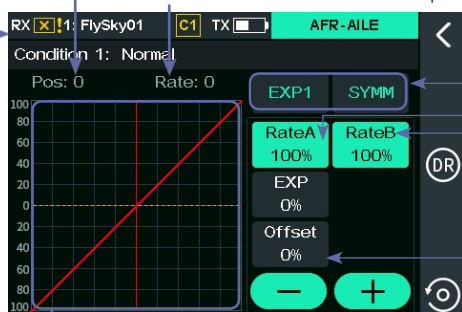


Nota: le funzioni visualizzate in grigio non sono selezionabili.

Toccare per accedere all'interfaccia di impostazione della velocità per il canale corrispondente.

Visualizza la posizione in tempo reale del comando assegnato a questa funzione.

Visualizza la velocità di uscita in tempo reale di questa funzione.



Visualizza la velocità in tempo reale e il tipo di linea.

Toccare ripetutamente per passare da un tipo di curva all'altro.

Toccare per selezionare

R6te A. Toccare per

selezionare R6te B.

Toccare per accedere all'interfaccia per DR r6te.

Toccare per selezionare Offset.



Toccare per selezionare

EXPB. Toccare per
selezionare EXPA.

Nota: R6teA rappresenta il rapporto a sinistra della posizione neutra, mentre R6teB rappresenta il rapporto a destra.

Per EXP1:

Linea:

Rapporto A/Rapporto B: Regolabile separatamente per ciascun lato. EXPA /EXPB: Regolabile globalmente (non specifico per ciascun lato).

SYMM:

Rapporto A/Rapporto B: regolazione specifica per lato ma collegata. EXPA /EXPB: regolazione globale (non specifica per lato).

Per EXP2:

SYMM:

Velocità A/Velocità B ed EXPA / EXPB: regolazione specifica per lato ma collegata. Linea:

Velocità A/Velocità B ed EXPA / EXPB: regolabile separatamente per ciascun lato.



8.3.1 Impostazione del tipo di curva

Impostare il tipo di curva.

Configurazione:

1. Accedere all'interfaccia di impostazione della velocità. Toccare ripetutamente "EXP2" per passare da una selezione all'altra.
2. Toccare [SYMM] per passare da Line a SYMM.



8.3.2 Impostazione di tasso/EXP/offset

Impostare **R6te**, **EXP** e **Offset** dopo aver impostato il tipo di linea. Prendere come esempio l'impostazione della velocità.

Configurazione:

1. Accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Impostare il valore Rate.
 - Toccare **R6te A**.
 - Fare clic su + o - per impostare un valore di velocità adeguato.

Per l'impostazione di **EXP** e **Offset**, fare riferimento all'impostazione di **R6te**.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.4 Configurazione DR

Impostare la funzione, l'interruttore e la condizione effettiva per abilitare il Dual Rate (DR). Il trasmettitore supporta 10 gruppi di impostazioni DR. Quando due o più configurazioni DR sono assegnate alla stessa funzione ed entrambe sono abilitate, quella con la priorità più alta è quella che viene dopo nella sequenza.

Configurazione:

1. Accedere all'interfaccia di impostazione DR, toccare una casella funzione corrispondente a un DR per accedere.
2. Toccare una funzione appropriata, quindi fare clic su "◀" (Torna indietro) per tornare all'interfaccia precedente.
3. Toccare la casella funzione corrispondente al DR sotto l'interruttore e impostare un interruttore sulla funzione, quindi toccare l'interruttore dell'interfaccia e selezionare la posizione on o off.
4. Quindi fare clic su "◀" per tornare all'interfaccia precedente.
5. Toccare la casella funzione sotto **Mode**, quindi toccare la modalità che attiva la modalità DR. Fare clic su "◀" per tornare all'interfaccia precedente.

Note:

1. Quando sono selezionate tutte e 5 le condizioni, viene visualizzato **All**.
2. Se sono selezionate alcune condizioni, verrà visualizzato il numero di serie della condizione selezionata.
3. Se non è selezionata alcuna condizione, viene visualizzato **Disabilitato**.
4. La funzione di controllo del collegamento non supporta le impostazioni di DR.

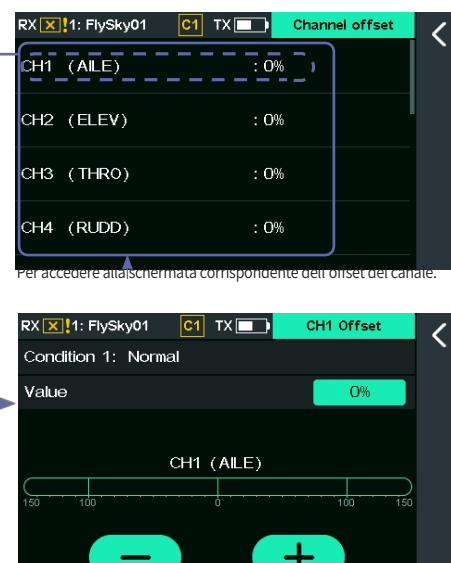


8.5 Offset canale

Questa funzione consente di regolare l'offset del punto neutro per ciascun canale e di impostare valori di offset diversi per condizioni diverse. Per le funzioni che richiedono posizioni del punto neutro diverse in varie condizioni, questa funzione consente una comoda configurazione. Impostazioni di offset eccessive possono ridurre il range di controllo a un'estremità del canale; se sono presenti deviazioni strutturali significative nell'aeromodello, è consigliabile calibrare correttamente l'aeromodello prima di procedere.

Configurazione:

1. Tocca il canale che desideri regolare per accedervi.
2. Clicca su + o - per modificare il valore di offset fino al punto desiderato. Quindi clicca su "◀" per tornare all'interfaccia precedente.



8.6 Mix di programma

È possibile creare una nuova combinazione di controlli speciali per ovviare alle carenze del modello. È possibile selezionare uno stick/manopola o una funzione come **M6ster**. Quando si seleziona una funzione, è possibile impostare se altri mix associati alla funzione influenzano lo **Slave** all'interno dello stesso gruppo, nonché se il trim influisce sullo slave. Questa funzione consente di mappare le modifiche del servo del master al canale slave utilizzando una curva personalizzata. È possibile impostare un interruttore per abilitare/disabilitare il **Mix**, ed è anche possibile impostare il ritardo per abilitare o disabilitare la funzione mix. Se la velocità del servo master è impostata su ease nelle impostazioni della funzione, anche lo slave seguirà il comportamento di easing del master.

Questa funzione può essere applicata a vari scenari: stabilire collegamenti con altri mix, impostare collegamenti separati per il master e lo slave con l'opzione di invertire la direzione della connessione; abilitare o disabilitare la modalità trim; e impostare i rapporti di miscelazione delle curve e i ritardi di miscelazione per ciascun gruppo di mix individualmente.

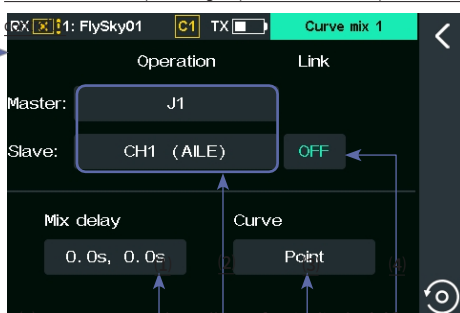


SW Interruttori che attivano/disattivano i mix.

ap per accedere all'interfaccia di impostazione dell'interruttore corrispondente per ciascun Mix.

ap per accedere all'interfaccia di impostazione del mix corrispondente a ciascun Mix.

L'interfaccia mostra quanto segue quando il Master è impostato su un



1) Tocca per accedere all'interfaccia di Mix delay.

2) Clicca per accedere all'interfaccia corrispondente di M6ster o Sl6ve.

3) Tocca per accedere all'interfaccia di Mix r6te.

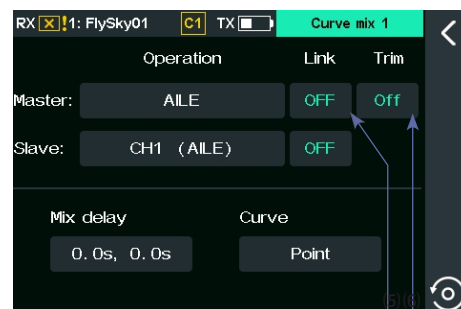
4) Toccare per impostare la modalità di collegamento di Slave a Master, tra cui OFF, NOR o REV.

5) Toccare per impostare la modalità di collegamento di M6ster a Sl6ve, tra cui OFF, NOR o REV.

6) Toccare per impostare l'attivazione/disattivazione del trim di M6ster.

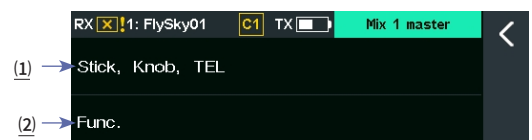
Nota: quando il Mix è attivato e il trim del Master è impostato su On, il trim del Master influirà sullo Slave. Se il trim è impostato su Off, il trim del Master non influirà sullo Slave.

L'interfaccia mostra quanto segue quando il Master è impostato su una funzione.



8.6.1 Impostazione di Master e Slave

Impostare le impostazioni relative a **Master** e **Slave**.



1) Toccare per accedere alla schermata di impostazione del controllo del Master.

2) Fare clic per accedere alla schermata di impostazione della funzione Master.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Selezione Master

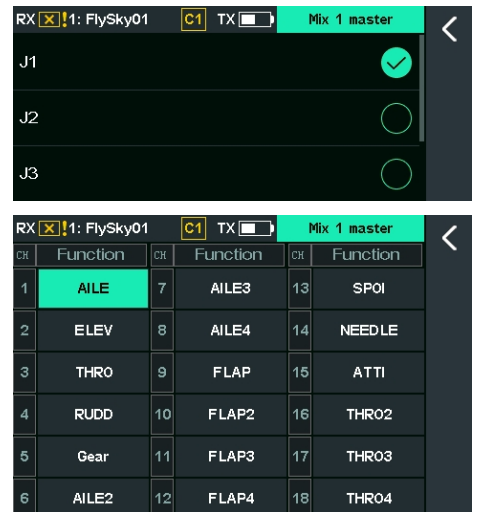
Imposta le impostazioni relative a **M6ster**. **M6ster** può essere impostato come controllo o come funzione.

Configurazione:

1. Toccare la casella funzione accanto a **M6ster** per accedere.
2. Se si desidera impostare **M6ster** come controllo, toccare "**Stick, Knob, TEL**" per accedere. Quindi toccare il controllo o la manopola che si desidera impostare. Successivamente, fare clic su "**↩**" per tornare indietro.
3. Se si desidera impostare **M6ster** come funzione, toccare **Func.** (funzione) per accedere. Quindi toccare la funzione desiderata da impostare. Quindi fare clic su "**↩**" per tornare all'interfaccia precedente.

Per **Sl6ve**, è possibile impostarlo solo su una funzione. Per l'impostazione delle funzioni di **Sl6ve**, fare riferimento alle descrizioni di **M6ster** sopra riportate.

Nota: quando **M6ster** 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.

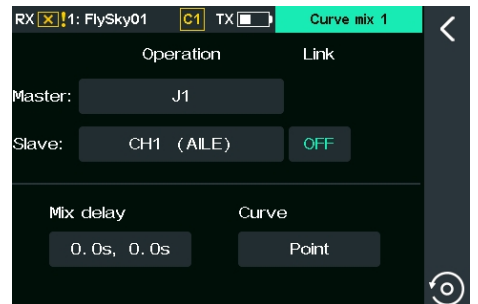
Configurazione:

Toccare la casella delle funzioni sotto **Master Link**. È possibile cliccare ripetutamente per passare da **NOR** (normale), **REV** (inverso) o **OFF**.

Nota: **Nor** (normale) si riferisce a una chiamata in avanti, mentre **REV** (inverso) si riferisce a una chiamata inversa. Quando **M6ster Link** è impostato su **OFF**, il volume di miscelazione delle altre funzioni non influirà su **Sl6ve**.

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

Mix1			Mix2		
Master	Func.	ELEV	Master	Funz.	AILE
	Collegamento	OFF		Collegamento	NOR/REV
Slave	Funz.	AILE	Slave	Funz.	THRO
	Collegamento	NOR/REV		Collegamento	OFF



Trim principale

Imposta le impostazioni di trim relative al **Master**.

Configurazione:

Toccare la casella funzione sotto **Trim master**. È possibile cliccare ripetutamente per passare da **Off** a **On** e viceversa.

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

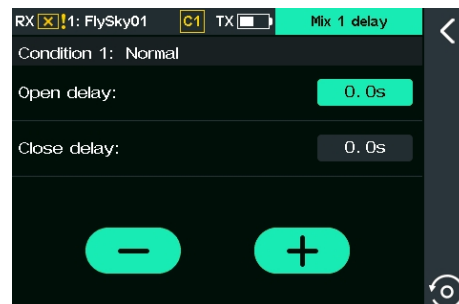


8.6.2 Impostazione del ritardo di mix

Impostare il tempo di ritardo per la condizione corrente dall'attivazione all'entrata in vigore per **Open delay** o **Close delay** del Mix. Se è necessario impostare il **Mix delay** per altre condizioni, passare ad altre condizioni prima delle impostazioni.

Configurazione:

1. Toccare **Open delay** o **Close delay**.
2. Fare clic su + o - per impostare il valore appropriato. Quindi fare clic su "↩" (Torna indietro) per tornare all'interfaccia precedente.



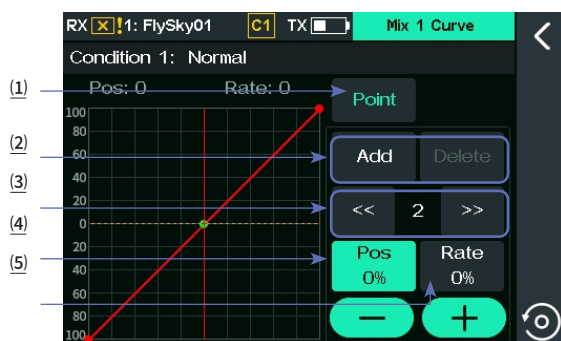
8.6.3 Impostazione della

Nota: questa funzione è stata aggiornata nella versione 2.2.18.

velocità di

miscelazione

Impostare il tasso di miscelazione per il canale per la condizione corrente. Se si configurano altre condizioni, passare prima alla condizione desiderata prima di applicare le nuove impostazioni.



(2) Aggiungi o elimina punti. Il punto evidenziato in verde è quello attualmente selezionato. Numero massimo di punti supportati: sono supportati fino a 11 punti.

Non è possibile aggiungere un nuovo punto nelle seguenti situazioni:

- Ci sono già 11 punti.
- Il punto attualmente selezionato è l'ultimo punto, oppure esiste già un punto al 5% a destra del punto attualmente selezionato.

Punti minimi supportati: sono richiesti almeno 3 punti. Non è possibile eliminare un punto nelle seguenti situazioni:

- Sono rimasti solo 3 punti.
- Il punto attualmente selezionato è il primo o l'ultimo punto.

(3) << / >> : Cambia i punti. Il numero indica il numero di sequenza del punto attualmente selezionato.

(4) Visualizza il valore corrente della coordinata dell'asse X (dati sorgente calcolati).

(5) Visualizza il valore corrente della coordinata dell'asse Y (valore di uscita del canale).



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

La funzione prende come esempio Multi-Point, con il tipo di curva impostato su [EXP1] o [EXP2]. Per la configurazione della funzione, fare riferimento alla Sezione 8.3.2 (Impostazioni rapporto/esponente/offset) del manuale.

Configurazione:

1. Per aggiungere punti (il valore predefinito è 3 punti):
 - Toccare [Aggiungi] per aggiungere un nuovo punto;
 - Toccare [Pos], quindi toccare [+] / [-] per impostare il valore della posizione (coordinata dell'asse X del punto);
 - Toccare [Tasso], quindi toccare [+] / [-] per impostare il valore del rapporto (coordinata dell'asse Y del punto).
 - Fare riferimento ai primi tre passaggi per continuare ad aggiungere punti.
2. Per eliminare punti:
 - Per prima cosa, toccare << / >> per selezionare il punto da eliminare. Il punto selezionato verrà evidenziato in verde;
 - Quindi toccare [Elimina] per rimuovere il punto selezionato.
3. Toccare l'icona di ritorno per tornare indietro.



Se i modelli sono della struttura multi-alettone, multi-elevazione o multi-flap, è possibile impostare il mix tramite la funzione di mix alettone, flap ed elevazione quando i mix sono richiesti per alettone, elevazione e flap.

8.7 Velocità servo

Questa sezione illustra le impostazioni della funzione **Servo speed** (Velocità servo). In genere, questa funzione può essere utilizzata per simulare i movimenti di un velivolo reale, ma può anche essere utilizzata in situazioni in cui alcune superfici di controllo richiedono modifiche graduali.

Impostazione per funzione

Configurare l'attenuazione per le funzioni principali del modello e, una volta impostata, tutti i valori dei canali relativi alla funzione eseguiranno l'attenuazione.

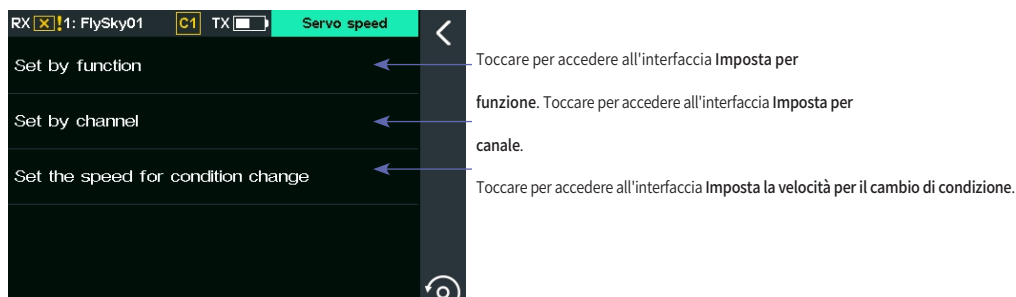
Impostazione per canale

Tutti i valori in uscita da questo canale saranno attenuati.

Impostazione della velocità del servo quando si cambiano le condizioni

Fare riferimento all'attenuazione applicata ai valori del canale pertinente quando si passa da una condizione all'altra.

Nota: le interfacce delle funzioni corrispondenti variano a seconda della struttura del modello (ad esempio, un aeromobile con o senza coda).



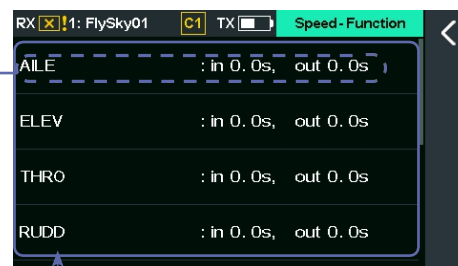
8.7.1 Velocità servo - Impostazione tramite funzione

Questa funzione può ridurre la velocità di uscita di alcune funzioni principali (come alettoni, acceleratore, timone, spoiler, ecc.). I tempi di rallentamento per l'avvio (**velocità di ingresso**) e il recupero (**velocità di uscita**) possono essere impostati separatamente, ottenendo variazioni nella durata del rallentamento con velocità diverse per l'avvio e il recupero.

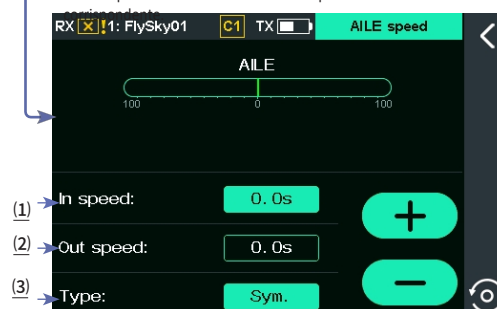
Dopo aver impostato il ritardo per la funzione master, tutte le uscite dei canali associate a questa funzione saranno rallentate. Se i **Pro. Mix** utilizzano questa funzione principale come master, anche lo slave nello stesso gruppo sarà rallentato. Ad esempio, se si imposta il tempo di ritardo della funzione alettone su 2 secondi, anche le uscite slave corrispondenti per le funzioni alettone come **Alettone al elevatore**, **Alettone al timone** e altre funzioni di mixaggio cambieranno gradualmente.

Configurazione:

1. Tocca l'elemento che desideri impostare per inserirlo.
2. Tocca la casella di funzione accanto a **Velocità in entrata**, quindi fai clic su **+** o **-** per impostare il tempo.
3. Tocca la casella funzione accanto a **Velocità di uscita**, quindi tocca **+** o **-** per impostare il tempo.
4. Tocca la casella funzione accanto a **Tipo**. Puoi cliccare ripetutamente per passare da un elemento all'altro. Quindi, clicca su  per tornare all'interfaccia precedente.



Toccare per accedere all'interfaccia di impostazione della velocità



tempo, maggiore è la velocità.

(2) Tocca per selezionare **Velocità di uscita**: minore è il tempo, maggiore è la velocità.

(3) Toccare per passare da **Linea** a **Simmetria (Sym.)**. **Simmetria** significa che il punto di riferimento è il valore neutro (rapporto: 0%). **Linea** significa che il punto di riferimento è il valore minimo (rapporto: valore più piccolo).

Nota: Recupero si riferisce alla variazione di valore da lontano dal punto di riferimento a vicino al punto di riferimento, che viene emessa dalla **velocità Out**. Avvio si riferisce alla variazione di valore da vicino al punto di riferimento a lontano dal punto di riferimento, che viene emessa dalla **velocità In**.

Dopo l'impostazione, l'interfaccia mostra quanto segue quando si tocca il controllo assegnato al canale.



La barra rossa mostra il valore di input impostato, quella verde mostra il valore di output.

8.7.2 Velocità servo - Impostazione per canale

Ciò può ridurre la velocità di uscita dei canali (come CH1, CH2, ecc.). L'accelerazione per l'avvio e il recupero può essere impostata separatamente, ovvero il tempo di accelerazione può essere modificato con velocità di avvio e recupero diverse.

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



微信公众号



Bilibili



Website

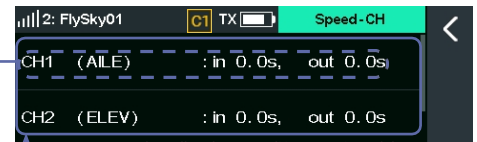


Facebook

Dopo aver impostato il tempo di accelerazione, tutti i volumi emessi da questo canale eseguono l'accelerazione.

Configurazione:

1. Toccare la voce che si desidera impostare per accedere.
2. Toccare **Velocità di ingresso**, quindi fare clic su + o - per impostare il tempo appropriato.
3. Toccare **Velocità di digitazione**, quindi fai clic su + o - per impostare il tempo appropriato.
4. Toccare la casella delle funzioni accanto a "Tipo". È possibile cliccare ripetutamente per passare da un elemento all'altro. Quindi, cliccare su "◀" per tornare all'interfaccia precedente.



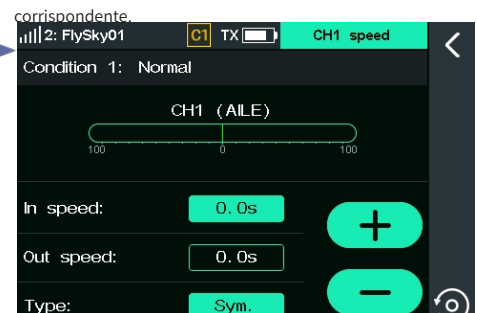
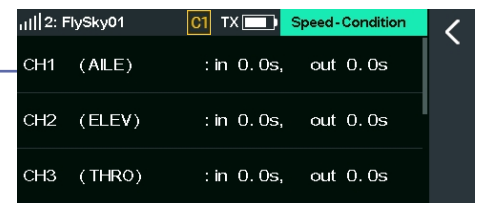
8.7.3 Velocità servo - Impostazione in base alla condizione

Ciò può ridurre la velocità di uscita dei canali che viene modificata a causa del cambio di condizione.

È possibile utilizzare questa funzione per alcuni voli speciali che prevedono una transizione graduale. Ad esempio, quando si passa dalla modalità NOR (modalità normale) alla modalità 3D (modalità acrobatica), l'assetto dell'aeromodello deve essere modificato con una transizione graduale.

Configurazione:

1. Toccare la voce che si desidera impostare per accedere.
2. Toccare **Velocità di ingresso**, quindi fare clic su + o - per impostare il tempo appropriato.
3. Toccare **Velocità di uscita**, quindi fare clic su + o - per impostare il tempo appropriato.
4. Toccare la casella delle funzioni accanto a **Tipo**, quindi fare clic su "◀" per tornare all'interfaccia precedente.



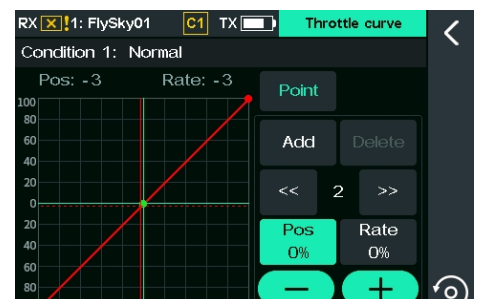
8.8 Curva

Nota: questa funzione è stata aggiornata nella versione 2.2.18.

dell'acceleratore

Questa funzione consente al comando dell'acceleratore di rispondere alle variazioni di regime 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 ingresso di tutte le leve di comando assegnate alla funzione dell'acceleratore prima del passo successivo (**Func. r6te**). La curva dell'acceleratore del modello multimotore funzionerà per tutti i comandi dell'acceleratore. Questa impostazione è valida per la condizione attuale. Per le impostazioni di altre condizioni, passare ad altre condizioni prima di eseguire le impostazioni.

Per i passaggi dettagliati, fare riferimento alla sezione "8.6.3 Impostazione del tasso di miscelazione" nel manuale.



8.9 Taglio dell'acceleratore

Questa funzione è un'impostazione speciale per motori a benzina. È possibile impostare l'**interruttore di interruzione**, la **posizione di interruzione** e la **soglia di interruzione**. Quando il comando dell'acceleratore si trova entro la soglia di interruzione dell'acceleratore, attivando l'interruttore di interruzione dell'acceleratore si spegnerà il motore. Il valore di uscita della funzione dell'acceleratore quando il taglio dell'acceleratore è attivato è il valore della posizione di taglio dell'acceleratore. Questo valore 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.

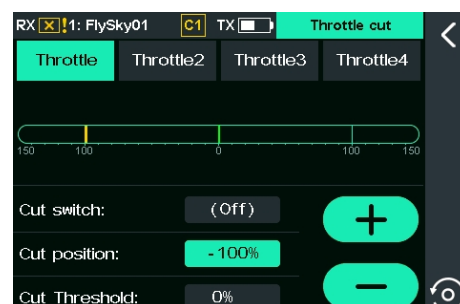
Per i modelli multimotore, il taglio dell'acceleratore può essere impostato separatamente per Acceleratore 1, Acceleratore 2, Acceleratore 3 e Acceleratore 4.

Configurazione:

1. Tocca la casella funzione accanto all'**interruttore di taglio** per accedere.
2. Imposta un interruttore per attivare o disattivare il **taglio dell'acceleratore**. Tocca l'interruttore dell'interfaccia e seleziona la posizione on o off. Quindi tocca  per tornare all'interfaccia precedente.
3. Tocca la casella di funzione accanto a "**Cut position**" (Posizione di interruzione), quindi clicca **+ o -** per impostare il valore appropriato.
4. Toccare la casella funzione accanto a **Cut Threshold**, quindi fare clic su **+ o -** per impostare il valore appropriato. Fare clic su  per tornare all'interfaccia precedente.
5. Attiva/disattiva l'interruttore per verificare che funzioni correttamente.

Note:

1. Quando si impostano più acceleratori, toccare  (Base)>Modelli > Tipo > Opzionale, quindi fare clic su Acceleratore per selezionare il numero appropriato di acceleratori. Una volta completata l'impostazione, questa interfaccia visualizzerà più acceleratori. Fare clic sull'acceleratore corrispondente da impostare. Fare riferimento a quanto sopra per le impostazioni.
2. Per le impostazioni dell'interruttore, fare riferimento alle descrizioni nel capitolo 16.



8.10 MinimoSu

Nota: questa funzione è stata aggiornata nella versione 2.2.18.

Questa funzione può essere utilizzata per impostare la posizione di minimo dell'acceleratore, che può impedire lo spegnimento del motore quando il comando dell'acceleratore si trova 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 indicato in percentuale. Per motivi di sicurezza, questa funzione può essere impostata in modo da avere effetto a basso regime (0%) o a pieno regime (inferiore a -20%) a seconda della situazione specifica. I valori di offset del regime 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 il taglio dell'acceleratore è abilitato, il mantenimento 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. Toccare la casella funzione accanto all'**interruttore del minimo** per accedere.
2. Impostare un interruttore per attivare o disattivare il **minimo**. Quindi fare clic su  " per



微信公众号



Bilibili



Website

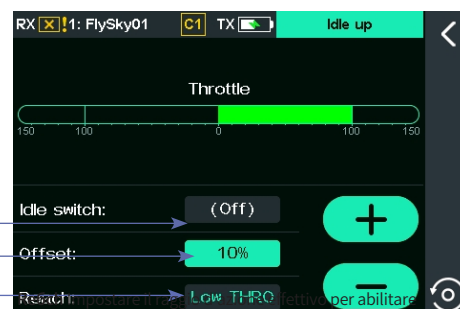


Facebook

tornare all'interfaccia precedente.

3. Toccare la casella funzione accanto a **Offset**, quindi fare clic su + o - per impostare il valore appropriato.
4. Toccare la casella funzione accanto a **Re6ch** per cambiare opzione. Fare clic su  per tornare all'interfaccia precedente.

Nota: per le impostazioni dell'interruttore, fare riferimento alle descrizioni nel capitolo 16.



Re6ch: impostare il valore appropriato. [Low THRO] L'aumento del minimo ha effetto solo quando l'acceleratore è inferiore allo 0%. [ALL THRO] L'aumento del minimo ha effetto quando l'acceleratore è inferiore al -20%.

Visualizza il valore di offset; toccare per selezionare Offset.

Nota: un valore di offset negativo significa che la velocità al minimo sta aumentando. Un valore di offset massimo indica che lo stick dell'acceleratore è vicino alla posizione minima dell'acceleratore.

Visualizza l'interruttore assegnato; toccare per accedere all'interfaccia di assegnazione dell'interruttore.

8.11 Ago dell'acceleratore

La funzione ago acceleratore è progettata per i modelli dotati di ago acceleratore. Questa funzione consente di impostare la velocità di uscita del comando principale dell'ago acceleratore utilizzando un metodo a curva multipunto.

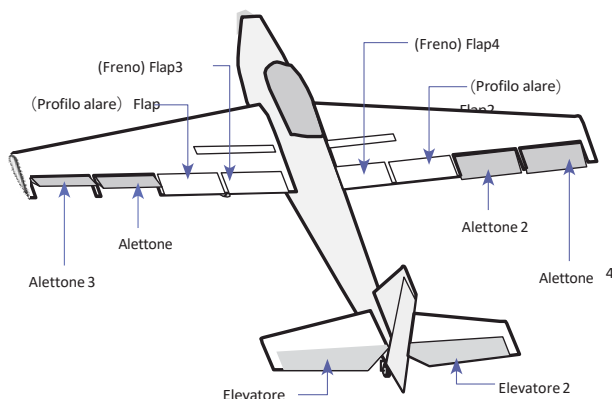
Ad esempio, se è necessario collegare un acceleratore a un ago, è possibile assegnare l'ago dell'acceleratore controllato dalla leva dell'acceleratore e ottenere il controllo dell'ago tramite la leva dell'acceleratore regolando la curva.

I passaggi di configurazione per l'ago dell'acceleratore sono simili a quelli per la curva dell'acceleratore. Fare riferimento alle impostazioni relative alla curva dell'acceleratore.

8.12 Alettone

Questa sezione illustra le impostazioni dell'alettone e della sua funzione di mix. Le impostazioni dei parametri per questa funzione si applicano alla condizione corrente. Per configurare le impostazioni per una condizione diversa, è necessario passare a tale condizione prima di apportare le modifiche.

Nota: a causa delle diverse strutture dei modelli, come il numero variabile di alettoni e flap, l'interfaccia della funzione corrispondente può variare. Di solito, gli esempi in questo contesto descrivono fino a quattro alettoni.



8.12.1 Differenziale alettoni

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

Prendiamo come esempio l'impostazione **Basso**.

Configurazione:

1. Toccare la voce corrispondente a **Basso** che si desidera impostare.
2. Clicca su + o - per impostare il valore appropriato. Quindi clicca su "◀" per tornare all'interfaccia precedente.

Per l'impostazione **Alta**, fare riferimento all'impostazione

Bassa.

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

Alto indica l'estremità alta dell'input, ovvero l'estremità alta del controllo.



Funzione indica la voce della funzione.

Nota: "Funzione", "Basso (velocità minima)" e "Alto (velocità massima)" nell'interfaccia delle funzioni Alettone, Flap, Elevatore, Spoiler e Timone hanno significati simili.

8.12.2 Alettone Elevatore

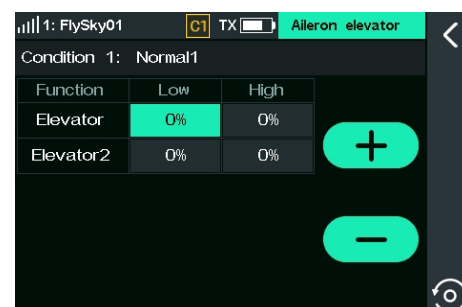
Imposta l'elevatore con la funzione alettone per migliorare le prestazioni di rollio del modello. Solo gli aeromodelli con due code di elevatore supportano questa funzione. È possibile impostare i valori di velocità alta e bassa dei due elevatori per muoversi con la funzione alettone.

Prendiamo come esempio l'impostazione **Bassa**.

Configurazione:

1. Toccare la voce corrispondente a **Basso** che si desidera impostare.
2. Fare clic su + o - per impostare il valore appropriato. Quindi fare clic su "◀" (Torna indietro) per tornare all'interfaccia precedente.

Per l'impostazione di **Alto**, fare riferimento all'impostazione di **Basso**.



Toccare per selezionare la **velocità**.

8.12.3 Alettone Camber Flap

Questa funzione di miscelazione viene utilizzata per impostare il collegamento tra il flap camber e l'alettone, consentendo al flap di funzionare in combinazione con l'alettone e migliorando così le caratteristiche di manovrabilità attorno all'asse longitudinale.

Nota: questa funzione è disponibile solo per i modelli con 2 o 4 flap.

Prendiamo come esempio l'impostazione **Bassa**.

Configurazione:

1. Tocca la voce corrispondente a **Basso** che desideri impostare.
2. Fare clic su + o - per impostare il valore appropriato. Quindi fare clic su "◀" (Torna indietro) per tornare all'interfaccia precedente.

Per l'impostazione di **Alto**, fare riferimento all'impostazione di **Basso**.



Toccare per selezionare la **velocità**.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.12.4 Alettone Freno Flap

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

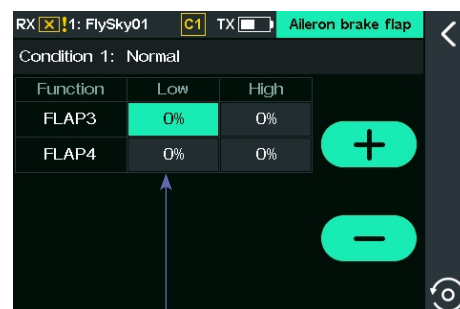
Nota: questa funzione è disponibile solo con 4 alette.

Prendiamo come esempio l'impostazione **Basso**.

Configurazione:

1. Toccare la voce corrispondente a **Basso** che si desidera impostare.
2. Fare clic su + o - per impostare il valore appropriato. Quindi fare clic su "◀" (Torna indietro) per tornare all'interfaccia precedente.

Per l'impostazione **Alta**, fare riferimento all'impostazione **Bassa**.



Toccare per selezionare la velocità.

8.12.5 Alettone a elevatore

Di solito, quando si effettua una virata o un rollio è necessaria una maggiore portanza sugli alettoni. Questa funzione consente di impostare il tasso di compensazione dell'elevatore durante il movimento degli alettoni. Di conseguenza, l'elevatore subirà una compensazione in base al tasso impostato durante il movimento degli alettoni, impedendo così al velivolo di abbassarsi.

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.

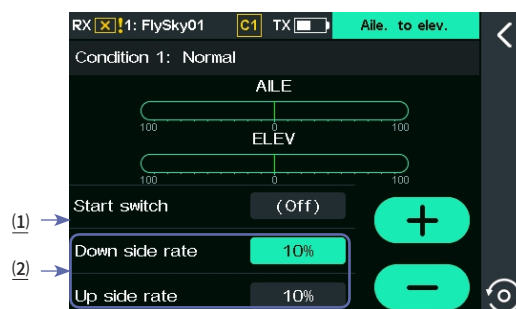
Prendiamo come esempio l'impostazione **Bassa**.

Configurazione:

1. Tocca la voce corrispondente al **valore basso** che desideri impostare.
2. Clicca su + o - per impostare il valore appropriato.
3. Imposta un interruttore per abilitare questa funzione. Tocca la casella accanto a **Interruttore di avvio** per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori e configurare un interruttore da abilitare. Quindi clicca su "◀" per tornare all'interfaccia precedente.

Nota: per le impostazioni dell'interruttore, fare riferimento alle descrizioni nel capitolo 16.

Per l'impostazione di **Alto**, fare riferimento all'impostazione di **Basso**.



(1) Toccare per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori.

(2) Toccare per selezionare il r6te.

8.12.6 Alettone al timone

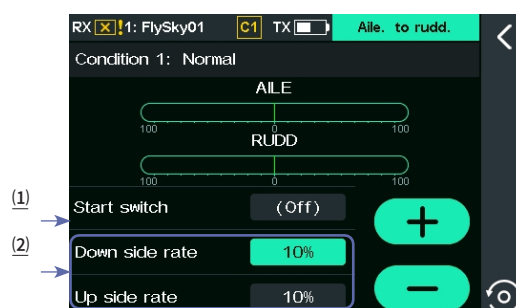
Questa funzione di mixaggio viene utilizzata per impostare il collegamento tra il timone e l'alettone. Questa funzione può essere impostata per ottenere una sterzata e un rollio più coordinati e flessibili attraverso la compensazione del timone durante il movimento dell'alettone.

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

Prendiamo come esempio l'impostazione **Bassa**.

Configurazione:

1. Toccare la voce corrispondente a **Basso** che si desidera impostare.



(2) Tocca per selezionare il tasso.



2. Clicca su + o - per impostare il valore appropriato.
3. Impostare un interruttore per abilitare questa funzione. Toccare la casella accanto a **Interruttore di avvio** per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori e configurare un interruttore da abilitare. Quindi clicca su "⌂" per tornare all'interfaccia precedente.

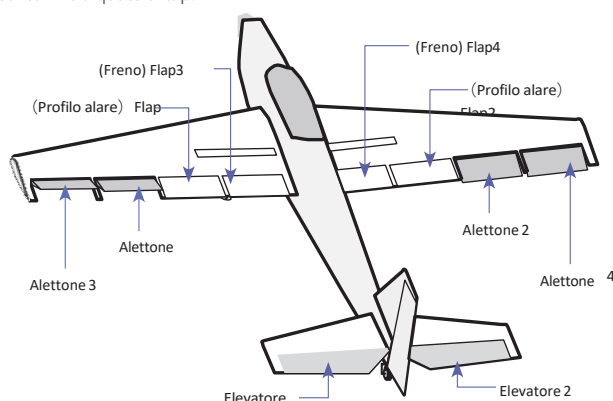
Nota: per le impostazioni dell'interruttore, fare riferimento alle descrizioni nel capitolo 16.

Per l'impostazione di **Alto**, fare riferimento all'impostazione di **Basso**.

8.13 Flap

Questa sezione illustra le impostazioni relative al flap e alla sua funzione di miscelazione. Le impostazioni dei parametri di questa funzione si riferiscono alla 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 flap.



8.13.1 Impostazione flap

Questa funzione viene utilizzata per impostare separatamente le velocità massima e minima e l'offset dei flap. Per un modello con flap multipli, è possibile regolare indipendentemente la corsa verso l'alto e verso il basso e la posizione neutra di ciascun flap.

Il numero di voci relative alla funzione flap nell'interfaccia è correlato all'impostazione Wing (Ala) in Model (Modello), come mostrato nel diagramma con un esempio di 4 flap.

Prendiamo come esempio l'impostazione di **Basso**.

Configurazione:

1. Toccare l'elemento corrispondente a **Basso** che si desidera impostare.
2. Fare clic su + o - per impostare il valore appropriato. Quindi fare clic su "⌂" per tornare all'interfaccia precedente.

Per l'impostazione di **High** e **Offset**, fare riferimento all'impostazione di **Low**.

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



(1) Toccare per selezionare la velocità.

Nota: l'impostazione Offset nell'interfaccia Flap e Airbrake ha un significato simile.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.13.2 Freno al profilo alare

Questa funzione di miscelazione viene utilizzata per impostare i rapporti alto e basso per il flap del freno rispetto al flap dell'ala. Viene utilizzata per regolare in modo indipendente la corsa verso l'alto e verso il basso di più servocomandi dei flap.

Nota: questa funzione è disponibile solo per i modelli con 4 flap.

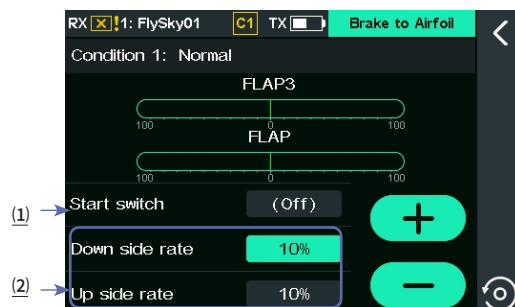
Prendiamo come esempio l'impostazione **Bassa**.

Configurazione:

1. Tocca la voce corrispondente al **valore basso** che desideri impostare.
2. Fare clic su + o - per impostare il valore appropriato.
3. Impostare un interruttore per abilitare questa funzione. Toccare la casella accanto a "Start switch" per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori e configurare un interruttore da abilitare. Quindi fare clic su "Back" per tornare all'interfaccia precedente.

Nota: per le impostazioni dell'interruttore, fare riferimento alle descrizioni nel capitolo 16.

Per l'impostazione di **Alto**, fare riferimento all'impostazione di **Basso**.



(1) Toccare per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori.

(2) Tocca per selezionare la rotta.

8.13.3 Profilo alare all'elevatore

Questa funzione di miscelazione viene utilizzata per stabilire il collegamento tra il flap alare e l'elevatore. Consente di impostare una compensazione dell'elevatore per impedire che l'aeromodello si immerga quando il flap alare viene utilizzato per la decelerazione.

Nota: per i modelli con coda normale/coda a V/alettoni (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 all'elevatore.

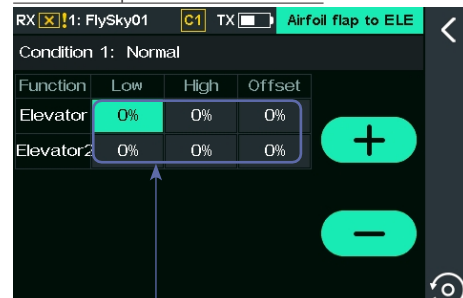
Prendiamo come esempio l'impostazione **Basso**.

Configurazione:

1. Tocca la voce corrispondente a **Basso** che desideri impostare.
2. Fare clic su + o - per impostare il valore appropriato. Quindi fare clic su "Back" (Torna indietro) per tornare all'interfaccia precedente.

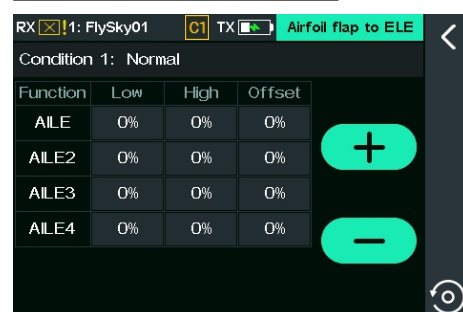
Per l'impostazione di **Alto**, fare riferimento all'impostazione di **Basso**.

L'interfaccia è per il modello con elevatori.



Toccare la voce relativa alla velocità di uscita per ciascun elevatore collegato ai flap alari.

L'interfaccia è per il modello senza elevatori.



8.13.4 Flap freno all'elevatore

Questa funzione di miscelazione viene utilizzata per impostare il collegamento tra il flap freno e l'elevatore. È possibile impostare un trim compensativo per l'elevatore per impedire all'aeromodello di immergersi utilizzando il flap freno per la decelerazione.

Nota: questa funzione è disponibile solo per i modelli con 4 flap.

Prendiamo come esempio l'impostazione **Basso**.

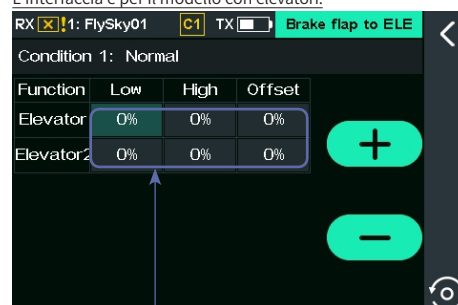
Configurazione:

1. Toccare la voce corrispondente a **Basso** che si desidera impostare.
2. Fare clic su + o - per impostare il valore appropriato. Quindi fare clic su "↩" per tornare all'interfaccia precedente.

Per l'impostazione di **High** e **Offset**, fare riferimento all'impostazione di

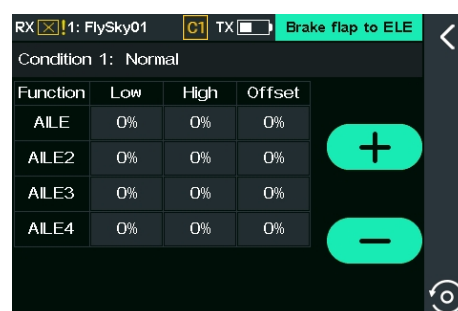
Basso.

L'interfaccia è per il modello con elevatori.



Toccare la voce relativa alla velocità di uscita per ciascun elevatore collegato ai flap frenanti.

L'interfaccia è per il modello senza elevatori.



Toccare la voce relativa alla velocità di uscita per ciascun alettone collegato ai flap frenanti.

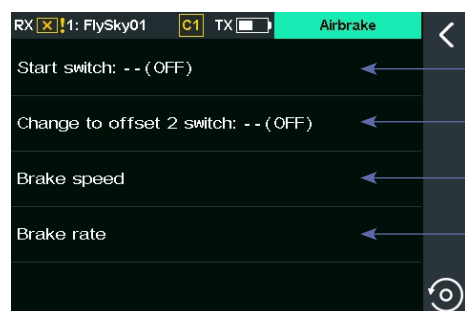
8.14 Freno aerodinamico

Quando il modello è pronto per la discesa o l'atterraggio, è possibile utilizzare la funzione del freno aerodinamico per aiutare a decelerare. 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 gli interruttori.

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 velocità di frenata impostando un interruttore a tre posizioni con due posizioni corrispondenti rispettivamente all'offset 1 e all'offset 2.



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

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

Toccare per accedere all'interfaccia di impostazione della velocità Brake. Toccare per accedere all'interfaccia di impostazione della Brake rate.

Nota: per le impostazioni dell'interruttore, fare riferimento alle descrizioni nel capitolo 16.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.14.1 Velocità di frenata

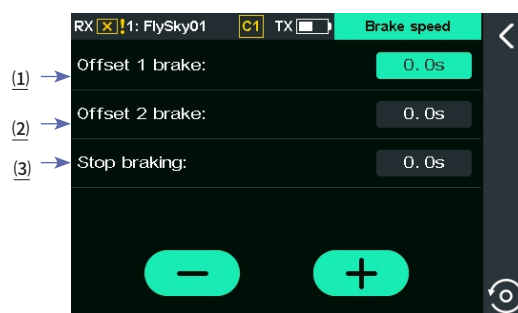
Impostare i parametri relativi alla funzione della velocità di frenata. È possibile impostare il tempo necessario per completare l'azione quando il freno è attivato e disattivato. Maggiore è il tempo, minore è la velocità.

Prendiamo come esempio l'impostazione di **Offset 1 brake**.

Configurazione:

1. Toccare **Offset 1 brake**.
2. Fare clic su + o - per impostare il valore appropriato. Quindi fare clic su "↩" per tornare all'interfaccia precedente.

Per l'impostazione di **Offset 2 brake** e **Stop braking**, fare riferimento all'impostazione di **Offset 1 brake**.



(1) Toccare per selezionare **Offset 1 brake**.

(2) Toccare per selezionare **Offset 2 brake**.

(3) Toccare per selezionare **Stop braking**.

8.14.2 Velocità di frenata

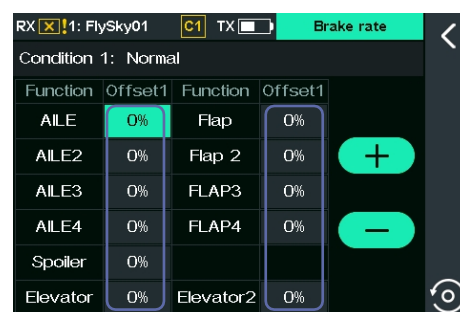
Imposta gli offset di **AILE**, **Flap**, **Spoiler** ed **Elevator** per la condizione attuale. Per impostare un'altra condizione, è necessario prima cambiare la condizione.

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

Configurazione:

1. Tocca la casella di funzione corrispondente a **AILE**.
2. Fare clic su + o - per impostare il valore appropriato. Quindi fare clic su "↩" per tornare all'interfaccia precedente.

Per l'impostazione del valore di offset di altre funzioni, fare riferimento alla descrizione sopra riportata.



Toccare per selezionare **Offset** per la funzione corrispondente.

8.15 Spoiler

Lo spoiler, chiamato anche flap di decelerazione, consente di ottenere una frenata rapida aumentando la pressione dell'aeromobile sul suolo durante la discesa. Allo stesso tempo, l'uso dello spoiler in volo può anche 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 della 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, vengono descritti fino a quattro alettoni come esempio.
2. Se si tratta di un velivolo di tipo alare volante, l'elemento di impostazione dell'elevazione è l'alettone; in alternativa, utilizzare la funzione flap per aggiungere interfacce di impostazione per il velivolo.

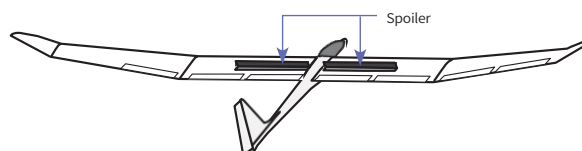


Prendiamo ad esempio l'impostazione **Basso**.

Configurazione:

1. Tocca la voce corrispondente a **Basso** che desideri impostare.
2. Clicca su + o - per impostare il valore appropriato. Quindi clicca su  per tornare all'interfaccia precedente.

Per l'impostazione di **Alto**, fare riferimento all'impostazione di **Basso**.



8.16 Elevatore

Questa sezione illustra le impostazioni dell'elevatore e la sua funzione di miscelazione.

Le impostazioni dei parametri per questa funzione si applicano alla condizione corrente. Per configurare le impostazioni per una condizione diversa, è necessario prima passare a tale condizione.

Note:

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

8.16.1 Collegamento elevatore

Questa funzione di miscelazione viene utilizzata per regolare separatamente le velocità di salita e discesa degli elevatori sinistro e destro.

Prendiamo come esempio l'impostazione **Basso**.

Configurazione:

1. Toccare la casella di funzione corrispondente a **Basso** che si desidera impostare.
2. Clicca su + o - per impostare il valore appropriato. Quindi clicca su  per tornare all'interfaccia precedente.

Per l'impostazione di **High**, fare riferimento alla descrizione sopra riportata.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.16.2 Elev Aileron

Questa funzione di miscelazione viene utilizzata per impostare il collegamento tra l'elevatore e l'alettone. Per i modelli con elevatore, l'elevatore deve essere collegato all'alettone per muoversi. omodromicamente, aumentando così la portanza. Per i modelli senza coda, il comando principale ALE2 (alettone 2) può essere utilizzato per collegare l'alettone in modo che si muova in modo omodromico, ottenendo la funzione di salita e discesa.

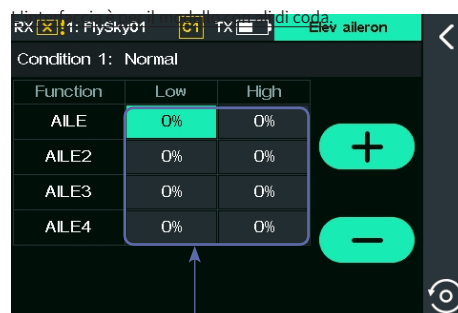
Nota: questa funzione non è disponibile per i modelli con alettone singolo. Per i modelli con alettoni multipli, il numero di funzioni dell'alettone è soggetto al numero effettivo di alettoni.

Prendiamo come esempio l'impostazione **Basso**.

Configurazione:

1. Toccare la casella di funzione corrispondente a **Basso** che si desidera impostare.
2. Cliccare su **+ o -** per impostare il valore appropriato. Quindi cliccare su **↩** per tornare all'interfaccia precedente.

Per l'impostazione **Alta**, fare riferimento all'impostazione **Bassa**.



Toccare per selezionare il rote.



8.16.3 Elev To Airfoil Flap

Questa funzione di miscelazione viene utilizzata per impostare il collegamento tra l'elevatore e il flap alare. Quando questa funzione è abilitata, il comando principale dell'elevatore o dell'ALE2 (alettone 2) del modello influirà proporzionalmente sul flap alare, aumentando così la portanza del modello.

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

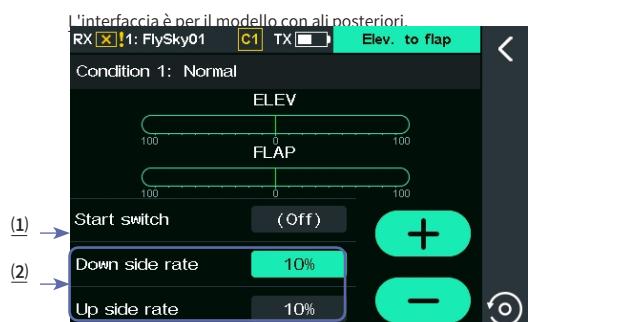
Prendiamo come esempio l'impostazione **Bassa**.

Configurazione:

1. Toccare la casella della funzione corrispondente a **Basso** che si desidera impostare.
2. Cliccare su **+ o -** per impostare il valore appropriato.
3. Impostare un interruttore per abilitare questa funzione. Toccare la casella accanto a **Start switch** per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori e configurare un interruttore da abilitare. Quindi fare clic su **↩** per tornare all'interfaccia precedente.

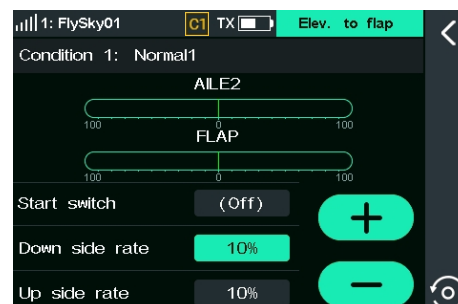
Nota: per le impostazioni dell'interruttore, fare riferimento alle descrizioni nel capitolo 16.

Per l'impostazione **Alta**, fare riferimento all'impostazione **Bassa**.



- (1) Toccare per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori.
(2) Toccare la voce relativa alla velocità di uscita per il flap alare collegato all'elevatore.

L'interfaccia è per il modello senza ali di coda.



8.16.4 Elevatore per flap frenante

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

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

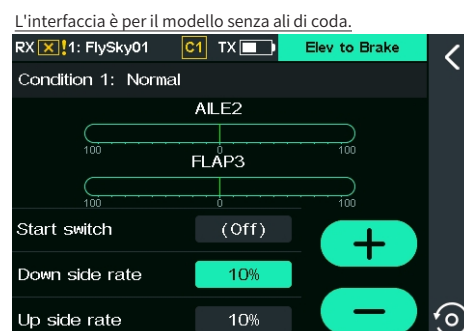
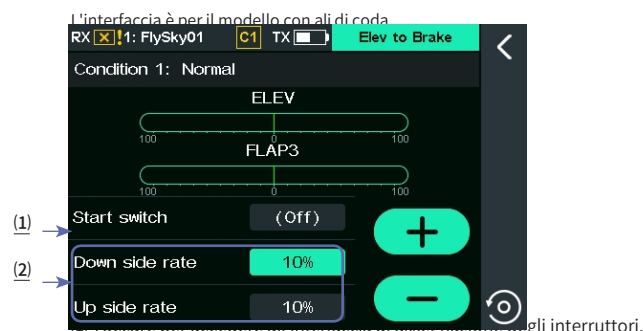
Prendiamo come esempio l'impostazione **Bassa**.

Configurazione:

1. Toccare la casella della funzione corrispondente a **Basso** che si desidera impostare.
2. Cliccare su **+** o **-** per impostare il valore appropriato.
3. Impostare un interruttore per abilitare questa funzione. Toccare la casella accanto a **Interruttore di avvio** per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori e configurare un interruttore da abilitare. Quindi fare clic su **↩** per tornare all'interfaccia precedente.

Nota: per le impostazioni dell'interruttore, fare riferimento alle descrizioni nel capitolo 16.

Per l'impostazione di **Alto**, fare riferimento all'impostazione di **Basso**.



8.17 Timone

Questa sezione illustra le impostazioni del timone e la sua funzione di miscelazione. Le impostazioni dei parametri di questa funzione sono relative alla condizione attuale. Per configurare le impostazioni per una condizione diversa, è necessario prima passare a tale condizione.

Note: a causa delle diverse strutture dei modelli (ad esempio, numero diverso di alettoni e flap), il menu delle funzioni corrispondenti potrebbe essere diverso. Quando il tipo di modello è impostato su tailless, questa funzione non è disponibile.

8.17.1 Collegamento timone

Questa funzione è applicabile al modello con winglet e viene utilizzata per regolare l'angolo del timone delle winglet. Le winglet vengono utilizzate per risolvere il problema del vortice alle estremità alari, riducendo così la resistenza indotta e migliorando l'efficienza. Le winglet sono solitamente montate simmetricamente in verticale su entrambe le estremità alari o estese 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**.

Configurazione:

1. Toccare la casella della funzione corrispondente a **Basso** che si desidera impostare.
2. Fare clic su **+** o **-** per impostare il valore appropriato. Quindi fare clic su **↩** (Applica e torna indietro) per tornare indietro.

Per l'impostazione di **Alto**, fare riferimento alla descrizione sopra riportata.



8.17.2 Rudd To Aileron

Questa funzione di miscelazione 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 con i due lati (Su/Giù) e, nel frattempo, è possibile correggere l'effetto di queste superfici di controllo sulla direzione di volo.

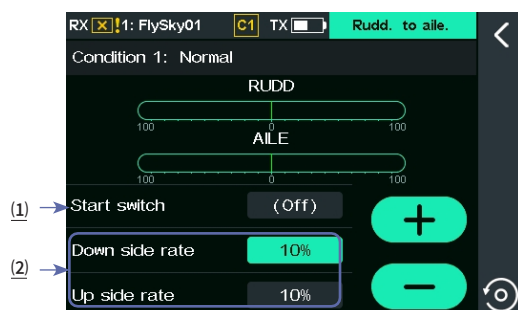
Prendiamo come esempio l'impostazione **Basso**.

Configurazione:

1. Toccare la casella della funzione corrispondente a **Basso** che si desidera impostare.
2. Fare clic su + o - per impostare il valore appropriato.
3. Impostare un interruttore per abilitare questa funzione. Toccare la casella accanto a "Start switch" per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori e configurare un interruttore da abilitare. Quindi fare clic su "↩" per tornare all'interfaccia precedente.

Nota: per le impostazioni dell'interruttore, fare riferimento alle descrizioni nel capitolo 16.

Per l'impostazione di **High**, fare riferimento alla descrizione sopra riportata.



(1) Toccare per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori.

(2) Toccare per selezionare la voce relativa alla velocità di uscita dell'alettone collegato al timone.

8.17.3 Rudd To Elev

Questa funzione di miscelazione 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, correggendo l'offset nella direzione di beccheggio quando il modello di aereo acrobatico sta virando e volando lateralmente. Per gli aerei senza coda, AILE2 (alettone 2) viene utilizzato per sostituire l'elevatore per ottenere la funzione di elevazione.

Prendiamo come esempio l'impostazione **Low**.

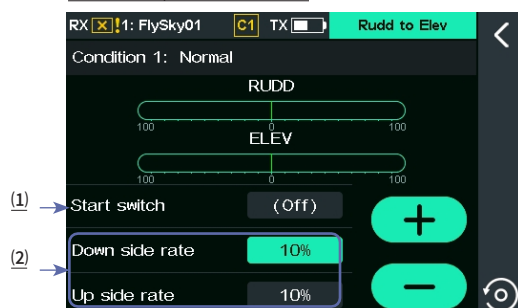
Configurazione:

1. Toccare la casella della funzione corrispondente a **Basso** che si desidera impostare.
2. Toccare + o - per impostare il valore appropriato.
3. Impostare un interruttore per abilitare questa funzione. Toccare la casella accanto a "Start switch" per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori e configurare un interruttore da abilitare. Quindi fare clic su "↩" per tornare all'interfaccia precedente.

Nota: per le impostazioni dell'interruttore, fare riferimento alle descrizioni nel capitolo 16.

Per l'impostazione di **Alto**, fare riferimento alla descrizione sopra riportata.

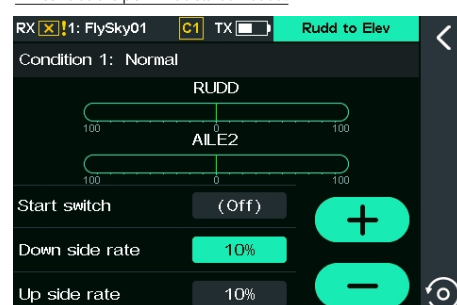
L'interfaccia è per i modelli con coda.



(1) Toccare per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori.

(2) Tocca per selezionare la voce relativa alla velocità di uscita dell'elevatore collegato al timone.

L'interfaccia è per i modelli con coda.



8.18 Butterfly

Questa funzione realizza la decelerazione regolando le velocità degli alettoni, dei flap, degli spoiler e dell'elevatore, ovvero gli alettoni vengono sollevati e i flap abbassati contemporaneamente. Questa funzione è molto efficace quando il modello sta atterrando, ovvero riducendo la velocità del modello, viene fornito un margine di stallo maggiore all'estremità alare, riducendo così il rischio di stallo dell'estremità alare. Inoltre, viene generata una maggiore portanza alla radice dell'ala, consentendo una minore velocità di planata.

Le impostazioni dei parametri di questa funzione sono relative alla condizione attuale. Per configurare le impostazioni per una condizione diversa, è necessario prima passare a tale condizione.

Nota: questa funzione è disponibile per gli aerei multi-flap.

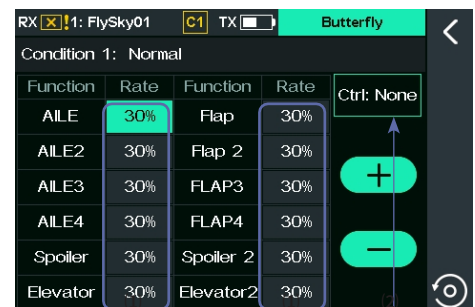
Prendiamo come esempio l'impostazione di AILE.

Configurazione:

1. Toccare la casella della funzione corrispondente a **AILE** che si desidera impostare.
2. Fare clic su **+ o -** per impostare il valore appropriato.
3. Fare clic su **Ctrl:** per accedere all'interfaccia di assegnazione dei comandi e configurare un comando per controllare l'uscita. Quindi fare clic su **Ctrl:** per tornare all'interfaccia precedente.

Nota: per le impostazioni di controllo, fare riferimento alle descrizioni riportate in 7.7 Assegnazione funzioni.

Per l'impostazione di altre funzioni, fare riferimento alla descrizione sopra riportata.



(1) Toccare per selezionare la velocità.

(2) Toccare per accedere all'interfaccia di assegnazione dei comandi.

Nota: il numero di alettoni visualizzati dipende dalle impostazioni della configurazione alare.

8.19 Coda a V

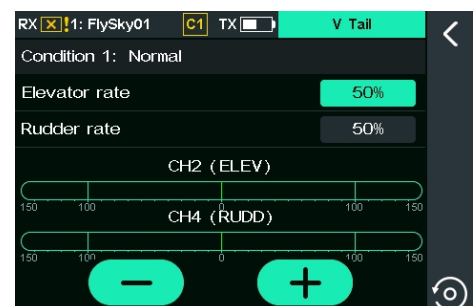
Questa funzione viene utilizzata per regolare la velocità delle 2 pinne di coda a forma di V nella sterzata e nel beccheggio. L'aereo con coda a V esegue i movimenti del timone e dell'elevatore tramite 2 servocomandi. In questo sistema, una delle code implementa la funzione del timone e l'altra esegue la funzione 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 è implementata, 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.

Le impostazioni dei parametri di questa funzione sono relative alla condizione attuale. Per configurare le impostazioni per una condizione diversa, è necessario prima passare a tale condizione.

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

Configurazione:

1. Toccare **V Tail** per accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Toccare **Elevator rate**, quindi fare clic su **+ o -** per impostare un valore appropriato.
3. Toccare **Rudder rate**, quindi fare clic su **+ o -** per impostare un valore appropriato. Fare clic su **Ctrl:** per tornare all'interfaccia precedente.



微信公众号



Bilibili



Website



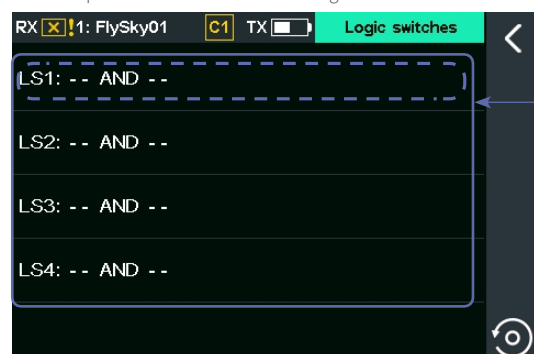
Facebook

8.20 Interruttori logici

Un interruttore logico è un interruttore virtuale composto da 2 a 4 interruttori che si attivano o disattivano in base a una relazione matematica. Il sistema supporta l'impostazione di quattro gruppi di interruttori logici in totale. Esistono tre definizioni logiche tra gli interruttori: **AND**, **OR** e **XOR**.

Se esiste una relazione logica matematica tra determinati controlli degli interruttori e gli altri due controlli 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.

Nota: l'impostazione di un interruttore logico è considerata corretta solo quando viene selezionata in combinazione con diversi altri interruttori distinti oltre a sé stessa.



Tocca qui per accedere all'interfaccia Impostazioni interruttore logico.



Clicca per passare da Solo a Logico. Solo indica che gli interruttori secondari che compongono l'interruttore logico consistono in un unico interruttore fisico ciascuno. Logico indica che uno degli interruttori secondari che compongono l'interruttore logico consiste in due interruttori fisici.

Tocca qui per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori.

Toccare qui ripetutamente a selezionare tra AND, OR o XOR. AND: dove l'interruttore logico è attivato solo quando entrambi gli interruttori fisici sono aperti; se uno o entrambi gli interruttori fisici sono chiusi, l'interruttore logico è disattivato. OR: dove l'interruttore logico è attivato se almeno uno dei due set di interruttori fisici è aperto o entrambi sono aperti; se entrambi i set di interruttori fisici sono chiusi, l'interruttore logico è disattivato.

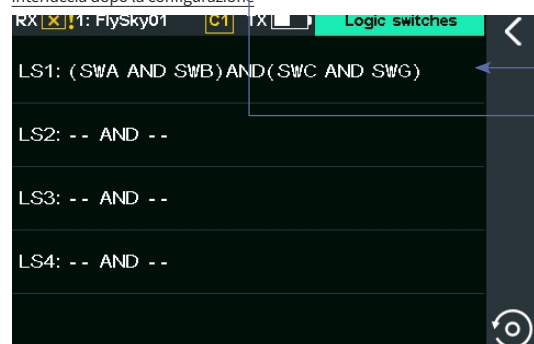
XOR: dove l'interruttore logico viene attivato quando una serie di interruttori fisici è chiusa e l'altra è aperta; se entrambe le serie di interruttori fisici sono chiuse o aperte contemporaneamente, l'interruttore logico viene disattivato.

Per ulteriori informazioni sulla definizione logica e sullo stato, consultare la tabella seguente.

Interruttore		Interruttore logico		
Interruttore 1	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

Visualizza lo stato di LS1 dopo l'operazione logica.

Interfaccia dopo la configurazione



Toccare qui per accedere all'interfaccia Impostazioni interruttore logico.



Procedura di configurazione per l'interruttore logico composto da due interruttori fisici:

1. Accedere all'interfaccia di configurazione.
 - Selezionare un interruttore logico per accedere alla relativa interfaccia di configurazione.
2. Configurare il sub-interruttore sinistro.
 - Sul lato sinistro dell'interfaccia di configurazione, tocca -- (Off) per accedere alle impostazioni dell'interruttore. Tocca l'interruttore dell'interfaccia (o attiva/disattiva il comando fisico corrispondente), quindi imposta lo stato desiderato dell'interruttore. Fai clic su "X" per tornare indietro.
3. Configurare il sottointerruttore destro.
 - Ripeti il passaggio 2 per completare la configurazione dell'interruttore secondario destro.
4. Selezionare l'operazione logica.
 - Toccare AND, OR o XOR per selezionare la relazione logica desiderata. (Per ulteriori dettagli sulle operazioni logiche, consultare la tabella precedente).
5. Attivare gli interruttori fisici e osservare la visualizzazione dello stato dell'interfaccia per verificare che la configurazione soddisfi i requisiti.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Di seguito sono riportati i passaggi per configurare uno switch logico composto da uno switch fisico e uno switch logico (o due switch logici):

1. Accedere all'interfaccia di configurazione.
 - Selezionare uno switch logico per accedere alla sua interfaccia di configurazione.
2. Configurare il sottointerruttore sinistro (fisico o logico).
 - Se si tratta di uno switch fisico: Toccare --(Off) a sinistra per accedere all'interfaccia di configurazione dello switch. Toccare l'interfaccia dello switch (o azionare il comando fisico corrispondente), quindi impostare lo stato dello switch corrispondente. Fare clic su "X" per tornare indietro.
 - Se si tratta di uno switch logico: fare clic su Solo a sinistra per passare a Logica. Fare clic su [--(Off)] rispettivamente per accedere all'interfaccia di configurazione dello switch e completare le impostazioni.
3. Configurare il sottointerruttore destro (fisico o logico).
 - Ripeti il passaggio 2 per completare la configurazione del sub-switch destro.
4. Selezionare l'operazione logica.
 - Toccare AND, OR o XOR per selezionare la relazione logica desiderata. (Per i dettagli sulle operazioni logiche, fare riferimento alla tabella precedente).
5. Attivare/disattivare gli interruttori fisici e osservare la visualizzazione dello stato dell'interfaccia per verificare che la configurazione soddisfi i requisiti.



Stato di LS1 dopo l'operazione logica



8.21 Atteggiamento

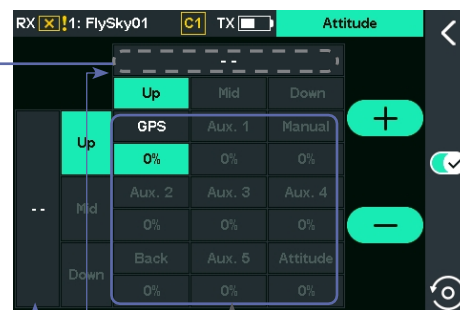
Questa funzione consente di impostare fino a 9 valori di uscita per i canali assegnati alle funzioni di assetto. Il valore di uscita del canale può essere commutato tramite il selettore combinato impostato.

Configurazione:

1. Toccare **Attitudine** per accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Toccare la casella funzione con "--" per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori.
 - Tocca l'interruttore che desideri impostare. Fai clic su "☒" per tornare all'interfaccia precedente. Una volta assegnati questi due interruttori, la funzione e il suo valore di uscita saranno controllati dall'interruttore combinato.
3. Modifica i nomi delle impostazioni predefinite toccando la casella funzione verde scuro che desideri modificare. Apparirà un menu a comparsa; puoi toccare il carattere appropriato, quindi premere **Invio** per completare.
4. Clicca su + o - per impostare il valore appropriato. Usa il selettore combinato per cambiare funzione. Clicca su "☒" per tornare all'interfaccia precedente.

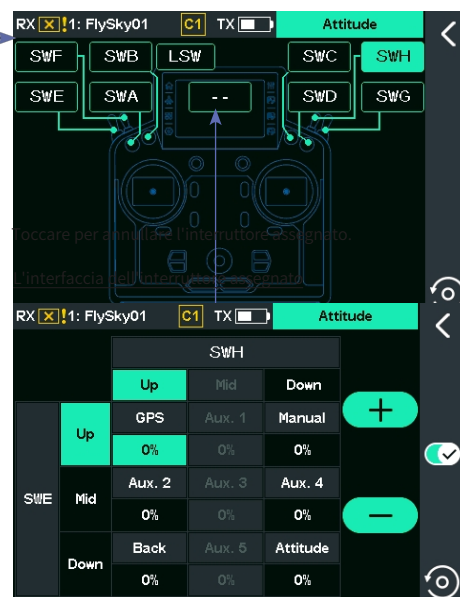
Note:

1. Il valore della velocità indica l'uscita in percentuale di un canale.
2. Il selettore combinato deve essere impostato prima di poter selezionare altre funzioni di velocità. Una volta completata l'impostazione, è possibile commutare 9 valori di uscita tramite questo selettore combinato.
3. Questa funzione non è disponibile per il modello glider.



- (1) / (2) Tocca per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori. "--" indica che l'interruttore non è assegnato.
- (3) Tocca l'area per impostare i nomi di uscita dei nove canali.

Interfaccia di assegnazione degli interruttori



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

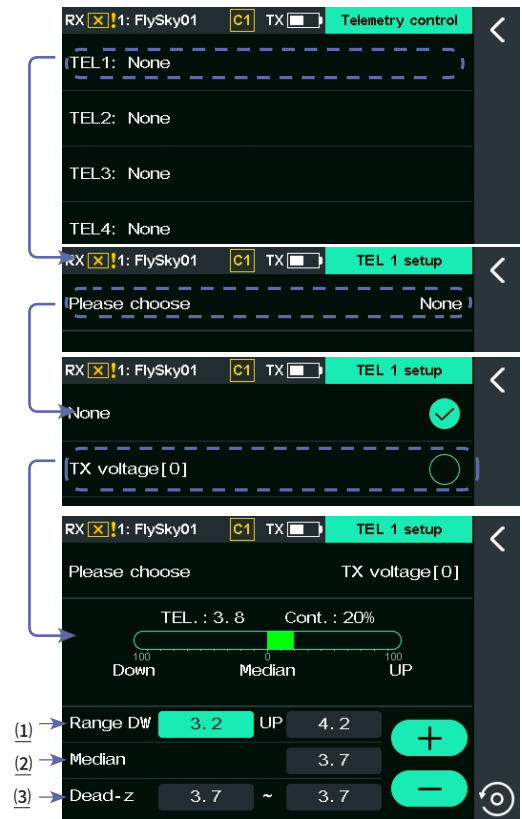
8.22 Controllo telemetrico

Questa funzione può convertire i dati di trasferimento in valori di variabili di controllo. È possibile scegliere 4 valori di ritorno da convertire in "TEL1" - "TEL4" e quindi assegnarli come controlli in **Assegnazione funzione**, **Assegnazione interruttore**, **Mix** e altre funzioni. Ad esempio, è possibile utilizzare un sensore di temperatura per attivare un dissipatore di calore per il raffreddamento.

Configurazione:

1. Tocca **Controllo telemetria**.
2. Toccare il TEL che si desidera impostare per accedere all'interfaccia di impostazione.
3. Seleziona un sensore appropriato, quindi fai clic su "⌂" (Torna all'impostazione dei parametri) per tornare all'interfaccia di impostazione dei parametri.
4. Tocca il parametro, quindi clicca su + o - per impostare un valore appropriato. Clicca su "⌂" per tornare indietro.

Nota: TEL1~TEL4 possono essere assegnati come controlli in **Func Assign**, **Program Mixes** o qualsiasi altra interfaccia in cui sia richiesta l'assegnazione degli interruttori, consentendo il controllo del feedback.



(1) SU: i dati del sensore impostati qui saranno convertiti in un valore di controllo pari a -100%; SU: i dati del sensore impostati qui saranno convertiti in un valore di controllo pari al 100%.

Dopo aver impostato i dati: valore **Down** a valore **UP** corrispondente all'intervallo di valori di controllo da -100% (min.) a 100% (max.)

(2) **Neutro**: in base ai valori finali impostati per UP e Down, il valore neutro viene generato automaticamente, con il corrispondente valore di controllo dell'uscita pari allo 0% (valore neutro).

Se l'area di controllo corrispondente ai dati richiesti non è simmetrica, questo valore può essere regolato per impostare il valore neutro desiderato. L'intervallo di impostazione sarà limitato ai valori UP e Down.

(3) Il valore neutro predefinito non ha zona morta. Questa voce può essere impostata se si desidera un intervallo ridotto di valori che oscillano attorno al valore neutro (cioè non influirà sul valore di controllo). All'interno di questo intervallo, il valore di controllo dell'uscita è sempre 0% (valore neutro). L'accesso all'impostazione della zona morta è limitato a entrambi i lati del neutro e al centro dei valori estremi UP e Down.

Esempio di applicazione:

Utilizzare i dati del sensore di temperatura per abilitare il dissipatore di calore tramite la funzione di telemetria. Quando la temperatura supera i 30 °C, il dissipatore di calore viene abilitato.

Il processo di preparazione è il seguente: Installare il sensore di temperatura e collegarlo al ricevitore > Installare il servo

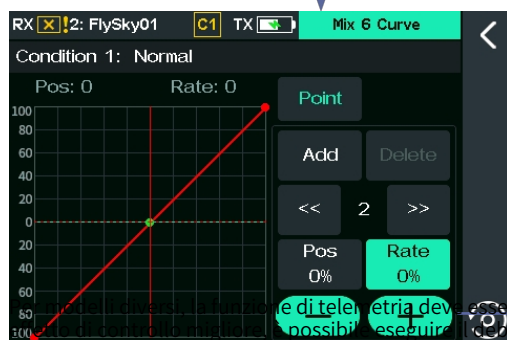
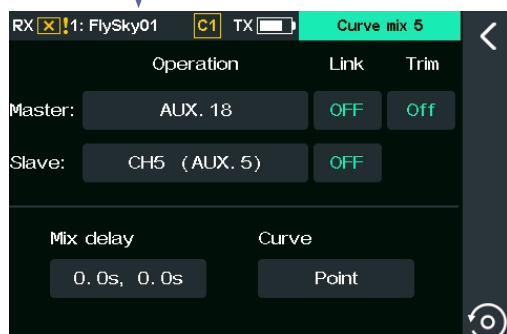


per il controllo del dissipatore di calore e collegarlo al ricevitore > Il trasmettitore e il ricevitore sono collegati in modo bidirezionale. Sul lato trasmettitore, è necessario utilizzare la funzione di miscelazione dei programmi per ottenere questo risultato. I passaggi sono i seguenti:

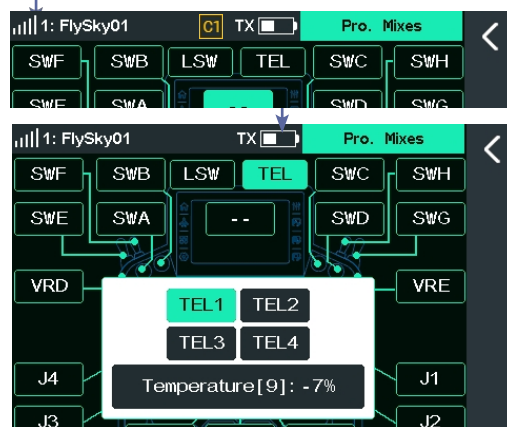
1. Accedere all'interfaccia **Progr6m Mixes** e completare le seguenti impostazioni.
 - Selezionare un canale ausiliario come Master, ad esempio il canale ausiliario 18.
 - Impostare il canale servo che controlla il dissipatore di calore su Slave, ad esempio il canale ausiliario 5.
 - Fare clic su **Mix r6te**. Selezionare il tipo di linea e selezionare il punto nella posizione centrale, quindi impostare la sua percentuale sul valore appropriato, ad esempio 100%.
 - Assegnare TEL1 come interruttore per controllare la miscelazione.
2. Accedere all'interfaccia **Telemetry Control**.
 - Impostare TEL1 sul sensore di temperatura e impostare il valore naturale su 30.

Quando la temperatura supera i 30 °C, l'interruttore TEL1 si attiva e Mix 5 viene attivato.
Quando la temperatura è inferiore a 30 °C, l'interruttore si disattiva, il funzionamento cessa e il canale interrompe l'emissione.

Interfaccia di impostazione di Mix



Interfaccia di impostazione del controllo telemetrico



Per ottenere un controllo specifico, è necessario impostare la temperatura di attivazione e di disattivazione. Per ottenere un controllo specifico, è necessario impostare la temperatura di attivazione e di disattivazione. Per ottenere un controllo specifico, è necessario impostare la temperatura di attivazione e di disattivazione.



微信公众号



Bilibili



Website

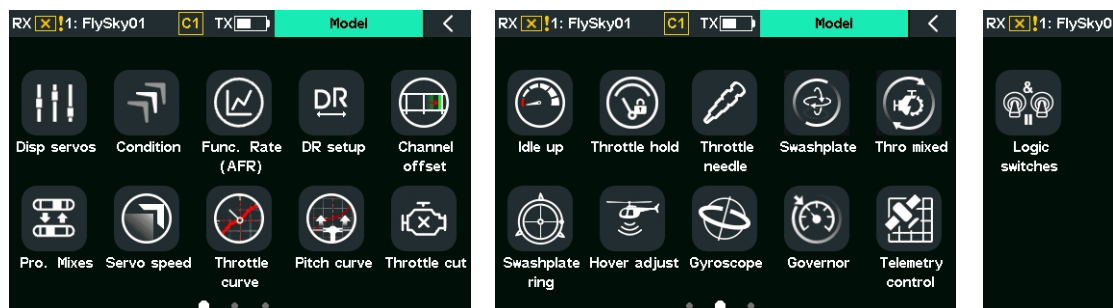


Facebook

9. Impostazione delle funzioni esclusive dell'elicottero

Questo capitolo illustra le impostazioni delle funzioni dell'elicottero principalmente nelle condizioni predefinite. Dopo aver impostato i parametri relativi al modello tramite  (Base) > **Modelli**, è possibile accedere a **Modello** per impostare le funzioni relative al modello tramite  (Modello).

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



9.1 Visualizzazione servocomandi

Per questa funzione, fare riferimento al punto **7.1 Visualizzazione servocomandi**.

9.2 Condizione

Per questa funzione, fare riferimento al **punto 8.2 Condizione**.

9.3 Frequenza funzione (AFR)

Per questa funzione, fare riferimento alla sezione **8.3 Func. Rate (AFR)**.

9.4 Configurazione DR

Per questa funzione, fare riferimento alla **sezione 8.4 Impostazione DR**.

9.5 Offset canale

Per questa funzione, fare riferimento alla sezione **8.5 Offset canale**.

9.6 Mix professionali

Per questa funzione, fare riferimento alla sezione **8.6 Mix professionali**.

9.7 Velocità servo

Per questa funzione, fare riferimento alla sezione **8.7 Velocità servo**.



9.8 Curva acceleratore

Per questa funzione, consultare il punto **8.8 Curva dell'acceleratore**.

9.9 PitchCurva

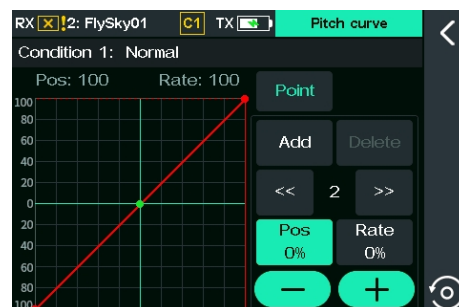
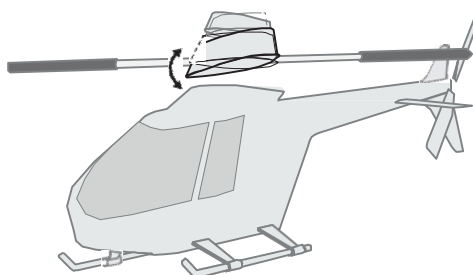
Nota: questa funzione è stata aggiornata nella versione 2.2.18.

Nelle condizioni attuali, regolare la curva di movimento del pitch 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).

Configurazione:

Nota: per configurare le impostazioni relative alle curve di beccheggio, vedere:

8.6.3 Impostazione del rapporto di mix".



9.10 Taglio dell'acceleratore

Per questa funzione, fare riferimento alla **sezione 8.9 Taglio dell'acceleratore**.

9.11 Aumento del minimo

Per questa funzione, consultare la sezione **8.10 Aumento del minimo**.

9.12 Blocco acceleratore

Il blocco rapido del valore di uscita del canale dell'acceleratore su un valore preimpostato tramite un unico interruttore può essere utile negli atterraggi in rotazione o fungere da interruttore di blocco dell'acceleratore per fissare la posizione dell'acceleratore in un punto sicuro durante la messa in servizio. Questa funzione non è valida quando l'interruttore di interruzione dell'acceleratore 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 (Fine, 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 di blocco.

Configurazione:

1. Toccare **Blocco acceleratore** per accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Cliccare su + o - per impostare un valore appropriato.
3. Fare clic su "ⓘ" per impostare l'interruttore per abilitare/disabilitare la funzione.

Nota: per le impostazioni dell'interruttore, fare riferimento alle descrizioni nel capitolo 16.



(2) "Acceleratore normale!" indica che la funzione di mantenimento dell'acceleratore è disattivata e che lo stato dell'acceleratore è normale. Se la funzione di mantenimento dell'acceleratore è attivata, il messaggio cambia in "Acceleratore mantenuto" in rosso.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

9.13 Ago dell'acceleratore

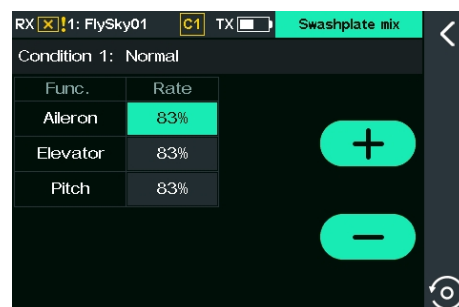
Per questa funzione, fare riferimento alla **sezione 8.11 Ago dell'acceleratore**.

9.14 Piastra oscillante

Nelle condizioni attuali, corrispondere gli alettoni, l'elevazione e il passo dell'elicottero alle miscele dei servocomandi per ottenere il miglior effetto di volo.

Configurazione:

1. Tocca **Sw6shpl6te** per accedere all'interfaccia delle impostazioni.
2. Tocca l'elemento che desideri impostare.
3. Clicca su **+** o **-** per impostare il valore appropriato. Clicca su **↩** per tornare all'interfaccia precedente.

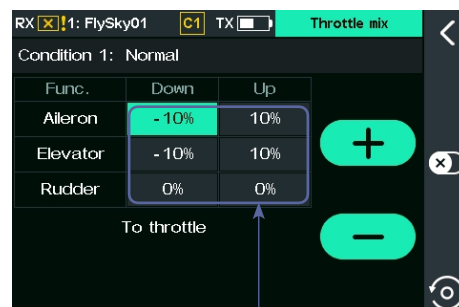


9.15 Thro Mixed

Nelle condizioni attuali, imposta gli alettoni, l'elevazione e il timone dell'elicottero sul tasso di miscelazione 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. L'impostazione predefinita per questa funzione è disabilitata. Per configurare altre condizioni, passa prima alla condizione desiderata prima di effettuare le regolazioni.

Configurazione:

1. Toccare **Thro mixed** per accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Tocca l'elemento che desideri impostare.
3. Clicca su **+** o **-** per impostare il valore appropriato. Clicca su **↩** per tornare all'interfaccia precedente.



Tocca la voce relativa alla velocità di uscita per l'acceleratore collegato all'alettone, all'elevatore o al timone.

9.16 Anello del piatto ciclico

Limita l'angolo di movimento del piatto ciclico. Modifica il passo ciclico dell'elicottero regolando l'intervallo di corsa degli alettoni e dei canali di elevazione per controllare i movimenti dell'elicottero in tutte le direzioni (avanti, indietro, sinistra e destra). Se l'intervallo di corsa degli alettoni dell'elevazione cambia troppo e l'angolo del piatto ciclico dell'elicottero supera il limite della struttura meccanica, l'elicottero potrebbe subire danni gravi. Pertanto, questa funzione può proteggere la struttura meccanica dell'elicottero.

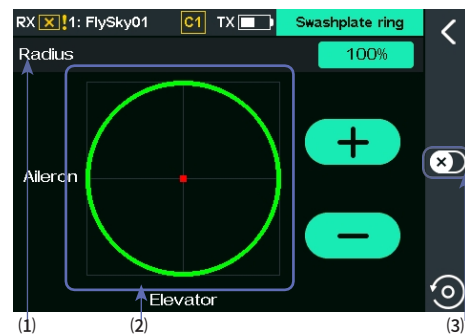
Si tratta di una funzione avanzata relativa al piatto ciclico. Se si protegge la struttura meccanica limitando i movimenti dell'alettone e dell'elevatore tramite la corsa massima, i movimenti del piatto ciclico saranno notevolmente limitati. Tuttavia, questa funzione consente agli utenti di ottenere un maggiore spazio operativo garantendo al contempo le prestazioni della funzione.



Configurazione:

1. Toccare l'**anello Swashplate** per accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Cliccare su **+ o -** per impostare il valore appropriato.
3. Cliccare su "👁️" per abilitare la funzione. Cliccare su "⏮️" per tornare all'interfaccia precedente.

Nota: il cerchio verde rappresenta l'intervallo massimo del piatto ciclico. La lunghezza della linea indica l'angolo del piatto ciclico corrente. Quando l'angolo del piatto ciclico supera il raggio, verrà limitato al valore del raggio.



(1) Visualizzare l'angolo di movimento dell'anello del disco inclinabile in forma numerica.

(2) Visualizza l'angolo di movimento dell'anello del disco inclinabile in forma grafica.

(3) Toccare ripetutamente per attivare o disattivare la funzione.

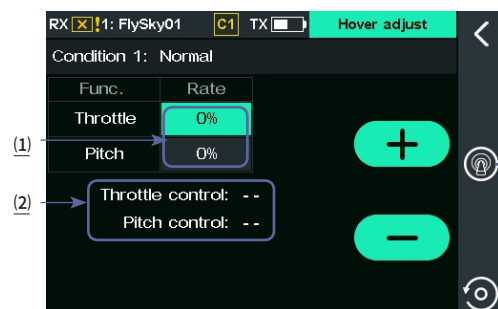
9.17 Regolazione hover

Nelle condizioni attuali, per consentire all'elicottero di librarsi facilmente, è necessario regolare i valori di **accelerazione** e **inclinazione**. Per impostare un'altra condizione, è necessario prima passare a quella condizione.

Configurazione:

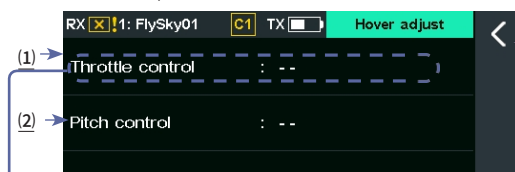
1. Tocca **Hover adjust** per accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Tocca la funzione che desideri impostare.
3. Clicca su **+ o -** per impostare il valore appropriato.
4. Clicca su "👁️" per accedere e clicca su "Throttle control" per accedere all'interfaccia di assegnazione dei comandi. Successivamente, clicca su una manopola che desideri impostare per il comando dell'acceleratore o ruota la manopola fisica sul trasmettitore. Quindi clicca su "⏮️" per tornare all'interfaccia precedente.
5. Toccare "Pitch control" per accedere all'interfaccia di assegnazione dei comandi. Fare clic su una manopola che si desidera impostare per il controllo dell'acceleratore o ruotare la manopola fisica sul trasmettitore.

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



(1) Toccare per selezionare la voce relativa alla velocità dell'acceleratore o del passo.

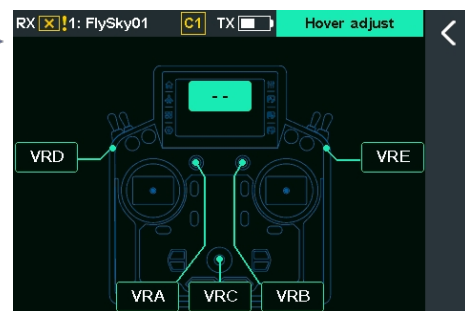
(2) "--" indica che il controllo non è assegnato. Dopo l'assegnazione del controllo, il nome del controllo viene visualizzato qui.



(1) Toccare per accedere all'interfaccia che consente di assegnare un comando per l'acceleratore.

(2) Toccare per accedere all'interfaccia che consente di assegnare un comando per il Pitch.

L'interfaccia di assegnazione degli interruttori



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

9.18 Giroscopio

Impostare il valore di uscita del canale giroscopio.

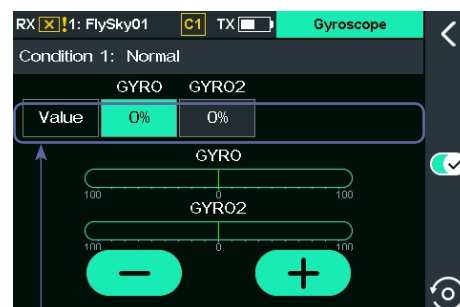
Il sistema dispone di due funzioni giroscopio preimpostate (è possibile impostare il numero di giroscopi in **88** (Base) > Modello > Opzionale. In questa interfaccia è possibile regolare la sensibilità di uscita del canale giroscopio.

Le impostazioni dei parametri di questa funzione sono relative alla condizione attuale. Per configurare le impostazioni per una condizione diversa, è necessario prima passare a tale condizione.

Configurazione:

1. Toccare **Giroscopio** per accedere.
2. Tocca la casella corrispondente a GYRO, quindi utilizza + o - per modificare il valore di sensibilità del **giroscopio**.
3. Clicca su "🏠" per abilitare la funzione. Clicca su "⏮" per tornare all'interfaccia precedente.

Nota: per le impostazioni dell'interruttore, fare riferimento alle descrizioni nel capitolo 16.



Il valore di sensibilità del giroscopio viene visualizzato in forma numerica.

9.19 Governatore

Imposta il valore di uscita del canale **del regolatore** per regolare il numero di giri al minuto dell'elica dell'elicottero e renderne più stabile il volo. L'impostazione dei parametri della funzione è valida per la condizione attuale. Le impostazioni dei parametri di questa funzione sono valide per la condizione attuale. Per configurare le impostazioni per una condizione diversa, è necessario prima passare a tale condizione.

Configurazione:

1. Toccare **Regolatore** per accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Fare clic su + o - per impostare il valore appropriato. Fare clic su "🏠" per tornare all'interfaccia precedente.



9.20 Interruttori logici

Per questa funzione, fare riferimento alla sezione **8.20 Interruttori logici**.

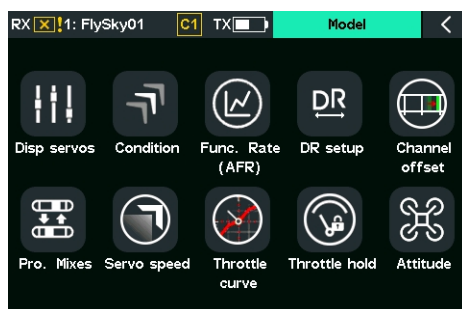
9.21 Controllo telemetrico

Per questa funzione, fare riferimento alla **sezione 8.22 Controllo telemetrico**.



10. 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  (Base) > **Modelli**, è possibile accedere a **Modello** per impostare le funzioni relative al modello tramite  (Modello).



10.1 Visualizzazione servocomandi

Per questa funzione, fare riferimento al **punto 7.1 Servocomandi display**.

10.2 Condizione

Per questa funzione, fare riferimento al **punto 8.2 Condizione**.

10.3 Func. Rate (AFR)

Per questa funzione, fare riferimento al **punto 8.3 Func. Rate (AFR)**.

10.4 Configurazione DR

Per questa funzione, consultare il **punto 8.4 Impostazione DR**.

10.5 Offset canale

Per questa funzione, consultare la sezione **8.5 Offset canale**.

10.6 Mix professionali

Per questa funzione, fare riferimento alla sezione **8.6 Mix professionali**.

10.7 Velocità servo

Per questa funzione, fare riferimento alla sezione **8.7 Velocità servo**.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

10.8 Curva dell'acceleratore

Per questa funzione, fare riferimento al **punto 8.8 Curva dell'acceleratore**.

10.9 Blocco acceleratore

Per questa funzione, fare riferimento al punto **9.12 Mantenimento acceleratore**.

10.10 Assetto

Per questa funzione, fare riferimento al punto **8.21 Assetto**.

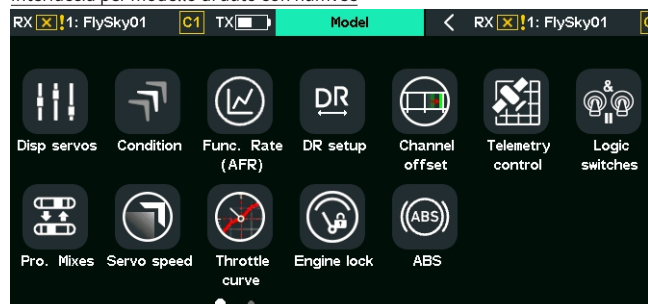


11. Impostazione delle funzioni esclusive dell'auto

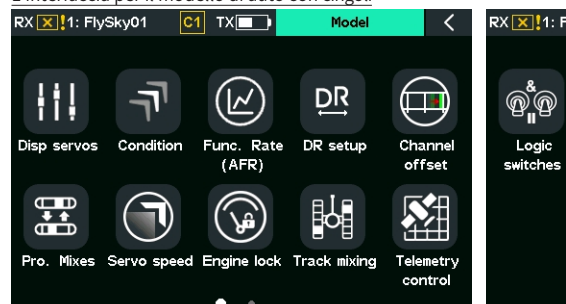
Questo capitolo illustra le impostazioni delle funzioni di C6r principalmente nelle condizioni predefinite. Dopo aver impostato i parametri relativi al modello tramite **Model** (Base) > **Modelli**, è possibile accedere a **Modello** per impostare le funzioni relative al modello tramite

Modello (Modello).

Interfaccia per modello di auto con humvee



L'interfaccia per il modello di auto con cingoli



11.1 Servocomandi display

Per questa funzione, fare riferimento al **punto 7.1 Servocomandi display**.

11.2 Condizione

Per questa funzione, fare riferimento al **punto 8.2 Condizione**.

11.3 Frequenza funzione (AFR)

Per questa funzione, fare riferimento al **punto 8.3 Frequenza di funzionamento (AFR)**.

11.4 Configurazione DR

Per questa funzione, fare riferimento alla sezione **8.4 Impostazione DR**.

11.5 Offset canale

Per questa funzione, consultare il **punto 8.5 Offset canale**.

11.6 Mix professionali

Per questa funzione, fare riferimento alla sezione **8.6 Pro. Mixes**.

11.7 Velocità servo

Per questa funzione, fare riferimento alla sezione **8.7 Velocità servo**.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

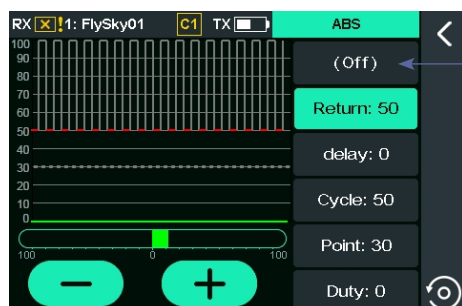
11.8 Curva dell'acceleratore

Per questa funzione, fare riferimento alla sezione **8.8 Curva dell'acceleratore**.

11.9 ABS

Questa funzione può essere utilizzata per impostare la frenata a impulsi, che rilascia periodicamente i freni 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.



Toccare per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori.

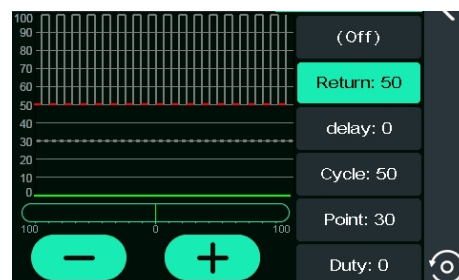
Nota: per le impostazioni dell'interruttore, fare riferimento alle descrizioni nel capitolo 16.

Ritorno

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

Configurazione:

1. Toccare **Ritorno** per accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Fare clic su **+** - per impostare il valore appropriato.
Fare clic su **↶** per tornare all'interfaccia precedente.

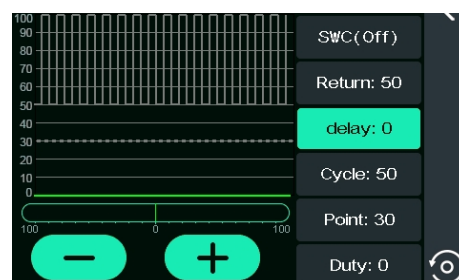


Ritardo

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 lento sarà l'effetto della funzione di freno a impulsi. Quando il valore è impostato su 0%, non c'è ritardo, ovvero la funzione di freno a impulsi ha effetto immediatamente quando viene attivato il freno. Quando il valore è impostato su 100%, il ritardo è di 2 secondi.

Configurazione:

1. Toccare **Ritardo** per accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Clicca su **+** o **-** per impostare il valore appropriato.
Clicca su **↶** per tornare all'interfaccia precedente.



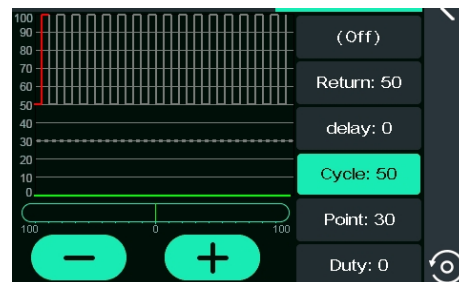
Ciclo

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 di tempo tra gli impulsi.

Il valore 100% indica che l'intervallo è di 0,5 secondi.

Configurazione:

1. Toccare **Ciclo** per accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Fare clic su + o - per impostare il valore appropriato.
Fare clic su "↩" per tornare all'interfaccia precedente.



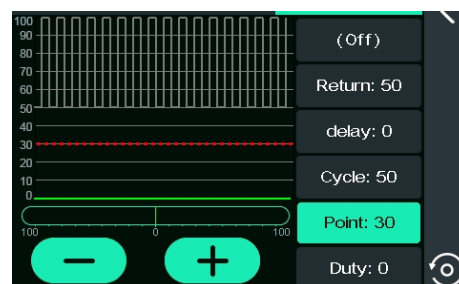
Punto

Viene utilizzato per impostare la posizione iniziale della funzione freno a impulsi. L'intervallo di impostazione è compreso tra il 20% e il 100%. Il valore predefinito è 30%. Più alto è il valore, più vicina è la posizione dello stick che attiva la funzione freno a impulsi alla posizione di frenata completa.

. 0%-100% è l'intera escursione del comando dell'acceleratore fino al fine corsa del freno.

Configurazione:

1. Tocca **Ciclo** per accedere all'interfaccia delle impostazioni.
2. Clicca su + o - per impostare il valore appropriato.
Clicca su "↩" per tornare all'interfaccia precedente.

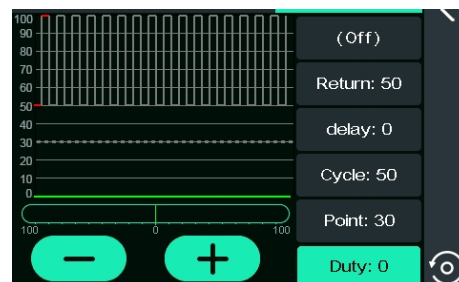


Duty

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".

Configurazione:

1. Toccare **Ciclo** per accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Fare clic su + o - per impostare il valore appropriato.
Fare clic su "↩" per tornare all'interfaccia precedente.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

11.10 Mixaggio 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 di binario.

Configurazione:

1. Toccare **Del6y** per accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Toccare la voce di funzione che si desidera impostare.
3. Fare clic su + o - per impostare un valore appropriato.
4. Toccare "🔍" per abilitare la funzione, quindi fare clic su "🏠" per tornare all'interfaccia precedente.



11.11 Interruttori logici

Per questa funzione, fare riferimento alla sezione **8.20 Interruttori logici**.

11.12 Controllo telemetrico

Per questa funzione, consultare la sezione **8.22 Controllo telemetrico**.

11.13 Blocco motore

Questa funzione consente di impostare un interruttore che, quando attivato, blocca rapidamente l'uscita del canale dell'acceleratore o dei canali di tracciamento sinistro/destro su un valore preimpostato.

Configurazione:

1. Toccare **Blocco motore** per accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Toccare la voce di funzione che si desidera impostare.
3. Cliccare su + o - per impostare un valore appropriato.
4. Tocca la casella funzione accanto a "Lock switch" (Blocca interruttore) per accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori e configurare un interruttore da abilitare. Quindi fai clic su "🏠" (Torna indietro) per tornare all'interfaccia precedente.



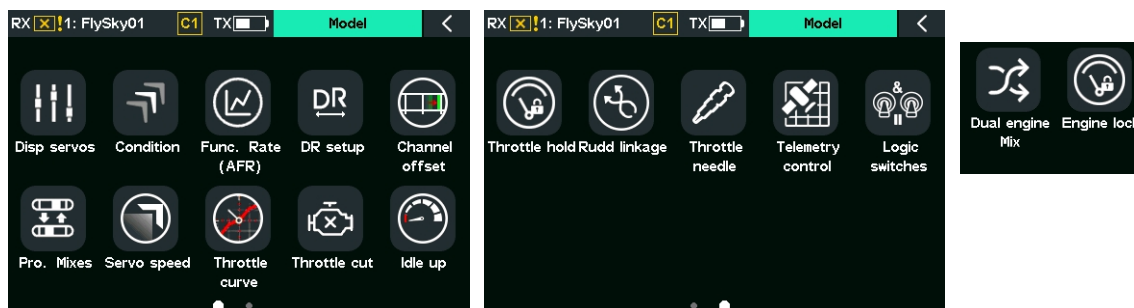
Interfaccia con veicoli cingolati



12. Impostazione delle funzioni esclusive dell'imbarcazione

Questo capitolo introduce le impostazioni delle funzioni di Bo6t principalmente in condizioni predefinite. Dopo aver impostato i parametri relativi al modello tramite **88** (Base) > **Modelli**, è possibile accedere a **Modello** per impostare le funzioni relative al modello tramite

 (Modello).



12.1 Visualizza servocomandi

Per questa funzione, fare riferimento al **punto 7.1 Servocomandi display**.

12.2 Condizione

Per questa funzione, fare riferimento al **punto 8.2 Condizione**.

12.3 Func. Rate (AFR)

Per questa funzione, fare riferimento al **punto 8.3 Func. Rate (AFR)**.

12.4 Configurazione DR

Per questa funzione, consultare il **punto 8.4 Impostazione DR**.

12.5 Offset canale

Per questa funzione, consultare la sezione **8.5 Offset canale**.

12.6 Mix professionali

Per questa funzione, fare riferimento alla sezione **8.6 Mix professionali**.

12.7 Velocità servo

Per questa funzione, fare riferimento alla sezione **8.7 Velocità servo**.

12.8 Curva dell'acceleratore

Per questa funzione, fare riferimento alla sezione **8.8 Curva dell'acceleratore**.

12.9 Interruttori logici

Per questa funzione, fare riferimento alla sezione **8.20 Interruttori logici**.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

12.10 Mix doppio motore

Questa funzione è abilitata quando il modello di nave ha due motori senza timoni. Utilizza una funzione di miscelazione a doppio motore per controllare il movimento della nave in avanti/indietro e a sinistra/destra.

Configurazione:

1. Toccare **Mix doppio motore**.
2. Toccare la voce di funzione che si desidera impostare.
3. Clicca su + o - per impostare un valore appropriato.
4. Tocca "🔒" (Attiva collegamento) per abilitare la funzione, quindi clicca su "🔓" (Disattiva collegamento) per tornare all'interfaccia precedente.

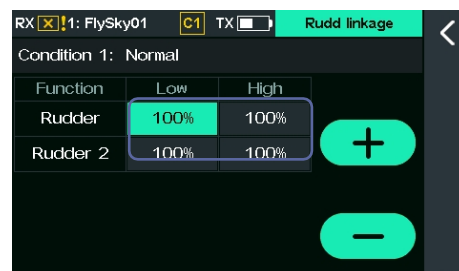


12.11 Collegamento timone

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. Le impostazioni dei parametri di questa funzione sono per la condizione attuale. Per configurare le impostazioni per una condizione diversa, è necessario prima passare a quella condizione.

Configurazione:

1. Toccare **Rudd Linkage**.
2. Toccare la voce di funzione che si desidera impostare.
3. Fare clic su + o - per impostare un valore appropriato.
4. Toccare "🔒" per abilitare la funzione, quindi fare clic su "🔓" per tornare all'interfaccia precedente.



12.12 Controllo telemetrico

Per questa funzione, fare riferimento alla **sezione 8.22 Controllo telemetrico**.

12.13 Blocco acceleratore

Per questa funzione, fare riferimento al punto **9.13 Mantenimento dell'acceleratore**.

12.14 Ago dell'acceleratore

Per questa funzione, fare riferimento al punto **8.11 Ago dell'acceleratore**.

12.15 Curva dell'acceleratore

Per questa funzione, fare riferimento al **punto 8.8 Curva dell'acceleratore**.

12.16 Aumento del minimo

Per questa funzione, fare riferimento al punto **8.10 Aumento del minimo**.



12.17 Blocco motore

Per questa funzione, fare riferimento al punto **11.13 Blocco motore**.

Nota: questa funzione è disponibile solo quando la struttura Drive del modello di imbarcazione è impostata su 2THRO.



微信公众号



Bilibili



Website

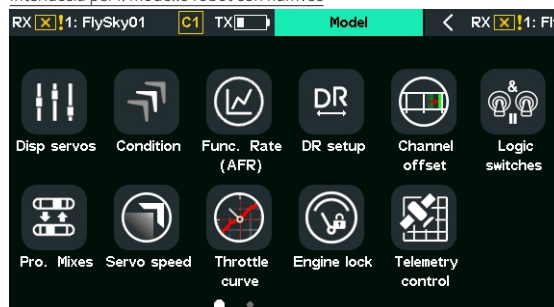


Facebook

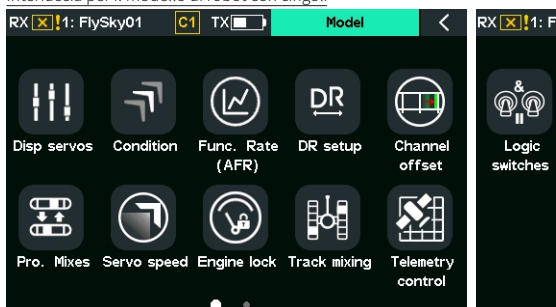
13. Impostazioni delle funzioni esclusive del robot

Questo capitolo illustra le impostazioni delle funzioni del robot principalmente nelle condizioni predefinite. Dopo aver impostato i parametri relativi al modello tramite **88 (Base) > Modelli**, è possibile accedere al **Modello** per impostare le funzioni relative al modello tramite **Modello**.

Interfaccia per il modello robot con humvee



Interfaccia per il modello di robot con cingoli



13.1 Visualizzazione servocomandi

Per questa funzione, fare riferimento al punto **7.1 Visualizzazione servocomandi**.

13.2 Condizione

Per questa funzione, fare riferimento al **punto 8.2 Condizione**.

13.3 Funzione Rate (AFR)

Per questa funzione, fare riferimento alla sezione **8.3 Func. Rate (AFR)**.

13.4 Configurazione DR

Per questa funzione, fare riferimento alla sezione **8.4 Impostazione DR**.

13.5 Offset canale

Per questa funzione, fare riferimento alla sezione **8.5 Offset canale**.

13.6 Mix professionali

Per questa funzione, fare riferimento alla sezione **8.6 Mix professionali**.

13.7 Velocità servo

Per questa funzione, fare riferimento alla sezione **8.7 Velocità servo**.

13.8 Controllo telemetrico

Per questa funzione, consultare il punto **8.22 Controllo telemetrico**.



13.9 Mixaggio traccia

Per questa funzione, fare riferimento alla sezione **11.10 Mixaggio tracce**.

13.10 Interruttori logici

Per questa funzione, fare riferimento alla sezione **8.20 Interruttori logici**.

13.11 Curva dell'acceleratore

Per questa funzione, consultare la sezione **8.8 Curva dell'acceleratore**.

13.12 Blocco motore

Per questa funzione, consultare il paragrafo **11.13 Blocco motore**.



微信公众号



Bilibili



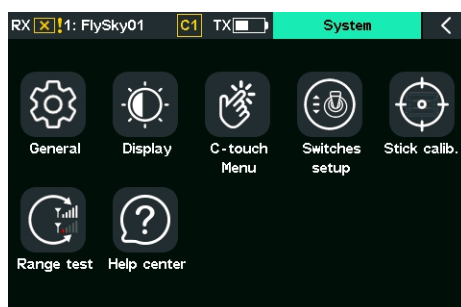
Website



Facebook

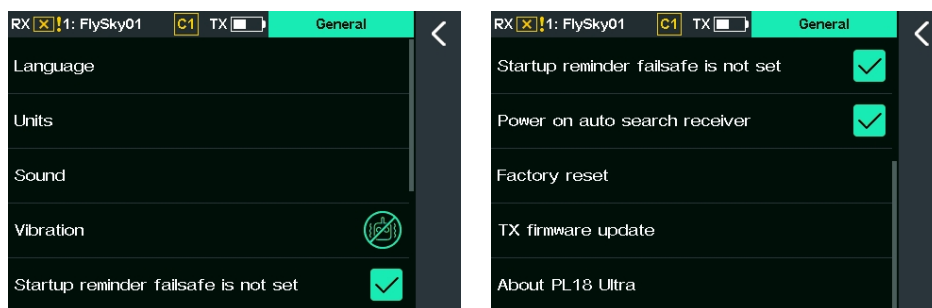
14. Impostazioni di sistema

Il contenuto del menu di sistema viene utilizzato principalmente per impostare varie funzioni di sistema del trasmettitore, quali le impostazioni di visualizzazione dello schermo, le impostazioni audio e così via. Accedere alle funzioni di sistema tramite  (Sistema).



14.1 Impostazioni generali delle funzioni

Questa sezione descrive le impostazioni della funzione Generale. Per accedere alla funzione Generale, selezionare  (Sistema) > Generale.

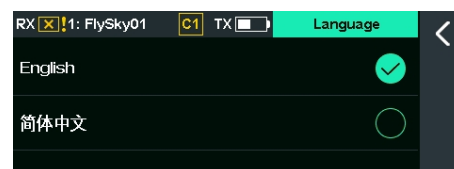


14.1.1 Impostazioni lingua

È possibile scegliere la lingua tra inglese e cinese.

Configurazione:

1. Toccare **Lingua** per accedere.
2. Toccare la lingua appropriata. Quindi fare clic su  per tornare indietro.



14.1.2 Unità

Scegliere le unità da utilizzare per la lunghezza e la temperatura. Per la **lunghezza**, è possibile selezionare tra il sistema metrico e quello imperiale, con l'impostazione predefinita **Metrico**. Per la **temperatura**, è possibile scegliere tra **Celsius** e **Fahrenheit**, con l'impostazione predefinita **Celsius**.

Configurazione:

Tocca "**Unità**" per accedere e clicca sull'elemento appropriato. Quindi clicca su  per tornare indietro.

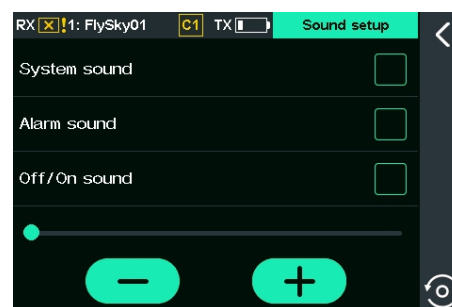


14.1.3 Suono

Attiva o disattiva l'audio di sistema, l'audio dell'allarme o l'audio suono ON/OFF.

Configurazione:

1. Tocca **Suono** per accedere.
2. Toccare la voce appropriata che si desidera impostare. Apparirà un segno di spunta "✓" che indica l'attivazione dell'audio.
3. Clicca su +/- per modificare il volume del suono. Quindi clicca su  per tornare indietro.



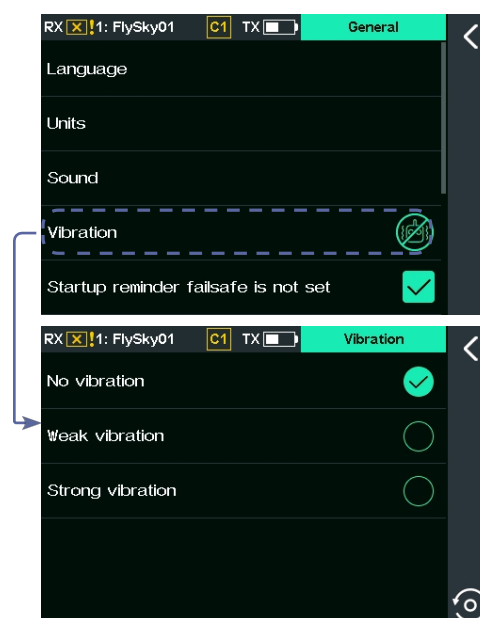
14.1.4 Vibrazione

Imposta se la funzione di vibrazione è abilitata e il livello di intensità della vibrazione.

Configurazione:

1. Tocca **Vibrazione** per accedere.
2. Tocca l'elemento appropriato che desideri impostare. Quindi fai clic su  per tornare indietro.

Nota: lo stato della vibrazione e l'intensità della vibrazione saranno visualizzati in modo sincronizzato sull'interfaccia Generale.



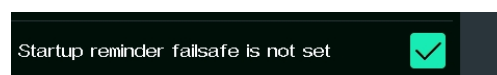
14.1.5 Promemoria avvio Failsafe non impostato

Impostare per selezionare o deselectare il promemoria di avvio failsafe non impostato.

Configurazione:

Tocca la casella a destra della funzione; se non è spuntata, significa che la funzione è disabilitata.

Nota: se la funzione è disattivata, la funzione "Modello promemoria avvio non impostato" è deselectata e tutti i canali non sono in stato Non impostato (Nessuna uscita), quindi una finestra pop-up non segnalerà che la funzione di sicurezza non è stata impostata all'accensione del trasmettitore.



微信公众号



Bilibili



Website



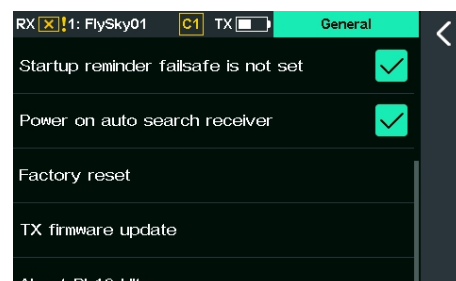
Facebook

14.1.6 Ricerca automatica del ricevitore

Quando l'opzione Ricerca automatica del ricevitore all'accensione è selezionata e l'RF è acceso, è possibile effettuare le impostazioni per passare automaticamente al modello corrispondente al ricevitore attualmente acceso. Questa funzione è identica alla funzione Ricerca del ricevitore in Selezione modello.

Configurazione:

Toccare **Accensione** **6**uto ricerca ricevitore, apparirà un "v" che indica che la funzione è attivata.

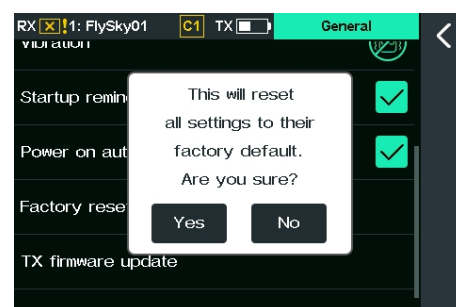


14.1.7 Ripristino impostazioni di fabbrica

Ripristina il trasmettitore alle impostazioni di fabbrica e tutti i dati, compresi i dati del modello e le impostazioni di sistema, verranno ripristinati.

Configurazione:

1. Toccare **Ripristino impostazioni di fabbrica** e fare clic su **Sì** nella schermata pop-up per accedere alla schermata della procedura guidata.
2. Seguire le istruzioni riportate di seguito per completare l'impostazione di queste funzioni, quindi il trasmettitore verrà ripristinato alla modalità predefinita di fabbrica.
 - Dopo aver completato in sequenza le funzioni **Modalità stick**, **ST C6l** e **Upd6te RF**, è sufficiente fare clic su **Avvia utilizzo**.



14.1.8 Aggiornamento del firmware del trasmettitore

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

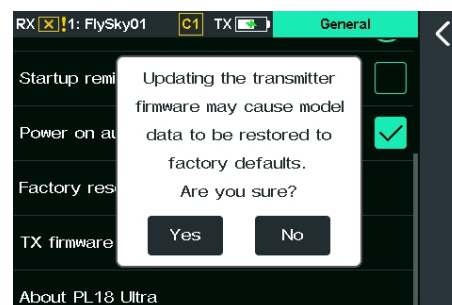
 AVVERTENZA	• Utilizzare il cavo USB Type-C fornito con il trasmettitore. • Non scollegare il cavo USB Type-C durante l'aggiornamento del firmware.
---	--

Configurazione:

1. Scarica l'ultimo firmware, quindi aprilo.
2. Collegare il PC e il trasmettitore PL18 Ultra tramite cavo USB Type-C.
3. Tocca **Aggiorna firmware TX** tramite  (Sistema) > **Generale**, apparirà una finestra pop-up. Successivamente, clicca su **Sì** per mettere il trasmettitore in modalità di aggiornamento.
4. Sul PC, clicca su **Aggiorna** per avviare la procedura.
5. Il trasmettitore si riaccenderà al termine del processo di aggiornamento. Quindi rimuovere il cavo USB e chiudere il firmware.

Note:

1. Il firmware del trasmettitore può essere aggiornato anche tramite FlyskyAssistant. In tal caso, assicurarsi che il trasmettitore sia collegato solo al PC.
2. Se vengono aperti più firmware contemporaneamente, il trasmettitore può riconoscere solo uno.



14.1.9 Informazioni su PL18 Ultra

Per visualizzare le informazioni di sistema, tra cui il modello del prodotto, la versione del firmware, la data di rilascio del firmware e la versione hardware, ecc.

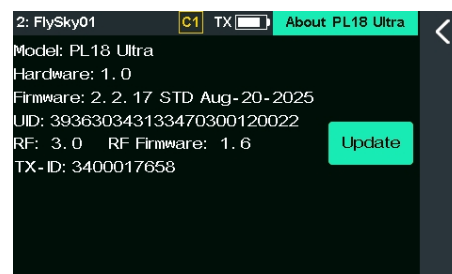
Il firmware RF interno può essere aggiornato tramite l'opzione **Aggiorna** su questa interfaccia.

Configurazione:

Toccare **Informazioni su PL18 Ultra** per visualizzare.

Se la versione del firmware RF non corrisponde a causa di motivi quali lo smontaggio per riparazione, è possibile utilizzare questa funzione per aggiornarla. Ecco i passaggi per l'aggiornamento:

Fare clic su **Aggiorna** e il sistema visualizzerà una finestra di richiesta. Quindi fare clic su **Sì** e il trasmettitore entrerà nell'interfaccia di aggiornamento del firmware del modulo RF. Al termine dell'aggiornamento, il sistema uscirà automaticamente dall'interfaccia di aggiornamento.



微信公众号



Bilibili



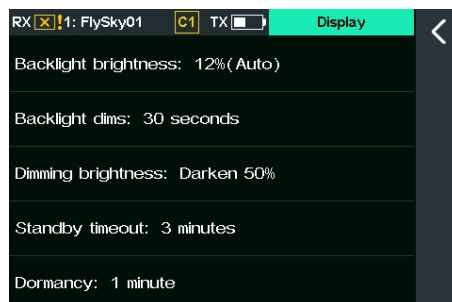
Website



Facebook

14.2 Impostazioni display

Questa sezione descrive le impostazioni della funzione Display. Per accedere alla funzione Display, selezionare  (Sistema) > Display.



14.2.1 Luminosità retroilluminazione

Regola la luminosità della retroilluminazione dello schermo.

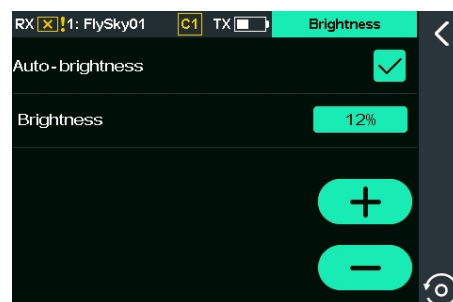
Luminosità automatica: una volta abilitata la funzione Luminosità automatica, la luminosità della luce ambientale influirà sulla luminosità della retroilluminazione dello schermo.

Luminosità: indica il livello di luminosità corrente dello schermo e consente di regolarla.

Configurazione:

1. Toccare **Luminosità retroilluminazione** per accedere.
2. Toccare +/- per impostare il valore appropriato e premere a lungo +/- per regolare rapidamente la luminosità dello schermo (intervallo di impostazione della luminosità: 1%-100%).
3. Dopo aver selezionato **la luminosità automatica**, apparirà un segno di spunta "✓" e la luce ambientale influenzerà la luminosità dello schermo. Se non selezionata, la luce ambientale non influenzerà la luminosità dello schermo. Quindi fare clic su  per tornare indietro.

Nota: la luminosità della retroilluminazione influisce sulla durata della batteria; maggiore è la luminosità, minore è il tempo di standby del trasmettitore.



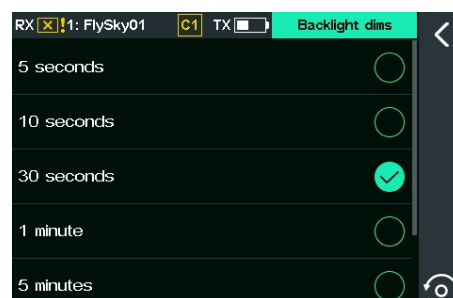
14.2.2 Dimmeraggio retroilluminazione

Modifica il tempo necessario allo spegnimento dello schermo quando non è in uso. L'impostazione predefinita è 30 secondi. Se il display supera il tempo impostato, entrerà in modalità di attenuazione della retroilluminazione. È possibile impostare un tempo appropriato a proprio piacimento.

Configurazione:

1. Toccare **"Diminuzione luminosità retroilluminazione"** per accedere.
2. Toccare una voce appropriata. Quindi fare clic su  per tornare indietro.

Nota: più lunga è la durata della retroilluminazione attenuata, maggiore sarà la durata della batteria e, di conseguenza, maggiore sarà il tempo di standby del trasmettitore.



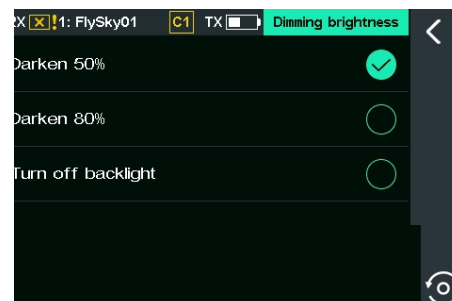
14.2.3 Diminuzione della luminosità

Regolare la luminosità dello schermo per scurirlo in base al livello di luminosità originale oppure spegnere la retroilluminazione.

Nota: lo stato di attenuazione della retroilluminazione dipende da questa funzione.

Configurazione:

1. Toccare "Dimmeraggio luminosità" per accedere.
2. Toccare la voce appropriata. Quindi fare clic su "◀" per tornare indietro.



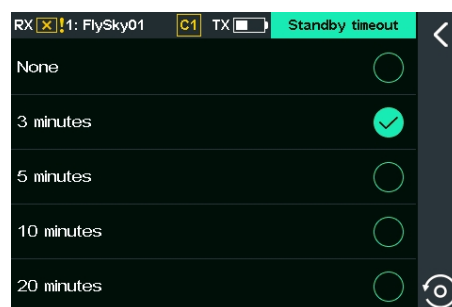
14.2.4 Timeout standby

Impostare se abilitare la funzione di allarme di inattività e impostare l'ora dell'allarme.

Configurazione:

1. Tocca **St6ndby timeout** per accedere.
2. Toccare la voce appropriata. Se non si desidera impostare l'ora della sveglia, fare clic su Nessuna. Quindi fare clic su "◀" per tornare indietro.

Nota: se il trasmettitore è in modalità di sospensione, non verrà emesso alcun allarme di inattività.



14.2.5 Dormienza

Nota: questa funzione è stata aggiornata nella versione 2.2.18.

È possibile impostare se abilitare o disabilitare la funzione di dormienza, nonché la durata della dormienza. Il trasmettitore entrerà automaticamente in modalità dormienza quando saranno soddisfatte le seguenti condizioni:

1. Lo stato di funzionamento RF è impostato su RF integrato;
2. "Due vie" è selezionato nell'interfaccia di impostazione Bind;
3. Il trasmettitore non è collegato a un ricevitore;
4. Non vengono effettuati clic sullo schermo del trasmettitore né operazioni sui comandi entro il tempo di "inattività" impostato;
5. Il trasmettitore non è in stato "Online".



微信公众号



Bilibili



Website

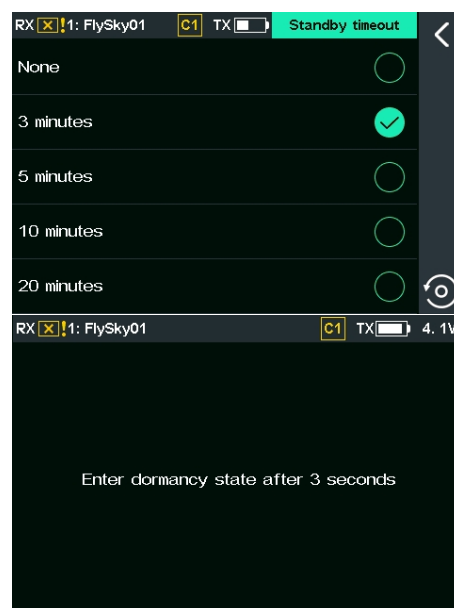


Facebook

Configurazione:

1. Toccare "Dormance" per accedere.
2. Toccare la voce appropriata. Se non si desidera impostarla, fare clic su "None" (Nessuna). Quindi fare clic su "↩" (Torna indietro) per tornare indietro.

Nota: se il trasmettitore rimane inattivo per il tempo di dormienza impostato, il trasmettitore visualizzerà un avviso pop-up che sta per entrare in modalità dormienza. Dopo tre segnali acustici e un messaggio audio che dice "Enter dormancy" (Entra in dormienza), entrerà in modalità dormienza.



14.3 Menu C-touch

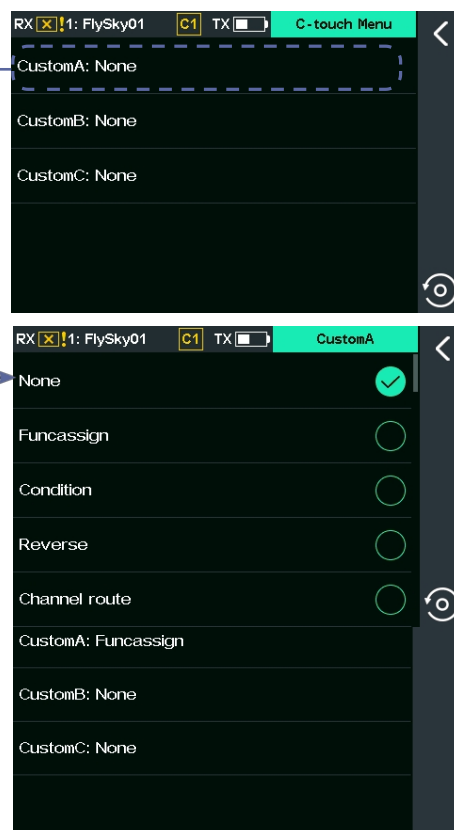
È possibile personalizzare i tasti di scelta rapida touch. Dopo l'impostazione, è possibile accedere rapidamente all'interfaccia delle funzioni toccando  ,  ,  aree sul lato sinistro dello schermo.

Configurazione:

1. Toccare il menu **C-touch** per accedere all'interfaccia di livello successivo.
2. Toccare la voce di funzione che si desidera impostare per accedere all'interfaccia delle funzioni personalizzate.
3. Fare clic sulla funzione personalizzata appropriata. Quindi fare clic su "↩" per tornare indietro.

Nota: i tasti di scelta rapida non funzionano nelle seguenti circostanze:

- Se l'interfaccia corrente è la funzione corrispondente al tasto di scelta rapida;
- In stato di blocco schermo, interfaccia di richiesta connessione USB, interfaccia di aggiornamento firmware, durante il processo di associazione e durante il processo di configurazione dei convertitori PWM, ecc.

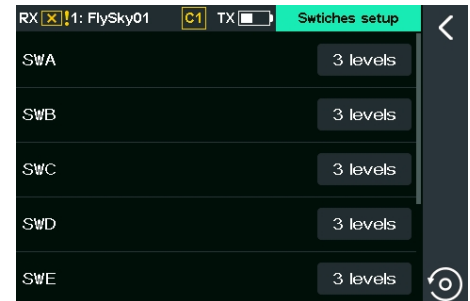


14.4 Configurazione dell'interruttore di posizione

Questa funzione viene utilizzata per impostare se SWA-SWH sarà configurato come interruttore a due posizioni o a tre posizioni. Se si desidera sostituire l'interruttore tra questi otto, è possibile utilizzare questa funzione per impostare le posizioni dell'interruttore dopo la sostituzione.

Configurazione:

1. Toccare **Impostazione interruttori** per accedere.
2. Toccare ripetutamente l'interruttore che si desidera impostare per passare da 3 livelli a 2 livelli. Quindi fare clic su "◀" per tornare indietro.

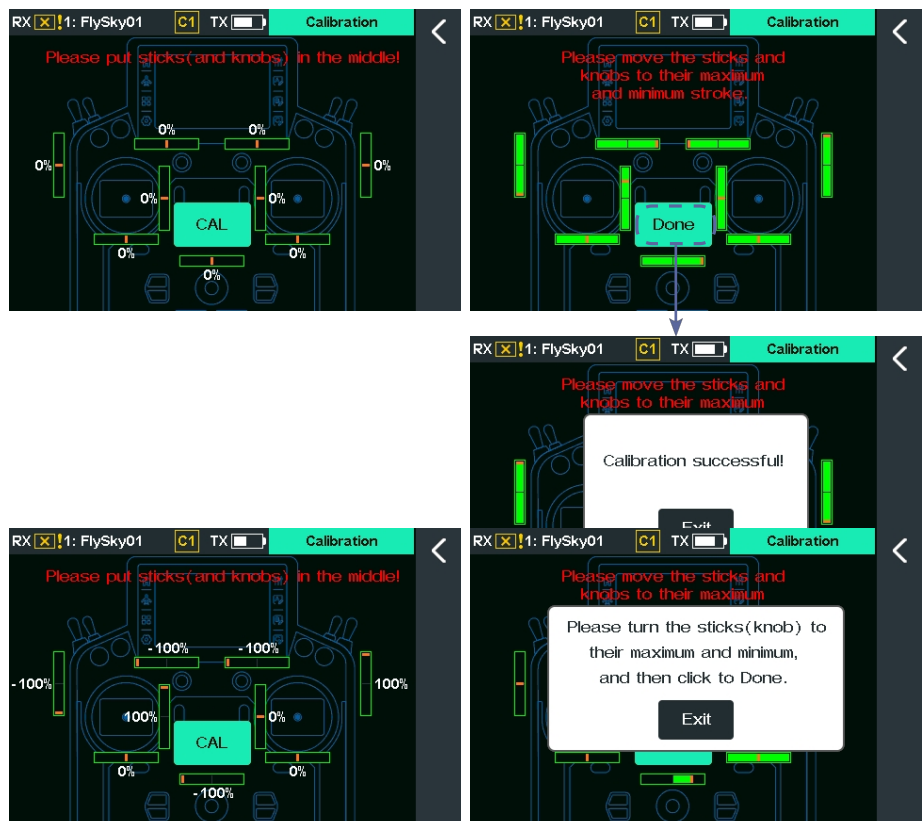


14.5 StickCalibrazione Nota: questa funzione è stata aggiornata nella versione 2.2.18.

Quando le levette (J1-J4), le manopole (VRA-VRC) e i quadranti (VRD e VRE) presentano una deviazione meccanica, come un disallineamento nella centratura o nella corsa massima/minima, utilizzare questa funzione per correggere la deviazione.

Configurazione:

1. Toccare **Stick C6lib.** per accedere all'interfaccia di calibrazione. Posizionare gli stick e le manopole visualizzati sull'interfaccia in posizione centrale.
2. Dopo aver cliccato su **CAL**, il sistema visualizzerà il messaggio "Si prega di spostare gli stick e le manopole nella loro corsa massima e minima".
3. Spingere tutti gli stick J1-J4 nella direzione sinistra/destra/avanti/indietro fino alla corsa massima o minima.
4. Ruotare tutte le manopole VRA-VRC in senso orario/antiorario fino alla corsa massima o minima. Ruotare i quadranti VRD e VRE verso sinistra o destra fino alla loro corsa massima o minima.
5. Fare clic su **[Done]** per tornare indietro.
 - Se viene visualizzata la finestra pop-up "Calibrazione riuscita", fare clic su **Esci**. Quindi fare clic su **◀** per uscire.
 - Se la calibrazione non riesce, seguire le istruzioni sullo schermo, e toccare **Esci**, quindi ripetere i passaggi da 3 a 5 fino al completamento della calibrazione.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

14.6 Test di portata

Utilizzato per verificare se la comunicazione wireless tra il trasmettitore e il ricevitore è normale e se sono presenti interferenze radio ambientali.

Poiché la distanza effettiva di controllo remoto tra trasmettitore e ricevitore è elevata, è difficile allontanare il trasmettitore e il ricevitore di diverse centinaia di metri per verificare se il modulo RF funziona normalmente. Utilizzando questa funzione, la distanza teorica di controllo remoto può essere ridotta a 30-40 metri. Quando questa funzione è abilitata, è possibile verificare se il trasmettitore e il ricevitore funzionano correttamente a distanza ravvicinata, risparmiando così tempo di prova.

Nota: questa funzione è applicabile solo all'RF FRM301.

Configurazione:

1. Assicurarsi che il trasmettitore e il ricevitore siano collegati correttamente.
2. Accedere all'interfaccia Range Test e abbassare l'interruttore SWH
3. Una persona rimane ferma con il modello in mano, mentre l'altra tiene il trasmettitore e si allontana gradualmente fino a 30-40 metri, camminando con questa distanza come raggio centrato sul modello.
4. Assicurarsi che l'antenna del trasmettitore non sia ostruita e che non vi siano interferenze tra il trasmettitore e il ricevitore nell'area aperta.
5. Osservare la potenza del segnale del trasmettitore. Se la potenza del segnale è elevata e stabile, significa che la frequenza radio di questo sistema funziona normalmente.

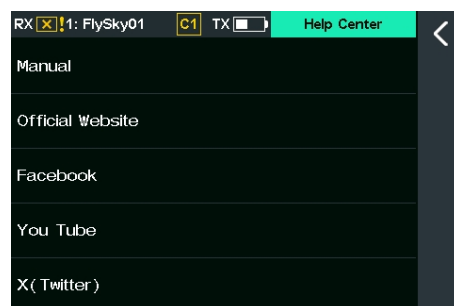


14.7 Centro assistenza

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

Configurazione:

1. Toccare **Centro assistenza** per accedere.
2. Toccare la voce che si desidera visualizzare, quindi verrà visualizzato il codice QR corrispondente.
3. Scansiona il codice QR per ottenere le informazioni relative. Quindi clicca su  per tornare all'interfaccia precedente.



15. Impostazioni menu personalizzato

Questa funzione consente di personalizzare l'ordinamento e la nascondimento delle voci di menu nell'area del menu. È possibile dare priorità all'elenco di alcune funzioni utilizzate di frequente rispetto a quelle utilizzate raramente e nascondere alcune voci di funzione meno utilizzate. Per impostazione predefinita, tutte le voci di funzione sono visibili.

Configurazione:

1. Toccare Menu personalizzato per accedere all'interfaccia del menu personalizzato.
2. Tocca Modifica menu.
3. Toccare la voce che si desidera spostare, ovvero la voce evidenziata in colore. Fare clic su Sposta su o Sposta giù per modificarne l'ordine nell'elenco.

Nota: sulla destra è presente una casella di funzione. Se si seleziona la casella di controllo ("✓"), la voce di funzione viene visualizzata. Se non la si seleziona, la voce di funzione viene nascosta.

Ad esempio, sposta **Func. 6ssign** nella seconda posizione:

1. Tocca il menu Modifica.
2. Fare clic su Func. asssign.
3. Fare clic su Sposta in basso una volta per terminare.



(1) Nell'area delle voci di funzione, se la si tocca e appare un segno "✓", significa che la funzione è visualizzata. In caso contrario, significa che la funzione è nascosta.

(2) Tocca per spostare verso l'alto l'elemento selezionato.

(3) Toccare per spostare l'elemento selezionato verso il basso.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

16. Stessa impostazione delle voci di funzionamento comuni

Questa sezione descrive le procedure di impostazione per alcune voci operative comuni all'interno delle impostazioni delle funzioni.

16.1 Assegnazione degli interruttori

Come impostare un interruttore per determinate funzioni.

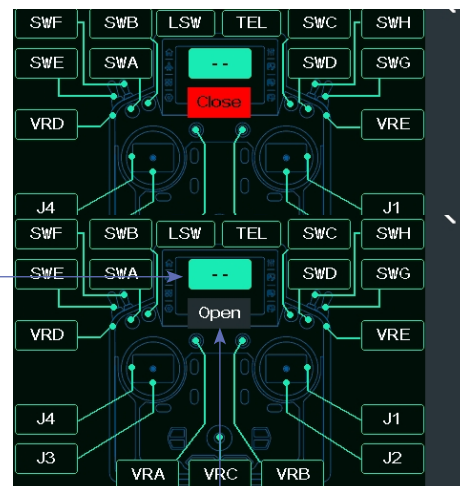
16.1.1 Interruttori ON/OFF normali

Se la funzione non richiede il controllo tramite interruttore, è possibile impostarla su "--" con lo stato impostato su Aperto o Chiuso. In questo caso, la funzione sarà disabilitata o abilitata. Durante l'esecuzione della funzione trainer, lo stato dell'interruttore del trasmettitore dello studente può essere regolato tramite questa funzione.

Configurazione:

1. Accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori.
2. Fare clic su **Apri** per passare da **Apri** a **Chiudi**.
3. Fare clic su -- per annullare l'interruttore se è assegnato un comando sul trasmettitore.

Nota: l'interruttore di azione non supporta l'impostazione di Normal ON o Normal OFF. In tale interfaccia di assegnazione degli interruttori, è possibile toccare -- solo per disabilitare la funzione di assegnazione degli interruttori, interruttori come l'azzeramento dell'altitudine nei sensori, interruttori di avvio/arresto del timer, ecc.



Toccare per passare da Aperto (ON normale) a Chiuso (Normale OFF).

-- " " indica che il controllo non è assegnato.

16.1.2 Interruttori di posizione

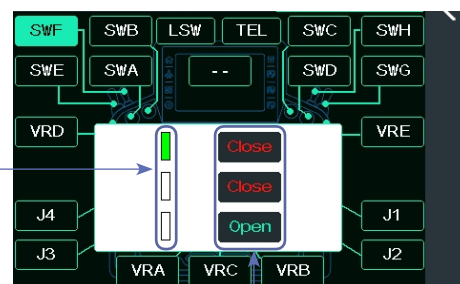
Per gli interruttori a due e tre posizioni, è possibile impostare qualsiasi posizione su **Aperto** o **Chiuso**.

Configurazione:

1. Accedere all'interfaccia di assegnazione dell'interruttore.
2. Toccare il nome del comando nell'interfaccia per selezionare l'interruttore, ad esempio SWD.
3. Toccare **Apri** o **Chiudi** di qualsiasi posizione per impostare lo stato di attivazione o disattivazione appropriato di questa posizione.

Note:

1. Ad eccezione di SWH, tutti gli interruttori che iniziano con "SW" sono interruttori di posizione. SWH è un interruttore con ritorno a molla. Si consiglia di impostare gli altri interruttori di posizione come interruttori ON o OFF per le funzioni.
2. Le operazioni di assegnazione degli interruttori per il timer e il sensore sono le stesse descritte sopra. Tuttavia, questa funzione dell'interruttore è un "interruttore di azione". Ciò significa che l'azione di commutazione dalla posizione "OFF" alla posizione "ON" è un'azione valida e questa funzione opera come un interruttore monouso.



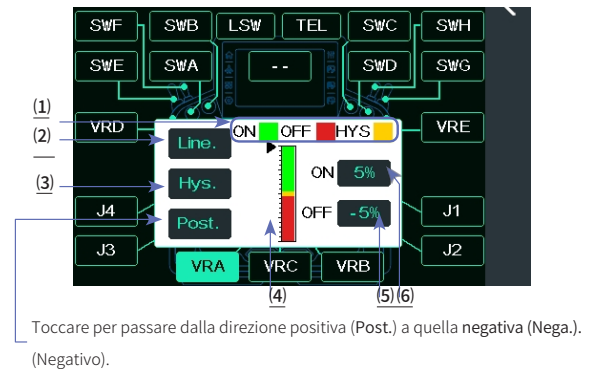
Tocca Apri o Chiudi per attivare o disattivare l'interruttore.

Per visualizzare la posizione attuale del comando fisico.



16.1.3 Interruttori continui

Per i comandi continui come stick o manopola, ON o OFF può essere impostata in modo più flessibile in base a diversi tipi di impostazione.

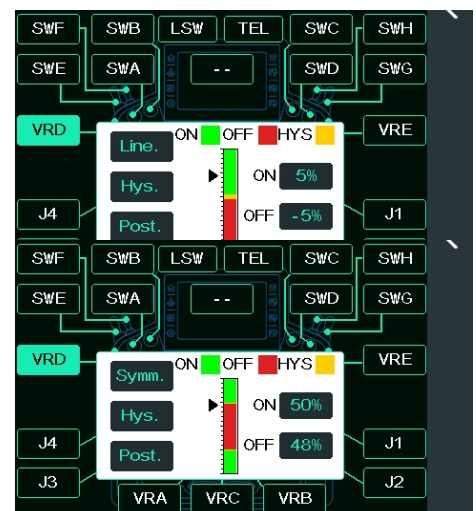


Modalità lineare/simmetrica

Line. indica l'impostazione separata della posizione ON o OFF per l'intera corsa del comando. Simmetrica indica l'impostazione simmetrica della posizione ON o OFF per la parte superiore o inferiore con il punto neutro come riferimento. È possibile commutare la posizione ON o OFF tramite **Posit.** (Positiva) o **Reve.** (Inversa).

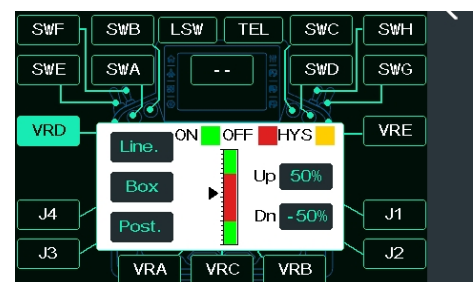
Configurazione:

1. Accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori.
2. Toccare il nome del comando nell'interfaccia per selezionare l'interruttore, ad esempio VRD.
3. Cambiare la modalità del tipo toccando **Line.**
4. Ruotare il VRD in una posizione adeguata e toccare il riquadro verde delle funzioni a destra di "ON" per impostare questa posizione su ON.
5. Ruotare il VRD su un'altra posizione adeguata e toccare il riquadro verde a destra di "OFF" per impostare questa posizione su OFF.
6. Fare clic su **Posit.** per invertire lo stato dell'interruttore.



Isteresi/Modalità Box

Hys. indica l'impostazione del limite solo 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** 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 a quello all'interno dell'area. È possibile commutare la posizione ON o OFF tramite "Posit." o "Reve.".



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Configurazione:

1. Accedere all'interfaccia di assegnazione dell'interruttore.
2. Toccare il nome del controllo nell'interfaccia per selezionare l'interruttore, ad esempio VRD.
3. Cambiare la modalità del tipo toccando "HYS."
4. Ruotare il VRD in una posizione adeguata e toccare il riquadro verde delle funzioni a destra di "ON" per impostare questa posizione su ON.
5. Ruotare il VRD su un'altra posizione adeguata e toccare il riquadro verde a destra di "OFF" per impostare questa posizione su OFF.
6. Fare clic su "Posit." per invertire lo stato dell'interruttore.

Nota: se la modalità è impostata su "Box", l'interfaccia visualizzerà "Up"/"DW". L'area tra "Up" e "DW" è in stato di spegnimento, mentre tutte le altre aree sono in stato di accensione.

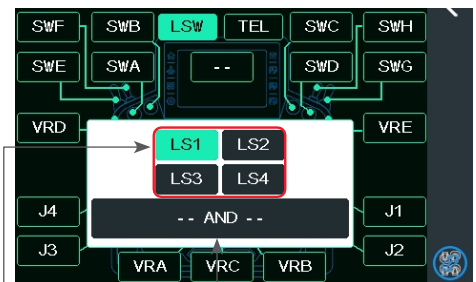
16.1.4 Interruttori logici

Forniscono un'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, facendo clic sulla casella di anteprima, possono accedere all'interfaccia delle impostazioni degli interruttori logici per reimpostarli.

Configurazione:

1. Accedi all'interfaccia di assegnazione degli interruttori.
2. Fare clic su **LSW** e apparirà una finestra pop-up. Fare clic sull'interruttore logico che si desidera impostare, quindi toccare l'area per accedere all'interfaccia di impostazione. A questo punto è possibile impostare un nuovo interruttore logico.

Nota: l'attivazione/disattivazione dell'interruttore logico serve ad abilitare o disabilitare una funzione.



Per visualizzare gli interruttori che compongono un LSW. Toccare per accedere all'interfaccia di impostazione LSW.

Per visualizzare quattro gruppi di LSW. Toccare per selezionarlo.

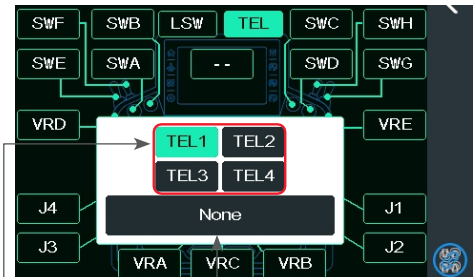


16.1.5 Interruttori di telemetria

Fornire un'interfaccia per la selezione degli interruttori di telemetria, con la possibilità di visualizzare in anteprima i valori di controllo degli interruttori di telemetria in tempo reale e l'opzione di toccare la casella di anteprima per accedere all'interfaccia delle impostazioni degli interruttori di telemetria e reimpostarli.

Configurazione:

1. Accedere all'interfaccia di assegnazione degli interruttori.
2. Fare clic su **TEL** e apparirà una finestra pop-up. Fare clic sull'interruttore di telemetria che si desidera impostare, quindi toccare l'area per accedere all'interfaccia di impostazione. A questo punto è possibile impostare un nuovo interruttore di telemetria.



Visualizzazione in tempo reale dei valori degli interruttori telemetrici; accesso all'interfaccia di impostazione degli interruttori telemetrici.

Per visualizzare quattro gruppi di TEL. Toccare per selezionare l'interruttore telemetrico che si desidera impostare.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

17. Come vengono elaborate le funzioni di uscita del trasmettitore

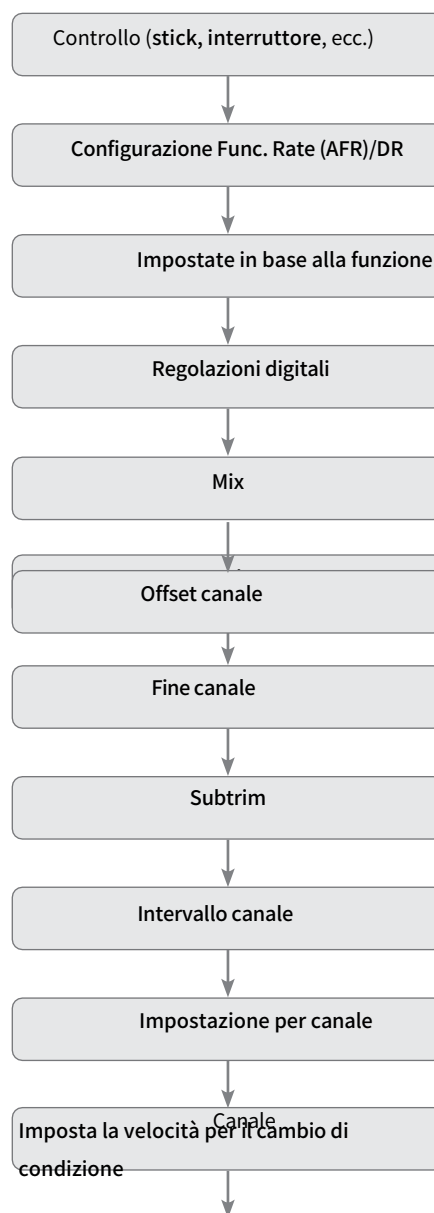
Questa sezione contiene il contenuto logico aritmetico funzionale di Paladin PL18 Ultra.

Questa figura mostra come il sistema gestisce la funzione di uscita del trasmettitore e come le varie scelte/impostazioni di configurazione influenzano la funzione di uscita.

Quando si sposta un comando del trasmettitore, come uno stick o un interruttore, il valore di uscita finale del canale verrà calcolato e inviato nell'ordine mostrato in base alla funzione di impostazione: Func. Rate (AFR)/ Impostazione DR > Impostazione per funzione > Trim digitali > Mix > Offset canale > Inversione > Fine canale > Subtrim > Intervallo canale > Impostazione per canale > Impostazione della velocità per il cambio di condizione.

Note:

1. I mix includono funzioni di miscelazione quali Aileron to Rudder (Alettone al timone) e Programming mixes (Mix di programmazione). I risultati delle operazioni saranno emessi tramite Reverse (Inversione), Channel End (Fine canale), che si sovrappone ad altri risultati delle operazioni del canale all'interno dell'operazione Channel Range (Intervallo canale), e Set by channel (Imposta per canale) e Set the speed for condition change function operation (Imposta la velocità per il funzionamento della funzione di modifica delle condizioni).
2. Quando il Master of Programming mixes è impostato su una funzione, lo Slave subirà un ritardo se Set by Function è abilitato per questa funzione.
3. Dopo che il valore del controllo di trim è stato calcolato da Trim Rate e Trim Mode, verrà sovrapposto ad altri valori di questo canale, come Subtrim, prima del calcolo dell'intervallo del canale.



18. Specifiche del prodotto

Questa sezione descrive le specifiche del trasmettitore Paladin PL18 Ultra.

Modello del prodotto	PL18 Ultra
Ricevitori compatibili	Ricevitori con protocollo AFHDS 3, come FTr12B, FTr8B, Tr8B, FTr10, FTr16S, FTr4, INr6-HS e TMr per modelli RC aerei, FGr8B, FGr4B, FGr12B, FGr4P, FGr4S, FGr4 e GMr per auto RC, FBr12 per barche RC, ecc.
Numero di canali	18
Numero di bande	171
Modelli RC compatibili	Aerei, alianti, elicotteri, multicomputer, automobili, barche o robot
RF	2402,15 MHz-2479,85 MHz
Potenza massima	< 20 dBm (e.i.r.p.) (UE)
Protocollo RF	AFHDS 3
Distanza	>3500 m (distanza aerea senza interferenze)
Risoluzione	4096
Potenza in ingresso	1S (3,6 V)*8700 mAh
Presa di ricarica	USB Type-C/Ricarica wireless
Allarme bassa tensione	Sì
Antenna	Due antenne integrate (antenna FPC)
Display	Schermo touchscreen IPS a colori con risoluzione 320*480
Lingua	Cinese o inglese
Simulatore	Simulatore USB
Interfaccia dati	USB Type-C, connettore di espansione TEI, jack DSC da 3,5 mm (PPM), slot per scheda SD
Temperatura di esercizio	Da -10 °C a +60 °C
Temperatura di ricarica	0~45°C
Intervallo di umidità	20% ~ 95%
Aggiornamento firmware	Supportato
Peso	1005 g
Colore	Nero
Dimensioni	212,5*86,7*191 mm
Certificazioni	SRRC, CE, FCC ID: 2A2UNPL18ULTRA



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

19. Contenuto della confezione

Il capitolo contiene le informazioni relative al pacchetto. Si prega di consultare il rivenditore locale per la configurazione dettagliata a causa delle diverse versioni del trasmettitore.

Numero	Nome	Quantità
1	Trasmettitore Paladin PL18 Ultra	1
2	Guida rapida	1
3	Ricevitore FTr8B	1
4	FS-XC101 Cavo di rilevamento tensione BVD	1
5	FS-XC201 Cavo USB tipo C	1
6	Caricabatterie wireless FWC03	1
7	FS-YGT01 Estremità metallica	Un set
8	Copertura arancione per interruttore a 3 posizioni/2 posizioni	4
9	Copertura arancione per interruttore a 3 posizioni/2 posizioni	6
10	Copertura nera per interruttore a 3 posizioni/2 posizioni	4
11	Copertura nera per interruttore a 3 posizioni/2 posizioni	6
12	Manicotto interno in lega di alluminio nero per il montaggio dell'interruttore a 3 posizioni/2 posizioni	8
13	Manicotto esterno in gomma nero per il montaggio dell'interruttore a 3 posizioni/2 posizioni	8
14	FS-HSJ01 Impugnatura	2
15	Protezione per lo schermo	1
16	Interruttore SWE a 2 posizioni (con PCB)	1
17	Interruttore SWG a 2 posizioni (con PCB)	1
18	Chiave a brugola metrica da 1,5 mm	1
19	Chiave a brugola metrica da 2,5 mm	1
20	Regolatore del centro di gravità	1
21	FS-BKTH-14T Molla cardanica 1	Un set
22	FS-BKTH-13T Molla cardanica 2	Un set
23	Adesivo LOGO	1



20. Certificazioni

20.1 DoC

Con la presente, [ShenZhen FLYSKY Technology Co., Ltd.] dichiara che l'apparecchiatura radio [Paladin PL18 Ultra] 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

20.2 Avviso CE

La CE avverte che l'installazione dell'antenna utilizzata in questo trasmettitore deve essere mantenuta a distanza da tutto il personale e non deve essere utilizzata o impiegata con altri trasmettitori. L'utente finale e l'installatore devono fornire le istruzioni per l'installazione dell'antenna e le condizioni di funzionamento del trasmettitore per soddisfare i requisiti di conformità all'esposizione alle radiofrequenze.

20.3 Dichiarazioni 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.

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

apparecchiatura.

Nota: questa apparecchiatura è stata testata e trovata 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 fornire una protezione ragionevole contro interferenze dannose

in un'installazione residenziale. Questa apparecchiatura genera, utilizza e può irradiare energia a radiofrequenza e, se non installata e utilizzata 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.
- Consultare il rivenditore o un tecnico radio/TV esperto per assistenza.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

20.4 Smaltimento ecologico

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

ATTENZIONE

Rischio di esplosione se la batteria viene sostituita con una batteria di tipo errato, gettata nel fuoco o in un forno caldo, o se viene schiacciata o tagliata meccanicamente, il che può provocare un'esplosione; lasciare una batteria in un ambiente circostante a temperatura estremamente elevata può provocare un'esplosione o la fuoriuscita di liquidi o gas infiammabili; una batteria sottoposta a una pressione atmosferica estremamente bassa può provocare un'esplosione o la fuoriuscita di liquidi o gas infiammabili.

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 può provocare un'esplosione o la fuoriuscita di liquidi o gas infiammabili.

20.5 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 soddisfare i requisiti di 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 di esposizione alle onde radio stabiliti dal mercato dell'Unione Europea (Francia). Tali requisiti fissano un limite SAR di 2 W/kg calcolato su una media di dieci grammi di tessuto.

Il valore SAR massimo di 0,021 W/kg riportato in base a questo standard durante la certificazione del prodotto per l'uso quando indossato correttamente sul corpo.



20.6 Dichiarazione FCC SAR

Questo apparecchio è conforme ai limiti di esposizione alle radiazioni FCC stabiliti per un ambiente non controllato. L'utente finale deve seguire le istruzioni operative specifiche per soddisfare 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 di esposizione alle onde radio stabiliti dalla Federal Communications Commission (USA). Tali requisiti fissano un limite SAR di 1,6 W/kg calcolato su un grammo di tessuto. Il valore SAR più elevato riportato in base a questo standard durante la certificazione del prodotto per l'uso quando indossato correttamente sul corpo.

Per l'uso indossato sul corpo, questo modello è stato testato e soddisfa le linee guida FCC sull'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 25 mm dal corpo. Il valore SAR massimo è 0,033 W/kg quando il modello viene utilizzato a 25 mm di distanza dall'utente.

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.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook



CE,FCCID: 2A2UNPL18ULTRA

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

Copyright ©2025 Flysky Technology Co., Ltd.

Data di rilascio: 2025-09-04

Produttore: ShenZhen FLYSKY Technology Co., Ltd.

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