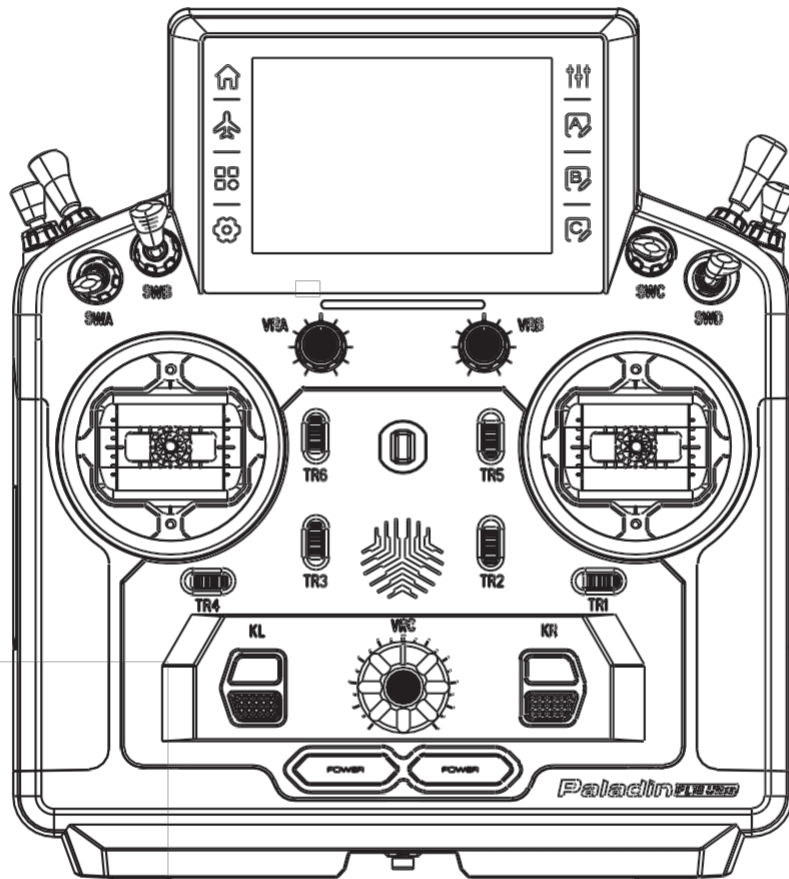


Paladin PL18 Ultra

d'ut

2.4GHz
AFHDS 3



FLYSKY

Touching Infinity

Copyright ©2025 Flysky Technology Co., Ltd.



WARNING:
Ce produit est réservé aux personnes
âgées de 15 ans ou plus.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook



Merci d'avoir acheté nos produits.

Veuillez lire attentivement le manuel afin d'assurer votre sécurité personnelle ainsi que celle de votre équipement.

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

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

Table des matières

1. Sécurité	1	7. Paramètres de base	37
1.1 Icônes de sécurité	1	7.1 Affichage des servos	38
1.2 Guide de sécurité	1	7.1.1 Affichage des servos	38
2. Consignes de sécurité relatives à la batterie.....	2	7.1.2 Test des canaux.....	38
3. Description du produit.....	3	7.2 Sélection du modèle.....	39
3.1 Caractéristiques du système	3	7.2.1 Recherche automatique du récepteur	39
3.2 Présentation de l'émetteur.....	4	7.2.2 Copie d'un modèle	40
3.2.1 Antenne de l'émetteur.....	8	7.2.3 Création d'un nouveau modèle.....	40
3.2.2 Manette/bouton/cadran/commutateur/bouton	8	7.2.4 Sélectionner un modèle	40
3.2.3 LED d'état.....	8	7.2.5 Suppression d'un modèle.....	41
3.2.4 Mode Stick	9	7.3 Configuration du modèle	41
3.2.5 Réglage de l'assemblage du cardan.....	10	7.3.1 Pour la course.....	44
3.2.6 Remplacement du ressort du cardan	12	7.4 Marche arrière	44
3.2.7 Installation du plateau pour les mains.....	13	7.5 Itinéraire par canal	45
3.2.8 Installation du support	14	7.6 Sous-trim.....	46
3.2.9 Réglage de la poignée	15	7.7 Affectation des fonctions.....	46
3.2.10 Interrupteurs d'alimentation	16	7.7.1 Attribution des éléments de fonction	47
3.2.11 Installation de la batterie	16	7.7.2 Attribution de contrôle	47
3.2.12 Installation À propos du régulateur de centre de gravité 18		7.7.3 Affectation de la fonction Trim	50
3.2.13 Remplacement du commutateur à 3 positions/2 positions de type SW	19	7.8 Réglage numérique	51
3.2.14 Mode de charge.....	20	7.8.1 Réglage du trim TR1	51
3.3 Présentation du récepteur (exemple : FTr8B)	21	7.9 Réglage RF.....	52
3.3.1 Présentation du récepteur.....	21	7.9.1 Transmission	52
3.3.2 Indicateur d'état.....	21	7.9.2 RF activé par défaut	53
4. Configuration préalable à l'utilisation	22	7.9.3 État de fonctionnement RF	53
4.1 Installation du récepteur et du servo.....	22	7.9.4 Type RF externe.....	54
5. Consignes d'utilisation	23	7.9.5 Module RF FRM303.....	54
5.1 Mise sous tension	23	7.9.6 Configuration PPM	56
5.2 Reliure	24	7.9.7 Puissance RF intégrée	57
5.3 Vérifications avant utilisation	28	7.9.8 Paramètre de liaison	57
5.4 Mise hors tension	29	7.10 Paramètre RX.....	58
5.5 Alarme de basse tension (fenêtre contextuelle/sonore).....	29	7.10.1 Paramètre de liaison	58
5.6 Passage manuel en mode veille	30	7.10.2 Protocole de port personnalisé.....	58
6. Interface principale	31	7.10.3 Sécurité intégrée.....	62
6.1 Présentation de l'interface principale	31	7.10.4 Fréquence PWM	65
6.1.1 Barre d'état (en haut).....	35	7.10.5 Calibrage de la tension BVD	67
6.2 Interface	36	7.10.6 Configurer RX comme convertisseur PWM	68
6.2.1 Icônes de fonction.....	36	7.10.7 Dispositif i-BUS2	69

8.20 Commutateurs logiques.....	124
8.21 Attitude	127
8.22 Contrôle télémétrique	128

9. Réglage des fonctions exclusives de l'hélicoptère

130

9.1 Affichage des servos	130
9.2 Condition.....	130
9.3 Taux de fonction (AFR)	130
9.4 Configuration DR.....	130
9.5 Décalage de canal.....	130
9.6 Mixages professionnels	130
9.7 Vitesse du servo	130
9.8 Courbe d'accélération	131
9.9 Courbe de pas	131
9.10 Coupure d'accélération	131
9.11 Accélération au ralenti	131
9.12 Maintien de l'accélération	131
9.13 Aiguille d'accélérateur	132
9.14 Plateau oscillant	132
9.15 Mélangeur de gaz	132
9.16 Anneau de plateau cyclique.....	132
9.17 Réglage du vol stationnaire	133
9.18 Gyroscope	134
9.19 Régulateur	134
9.20 Commutateurs logiques.....	134
9.21 Commande de télémétrie.....	134

10. Réglage des fonctions exclusives du multicoptère

.....	135
10.1 Affichage des servos.....	135
10.2 Condition	135
10.3 Taux de fonctionnement (AFR).....	135
10.4 Configuration DR	135
10.5 Décalage de canal	135
10.6 Mixages professionnels	135
10.7 Vitesse du servo.....	135
10.8 Courbe d'accélération	136
10.9 Maintien de l'accélération	136
10.10 Attitude.....	136

11. Réglage des fonctions exclusives de la voiture

.....	137
11.1 Affichage des servos.....	137

11.2 Condition	137
11.3 Taux de fonctionnement (AFR).....	137
11.4 Configuration DR	137
11.5 Décalage de canal	137
11.6 Mixages professionnels.....	137
11.7 Vitesse du servo	137
11.8 Courbe d'accélération	138
11.9 ABS	138
11.10 Mélange de piste.....	140
11.11 Commutateurs logiques	140
11.12 Contrôle télémétrique	140
11.13 Verrouillage du moteur	140

12. Réglage des fonctions exclusives du bateau..141

12.1 Affichage des servos.....	141
12.2 Condition	141
12.3 Fonction. Taux (AFR)	141
12.4 Configuration DR	141
12.5 Décalage de canal	141
12.6 Mixages professionnels.....	141
12.7 Vitesse du servo	141
12.8 Courbe d'accélération	141
12.9 Commutateurs logiques.....	141
12.10 Mélange double moteur.....	142
12.11 Liaison Rudd.....	142
12.12 Commande télémétrique	142
12.13 Maintien de l'accélérateur	142
12.14 Aiguille d'accélérateur	142
12.15 Courbe d'accélération.....	142
12.16 Accélération au ralenti.....	142
12.17 Verrouillage moteur.....	143

13. Réglage des fonctions exclusives du robot144

13.1 Servos d'affichage	144
13.2 Condition	144
13.3 Taux de fonctionnement (AFR).....	144
13.4 Configuration DR	144
13.5 Décalage de canal	144
13.6 Mixages professionnels.....	144
13.7 Vitesse du servo	144
13.8 Contrôle télémétrique	144

13.9 Mixage des pistes	145
13.10 Commutateurs logiques	145
13.11 Courbe d'accélération.....	145
13.12 Verrouillage du moteur	145
14. Réglage du système.....	146
14.1 Réglage des fonctions générales.....	146
14.1.1 Paramètres linguistiques.....	146
14.1.2 Unités.....	146
14.1.3 Son.....	147
14.1.4 Vibration.....	147
14.1.5 Le rappel de démarrage n'est pas configuré	147
14.1.6 Recherche automatique du récepteur.....	148
14.1.7 Réinitialisation d'usine	148
14.1.8 Mise à jour du micrologiciel de l'émetteur.....	149
14.1.9 À propos du PL18 Ultra.....	149
14.2 Réglage de l'affichage	150
14.2.1 Luminosité du rétroéclairage	150
14.2.2 Atténuation du rétroéclairage	150
14.2.3 Luminosité de la gradation	151
14.2.4 Délai d'attente.....	151
14.2.5 Veille	151
14.3 Menu C-touch	152
14.4 Configuration du commutateur de position	153
14.5 Calibrage du stick	153
14.6 Test de portée.....	154
14.7 Centre d'aide	154
15. Paramètres du menu personnalisé.....	155
16. Paramètres communs aux éléments de fonctionnement	
.....	156
16.1 Attribution des commutateurs	156
16.1.1 Commutateurs ON/OFF normaux	156
16.1.2 Commutateurs de position	156
16.1.3 Interrupteurs continus.....	157
16.1.4 Commutateurs logiques	158
16.1.5 Commutateurs de télémétrie.....	159
17. Comment les fonctions de sortie de l'émetteur sont.....	160
160	
18. Spécifications du produit	161
19. Contenu de l'emballage.....	162

20. Certifications	163
20.1 DoC.....	163
20.2 Avertissement CE	163
20.3 Déclarations de conformité FCC	163
20.4 Élimination respectueuse de l'environnement.....	164
20.5 Déclaration CE relative au DAS	164
20.6 Déclaration FCC SAR.....	165

1. Sécurité

1.1 Icônes de sécurité

Faites attention aux icônes suivantes et à leur signification. Le non-respect de ces consignes peut entraîner des dommages matériels ou des blessures corporelles.

	AVERTISSEMENT	• Le non-respect de ces instructions peut entraîner des blessures légères.
	ATTENTION	• Le non-respect de ces instructions peut entraîner des blessures graves.
	DANGER	• Le non-respect de ces instructions peut entraîner des blessures graves, voire mortelles.

1.2 Guide de sécurité



- **Ne volez pas la nuit ou par mauvais temps, comme en cas de pluie ou d'orage. Cela peut entraîner des mouvements erratiques. fonctionnement ou perte de contrôle.**
- **N'utilisez pas le produit lorsque la visibilité est réduite.**
- **N'utilisez pas le produit les jours de pluie ou de neige. Si de l'humidité (eau ou neige) pénètre dans l'un des composants du système, un fonctionnement irrégulier et une perte de contrôle peuvent**
- **Des interférences pourraient entraîner une perte de contrôle. Pour assurer votre sécurité et celle des autres, n'utilisez pas le produit dans les endroits suivants :**
 - À proximité de tout site où d'autres activités de radiocommande peuvent avoir lieu.
 - À proximité de lignes électriques à haute tension ou d'antennes de communication.
 - À proximité de l'eau avec des bateaux de passagers à proximité.
 - À proximité de câbles haute tension ou d'antennes de communication/diffusion.
- **N'utilisez pas ce produit si vous êtes fatigué, mal à l'aise ou si vous consommez des substances qui pourraient nuire à votre capacité à utiliser le produit en toute sécurité.**
- **La bande de fréquence 2,4 GHz nécessite une ligne de visée constante entre l'émetteur et le récepteur. Évitez les obstacles importants qui pourraient bloquer ou perturber le signal.**
- **Afin de garantir une bonne qualité du signal, ne tenez pas l'antenne de l'émetteur pendant l'utilisation.**
- **Certaines pièces du modèle, telles que les moteurs ou les ESC, peuvent rester chaudes pendant un certain temps après utilisation et causer de graves brûlures.**
- **Une utilisation incorrecte de ce produit peut entraîner des blessures graves, voire mortelles, pour l'utilisateur et les personnes qui l'entourent. Pour assurer votre sécurité et celle des autres, veuillez lire et suivre les instructions figurant dans le manuel d'utilisation.**
- **Pour éviter d'endommager le modèle, assurez-vous que le produit et le modèle sont correctement installés avant utilisation.**
- **Éteignez toujours le récepteur avant l'émetteur. Éteindre le récepteur avant l'émetteur pourrait entraîner une perte de contrôle.**
- **Avant utilisation, assurez-vous que tous les servomoteurs et moteurs tournent dans le bon sens.**
- **Veillez à rester dans la zone de couverture afin d'éviter toute perte de contrôle.**



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

2. Consignes de sécurité relatives à la batterie

Danger

 La batterie de ce produit est rechargeable et non amovible. Ne retirez pas la batterie du produit.

 N'exposez pas la batterie à des liquides.

■ N'utilisez pas une pile humide. Gardez vos mains sèches pendant l'utilisation et ne laissez pas les piles dans des endroits très humides.

 Ne soudez pas, ne réparez pas, ne modifiez pas et ne démontez pas la pile.

 Ne chargez pas la batterie à la lumière directe du soleil, dans une voiture chaude ou à proximité d'appareils chauds tels que des cuisinières, etc.

 Ne l'utilisez pas à proximité de liquides ou de gaz inflammables.

AVERTISSEMENT

 Ne pas tapoter le chargeur ou la batterie pendant la charge.

■ Cela pourrait causer des brûlures.

 Éloignez la batterie de toute source de chaleur si elle fuit ou dégage une odeur inhabituelle.

■ Elle pourrait prendre feu ou exploser.

 Ne stockez pas la batterie dans des environnements poussiéreux ou humides.

■ Retirez la poussière du connecteur d'alimentation avant de le brancher.

 Ne chargez pas les batteries qui présentent des signes de détérioration, de vieillissement, de fuite ou d'exposition à des liquides.

 Ne mettez pas en contact les bornes positive et négative de la batterie.

 Ne jetez pas la batterie au feu.

 Ne la rechargez pas sans ventilation.

 Chargez la batterie du transmetteur avant utilisation.

■ Si la quantité d'électricité est insuffisante pendant le vol, cela entraînera un accident d'avion.

 Ne jetez pas et ne cognez pas la batterie.

■ Cela pourrait provoquer un incendie ou une explosion.

 Appliquez du ruban adhésif sur les bornes de la batterie avant de la recycler.

■ Si le court-circuit provoque un incendie, une chaleur excessive, une rupture, etc.

 Ne chargez pas la batterie lorsqu'elle est exposée à une chaleur ou à un froid extrême.

■ Cela pourrait entraîner une baisse des performances de la batterie. Pour garantir des performances optimales, rechargez toujours la batterie dans une plage de température comprise entre 10 °C à 30 °C.



3. Description du produit

L'émetteur PL18 Ultra est un émetteur aérien confortable et ergonomique. Il est équipé du protocole AFHDS 3 (système numérique à saut de fréquence automatique de troisième génération) 2,4 GHz, offrant une communication sur 18 canaux. Cet émetteur est compatible avec le module RF RM303 pour prendre en charge divers protocoles de communication et peut stocker jusqu'à 50 configurations de modèles. Il comprend une variété de menus de réglage de type de modèle intégrés, permettant une adaptation flexible à différents modèles RC tels que les avions, les planeurs, les hélicoptères, les multicoptères, les voitures, les bateaux et les robots.

3.1 Caractéristiques du système

AFHDS 3 (système numérique à saut de fréquence automatique de troisième génération) est un système sans fil numérique nouvellement développé par FLYSKY, dont les droits de propriété intellectuelle sont indépendants. Il est compatible avec la transmission de paquets de données en temps réel unidirectionnelle et bidirectionnelle et la transmission transparente de flux de données. En d'autres termes, ce système présente les avantages des systèmes sans fil AFHDS 2A et WS2A. Il est équipé d'une toute nouvelle puce 2,4 GHz, offre une connexion stable et fiable, de bonnes performances en temps réel et prend en charge diverses configurations. Il vous offre la configuration optimale pour des performances d'application dans de multiples scénarios.

Compatible avec la transmission de données en temps réel unidirectionnelle/bidirectionnelle	Le système prend en charge les connexions unidirectionnelles et bidirectionnelles. Lorsque l'émetteur fonctionne en mode de transmission unidirectionnelle, le récepteur peut recevoir les données de l'émetteur. Lorsque l'émetteur fonctionne en mode de transmission bidirectionnelle, le récepteur peut recevoir les données de l'émetteur et l'émetteur peut également recevoir les données du récepteur, ainsi que les informations croisées provenant des modules de capteurs de température et de vitesse.
Transmission transparente des données	Le module de transmission transparente de données indépendant est intégré au système RF, ce qui permet la transmission de données via un émetteur et une transmission transparente. Il peut être utilisé pour la transmission de données de contrôle de vol.
Configuration RF intelligente	Pour définir les paramètres qui affectent la distance de transmission RF, la vitesse et l'anti-interférence, tels que le nombre de canaux, la résolution, la bande passante et la sensibilité du récepteur. Le système peut être réglé en fonction des différentes exigences d'application afin d'obtenir les performances les plus adaptées.
Saut de fréquence multicanal	La bande passante de ce système s'étend de 2,402 GHz à 2,480 GHz. Définissez des configurations RF intelligentes en fonction de vos besoins, cela permet d'éviter ou de réduire les interférences provenant d'autres émetteurs utilisant la même fréquence grâce à différentes configurations, différents moments de mise sous tension de l'émetteur, différents modèles de saut de fréquence et différentes fréquences d'utilisation.
Système de reconnaissance d'identifiant unique	Chaque émetteur et récepteur possède son propre identifiant unique. Une fois que l'émetteur et le récepteur ont été liés, ils enregistrent l'identifiant de l'autre et ne se connectent qu'entre eux. Lorsque le système fonctionne, si les identifiants correspondent, la connexion est établie, sinon, il n'y a pas de connexion entre l'émetteur et le récepteur. Cet identifiant unique Le système de reconnaissance d'identité résiste aux interférences afin de rendre le système plus stable et plus fiable.
Faible consommation d'énergie	Il est construit à partir de composants hautement sensibles et à faible consommation d'énergie. Il fonctionne selon un mode de transmission de données par intervalles afin d'améliorer efficacement l'efficacité de la transmission et de prolonger considérablement la durée de vie de la batterie, tout en consommant seulement un dixième de l'énergie d'un système FM standard.



微信公众号



Bilibili



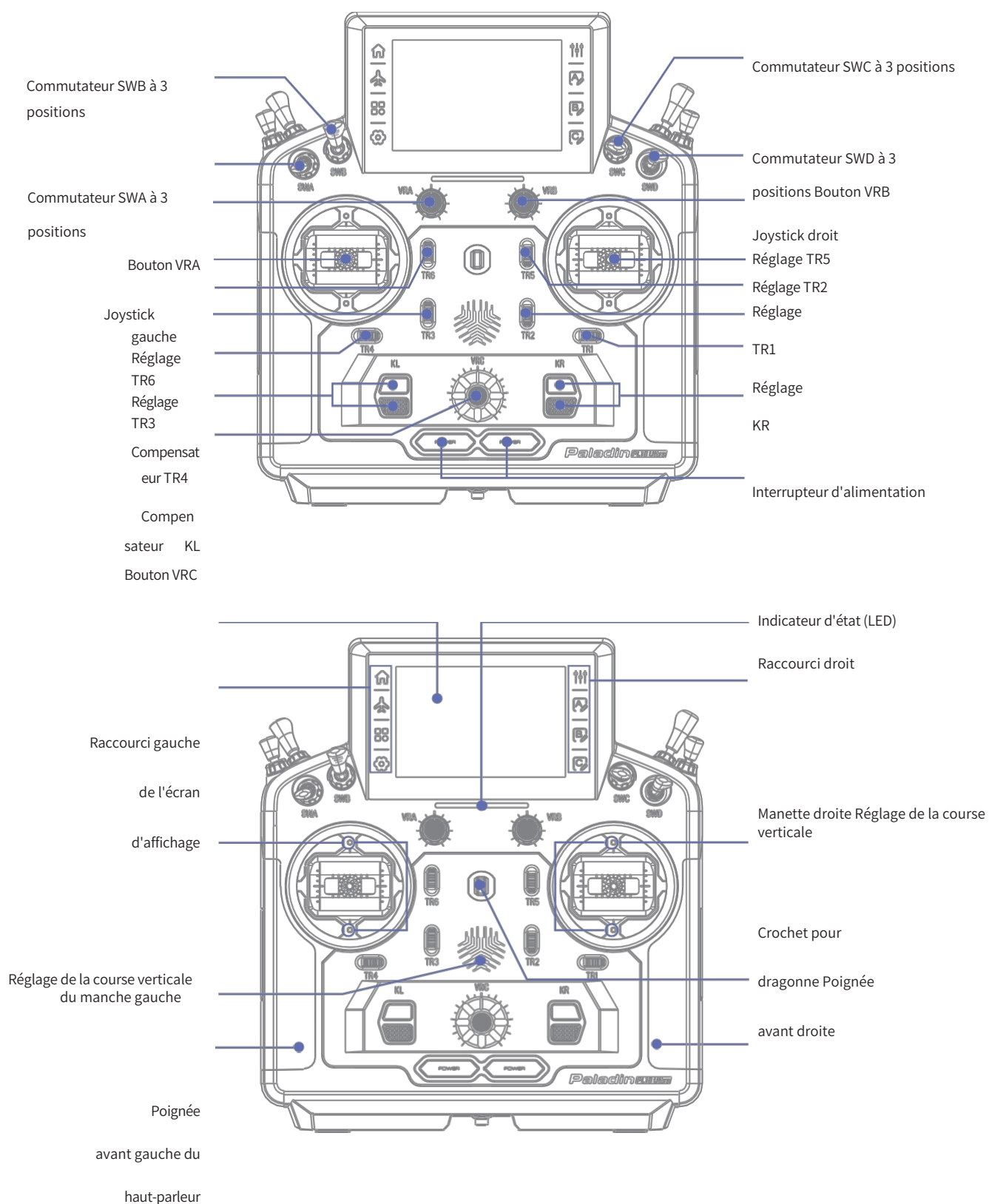
Website



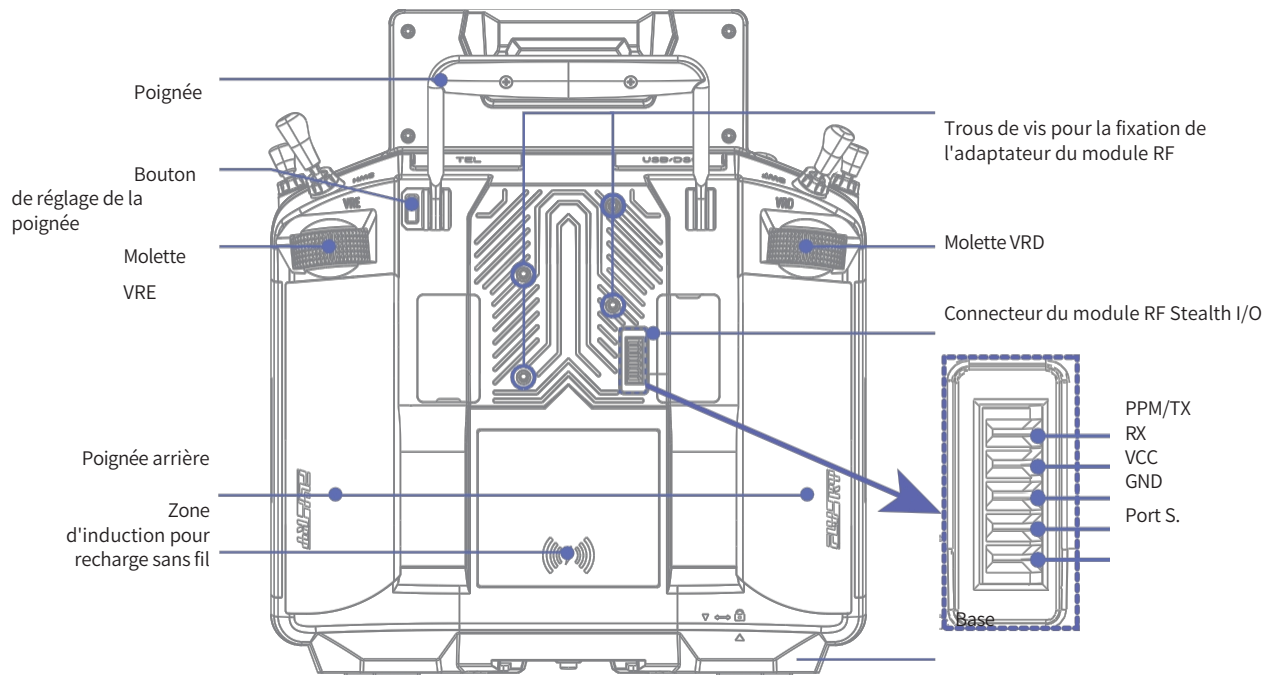
Facebook

3.2 Présentation de l'émetteur

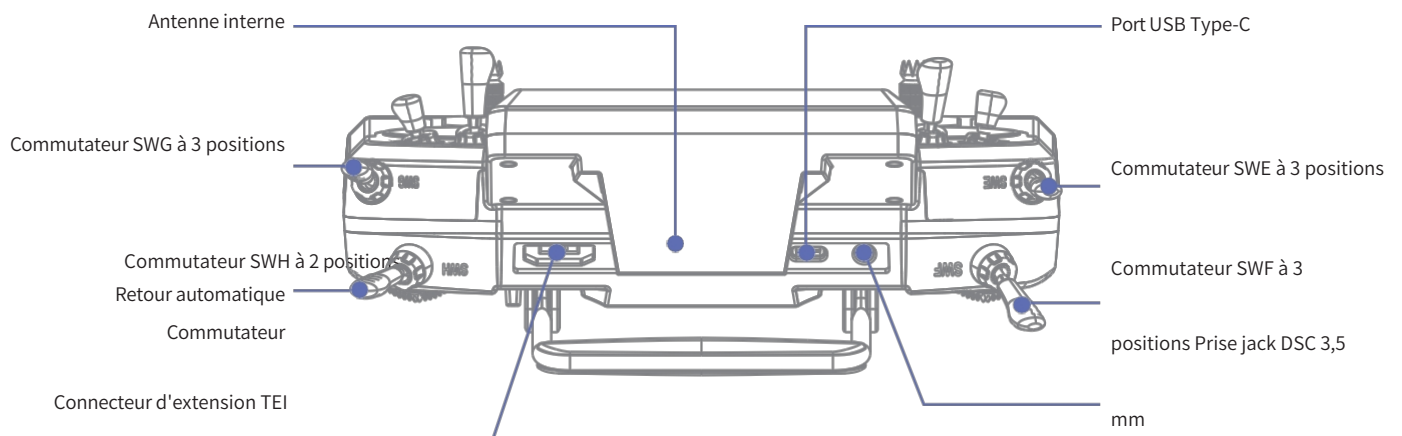
Vue de face



Vue arrière



Vue de dessus



微信公众号



Bilibili



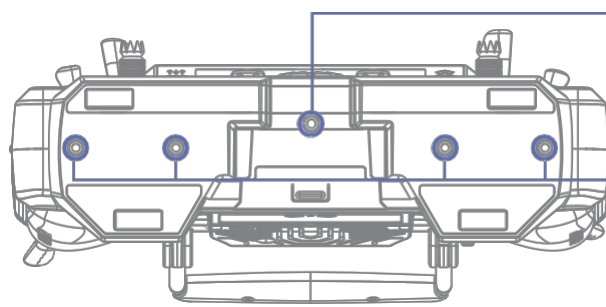
Website



Facebook

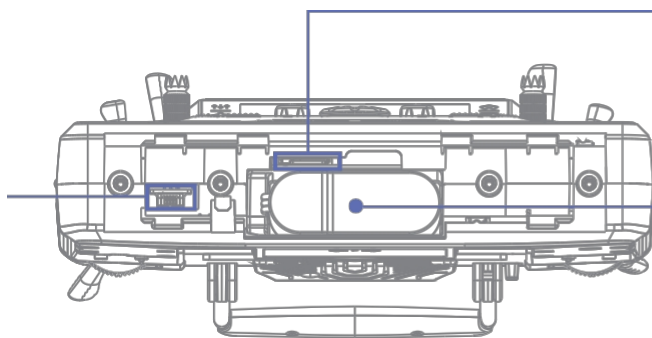
Paladin **PL18 Ultra**

Vue de dessous



Trous de vis pour la fixation du support FS-TJ01

Trous de vis pour la fixation de la base



Connecteur de batterie (JST)

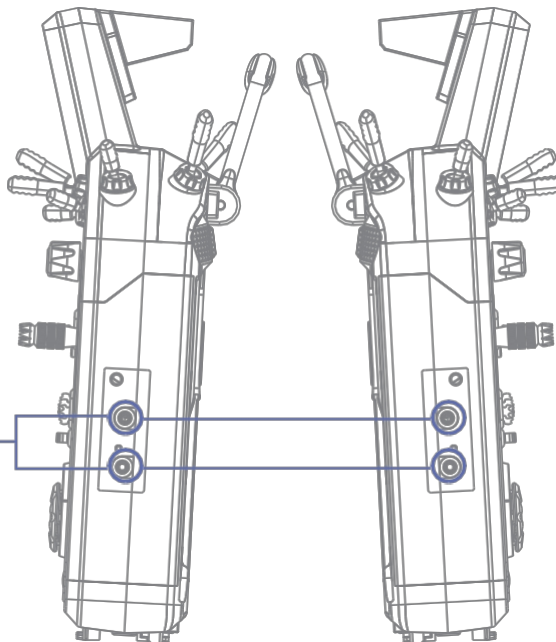
Emplacement pour carte SD

Remarque : ce produit n'est pas livré avec une carte SD. Les utilisateurs doivent acheter une carte SD adaptée à leurs besoins.

Batterie

Remarque : la base a été retirée dans ce schéma.

Vue latérale

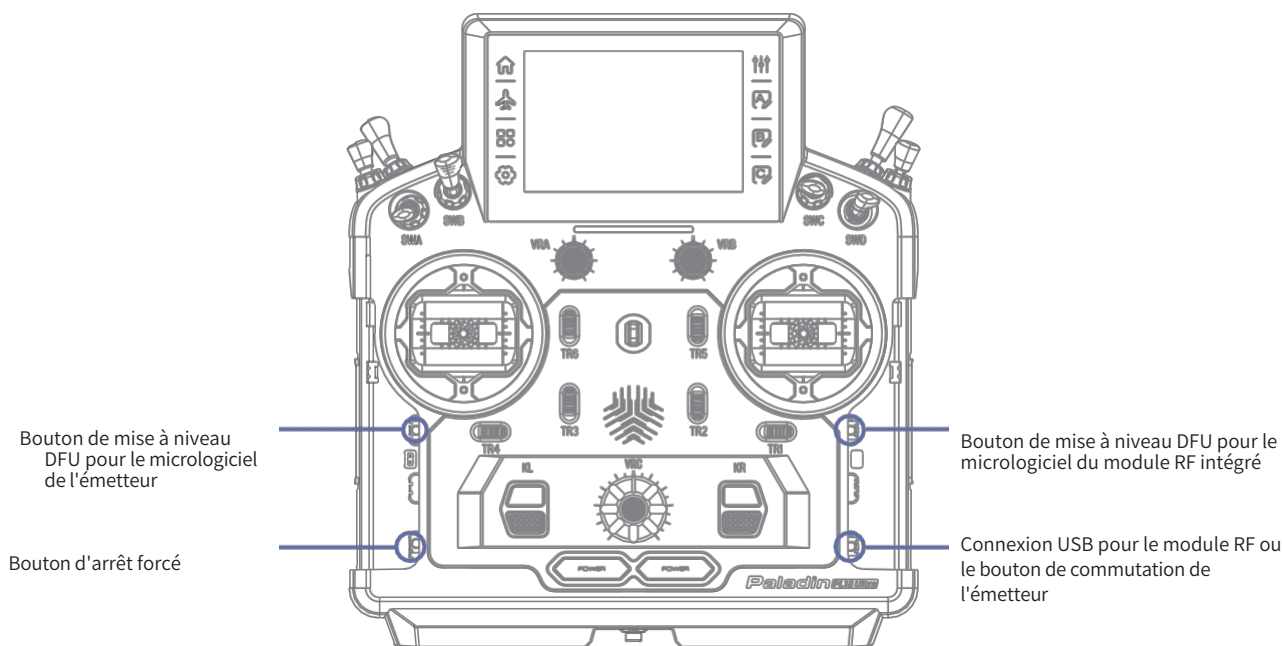


Trous pour le montage du FS-ST01

Plateau pour les mains



Boutons sous la poignée gauche et la poignée droite



Les emplacements du « bouton de mise à niveau DFU pour le micrologiciel de l'émetteur », du « bouton d'arrêt forcé », du « bouton de mise à niveau DFU pour le micrologiciel du module RF intégré » et du « bouton de connexion USB pour le module RF ou l'émetteur » sont indiqués dans la figure ci-dessus. Vous devez démonter la poignée pour les trouver. Appuyez sur les quatre boutons indiqués ci-dessus à l'aide d'un outil long et fin.

Attention : n'utilisez pas d'objets pointus ou métalliques pour actionner les quatre boutons comme indiqué sur le schéma afin d'éviter d'endommager la structure interne.

Bouton d'arrêt forcé

Si l'émetteur ne peut pas être mis hors tension en appuyant sur les deux interrupteurs d'alimentation, veuillez réinitialiser l'émetteur à l'aide de ce bouton.

Configuration :

1. Tirez la poignée située sur le côté gauche de l'émetteur et repérez le bouton d'arrêt forcé sous la poignée.
2. Insérez un outil long et fin dans le petit trou rond et appuyez sur le bouton d'arrêt forcé qui s'y trouve. L'émetteur s'éteindra immédiatement après avoir appuyé dessus.



ATTENTION

- Après la réinitialisation, les paramètres définis avant la réinitialisation peuvent ne plus être valides.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

3.2.1 Antenne émettrice

L'émetteur PL18 dispose de deux antennes intégrées. Lorsque l'émetteur commence à fonctionner, les antennes s'activent automatiquement, sans opération supplémentaire.



ATTENTION

- Pour garantir un bon signal, ne couvrez pas et ne bloquez pas l'antenne.

3.2.2 Manette/bouton/cadran/commutateur/bouton

Le PL18 Ultra est équipé de deux manettes (gauche et droite), de trois boutons (VRA, VRB et VRC), de huit commutateurs (SWA, SWB, SWC, SWD, SWE, SWF, SWG et SWH), de deux cadrans (VRD et VRE) et de huit boutons de réglage (TR1, TR2, TR3, TR4, TR5, TR6, KL et KR).

Manettes : elles produisent différentes valeurs en fonction de leur position et peuvent émettre des signaux continus. Elles peuvent être utilisées comme commandes de fonction, ainsi que comme interrupteurs pour activer ou désactiver des fonctions.

Boutons/cadrans : ils peuvent remplir les mêmes fonctions que les manettes. Certains d'entre eux peuvent également être utilisés comme commandes de compensation, ainsi que comme commutateurs pour activer ou désactiver des fonctions.

Commutateurs : il existe des commutateurs à deux positions, à trois positions et à retour automatique. Différentes valeurs correspondent à différentes positions. Ils peuvent être utilisés comme commandes de fonction, ainsi que comme commutateurs pour activer ou désactiver des fonctions.

Boutons de trim : ils produisent des valeurs différentes lorsqu'ils sont basculés vers le haut ou vers le bas. Ils peuvent être utilisés comme commandes de fonction ; pour plus d'informations, reportez-vous à la section 7.8 sur le trim numérique.

Remarque : cette fonction a été mise à jour dans la version 2.2.18.

3.2.3 LED d'état

Le voyant d'état (LED) sert à indiquer l'alimentation et l'état de fonctionnement de l'émetteur.

- La LED est éteinte : indique que l'émetteur est hors tension et n'est pas en cours de chargement.

Lorsque l'émetteur est sous tension, la LED peut présenter deux états : clignotante ou allumée en continu.

- La LED est éteinte : l'émetteur est en cours d'arrêt.
- Le voyant LED clignote en rouge : indique une alarme, telle que le déclenchement d'une alarme de capteur, la déconnexion d'un récepteur ou une alarme de position de commande à la mise sous tension.
- La LED clignote en vert : indique qu'une liaison est en cours ou que le convertisseur PWM est en cours de configuration.
- La LED est allumée en vert fixe : indique la connexion au récepteur.
- La LED est allumée en bleu fixe : indique qu'aucun récepteur n'est connecté ou qu'une recherche de récepteur est en cours.
- La LED est allumée en cyan : indique que l'émetteur est en cours de mise sous tension.
- La LED est allumée en jaune fixe : indique que la RF n'est pas activée.

Lorsque l'émetteur est en veille et n'est pas en charge :

- La LED clignote lentement en bleu : indique que le niveau de la batterie est élevé.
- La LED clignote lentement en rouge : indique que le niveau de batterie est faible.
- La LED clignote lentement en jaune : indique que le niveau de batterie est moyen.

Lorsque l'émetteur est en veille ou éteint et en cours de chargement : la LED est cyan pour indiquer un chargement rapide et orange pour indiquer un chargement lent.



La LED comporte 4 voyants individuels à l'intérieur.

- La première LED clignote lentement : indique que le niveau actuel de la batterie est inférieur à 25 %.
- La première LED est allumée en continu et la deuxième LED clignote lentement : $25\% \leq$ niveau actuel de la batterie $< 50\%$.
- Les première et deuxième LED sont allumées en continu et la troisième LED clignote lentement : niveau actuel de la batterie compris entre 50 % et 75 %.
- Les trois premières LED sont allumées en continu et la quatrième LED clignote lentement : $75\% \leq$ niveau actuel de la batterie $< 99\%$.
- La LED est allumée en continu : la batterie est complètement chargée et le chargeur est connecté.

3.2.4 Mode Stick

Ce système prend en charge quatre modes de manettes. En ce qui concerne les modèles d'avions, les canaux 1 à 4 sont, par défaut, attribués respectivement à l'aileron, à la gouverne de profondeur, à la manette des gaz et au gouvernail. Il existe quatre modes préétablis pour les manettes afin de répondre à différentes exigences. Vous pouvez sélectionner le mode qui vous convient parmi **Mode1**, **Mode2**, **Mode3** et **Mode4**. Le

Le cadre vert indique le mode actuellement sélectionné, le mode par défaut étant le **mode 2**. Vous pouvez sélectionner le mode qui vous convient. Vous devez ensuite régler les cardans selon le mode sélectionné. Suivez les étapes ci-dessous.

Configuration :

Accédez à l'interface de configuration du modèle via  (Basic) > **Models**, puis appuyez sur la case de fonction à côté de **Stick** pour accéder à l'interface du mode Stick.

Sélectionnez le mode souhaité. Cliquez ensuite sur  pour revenir en arrière.

Cette opération peut également être effectuée après la mise à jour du micrologiciel ou la réinitialisation des paramètres.



微信公众号



Bilibili



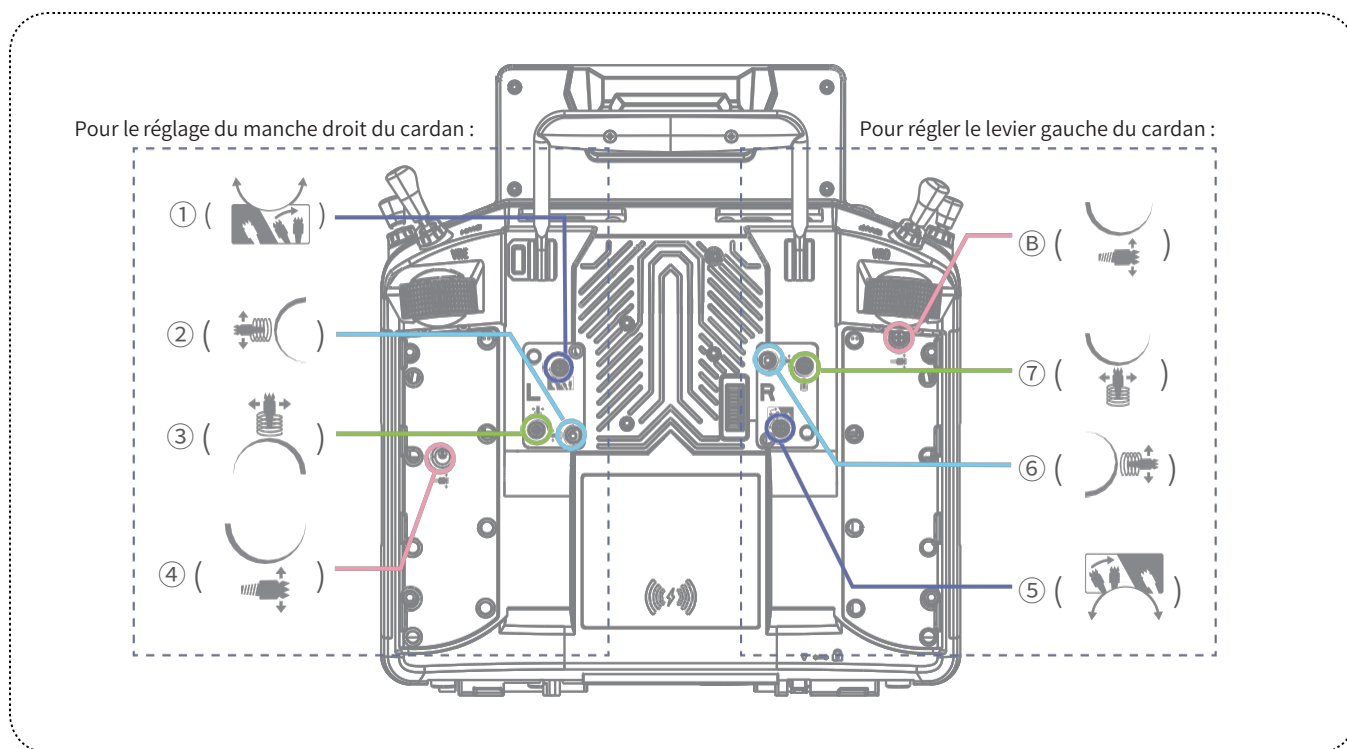
Website



Facebook

3.2.5 Réglage de l'assemblage du cardan

Assemblage à cardan non autocentré (autocentré) / Réglage de la friction/tension



Comme indiqué ci-dessus, en ajustant les vis situées dans les trous à vis à l'arrière de l'émetteur, le manche du cardan peut être réglé pour être autocentré ou non autocentré, et la friction peut être réglée dans le cas d'un manche non autocentré, tout comme la tension du manche dans le cas d'un manche autocentré (retirez les poignées pour trouver les trous à vis et les vis correspondants). La description des vis est la suivante :

① . ⑤	Réglage du centrage automatique/non automatique du manche du cardan	② . ⑥	Réglage de la tension verticale du manche du cardan
③ . ⑦	Réglage de la tension horizontale du manche du cardan	④ . ⑧	Réglage de la friction verticale du manche du cardan

! Effectuez toujours un test de tension du stick tout en tournant les vis afin de vous assurer que la tension du stick n'est ni trop faible ni trop forte. Un serrage excessif d'une vis peut endommager le ressort. Un desserrage excessif d'une vis peut entraîner la chute d'un ressort dans l'émetteur et éventuellement endommager les circuits internes. Faites attention à la force exercée lors du réglage.

Prenez le manche droit du cardan comme exemple.

De non centré à centré

- Utilisez le tournevis pour régler la vis ① (illustrée sur le schéma précédent) dans le sens inverse des aiguilles d'une montre jusqu'à ce que le manche du cardan passe en mode autocentrage.
- Régalez la vis ④ dans le sens inverse des aiguilles d'une montre pour régler la force de friction.
- Si vous devez régler la force de centrage horizontale ou verticale, réglez la vis correspondante ③ ou ② en conséquence. La force augmente dans le sens horaire et diminue dans le sens antihoraire.



Centrage automatique vers non centrage automatique

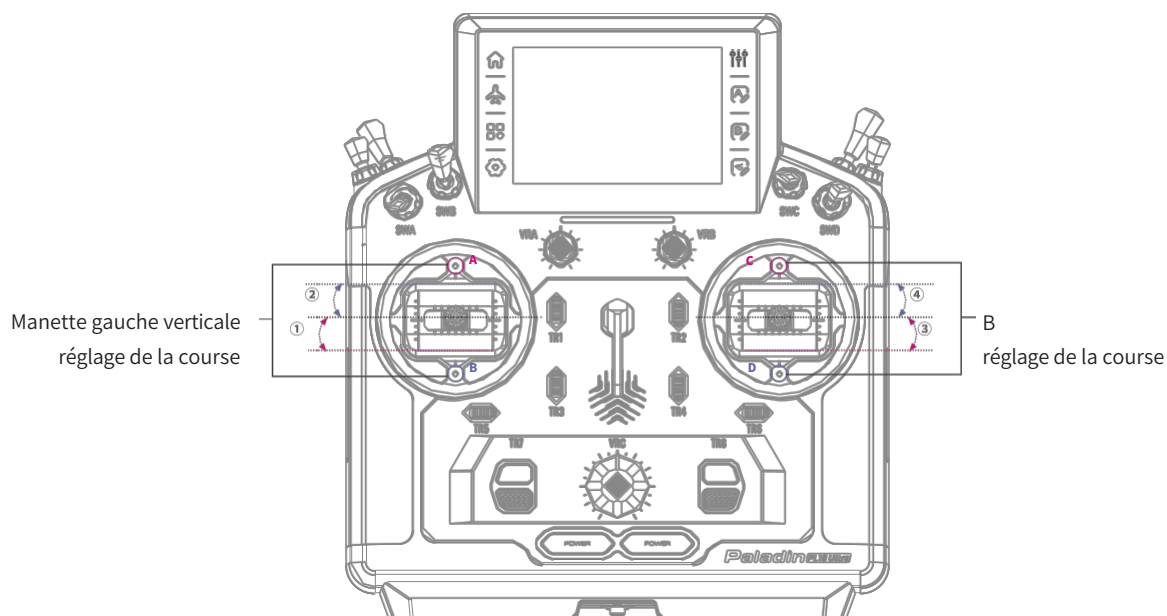
1. Utilisez le tournevis pour régler la vis ① dans le sens horaire jusqu'à ce qu'elle soit serrée, de sorte que le manche du cardan ne se recentre plus automatiquement.
2. Réglez la vis ④ dans le sens horaire pour renforcer la force de friction.
3. Si vous devez régler la force de centrage horizontale, ajustez la vis ③ en conséquence. La force augmente dans le sens horaire et diminue dans le sens antihoraire.

Réglage de la course verticale de l'assemblage du cardan

Pour l'assemblage du cardan de l'émetteur, la plage de réglage de la course mécanique est comprise entre 38° et 54°. La course peut être réglée selon vos besoins.



Une fois le réglage terminé, le manche doit être recalibré.



Remarque : la vis A sert à régler la moitié de la course ①, et la vis B sert à régler la moitié de la course ②. La vis C sert à régler la moitié de la course ③, et la vis D sert à régler la demi-course ④.

Remarque : faites attention à la force exercée lors du réglage.

Les étapes sont les suivantes :

1. Utilisez une clé Allen métrique de 1,5 mm pour régler la vis correspondante dans le sens horaire afin d'augmenter la course.
2. Réglez la vis correspondante dans le sens inverse des aiguilles d'une montre pour réduire la course.



微信公众号



Bilibili



Website

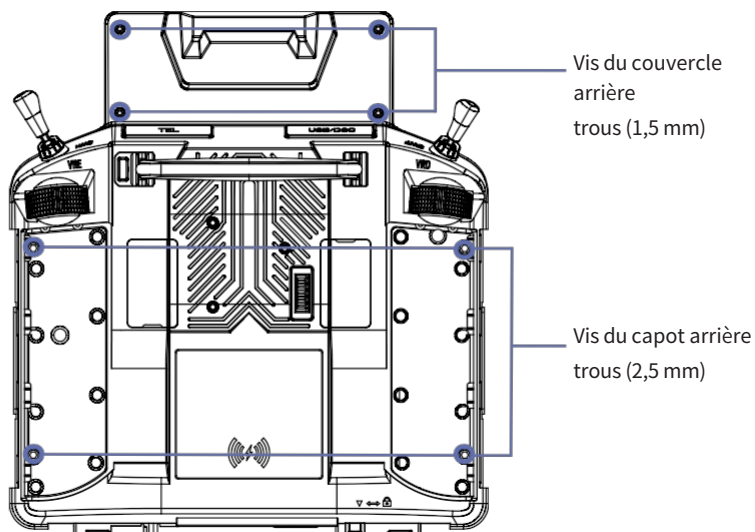


Facebook

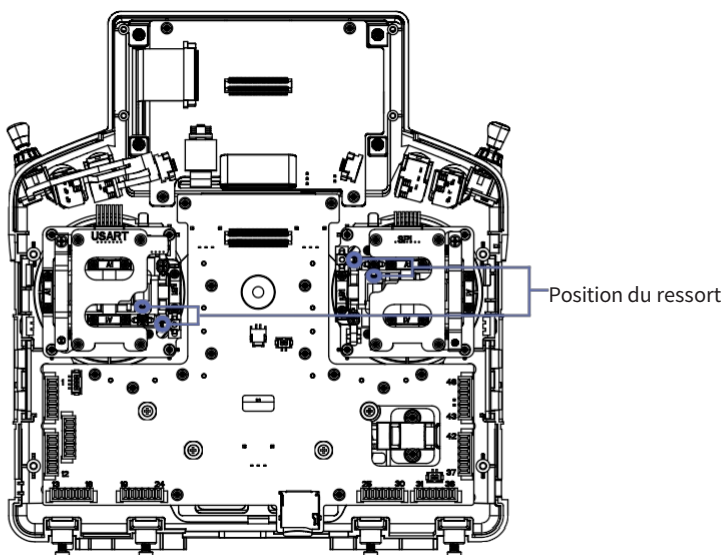
3.2.6 Remplacement du ressort du cardan

Si le ressort du cardan n'est pas assez élastique ou est endommagé, l'utilisateur peut le remplacer. Veuillez suivre les étapes suivantes :

1. Retirez les 8 vis à l'aide d'une clé Allen de taille appropriée après avoir retiré la poignée de l'émetteur.



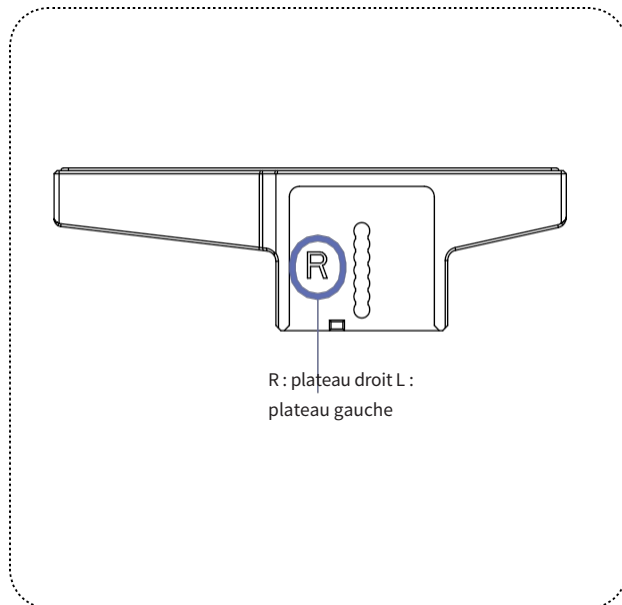
2. Après avoir retiré le couvercle arrière de l'émetteur, le ressort peut être remplacé à l'aide d'un outil approprié, tel qu'une pince à épiler.



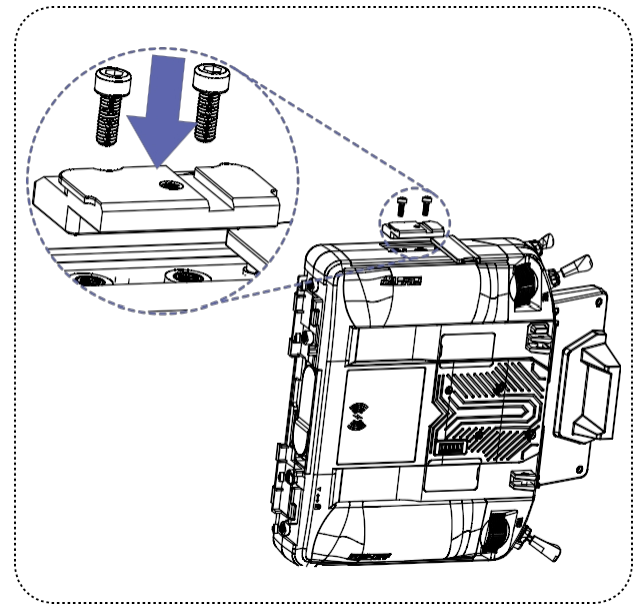
3.2.7 Installation du plateau pour la main

Suivez les étapes ci-dessous pour installer le plateau droit. Le plateau gauche peut être installé en suivant les mêmes étapes.

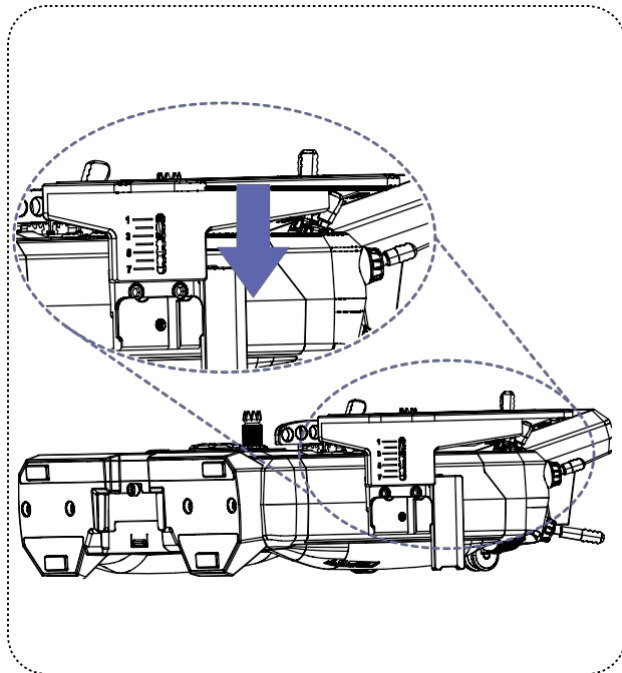
1. Les lettres inscrites sur le plateau vous permettent de déterminer s'il s'agit du plateau droit ou du plateau gauche.



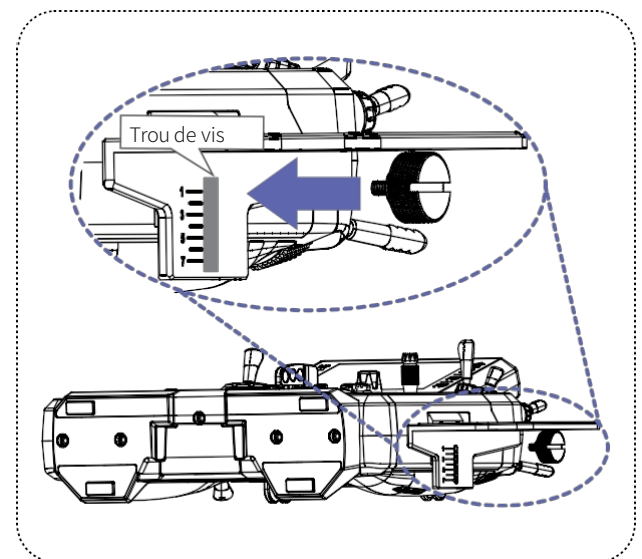
2. Après avoir vérifié la position des trous de vis du plateau droit, installez les vis à l'aide d'une clé Allen métrique de 2,5 mm.



3. Poussez le plateau droit dans le sens de la flèche, comme indiqué, jusqu'à ce qu'il ne puisse plus être retiré facilement.



4. Installez la vis dans le sens de la flèche, comme indiqué, et sélectionnez la position appropriée en fonction des repères gradués sur le plateau droit pour l'installation, jusqu'à ce que le repose-main droit soit bien en place et ne se desserre pas facilement.



微信公众号



Bilibili



Website

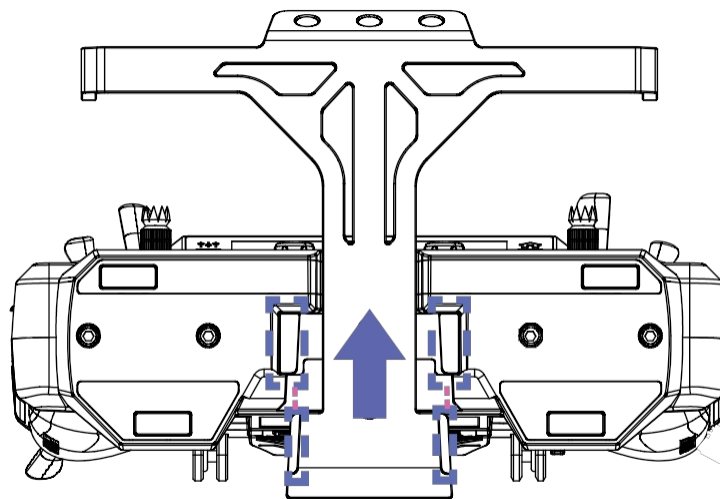


Facebook

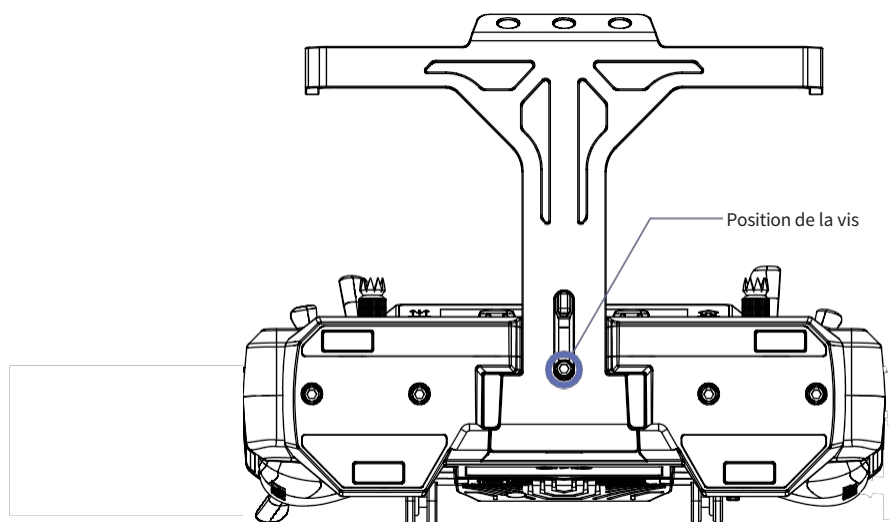
3.2.8 Installation du support

Suivez les étapes ci-dessous pour installer le support :

1. Alignez le support avec la position de la fente de la base de l'émetteur, poussez le support dans le sens de la flèche comme indiqué jusqu'à ce qu'il s'enclenche correctement.



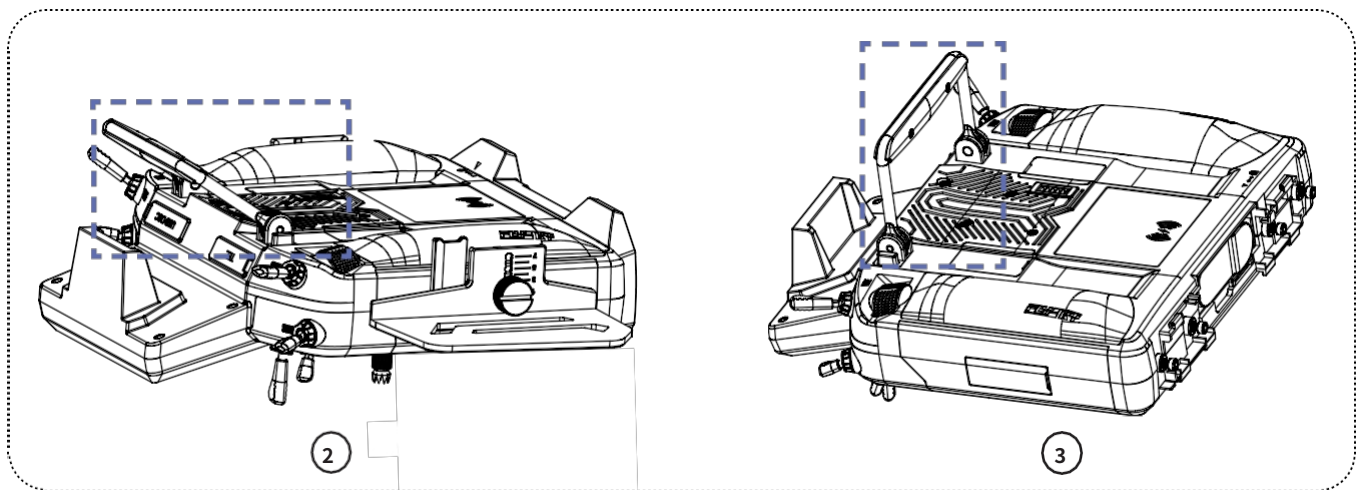
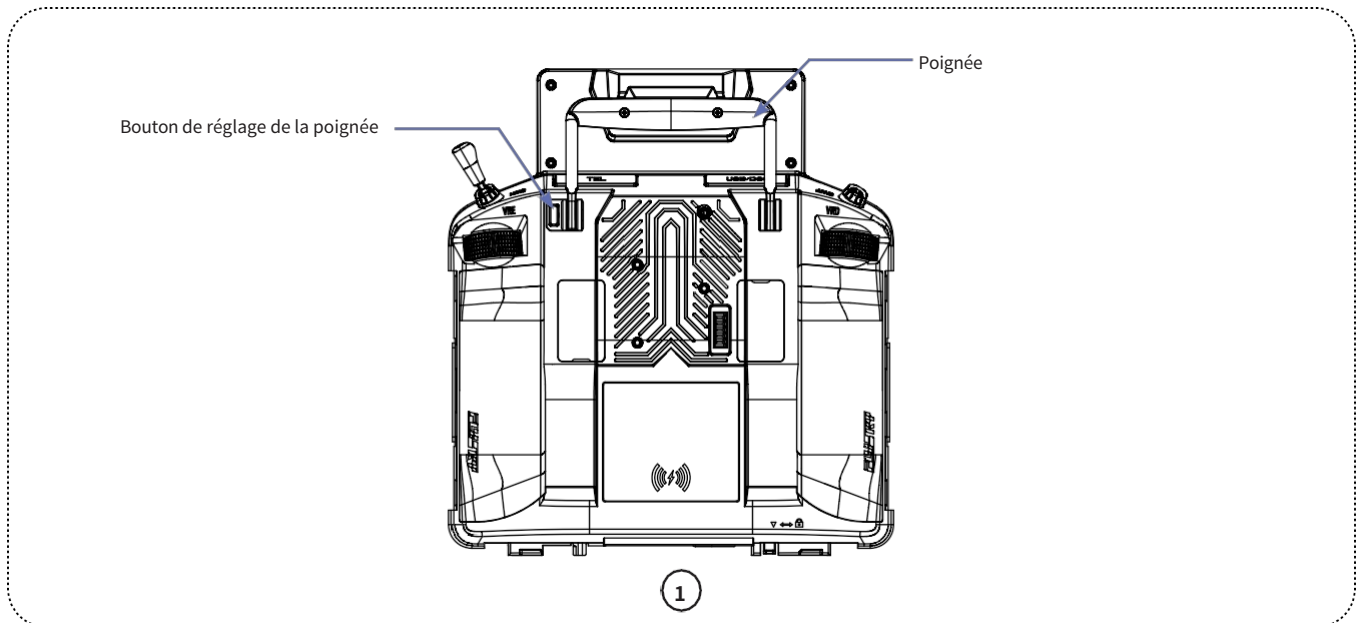
2. Utilisez une clé Allen métrique de 2,5 mm pour fixer la vis afin de sécuriser le support.



3.2.9 Réglage de la poignée

La poignée peut être réglée selon les deux positions illustrées dans les figures 2 et 3. Étapes :

Appuyez sur le bouton de réglage de la poignée et tournez la poignée. Relâchez ensuite la poignée jusqu'à ce qu'elle se verrouille en place.



Remarque : la poignée peut être réglée à sa position maximale ou minimale pour faciliter le rangement.



微信公众号



Bilibili



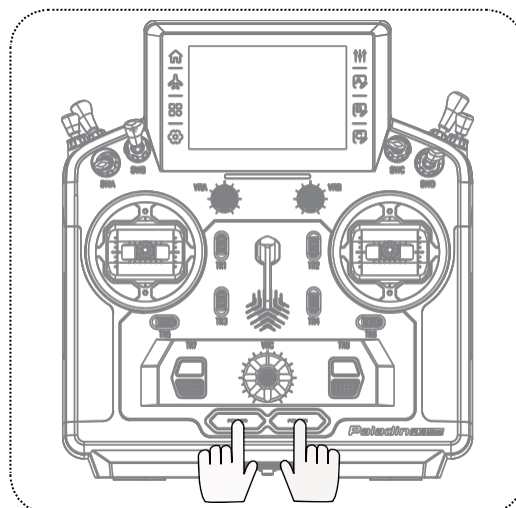
Website



Facebook

3.2.10 Interrupteurs d'alimentation

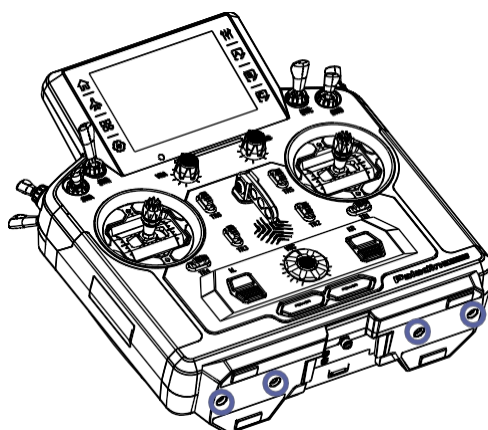
Pour éviter tout déclenchement intempestif, deux interrupteurs sont situés dans la partie inférieure de l'émetteur. Allumez ou éteignez l'émetteur en appuyant simultanément sur les deux interrupteurs.



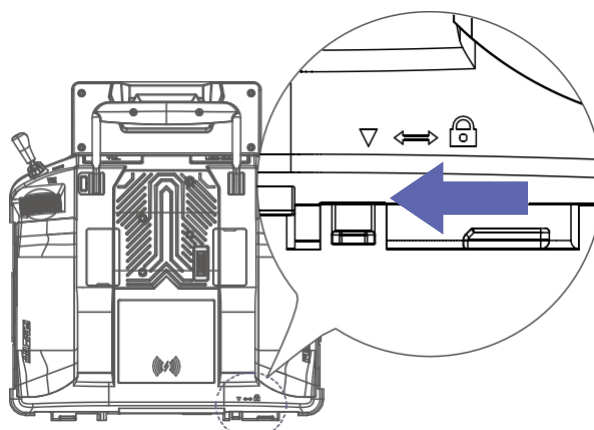
3.2.11 Installation de la batterie

Suivez les étapes ci-dessous pour installer la batterie de l'émetteur :

1. Retirez les 4 vis qui fixent la base.

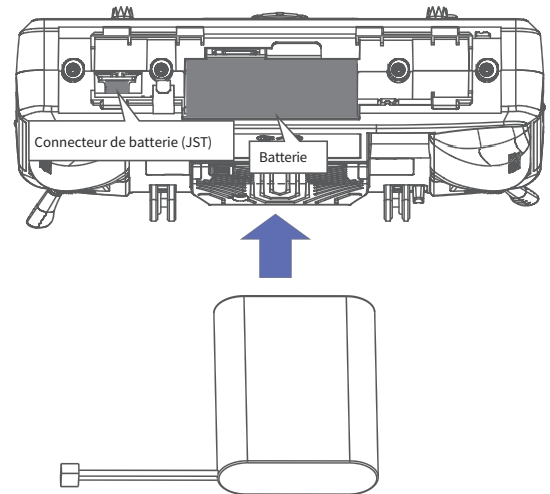
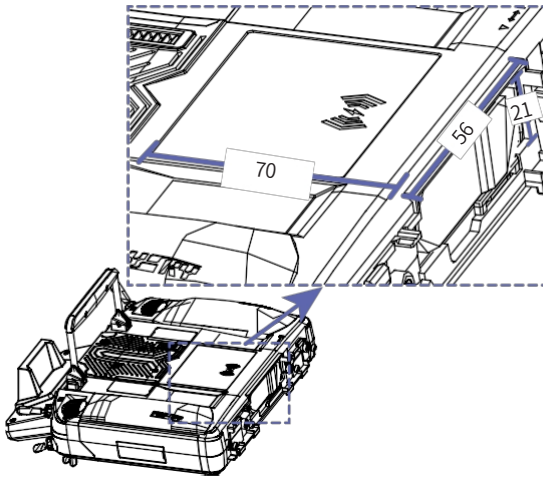


2. Poussez la base dans le sens de la flèche comme indiqué jusqu'à ce qu'elle soit retirée.

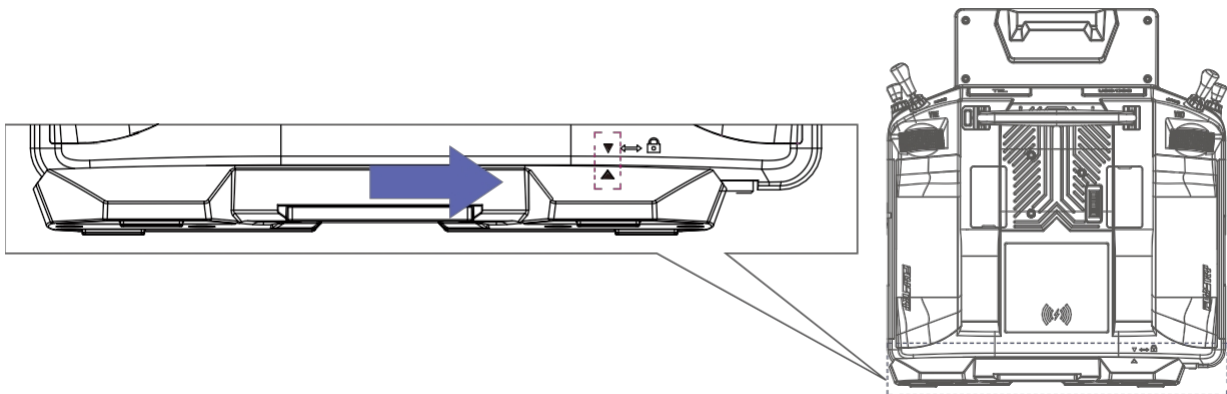


3. Installez la batterie LiPo 1S dans le compartiment à batterie et connectez le câblage de la batterie au connecteur de batterie (JST).

Paramètres du compartiment de batterie (unité : mm)



4. Après avoir aligné les icônes sur la base et l'émetteur, poussez la base dans le sens de la flèche jusqu'à ce qu'elle soit en place. Ensuite, serrez les vis et veillez à ne pas pincer les fils de la batterie.



微信公众号



Bilibili



Website

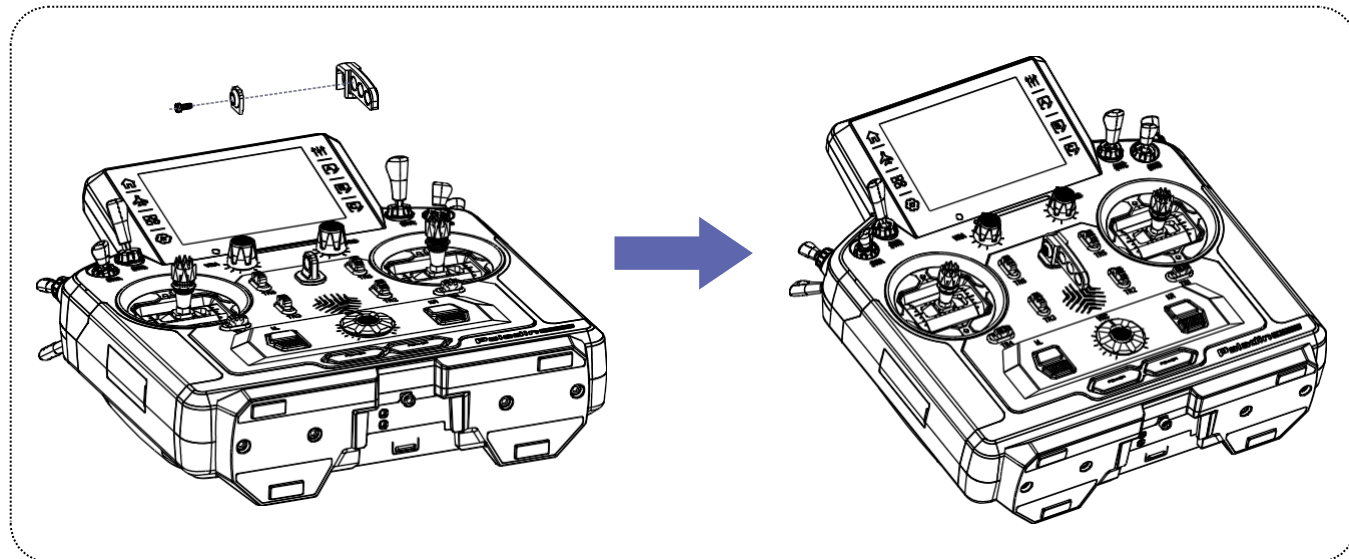


Facebook

3.2.12 Installation À propos du régulateur de centre de gravité

Le régulateur de centre de gravité peut être installé en fonction du scénario d'utilisation. Les étapes sont les suivantes :

Alignez la vis, la rondelle et le régulateur de centre de gravité dans l'ordre avec le centre du crochet de la sangle de cou, comme illustré, puis fixez-les à la position du crochet de la sangle de cou.

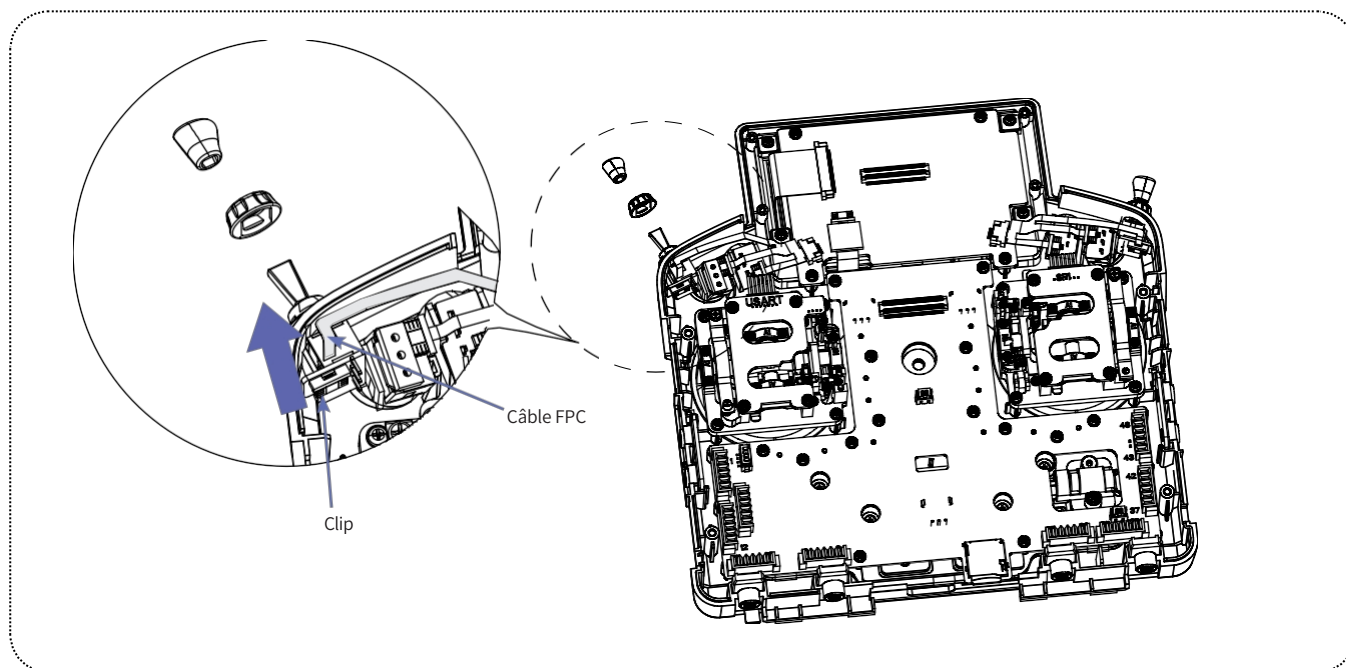


3.2.13 Remplacement du commutateur à 3 positions/2 positions de type SW

Cet émetteur prend en charge le remplacement des commutateurs SW à 3 positions/2 positions, qui peuvent passer d'un commutateur à 3 positions à un commutateur à 2 positions ou vice versa.

Les étapes sont les suivantes :

1. Reportez-vous aux étapes précédentes pour retirer les poignées, puis retirez les huit vis qui fixent le couvercle arrière.
2. Retirez le couvercle arrière de l'émetteur.
3. Tout d'abord, si le couvercle du commutateur est installé, veuillez le retirer du commutateur. Ensuite, utilisez la clé appropriée pour desserrer et retirer le manchon du commutateur. Ensuite, relâchez délicatement le clip sur la carte PCB du commutateur. Enfin, retirez le câble FPC.



4. Retirez l'interrupteur de l'intérieur de l'émetteur.
5. Insérez l'interrupteur à remplacer (avec le couvercle de l'interrupteur retiré) dans le trou de fixation qui maintient l'interrupteur à l'intérieur de l'émetteur. Ensuite, relâchez le clip sur la carte PCB de l'interrupteur et insérez le connecteur du câble FPC dans le clip. Fixez ensuite le clip et assurez-vous que le câble FPC est bien fixé. Enfin, utilisez une clé pour serrer le manchon de l'interrupteur et remettez le couvercle de l'interrupteur en place.
6. Serrez les 8 vis qui fixent le couvercle arrière, puis installez les poignées une par une.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

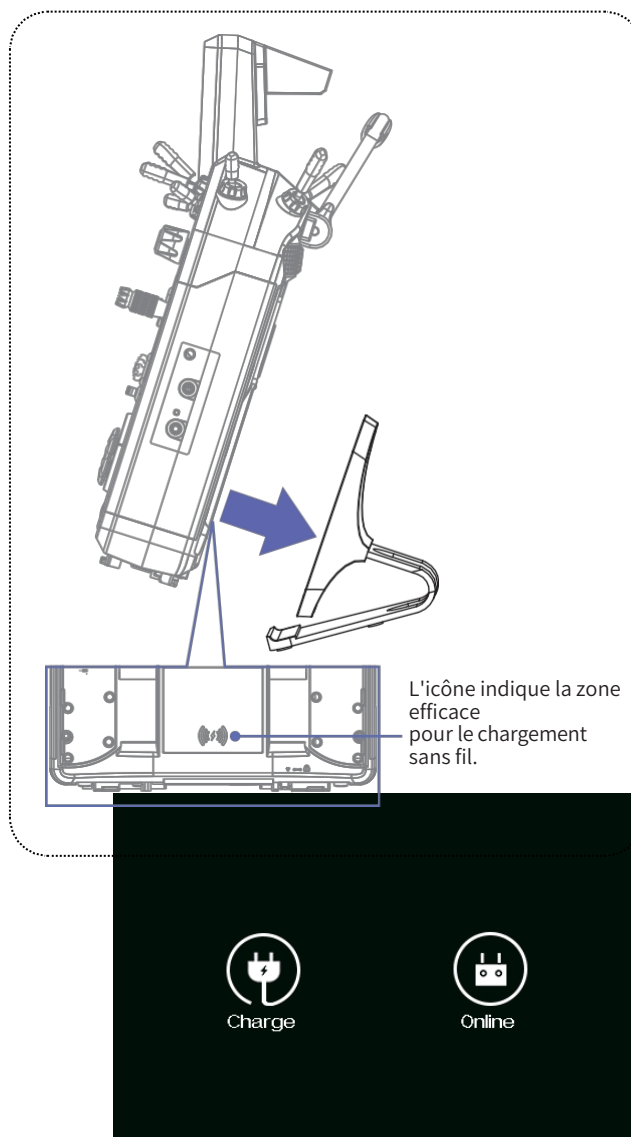
3.2.14 Mode de chargement

L'émetteur peut être chargé de deux manières : chargement filaire (chargement USB) et chargement sans fil.

- Charge filaire : le câble USB Type-C est connecté à l'alimentation électrique à une extrémité et au port USB Type-C de l'émetteur à l'autre extrémité.
- Recharge sans fil : utilisez la station de recharge sans fil pour recharger l'appareil (comme indiqué sur l'illustration).

Le chargement filaire prend en charge le chargement rapide jusqu'à 18 W, et le chargement sans fil prend en charge le chargement rapide jusqu'à 12 W, les deux modes étant indiqués comme mode de chargement rapide. Si vous utilisez un chargeur rapide qui ne peut pas être reconnu par l'émetteur, il sera indiqué comme chargement normal.

Remarque : lorsque vous rechargez l'appareil hors tension, appuyez sur l'écran de l'émetteur pour afficher les informations relatives au mode de recharge.



ATTENTION

- **Veuillez utiliser le câble micro USB fourni avec cet émetteur. Une utilisation inappropriée peut endommager endommager la batterie et affecter sa durée de vie.**

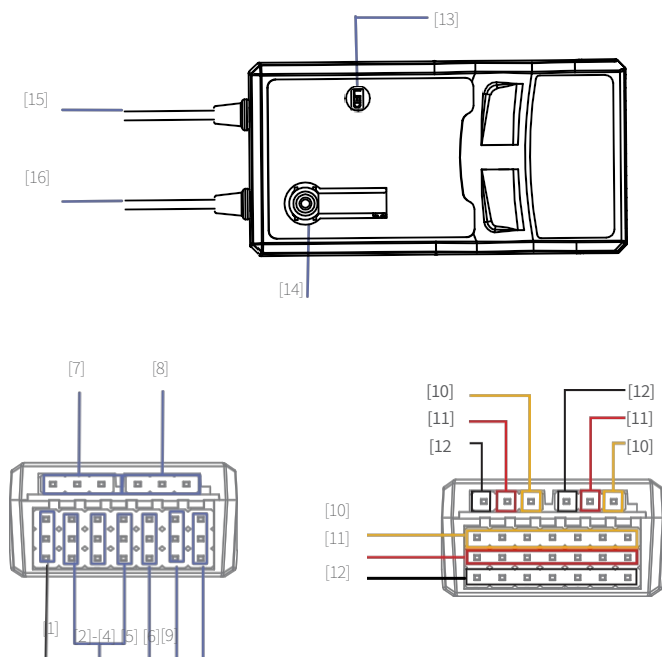
Remarques :

1. Avant d'allumer l'émetteur, connectez-le à l'ordinateur à l'aide du câble USB Type-C. Une fois l'émetteur allumé, une fenêtre contextuelle s'affiche, vous invitant à sélectionner la fonction USB : « Charge » ou « Online ». Si vous choisissez « Charge », l'émetteur ne communique pas avec l'ordinateur. Si vous choisissez « En ligne », l'émetteur communique avec l'ordinateur, c'est-à-dire que vous pouvez accéder au logiciel FlySky Assistant ou au logiciel de simulation.
2. Par défaut, la charge filaire est prioritaire sur la charge sans fil. Ainsi, si l'émetteur est connecté à la fois à la charge sans fil et à la charge filaire, la charge filaire est activée et la charge sans fil est désactivée.
3. La charge à basse température réduit la capacité et la durée de vie de la batterie.
4. Ne pas stocker pendant plus de six mois. Recharger au moins une fois tous les six mois et recharger la batterie tous les trois mois.
5. Si la batterie a été retirée de l'émetteur ou si celle-ci est en mode de protection contre la décharge excessive, l'émetteur ne peut pas être allumé en connectant l'alimentation via le câble USB Type-C. Il peut être allumé en réinstallant la batterie ou lorsque celle-ci est rechargée à un niveau utilisable.



3.3 Présentation du récepteur (exemple : FTr8B)

3.3.1 Présentation du récepteur



- [1] CH1
- [2]-[4] CH2-CH4
- [5] CH5 (NPD)
- [6] CH6 (NPC)
- [7] CH7 (NPB)
- [8] CH8 (NPA)
- [9] BVD/ VCC (détection de tension de batterie/interface d'alimentation)
- [10] S (broche de signal)
- [11] + (Anode de puissance)
- [12] - (Cathode de puissance)
- [13] LED
- [14] Bouton BIND
- [15] Antenne 1 (antenne droite)
- [16] Antenne 2 (antenne gauche)

3.3.2 Indicateur d'état

Le voyant LED (indicateur d'état) sert à indiquer l'état d'alimentation et de fonctionnement du récepteur.

- Éteint : le récepteur n'est pas alimenté.
- Allumé en rouge fixe : le récepteur est connecté à l'alimentation électrique et fonctionne correctement.
- Clignotement rapide : le récepteur est en mode liaison.
- Clignotement lent : l'émetteur auquel le récepteur est lié est hors tension, le signal est perdu ou le micrologiciel du récepteur est en cours de mise à jour.
- Trois clignotements puis un arrêt : le récepteur est passé en mode de mise à jour forcée du micrologiciel.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

4. Configuration préalable à l'utilisation

Suivez les instructions et les directives de ce chapitre avant utilisation.

4.1 Installation du récepteur et du servo

Assurez-vous que le récepteur est installé à un emplacement approprié dans le modèle afin de garantir un signal stable, une portée maximale et de réduire les interférences externes. Suivez les instructions suivantes :

Faites attention aux points suivants lors de l'installation du récepteur :

1. Assurez-vous que le récepteur n'est pas installé à proximité d'ESC ou d'autres sources de bruit électrique.
2. Éloignez l'antenne du récepteur des matériaux conducteurs tels que le carbone ou le métal. Pour garantir un fonctionnement normal, veillez à laisser un espace d'au moins 1 cm entre l'antenne et le matériau conducteur.



ATTENTION

- Pour éviter tout dommage, ne mettez pas le récepteur sous tension pendant l'installation.



5. Consignes d'utilisation

Suivez ces directives pour utiliser l'émetteur et le récepteur.

5.1 Mise sous

Remarque : cette fonction a été mise à jour dans la version 2.2.18.

tension

Lorsque l'émetteur est mis sous tension pour la première fois, l'interface de l'assistant de mise sous tension s'affiche. Effectuez les réglages dans les modes Stick Mode (ST Mode), Stick Calibration (ST Cali.) et Update RF en suivant les instructions de l'interface, puis cliquez sur Start using.

L'émetteur entrera également dans la fonction d'assistant de mise sous tension après la mise à niveau du micrologiciel via la fonction de mise à jour du micrologiciel TX ou après une réinitialisation via la fonction de réinitialisation d'usine.

En outre, veuillez suivre les étapes ci-dessous pour mettre l'émetteur sous tension :

1. Vérifiez que la batterie est complètement chargée ;
2. Appuyez simultanément sur les deux boutons d'alimentation et maintenez-les enfoncés jusqu'à ce que l'écran s'allume ;
3. Suivez les invites qui s'affichent pour mettre l'émetteur sous tension.
 - Activer ou désactiver la fonction de transmission. Si la fonction RF n'est pas requise

Appuyez pour changer la langue



pour cette mise sous tension, la fonction de transmission peut être désactivée.

- Si le commutateur est en position sûre. (Un fond rouge sur une commande indique que la position doit être ajustée.) Vérifiez la position de la commande en suivant les instructions et placez-la dans la position correcte.
- Si le modèle actuel est réglé en mode sécurité intégrée. Pour désactiver le rappel du réglage de sécurité intégrée lors de la mise sous tension de l'appareil, cliquez sur Ignorer ou désactivez « Rappel au démarrage : la sécurité intégrée n'est pas réglée » dans Général.

ATTENTION	• Le système est désormais actif, veuillez à ne causer aucun dommage ni blessure corporelle.
ATTENTION	• Si les commutateurs SWA/SWB/SWC/SWD/SWE/SWF/SWG/SWH ne sont pas en position de sécurité et que le manche des gaz n'est pas en position basse lorsque l'émetteur est mis sous tension. Un message apparaîtra pour vous rappeler de mettre ces interrupteurs et le manche des gaz dans leur position correcte. Il est recommandé de suivre le rappel pour les mettre dans leur position correcte. L'émetteur se lancera. Si vous cliquez sur Go pour lancer l'émetteur sans les mettre dans leur position correcte, cela peut entraîner un danger.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

5.2 Liaison

Remarque : cette fonction a été mise à jour dans la version 2.2.18.

L'émetteur et le récepteur ont été pré-liaisonnés en usine. Si vous devez relier ou lier un nouveau récepteur, suivez les étapes ci-dessous. Les récepteurs Flysky AFHDS 3 se composent de récepteurs édition classique et de récepteurs édition améliorée. La méthode de liaison est légèrement différente entre ces deux éditions.

Remarque : les modèles de récepteurs Flysky AFHDS 3 édition classique comprennent les FTr10, FGr4, FGr4s, FGr4P, FTr4 et FTr16S. Les autres récepteurs Flysky AFHDS 3 sont considérés comme des récepteurs édition améliorée.

AVERTISSEMENT

- Éteignez le servo pendant que l'émetteur et le récepteur sont en cours de liaison. Sinon, cela pourrait entraîner un danger.
- Une fois le processus de liaison terminé, éteignez le récepteur, puis rallumez-le et vérifiez que l'émetteur et le récepteur ont bien été appairés.

Pour accéder à l'interface de réglage de la liaison, allez dans «**ss** (Basique) »

> «**Réglage RX**». Interface de liaison du récepteur édition améliorée :

Appairage 1 Récepteur

Affichez le nombre de canaux de sortie. Cliquez pour changer le nombre de canaux de sortie : [18CH], [12CH], [8CH] ou [4CH (Rapide)].

Sélectionnez un récepteur avec le nombre de canaux correspondant en fonction du nombre de canaux de l'émetteur. Si le récepteur dispose de trop peu de canaux, cela peut affecter le fonctionnement du récepteur. S'il en a trop, cela gaspillera les ressources du canal. Par exemple, si vous avez besoin d'utiliser 8 canaux ou moins (comme avec le FTr8B, qui ne dispose que de 8 sorties de canal PWM), l'émetteur peut être réglé sur 8 canaux. Pour le mode double récepteur ou l'extension 18 canaux (via un convertisseur PWM), le nombre de canaux de l'émetteur doit être réglé sur 18 canaux.

Mode de modulation d'affichage ; cliquez pour basculer entre : [Routine] ou [Antijamming priorité].

Pour plus de détails, consultez le tableau ci-dessous.

Afficher le type de récepteur ; cliquez pour changer le type de récepteur : [Amélioré] ou [Classique].

Bidirectionnel : pour configurer l'émetteur et le récepteur afin qu'ils se connectent en mode unidirectionnel ou bidirectionnel. Une coche (✓) indique une connexion bidirectionnelle.

Remarque : lorsque la communication unidirectionnelle est sélectionnée, aucun retour téléométrique n'est transmis à l'émetteur.

Pour configurer plusieurs récepteurs ou non. Si une coche (✓) apparaît, plusieurs récepteurs peuvent être connectés ; sinon, un seul récepteur peut être connecté. Canal de démarrage du récepteur

Appuyez pour modifier la valeur. Cliquez sur + pour augmenter la valeur et sur - pour la diminuer.

Cliquez sur «**Bind**» (Lier) pour mettre l'émetteur en mode liaison. Un menu s'affiche alors, indiquant le processus de liaison.

Liaison de 2 récepteurs (1 principal, 1 secondaire)

Pour régler le canal de départ du récepteur principal, et la plage est comprise entre 1 et 18. Si le [Sending CH] est réglé sur 4 CH, la plage de réglage du canal de démarrage pour le récepteur principal/secondaire est comprise entre 1 et 4.

Pour lier l'émetteur au récepteur principal. Cliquez dessus pour mettre l'émetteur en mode liaison. «**Connected**» s'affichera une fois la liaison établie.

Cochez ou décochez l'option S-Tele. Elle est cochée par défaut, ce qui permet de connecter un seul récepteur secondaire, qui renvoie uniquement ses propres informations à l'émetteur.

Pour définir le canal de départ du récepteur secondaire, la plage est comprise entre 1 et 18. Par exemple, pour obtenir une sortie à 18 canaux avec deux récepteurs, vous pouvez procéder comme suit : prenez le récepteur principal comme FTr12B et le récepteur secondaire comme FTr8B. Le canal de départ du récepteur secondaire doit être réglé sur 13. De cette façon, le canal 1 du récepteur secondaire émettra le canal 13 de l'émetteur, et le canal 6 émettra le canal 18 de l'émetteur.

Pour lier l'émetteur au récepteur secondaire. Cliquez dessus pour mettre l'émetteur en mode liaison.

Liaison de 2 récepteurs (1 principal, plusieurs secondaires)



Voici les présentations de [Routine] et [Priorité anti-brouillage].

Modulation	Caractéristiques principales	Scénarios d'application
Routine	En mode [Routine], le système offre des performances équilibrées, avec des capacités anti-interférences modérées et une distance de contrôle maximale modérée.	Le mode [Routine] convient à la plupart des scénarios peu exigeants, tels que l'utilisation occasionnelle le week-end dans les parcs. Ces environnements se caractérisent généralement par des espaces ouverts avec des signaux WiFi occasionnels ou des appareils 2,4 GHz (mais pas d'interférences importantes). Dans de tels cas, ni une portée de contrôle extrême ni une résistance aux interférences de haute intensité ne sont nécessaires.
Priorité anti-brouillage	En mode [Priorité anti-brouillage], le système utilise des paquets de données à haute densité. Cela permet de maintenir une communication fiable même en cas d'interférences importantes et de perte de paquets. Mais cela n'aide pas en termes de distance dans les situations à faible interférence.	Ce mode donne la priorité à une connectivité stable dans des environnements électromagnétiques complexes. En compromettant la portée opérationnelle maximale, il garantit des performances fiables dans des scénarios à fortes interférences, tels que les expositions de modèles réduits radiocommandés ou les zones de vol bondées lors d'événements.

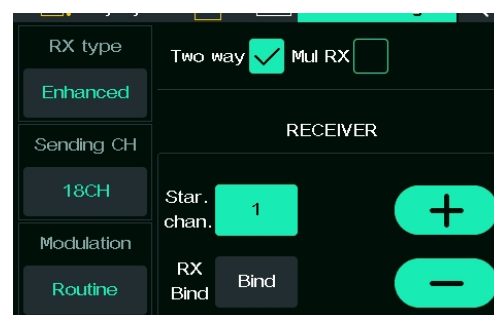
Liaison de plusieurs récepteurs : lorsque vous cochez « Mul RX » et ne cochez pas « S-Tele », vous pouvez lier plusieurs récepteurs. Dans ce cas :

- Récepteur principal : dans ce mode, l'ID RX n'est pas transmis pendant la liaison et la communication. Remarque :
 - Si vous liez plusieurs récepteurs, ne mettez pas les récepteurs principaux sous tension simultanément, car cela pourrait entraîner un conflit entre les données télémétriques de l'émetteur en raison du passage d'un appareil à l'autre, ce qui se traduirait par des erreurs d'affichage. Par conséquent, ne liez qu'un seul récepteur principal. Tout récepteur supplémentaire doit être lié via l'entrée du récepteur secondaire.
 - Si plusieurs récepteurs sont liés dans ce mode sur différents modèles, tous les récepteurs liés de cette manière sous ces modèles peuvent être contrôlés par le même émetteur. Par conséquent, assurez-vous que seul le récepteur correspondant au modèle actuel est allumé pendant l'utilisation.
- Récepteur secondaire :
 - Dans ce mode, les appareils connectés via l'interface du récepteur secondaire ne disposent pas de fonctionnalité de télémétrie.
 - Avant de connecter un récepteur secondaire, le canal de démarrage et le protocole d'interface doivent être définis à l'avance. Ces paramètres ne peuvent être configurés qu'avant le processus de connexion et ne peuvent pas être modifiés une fois la connexion établie.

Prenons l'exemple du récepteur FT88B.

Étapes pour connecter un récepteur :

- Appuyez sur «  » (Paramètres de base) > « RX setting » (Paramètres RX) > « Bind setting » (Paramètres de connexion) pour accéder à l'interface de configuration de la connexion (le type RX est « Enhanced » (Amélioré) par défaut).
- En fonction des exigences pratiques de l'application :
 - Activez/désactivez la communication bidirectionnelle. Cochez la case pour activer la communication bidirectionnelle (décochez-la pour la communication unidirectionnelle).
 - Définissez le canal d'envoi (nombre de canaux de sortie). Cliquez sur la case de fonction sous « Canal d'envoi », puis sélectionnez « Oui » dans la fenêtre contextuelle pour basculer entre les options.



微信公众号



Bilibili



Website

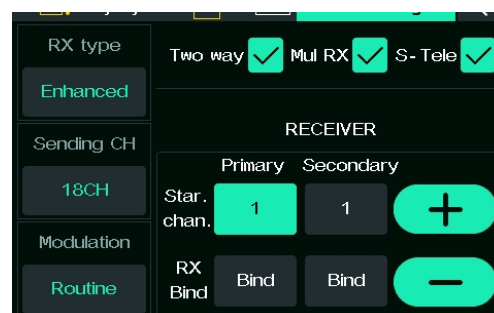


Facebook

- Définir le mode de modulation. Cliquez sur la case de fonction sous « Modulation », puis sélectionnez « Oui » dans la fenêtre contextuelle pour basculer entre les options.
 - Définir le canal de démarrage. Cliquez sur la case de fonction à droite de « Canal de démarrage », puis utilisez « + » / « - » pour ajuster la valeur.
3. Appuyez sur **Bind** (Lier) et l'émetteur passera en mode liaison.
 4. Appuyez sur le bouton BIND du récepteur et maintenez-le enfoncé tout en le mettant sous tension ; la LED du récepteur clignotera rapidement pour indiquer qu'il est passé en mode de liaison.
 5. Le processus de liaison est terminé lorsque la LED du récepteur cesse de clignoter et reste allumée en continu.
 - Lorsque l'émetteur entre en mode d'appairage en mode unidirectionnel, après que la LED du récepteur clignote lentement, appuyez sur **Bind** pour faire sortir l'émetteur du mode d'appairage. À ce moment-là, la LED du récepteur reste allumée, indiquant que l'appairage a réussi.
 6. Vérifiez que l'émetteur et le récepteur fonctionnent correctement ; si ce n'est pas le cas, répétez les étapes ci-dessus.

Étapes pour lier deux récepteurs :

1. Les options Bidirectionnel, Mul RX et S-Tele sont cochées (si Mul RX est cochée, S-Tele sera cochée par défaut).
2. Pour lier le récepteur principal, procédez comme suit :
 - Reportez-vous à l'étape 2 de la procédure « Liaison d'un récepteur » pour configurer le canal d'émission et le mode de modulation.
 - Définissez le canal de départ. Valeur par défaut : 1. Vous pouvez définir le canal de départ approprié selon vos besoins. Par exemple, s'il est réglé sur 1, le canal CH1 du récepteur principal correspondra au canal CH1 de l'émetteur.
 - Cliquez sur **Lier**, l'émetteur passe en mode liaison, puis mettez le récepteur principal en mode liaison pour terminer la liaison.
3. Pour associer le récepteur secondaire, procédez comme suit :
 - Définissez le canal de départ. Par défaut : 1. Vous pouvez définir le canal de départ approprié selon vos besoins. Par exemple, s'il est réglé sur 7, le canal CH1 du récepteur secondaire correspondra au canal CH7 de l'émetteur.
 - Cliquez sur « **Bind** » (Lier), l'émetteur passe en mode liaison, puis mettez le récepteur secondaire en mode liaison pour terminer la liaison.
4. Vérifiez que l'émetteur et le récepteur fonctionnent correctement ; si ce n'est pas le cas, répétez les étapes ci-dessus.



Étapes à suivre pour connecter plus de deux récepteurs :

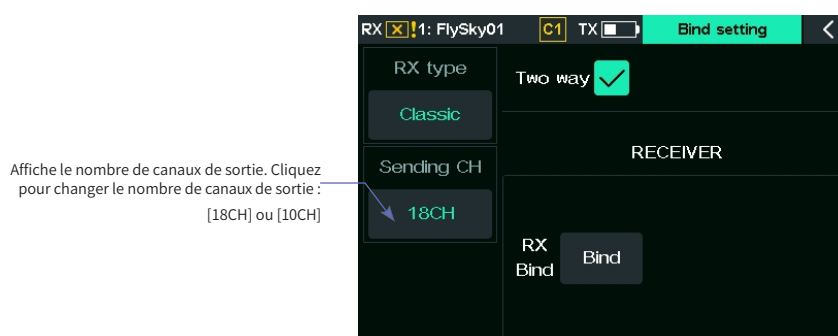
1. Cochez les cases « Two way » (Bidirectionnel) et « Mul RX » (Récepteurs multiples), mais ne cochez pas la case « S-Tele ».
2. Reportez-vous à l'étape 2 de la procédure « Liaison de deux récepteurs » pour terminer la liaison du récepteur principal.
3. Pour associer le récepteur secondaire 1, vous devez d'abord définir le protocole d'interface et le canal de départ pour ce récepteur avant de commencer le processus d'association. Notez que ces paramètres ne peuvent pas être modifiés une fois l'association terminée. Suivez les étapes suivantes :
 - Pour configurer le protocole d'interface Newport via le protocole d'interface personnalisé. Reportez-vous à l'étape 3 de la procédure « Liaison de deux récepteurs » pour définir le canal de démarrage. Terminez la liaison avec le récepteur secondaire 1.
4. Et ainsi de suite, liez d'autres récepteurs secondaires à l'émetteur.
5. Vérifiez que l'émetteur et le récepteur fonctionnent correctement ; si ce n'est pas le cas, répétez les étapes ci-dessus.

Remarques :

1. La méthode de liaison peut varier selon les récepteurs. Pour connaître les méthodes de liaison spécifiques, veuillez consulter le site Web officiel de FLYSKY pour obtenir les instructions relatives au récepteur ou d'autres informations pertinentes.
2. Une fois que l'émetteur et le récepteur ont établi une communication bidirectionnelle stable, une fenêtre contextuelle s'affiche lorsque le récepteur est identifié comme un récepteur compatible d'une marque tierce non autorisée par FlySky. Dans le même temps, la fréquence radio est interrompue.

Le récepteur version classique prend en charge la communication 18 canaux, avec liaison unidirectionnelle et bidirectionnelle, et permet la liaison avec un seul récepteur.

Interface de liaison du récepteur édition classique :



Liaison de l'interface RX1 secondaire



Liaison de l'interface secondaire RX2



微信公众号



Bilibili



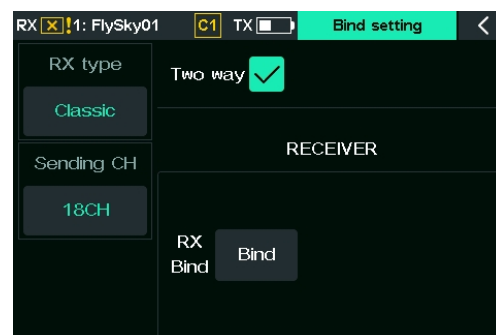
Website



Facebook

Configuration :

1. Appuyez sur «» (Paramètres de base) > « RX setting » (Paramètres RX) > « Bind setting » (Paramètres de liaison) pour accéder à l'interface de paramètres de liaison.
2. Définissez le type RX.
 - Cliquez sur la case fonctionnelle sous « Type RX », puis sélectionnez « Oui » dans la fenêtre contextuelle pour définir le mode Classique.
3. Définissez le canal d'envoi.
 - Reportez-vous à l'étape 2 de la procédure « Liaison d'un récepteur » pour configurer le canal d'émission.
4. Appuyez sur Bind (Lier) et l'émetteur passera en mode de liaison.
5. Insérez le câble de liaison dans l'interface BIND du récepteur, puis branchez le câble d'alimentation dans n'importe quel autre port. À ce moment, la LED du récepteur clignotera rapidement pour indiquer qu'il est passé en mode liaison.
6. Retirez le câble de liaison et le cordon d'alimentation du récepteur lorsque le voyant LED du récepteur cesse de clignoter et reste allumé.
 - Lorsque l'émetteur entre en mode de liaison en mode unidirectionnel, après que le voyant LED du récepteur clignote lentement, appuyez sur  pour faire sortir l'émetteur du mode de liaison.
7. Rebranchez le cordon d'alimentation au récepteur. Le voyant LED du récepteur reste allumé, indiquant que la liaison est établie.
8. Vérifiez que l'émetteur et le récepteur fonctionnent normalement. Répétez les étapes ci-dessus si des problèmes surviennent.



5.3 Vérifications avant utilisation

Effectuez toujours les étapes suivantes avant chaque utilisation :

1. Inspectez l'ensemble du système pour vous assurer que tout fonctionne comme prévu.
2. Effectuez un test de portée comme décrit dans la section **14.6 Test de portée** du manuel d'utilisation.

 DANGER	• N'utilisez pas le modèle si vous constatez un comportement anormal pendant le test.
 DANGER	• Ne dépassez pas la portée maximale nominale pendant l'utilisation.
 ATTENTION	• Les interférences provenant d'autres appareils émetteurs peuvent réduire la qualité du signal.



Remarque : cette fonction a été mise à jour dans la version 2.2.18.

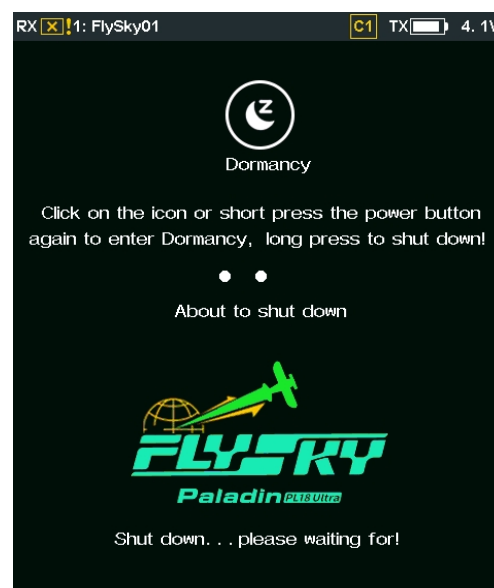
5.4 Mise hors

tension

Procédez comme suit pour mettre le système hors tension :

1. Mettez le récepteur hors tension.
2. Appuyez sur les deux boutons d'alimentation de l'émetteur et maintenez-les enfoncés. L'écran s'assombrit alors et affiche le message « Shut down... please waiting for! » (Arrêt en cours... veuillez patienter !). L'écran s'éteint ensuite, indiquant que l'émetteur a été mis hors tension.

Remarque : lorsque vous appuyez sur les deux boutons d'alimentation de l'émetteur, un message s'affiche pour indiquer la durée de l'arrêt et l'icône du mode veille. Pour plus d'informations sur la fonction veille, reportez-vous à la section 14.2.5 Veille.



DANGER

- Pour éviter tout risque de perte de contrôle du modèle, éteignez toujours le récepteur avant mettre l'émetteur hors tension.

5.5 Alarme de basse tension (fenêtre contextuelle/sonore)

Lorsque l'émetteur est sous tension et n'est pas en mode veille, si le système détecte une tension faible, une alarme sonore retentit et une alarme contextuelle s'affiche avec les informations pertinentes, comme décrit ci-dessous.

- Lorsque le système détecte une tension inférieure à 3,5 V, le message « Tension de l'émetteur faible ! » s'affiche dans une alarme contextuelle et une alarme sonore se déclenche. Dans cet état, l'alarme contextuelle et l'alarme sonore se déclenchent une fois.
- Lorsque le système détecte une tension inférieure à 3,46 V, une fenêtre contextuelle s'affiche avec le message « Tension de l'émetteur très faible », accompagnée d'une alarme sonore qui se répète toutes les 20 minutes.
- Lorsque le système détecte une tension inférieure à 3,42 V, un message contextuel s'affiche à l'écran « Tension de l'émetteur faible, veuillez recharger » accompagné d'une alarme sonore qui se répète toutes les 10 minutes.
- Si la tension de l'émetteur chute en dessous de 3,2 V, le système s'éteindra automatiquement et un message contextuel « Tension de l'émetteur faible, arrêt automatique ! » s'affichera à l'écran, accompagné d'une alarme sonore.

Remarques :

1. Pour désactiver l'alarme sonore, vous pouvez aller dans « ⚙️ (Système) > Général > Son » afin de désactiver le son de l'alarme.
2. Si l'émetteur est en cours de liaison, de mise sous tension, de mise hors tension, de mise à jour du micrologiciel du module RF ou d'autres opérations, aucune alarme de basse tension ne sera émise.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Remarque : cette fonction a été mise à jour dans la version 2.2.18.

5.6 Passage manuel en mode veille

Suivez ces étapes pour mettre le système hors tension :

Le système prend en charge l'entrée manuelle en mode veille. Configuration :

1. Appuyez simultanément sur les deux boutons d'alimentation de l'émetteur jusqu'à ce que le message « Cliquez sur l'icône ou appuyez brièvement sur le bouton d'alimentation pour passer en mode veille, appuyez longuement pour éteindre ! » s'affiche, puis relâchez les boutons d'alimentation.
2. Appuyez sur  ou appuyez à nouveau sur les deux boutons d'alimentation (et relâchez-les dans les 3 secondes) pour que l'émetteur passe en mode veille.

Remarque : si l'émetteur communique normalement avec le récepteur à ce moment-là, cliquer sur  fera apparaître une boîte de dialogue demandant : « Cette action entraînera la perte de contrôle du récepteur, confirmez-vous ? »

Voici une présentation du mode veille de l'émetteur et de la manière de le quitter.

État de veille

État de contrôle :

Les commandes des manettes, commutateurs, molettes, trims et boutons sont inefficaces.

État RF :

RF ne fonctionne pas : le module RF intégré est désactivé et il n'y a ni signal ni alimentation sur le connecteur du module RF externe.

Remarques :

1. En mode veille, les appareils connectés aux connecteurs de données ne fonctionnent pas, ce qui réduit la consommation d'énergie.
2. Une fois que l'émetteur est passé en mode veille, la LED de l'émetteur clignote lentement. Pour plus de détails, reportez-vous à la section 3.2.3 Indicateur d'état.
3. Il est recommandé d'utiliser le mode veille pendant l'entraînement ou la compétition plutôt que d'éteindre l'émetteur.

Sortir du mode veille

Pour sortir l'émetteur du mode veille.

Configuration :

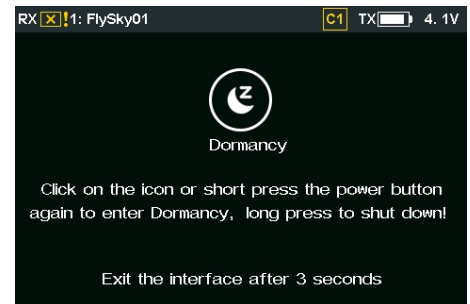
1. Appuyez sur l'écran ou appuyez simultanément sur les deux boutons d'alimentation de l'émetteur jusqu'à ce que le message « Cliquez sur l'icône ou appuyez brièvement sur le bouton d'alimentation pour entrer en mode Récupération, appuyez longuement pour éteindre ! » s'affiche, puis relâchez les boutons d'alimentation.
2. Appuyez sur  ou appuyez sur les boutons d'alimentation (relâchez-les dans les 3 secondes) et l'émetteur sortira du mode veille.

Remarque : si vous appuyez simultanément sur les deux boutons d'alimentation et les maintenez enfoncés (sans les relâcher dans les 3 secondes), l'émetteur s'éteindra.

L'émetteur sortira automatiquement du mode veille dans certaines circonstances particulières.

- Lorsque la batterie de l'émetteur est faible, celui-ci s'éteindra automatiquement.
- Après être resté en mode veille pendant 6 heures, l'émetteur s'éteindra automatiquement, ce qui mettra également fin au mode veille.

Remarque : pour les paramètres de veille automatique, veuillez vous reporter à la section 14.2.5 Veille.



6. Interface principale

Voici une présentation de l'interface principale de l'émetteur.

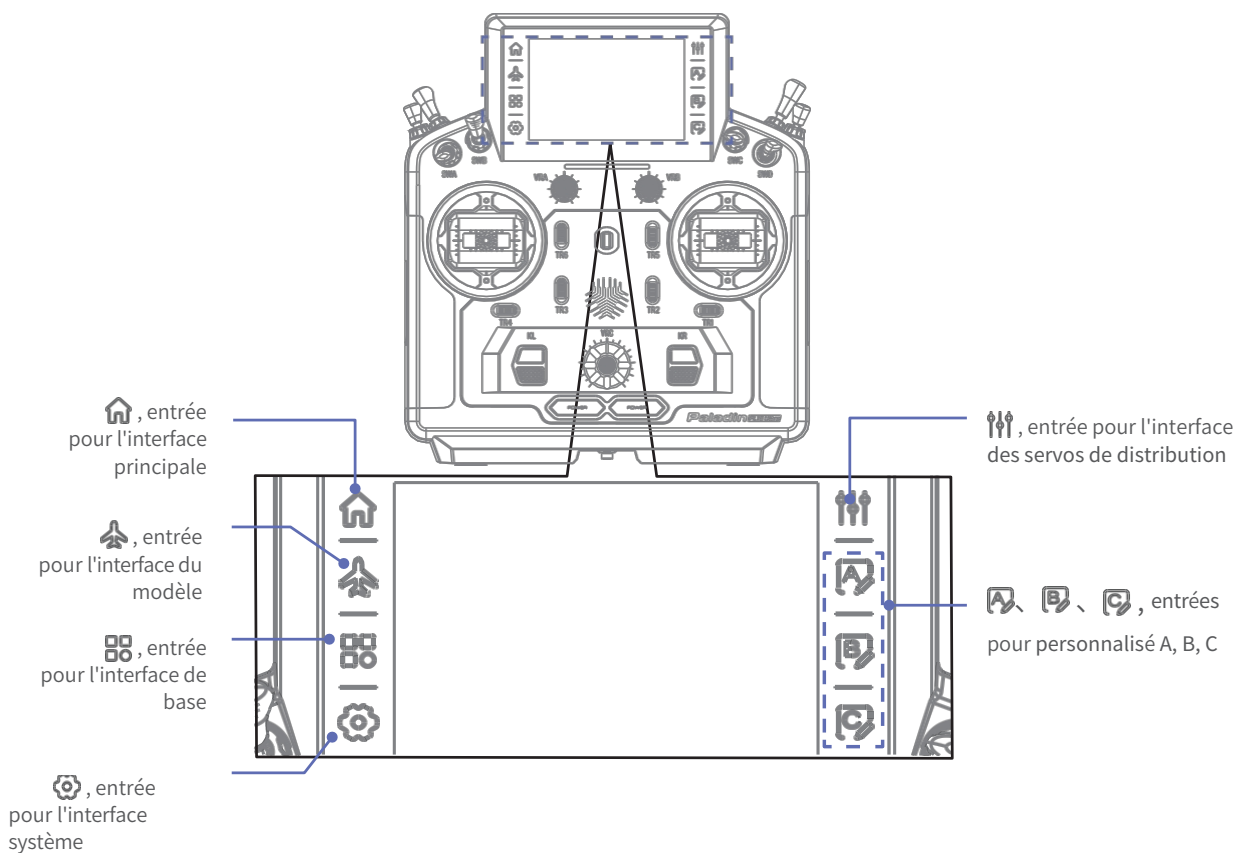
6.1 Présentation de l'interface

Remarque : cette fonction a été mise à jour dans la version 2.2.18.

principale

L'interface principale affiche principalement des informations relatives au modèle, telles que les données des capteurs et l'état des fonctions, et offre un accès rapide à ces fonctionnalités. En appuyant sur les zones correspondantes de l'interface principale et des interfaces principales de droite, vous pouvez accéder rapidement aux interfaces fonctionnelles correspondantes.

Raccourcis gauche et droit



Remarque : les raccourcis personnalisés A, B et C du raccourci droit ne sont pas attribués par défaut et ne répondent pas lorsque vous les touchez. Une fois les fonctions spécifiques définies, vous pouvez utiliser le raccourci ici pour accéder rapidement à la fonction correspondante.



微信公众号



Bilibili

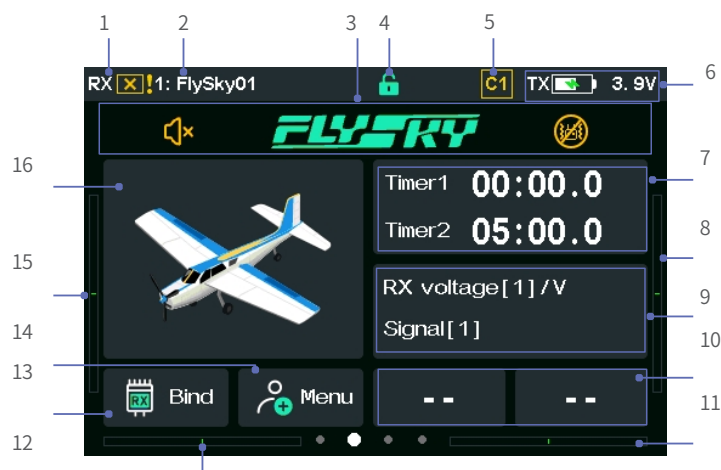


Website



Facebook

Interface minimale



1. Affichage de la puissance du signal /RX non connecté /RF désactivé

2. Nom du modèle

3. Colonne d'état

Certaines icônes de fonction s'affichent dans cette zone si les fonctions correspondantes sont activées, telles que **Vibration** (🔊), **Son** (🔊), **Commutateurs logiques** (🔘) et **alarme de carburant** (🚰/🚱). Différentes icônes de fonction apparaîtront dans cette zone selon les modèles, dont les détails sont les suivants :

- Avion : **Airbrake** (🛑), **papillon** (🦋), **coupure d'alimentation** (🔌) et **accélération au ralenti** (🐢)
- Planeurs : **aérofrein** et **papillon**
- Hélicoptères : **coupure des gaz**, **accélération au ralenti** et **maintien des gaz**
- Multicoptères : **Maintien des gaz** (🔌)
- Voitures : **ABS** (🚗)

4. Icône de verrouillage

Appuyez sur l'icône pour verrouiller l'écran ; appuyez longuement dessus pour le déverrouiller.

5. État actuel

6. Affichage de la puissance de l'émetteur

7. Affichage de la valeur du minuteur ; entrée du minuteur 1

8. Affichage de la valeur de trim

TR2

9. Affichage du capteur ; entrée du capteur

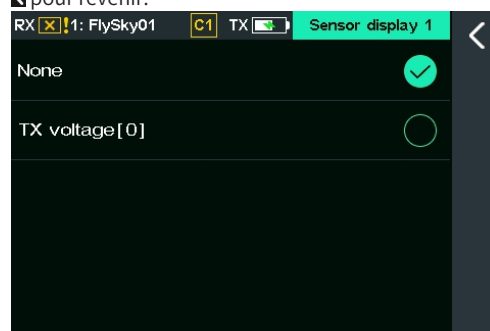
Tension RX [1] : affiche la valeur de l'alarme vocale de basse tension. Signal [1] : affiche la valeur de la puissance du signal du récepteur principal. En l'absence de récepteur principal, il affiche la valeur de la puissance du signal du

récepteur secondaire.

Remarque : aucune valeur n'est affichée lorsque le protocole de communication unidirectionnelle/RF externe est PPM/CRSF/CRSF2.

10. Affichage personnalisé du capteur 1/2 ; Affichage du capteur 1/ Affichage du capteur 2 Entrée

Personnalisez l'affichage des données du capteur ; Appuyez pour accéder à l'interface [Paramètres de l'affichage du capteur 1], puis appuyez sur l'option appropriée. Cliquez sur **OK** pour revenir.



11. Affichage de la valeur de trim TR1

12. Affichage de la valeur de trim TR4

13. Entrée du paramètre de liaison

Remarque : cette zone ne s'affiche pas lorsque la RF est réglée sur PPM, CRSF ou CRSF2.

14. Entrée du menu personnalisé

15. Affichage de la valeur de réglage TR3

16. Image du modèle actuel et entrée pour la sélection du modèle





Notification contextuelle d'alarme du modèle

Remarque : cette fenêtre contextuelle s'affiche pour toutes les alarmes de la fonction Alarme du modèle

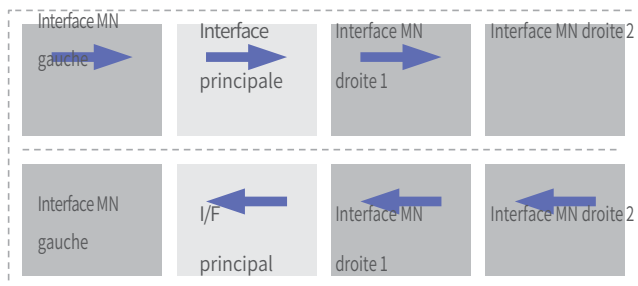
, à l'exception de l'alarme de mise sous tension et de l'alarme de perte de télémetrie.

Appuyez sur la fenêtre contextuelle pour afficher jusqu'à 3 messages d'alarme.

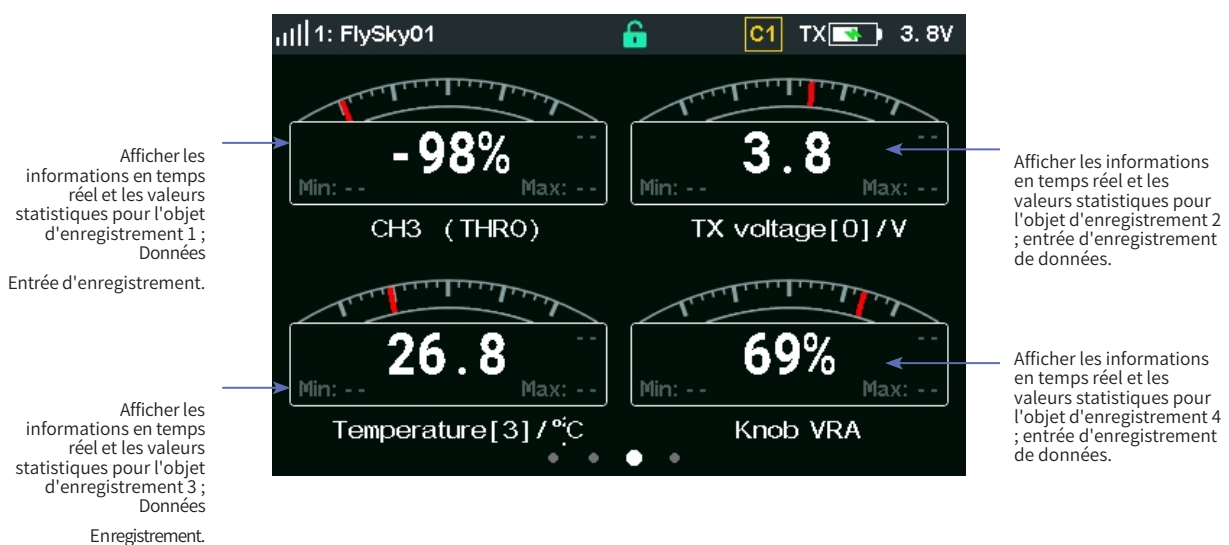
Appuyez sur EXIT pour fermer la fenêtre.



Quatre points indiquent quatre pages : le point blanc indique la page actuelle et les points gris représentent les autres pages. Pour accéder aux autres pages, balayez l'écran vers la gauche ou vers la droite.



Interface principale droite 1



Remarque : l'objet d'enregistrement peut être défini sur « Données du capteur », « Canal de sortie » ou « Manette ou bouton ».



微信公众号



Bilibili

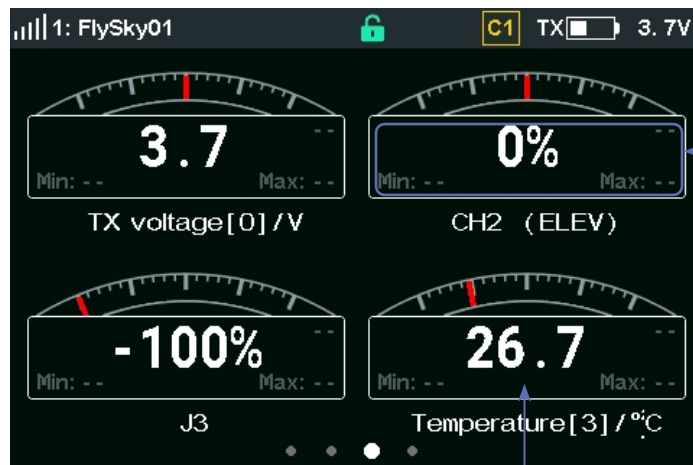


Website



Facebook

Après avoir défini l'objet d'enregistrement :

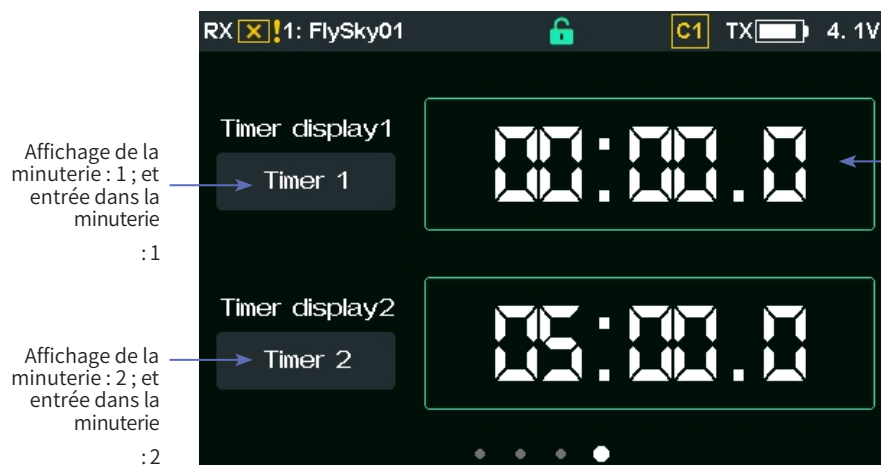


Afficher les informations maximales, minimales et moyennes en temps réel de l'objet d'enregistrement pendant la durée d'enregistrement.

Afficher la valeur en temps réel.

Interface droite M6in 2

Remarque : cette fonction a été mise à jour dans la version



Affichage de la minuterie : 1 ; et entrée dans la minuterie : 1

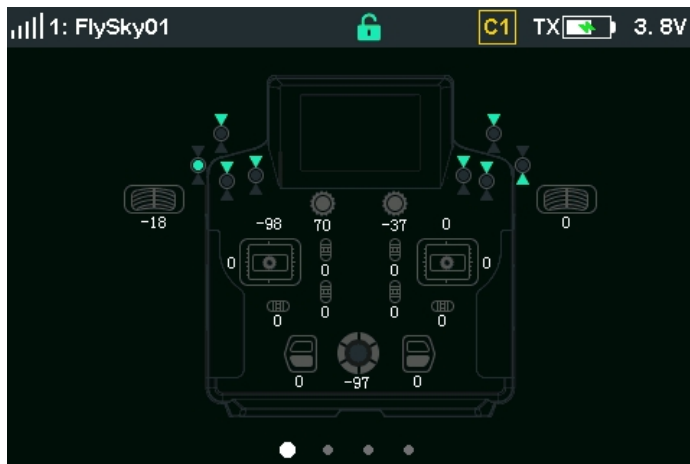
Affichage de la minuterie : 2 ; et entrée dans la minuterie : 2

Informations sur l'affichage de l'heure Démarrer/Arrêter : cliquez sur cette zone pour démarrer (ou mettre en pause) le chronométrage.

Réinitialisation : appuyez sur cette zone et maintenez-la enfoncée pendant 1 seconde pour réinitialiser le minuteur.



Interface principale gauche



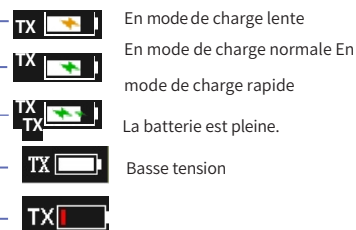
Pour les commutateurs : affiche la position physique actuelle du commutateur.

Pour les boutons/molettes : affiche la valeur actuelle du bouton.

Pour les manettes : affiche la valeur actuelle de la manette.

Pour les trims : affiche la valeur actuelle du trim.

6.1.1 Barre d'état (en haut)



Icône de déverrouillage : appuyez sur cette icône pour verrouiller l'écran.



Icône de verrouillage : appuyez longuement sur cette icône pendant 1 seconde pour déverrouiller l'écran.

Affiche le numéro et le nom du modèle actuellement sélectionné.

Le module RF est activé, mais le récepteur n'est pas connecté (remarque : l'icône ne s'affiche pas lorsque l'émetteur est couplé au récepteur en mode unidirectionnel).

Appuyez sur cette icône pour faire apparaître un menu contextuel, puis appuyez sur **Oui** pour accéder à l'interface de configuration de la liaison.



Afficher la puissance du signal (Remarque : cette icône ne s'affiche pas si un récepteur se connecte à l'émetteur en mode unidirectionnel).



Le module RF est désactivé.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.2 Interface

Cette section présente brièvement les icônes de l'interface.

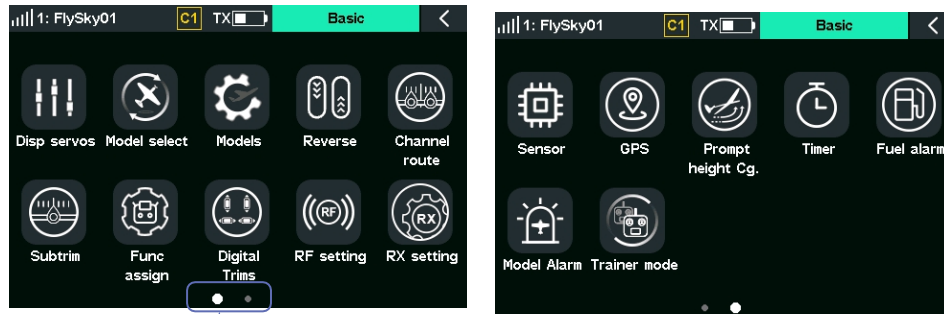
6.2.1 Icônes de fonction

	L'écran est verrouillé.		L'écran est déverrouillé.
	La fonction est désactivée.		La fonction est activée.
	Restaurer les paramètres par défaut des fonctions.		Pour toutes les conditions
	Pour attribuer un commutateur.		Pour la condition actuelle
	Appuyez pour augmenter la valeur, appuyez longuement pour augmenter rapidement.		Appuyez pour diminuer la valeur, appuyez longuement pour la diminuer rapidement.
 	Cela indique que l'élément de fonction a été sélectionné ou activé.	 	Cela indique que l'élément de fonction n'a pas été sélectionné ou activé.



7. Paramètres de base

Ce chapitre présente les paramètres des fonctions de base. Vous pouvez accéder à l'interface des fonctions de base en appuyant sur «**Basiques**» (Basiques) ».



Deux points indiquent que deux pages sont incluses dans l'interface de la fonction de base. Si un point est blanc, cela signifie que la page est la page actuelle.

Balayez vers la gauche pour accéder à l'autre page.



微信公众号



Bilibili



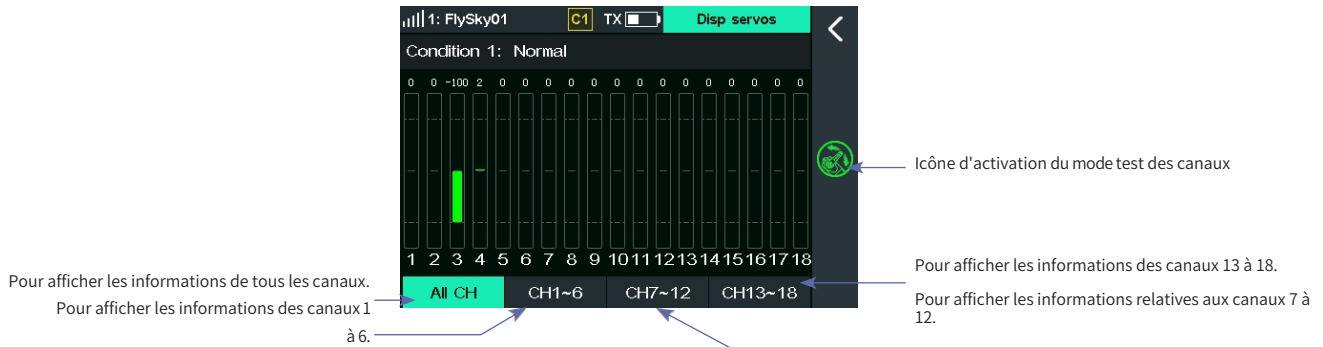
Website



Facebook

7.1 Affichage des servos

Affichez l'état des canaux en temps réel pour la condition actuelle.



7.1.1 Afficher les servos

Affichez l'état en temps réel des canaux. Configuration :

1. Appuyez sur **Afficher les servos**.
2. Actionnez la **commande** attribuée au canal.
3. Surveillez la valeur de sortie du canal dans l'interface **Afficher les servos**.
4. Cliquez sur «» (Afficher les servos) pour revenir à l'interface précédente.

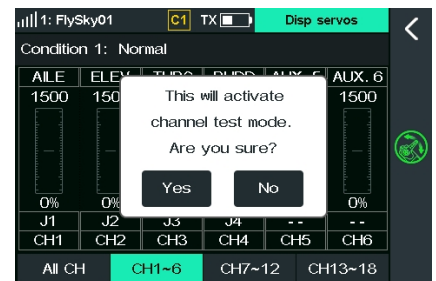


7.1.2 Test des canaux

Le servo peut être testé. Lorsque la fonction est activée, les servos de tous les canaux se déplacent lentement et de manière répétée. Soyez prudent lorsque la fonction est activée si des servos sont connectés.

Configuration :

1. Appuyez sur «» (Test de canal) pour activer le mode test des canaux. Une interface d'invite apparaîtra ; appuyez sur « Yes » (Oui) pour démarrer. Lorsque le mode test est actif, tous les canaux se déplacent lentement sur toute leur amplitude de mouvement.
2. Cliquez sur «» (Retour à l'interface précédente) pour revenir à l'interface précédente.

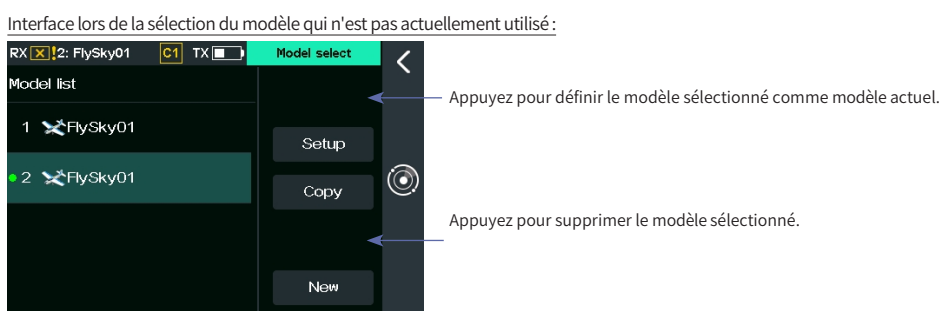
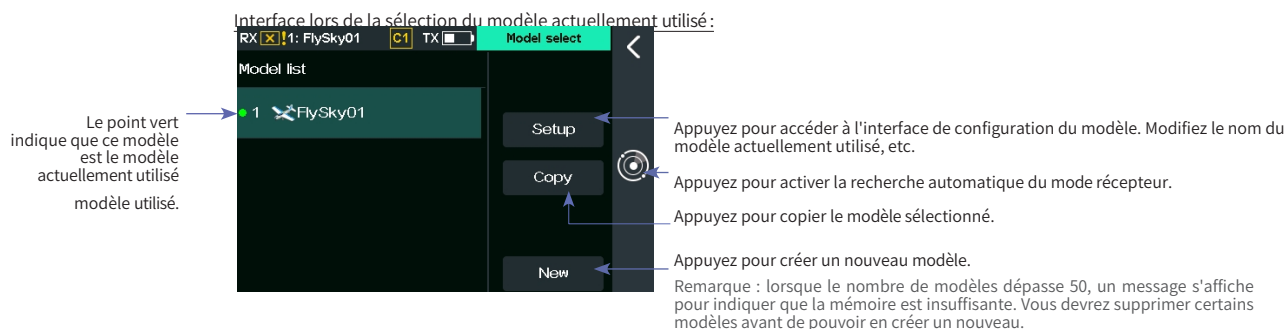


DANGER	• Lorsque le mode de test de tous les canaux est activé, les hélices/ailes rotatives des modèles tournent de manière imprévisible. Cela est très dangereux ! N'activez pas cette fonction lorsque l'émetteur est connecté aux modèles ou lorsque les moteurs du modèle sont en marche.
---------------	--



7.2 Sélection du modèle

Utilisée pour copier ou créer de nouveaux modèles, elle permet également de supprimer des modèles qui ont été copiés ou créés. Étant donné que les différents modèles RC ont des réglages variés, cette fonction permet à un seul émetteur d'être facilement compatible avec une grande variété de modèles RC différents.



7.2.1 Recherche automatique du récepteur

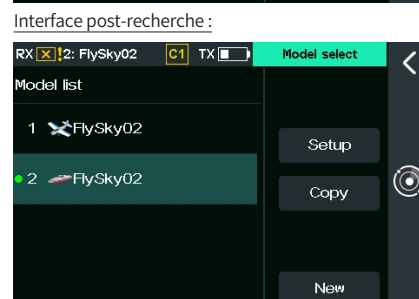
Permet de rechercher un récepteur allumé et associé à l'émetteur en mode bidirectionnel. Après avoir appuyé sur «» (Recherche automatique du récepteur), le système basculera séquentiellement entre les modèles pour connecter le récepteur sous ce modèle.

Configuration :

1. Allumez le récepteur.
2. Accédez à l'interface **Sélectionner le modèle**.
3. Appuyez sur «» (Rechercher le récepteur) à droite de l'interface pour rechercher automatiquement le récepteur. Une fenêtre contextuelle apparaîtra. Appuyez sur « Exit » (Quitter) pour arrêter la recherche.
4. Une fois la recherche terminée, le point vert se déplace vers le modèle correspondant au récepteur, indiquant que l'émetteur s'est connecté normalement au récepteur.

Remarques :

1. La fonction RF doit être activée.
2. Pour utiliser cette fonction, assurez-vous que le récepteur n'est associé qu'à un seul modèle de cet émetteur, car les modèles en double ne peuvent pas être recherchés.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

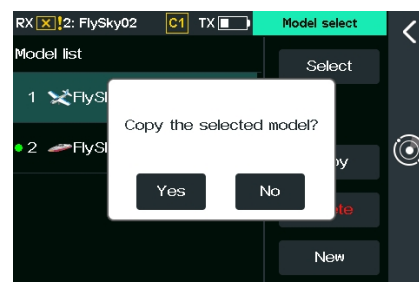
7.2.2 Copier un modèle

La fonction de copie vous permet de créer un nouveau modèle à partir des données du modèle actuellement sélectionné. Lors de la configuration du nouveau modèle, vous pouvez utiliser cette fonction pour dupliquer les données d'un modèle existant et modifier différentes parties sans avoir à recommencer le processus de configuration.

Configuration :

1. Accédez à l'interface **Sélectionner un modèle**.
2. Appuyez sur le modèle que vous souhaitez copier.
3. Appuyez sur **Copier**, puis sur **Oui** dans la fenêtre contextuelle pour terminer l'opération. Ensuite, cliquez sur **Retour** pour revenir à l'interface précédente.

Remarque : une fois la copie du modèle terminée, le nouveau modèle est sélectionné par défaut. Il s'agit du dernier modèle de la liste.



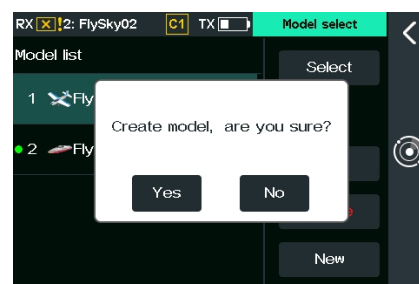
7.2.3 Création d'un nouveau modèle

Pour créer un nouveau modèle, vous pouvez créer jusqu'à 50 nouveaux groupes de modèles.

Configuration :

1. Accédez à l'interface **Sélectionner un modèle**.
2. Appuyez sur « **New** » (**Nouveau**) et cliquez sur « **Yes** » (**Oui**) dans la fenêtre contextuelle pour créer un nouveau modèle. Ensuite, cliquez sur **Retour** (Retour à l'interface précédente) pour revenir à l'interface précédente.

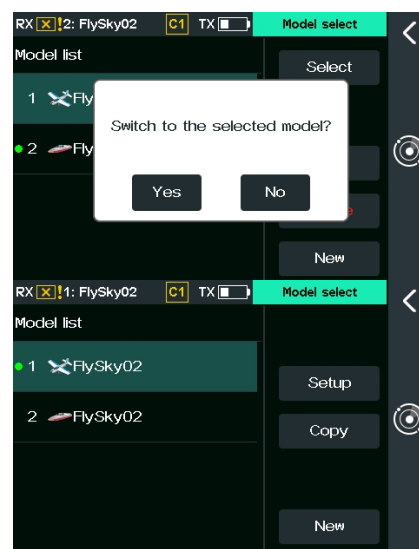
Remarque : une fois la copie du modèle terminée, le nouveau modèle est sélectionné par défaut. Il s'agit du dernier modèle de la liste.



7.2.4 Sélection d'un modèle

Pour définir le modèle sélectionné comme modèle actuellement utilisé. Configuration :

1. Accédez à l'interface **Sélectionner un modèle**.
2. Appuyez sur le modèle que vous souhaitez définir.
3. Appuyez sur **Sélectionner**, puis sur **Oui** dans la fenêtre contextuelle pour terminer. Le point vert se déplace vers le modèle sélectionné. Cliquez ensuite sur **Retour** pour revenir à l'interface précédente.



7.2.5 Suppression d'un modèle

Pour supprimer un modèle de la mémoire de l'émetteur. Configuration :

1. Accédez à l'interface **Sélectionner le modèle**.
2. Appuyez sur le modèle que vous souhaitez supprimer.
3. Appuyez sur « **Supprimer** » et cliquez sur « **Oui** » dans la fenêtre contextuelle pour terminer. Ensuite, appuyez sur « **Retour** » pour revenir à l'interface précédente.

Remarque : le modèle actuellement utilisé ne peut pas être supprimé.

Remarque : les données du modèle peuvent être héritées via FlyskyAssistant (FlyskyAssistant firmware)



7.3 Configuration

Remarque : cette fonction a été mise à jour dans la version 2.2.18.

du modèle

DANGER	Avant de commencer à utiliser l'appareil, assurez-vous que chaque canal est dans un état sûr. Si un canal n'est pas dans un état sûr, cela peut endommager la structure de l'avion. Ou si le modèle réduit d'avion démarre directement, cela peut entraîner des blessures corporelles ou d'autres accidents.
--------	--

L'émetteur comprend une variété d'options pour les modèles, notamment les avions, les hélicoptères, les planeurs, les multicoptères, les voitures, les bateaux et les robots. Vous pouvez définir les paramètres associés aux modèles, tels que les configurations et les fonctions.

Appuyez pour accéder à l'interface permettant de renommer le modèle.

Appuyez pour accéder à l'interface de sélection du mode manette. Remarque : pour les modèles de voiture, de robot ou de bateau, le mode manette est réglé sur le mode 2 et ne peut pas être modifié.

Appuyez pour accéder à l'interface de sélection du type de modèle.

Pour les avions/planeurs, appuyez pour accéder aux paramètres Aile et Queue ; pour les voitures/robots, configurez les paramètres de déplacement ; pour les hélicoptères, configurez le type de plateau cyclique ; pour les modèles de bateaux, configurez la structure d'entraînement ; pour les multicoptères, rien ne s'affiche ici et vous ne pouvez pas appuyer.

Appuyez pour accéder à l'interface de sélection de l'image du modèle. Appuyez sur l'image appropriée, puis sur « **Retour** » (Retour à l'écran précédent) pour revenir en arrière.

Appuyez pour réinitialiser toutes les données du modèle.

Appuyez pour définir le mode course. Utilisé pour désactiver l'alarme liée au signal.

Configuration du type de modèle

Définit le type de modèle et les paramètres et fonctions associés. Pour les avions/planeurs, vous pouvez définir Wing, T6il et Option6l. Pour les hélicoptères, vous pouvez définir Sw6sh pl6te et Option6l. Pour les voitures et les robots, vous pouvez définir Move setup et Option6l.

Remarque : si le type de modèle est modifié, les données du modèle seront réinitialisées et la sous-structure sera modifiée, tout comme l'interface d'attribution des fonctions.

Catégories de modèles

Afficher l'image par défaut du modèle.

Sous-structure du modèle

Les éléments de fonction différent selon les catégories de modèles.

Option de modèle

Affichez l'élément correspondant après avoir sélectionné la catégorie de modèle et la sous-configuration du modèle.



微信公众号



Bilibili

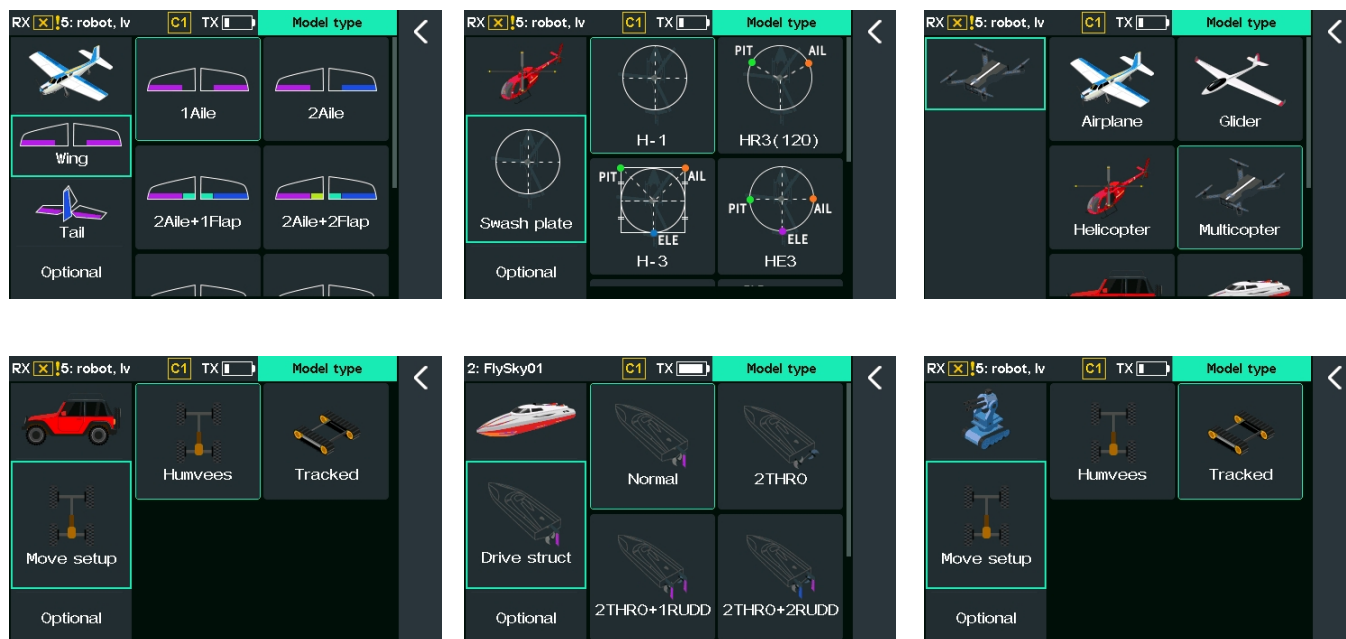


Website



Facebook

Les paramètres et les fonctions optionnelles peuvent varier selon le type de modèle.



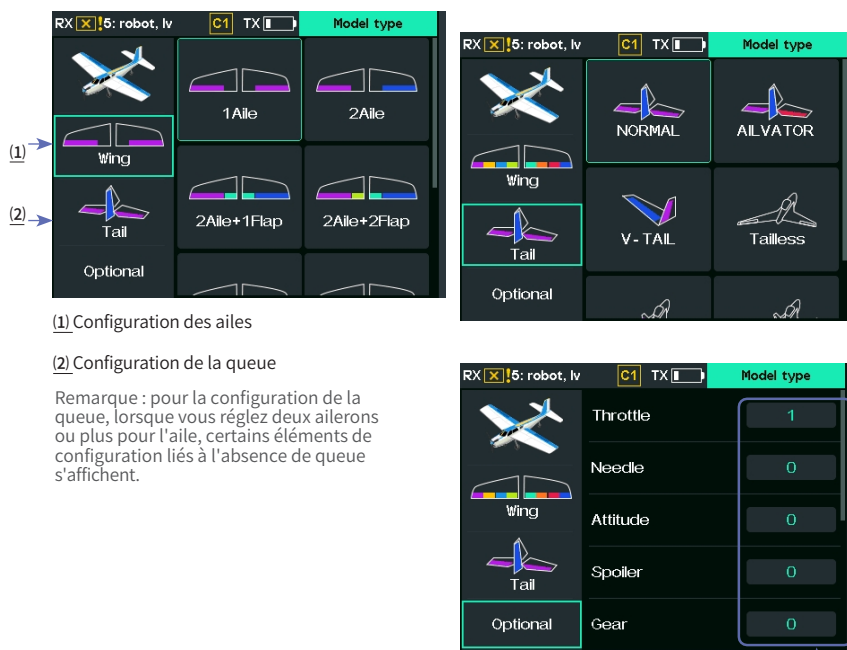
Remarque : pour les bateaux à propulsion éolienne, « THRO » devient « Angle de voile » dans les interfaces de fonction.

Prenons l'exemple d'un avion ; les étapes de réglage sont les suivantes. Pour les réglages correspondants des autres modèles, reportez-vous aux étapes ci-dessous.

Configuration :

1. Accédez à l'interface **Type de modèle**.
2. Cliquez directement sur « Aile » car l'avion est le modèle par défaut, puis appuyez sur la configuration d'aile appropriée en fonction du modèle réel. Ensuite, le système passe automatiquement au paramètre suivant.
3. Cliquez sur la configuration de queue appropriée en fonction du modèle réel, puis passez automatiquement au paramètre suivant.
4. Cliquez sur l'élément de fonction approprié en fonction du modèle réel. Ensuite, cliquez sur « ↩ » (Retourner à l'interface précédente) pour revenir à l'interface précédente.

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



(1) Configuration des ailes

(2) Configuration de la queue

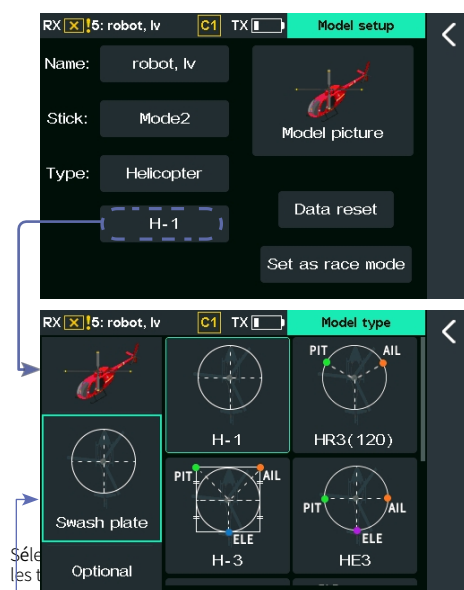
Remarque : pour la configuration de la queue, lorsque vous réglez deux ailerons ou plus pour l'aile, certains éléments de configuration liés à l'absence de queue s'affichent.

Appuyez pour définir la quantité. Vous pouvez en définir plusieurs pour certaines fonctions. Pour l'accélérateur, vous pouvez en définir jusqu'à 4.



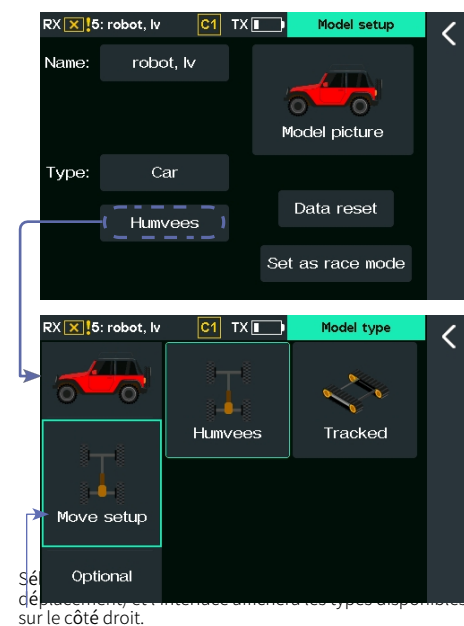
Pour l'hélicoptère, suivez les étapes ci-dessous pour modifier le type de plateau cyclique.

1. Accédez à l'interface de configuration du modèle.
2. Appuyez sur H-1.
3. Appuyez sur le plateau cyclique approprié en fonction du modèle réel. Ensuite, cliquez sur «» (Enregistrer les paramètres) pour revenir à l'interface précédente.



Pour les voitures ou les robots, suivez les étapes ci-dessous pour modifier la configuration des mouvements.

1. Accédez à l'interface de configuration du modèle.
2. Appuyez sur Humvees.
3. Appuyez sur l'élément approprié en fonction du modèle réel. Ensuite, cliquez sur «» (Modifier le modèle) pour revenir à l'interface précédente.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

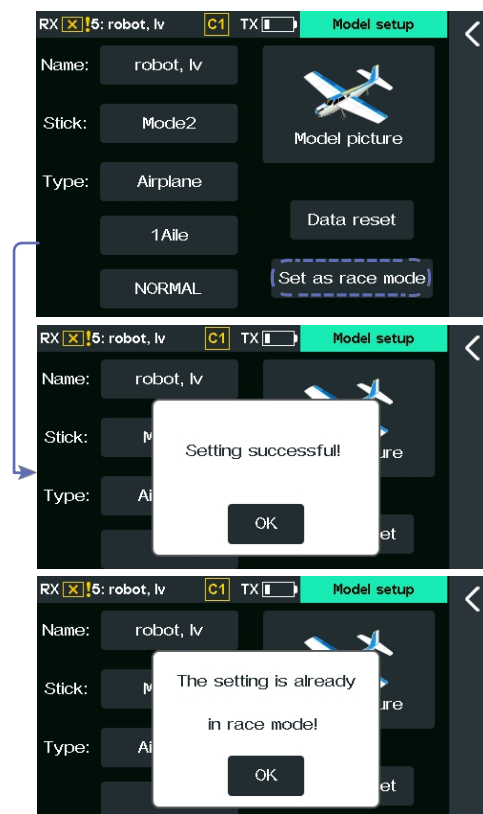
7.3.1 Pour la course

Cette fonction permet de désactiver rapidement l'alarme de faible signal et de perte de télémétrie, désactivant ainsi efficacement les alarmes liées au signal. Il est recommandé d'utiliser cette fonction pour désactiver l'alarme de faible signal et de perte de télémétrie avant la course. Après la course, vous pouvez décider de réactiver ou non ces deux fonctions d'alarme en fonction du scénario d'utilisation réel (pour les activer, accédez à l'interface principale > [Basic] > Model Alarm).

Configuration :

1. Accédez à l'interface de configuration du modèle.
2. Appuyez sur « Set 6s r6ce mode » (Définir le mode de course) et le système affichera un message indiquant que le réglage a été effectué avec succès, ce qui signifie que les alarmes correspondantes ont été désactivées ; appuyez sur OK pour fermer la fenêtre contextuelle.

Si vous appuyez à nouveau sur « Set 6s r6ce mode » (Définir le mode course), un message contextuel vous indiquera que le système est déjà en mode course ; appuyez sur OK pour fermer la fenêtre contextuelle.



7.4 Inverser

Pour inverser le sens de sortie de chaque canal.

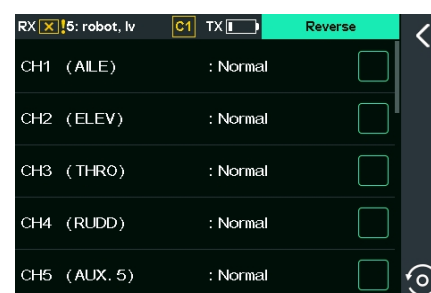
Cette fonction peut être utilisée pour corriger le sens d'action du servo qui est opposé au fonctionnement prévu, en raison de différents types de servos ou de méthodes d'installation. Les sens des servos peuvent être réglés pour 18 canaux.

Normal : indique que la sortie du canal est dans le sens par défaut. **Inversé** : indique que le sens du canal a été inversé. Remarques :

1. Si un nouveau modèle est connecté, assurez-vous que le canal correspondant du servo est correct.
2. Déplacez le manche, l'interrupteur ou le bouton correspondant à chaque canal pour vous assurer que la direction est correcte.

Configuration :

Appuyez sur la case à droite du nom du canal pour inverser ce canal. Si la case est cochée, cela signifie que le canal est inversé.

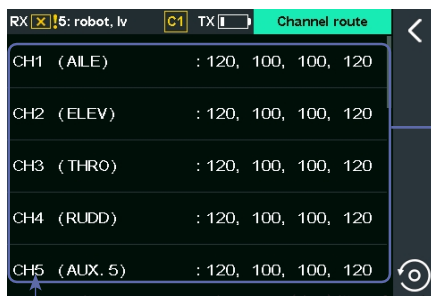


7.5 Route du canal

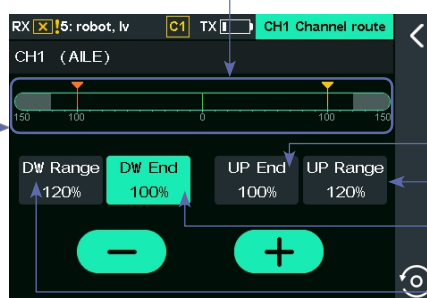
Modifiez la plage maximale et les limites de plage de mouvement (valeurs minimales et maximales) pour chaque canal.

La fonction End permet de définir la valeur maximale de mouvement pour la plage de déplacement du servo, tandis que la fonction R6nge permet de définir la valeur limite. Une fois la fonction R6nge définie, même si la fonction de mixage augmente la valeur de déplacement du servo, la plage de mouvement du servo ne dépassera pas cette valeur, ce qui permet de protéger le servo.

Si la position neutre du servo s'écarte considérablement de la position de configuration requise, le réglage de la position à l'aide de cette seule fonction peut ne pas produire l'effet souhaité. Commencez par régler la position neutre du servo à l'aide de la fonction Subtrim. Cette fonction vous permet de régler individuellement le mouvement maximal du servo pour chacun des 18 canaux.



Cliquez sur un canal pour accéder à l'interface de réglage suivante correspondant à ce canal.



Le vert représente la valeur de position actuelle de la commande ; le gris représente les valeurs haute et basse définies. La position du triangle correspond aux valeurs haute et basse définies.

Appuyez pour sélectionner la limite supérieure. Appuyez pour

sélectionner la plage supérieure.

Appuyez pour sélectionner la limite inférieure.

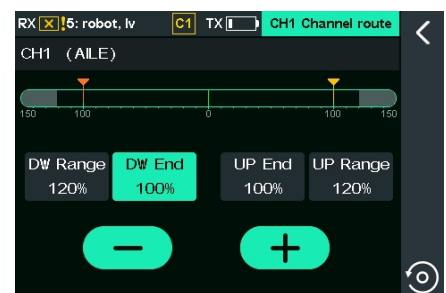
Appuyez pour sélectionner la plage DW.

Remarque : la valeur de fin ne doit pas être supérieure à la valeur de la plage.

Configuration :

1. Appuyez sur le canal à régler et accédez à l'interface de réglage.
2. Appuyez sur DW R6nge 120 %.
3. Cliquez sur + ou - pour régler la valeur appropriée de la plage de déplacement. Ensuite, cliquez sur « Définir la plage » pour revenir à l'interface précédente.

Pour Low End, Up Range et Up End, reportez-vous à DW Range pour les réglages des fonctions.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

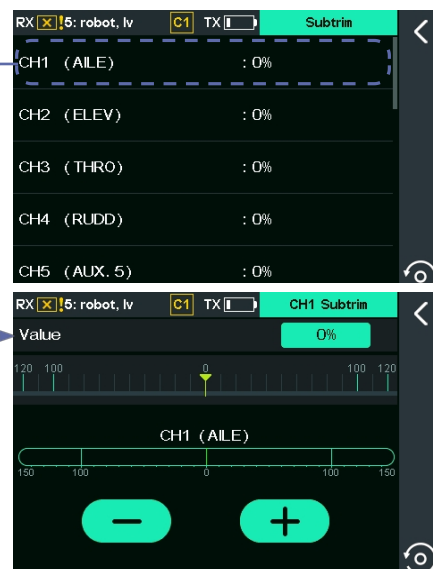
7.6 Subtrim

Pour régler la position neutre de chaque servo.

Cette fonction peut être utilisée pour résoudre le problème de différence d'angle entre le servo et la structure du modèle, qu'il soit causé par l'installation ou par le jeu structurel inhérent au servo. Pour régler le subtrim, basculez d'abord le trim en position neutre.

Configuration :

1. Cliquez sur le canal que vous souhaitez régler pour y accéder.
2. Cliquez sur + ou - pour régler la valeur de la position neutre du canal au point souhaité. Cliquez ensuite sur  pour revenir à l'interface précédente.



7.7 Attribution des fonctions

Attribuez les fonctions, commandes et boutons de réglage correspondants à tous les canaux. Après avoir créé un nouveau modèle, le système attribuera automatiquement les fonctions par défaut en fonction du type de modèle. Si vous souhaitez effectuer des attributions personnalisées selon vos préférences, vous pouvez les configurer ici.

Aperçu de la découpe

Aperçu du contrôle

Remarque : le nom du contrôle/de la découpe est rouge, ce qui indique que le contrôle/la découpe est attribué(e).

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

Éléments de fonction correspondant aux canaux. Bouton Retour, appuyez pour revenir à l'interface précédente.

Définissez le bouton de réglage spécifique à cette fonction. Si le petit triangle en bas à droite de la boîte de fonction est cyan, le réglage s'applique à toutes les conditions. Si elle est orange, le paramètre correspond à la condition actuelle.

Définissez le contrôle spécifique pour cette fonction. Si le petit triangle en bas à droite de la boîte de fonction est cyan, le paramètre s'applique à toutes les conditions. S'il est orange, le paramètre s'applique à la condition actuelle.



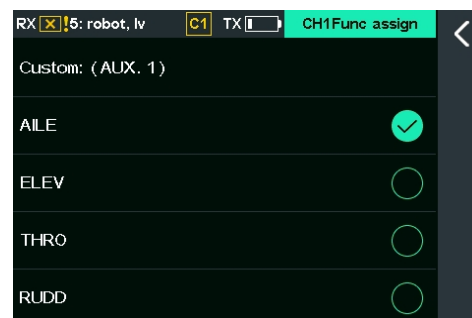
7.7.1 Attribution des éléments de fonction

Définissez les fonctions contrôlées par chaque canal.

Configuration :

1. Appuyez sur l'élément de fonction à définir et accédez à l'interface suivante.
2. Appuyez sur la fonction appropriée.
3. Si vous devez personnaliser une fonction, vous pouvez sélectionner **Custom:(AUX.1)** pour accéder à l'interface du pad logiciel et définir un nom approprié, puis cliquer sur la touche « Entrée » ou sur l'icône pour revenir en arrière.

Remarque : le nom du canal personnalisé doit être défini séparément pour chaque langue.



7.7.2 Attribution des commandes

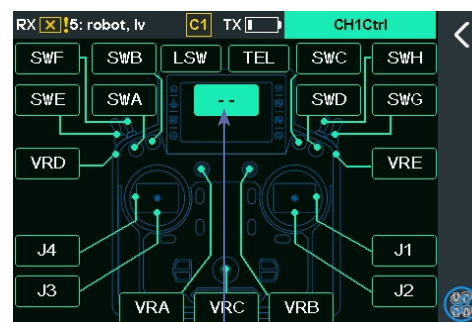
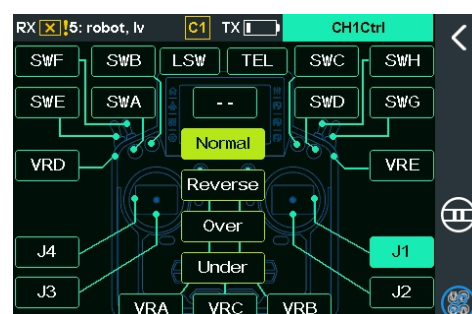
Pour attribuer une commande spécifique à chaque canal.

Les commandes pouvant être attribuées sont les commutateurs SWA à SWH, les commutateurs logiques LSW (LS1 à LS4), les manettes J1 à J4, les boutons de trim VRA à VRE et les commandes de télémétrie TEL.

Configuration :

1. Appuyez sur l'élément de commande que vous souhaitez attribuer pour accéder à l'interface de configuration.
2. Appuyez sur **Contrôle** dans l'interface ou basculez le contrôle sur l'émetteur pour le sélectionner. L'attribution du contrôle est alors terminée.

Remarque : si vous attribuez un commutateur logique ou un commutateur de télémétrie comme commande de fonction, vous ne pouvez terminer l'attribution qu'en cliquant sur [LSW] ou [TEL] dans l'interface, puis en cliquant sur le commutateur approprié.



Cliquez pour annuler l'attribution de la commande.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

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

- Pour les commutateurs de type consécutif, vous pouvez sélectionner **Normal**, **Inversé**, **Supérieur** et **Inférieur**.

Normal signifie que le rapport de commande correspondant passe de « -100 % à 100 % » lorsque la commande est déplacée de « bas » vers « haut ».

C'est l'inverse pour **Inversé**. En d'autres termes, lorsque les commutateurs consécutifs sont déplacés de « bas » vers « haut », le rapport de commande correspondant passe de « 100 % à -100 % ».

Pour **Over** (côté haut) ou **Under** (côté bas),

Le rapport de contrôle ne commute qu'entre -100 % et 100 %, et la zone centrale correspond à la zone d'hystérésis.

Sélectionner le côté **haut** signifie que le rapport de contrôle est de 100 % en position haute et de -100 % en position basse. Pour le côté bas (Under), c'est l'inverse.

Prenons l'exemple du VRA.

Configuration :

- Appuyez sur **VRA**, puis cliquez sur **Normal** ou **Inversé**.
- Cliquez sur « **Over** », puis sur « **Down side** » ou « **Up side** », cliquez sur « **+** » ou « **-** » pour régler les valeurs « **Up-side** » et « **Down-side** » au point souhaité. Cliquez ensuite sur « **OK** » pour revenir à l'interface précédente.

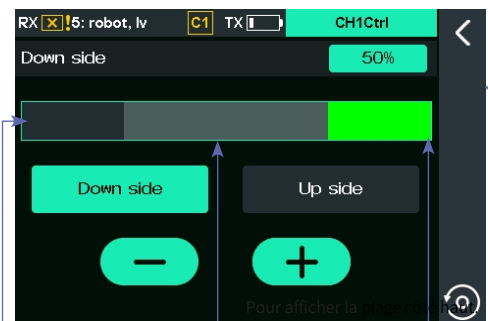
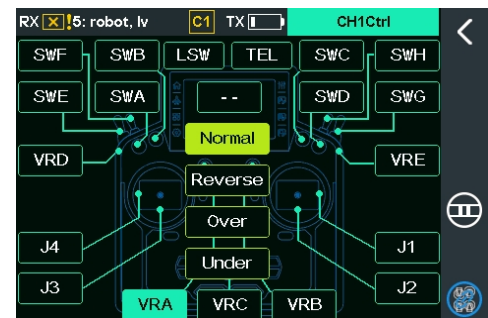
Remarques :

- Vous pouvez cliquer sur « **ALL** » (Appliquer à toutes les conditions) pour choisir de définir uniquement la condition actuelle ou toutes les conditions.
- Dans l'interface « Control / Trim assignment » (Attribution des commandes/compensations), cliquer sur les raccourcis clavier gauche et droit (fonctions déjà attribuées) n'aura aucun effet.

- Pour les commutateurs nommés d'après les caractères **SW**, vous pouvez définir **Normal** ou **Inversé**.

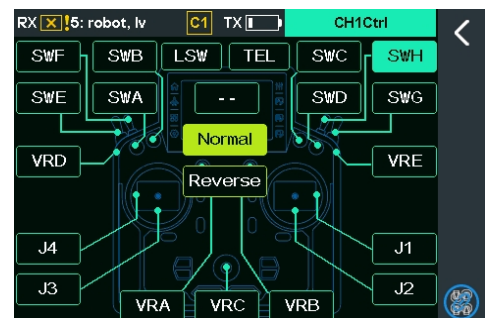
Normal signifie que le rapport de commande est de -100 % lorsque la position de commande est basse et de 100 % lorsque la position de commande est haute (le rapport de commande en position neutre dans le commutateur à 3 positions est de 0 %).

C'est l'inverse pour l'**inverse**. En d'autres termes, le rapport de commande des commutateurs SW est de 100 % en position basse et -100 % en position haute.

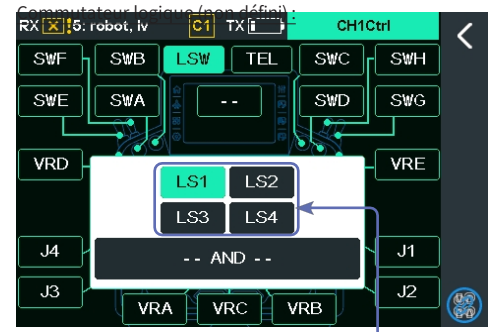


Pour afficher la plage d'hystérésis.

Pour afficher la plage côté bas.

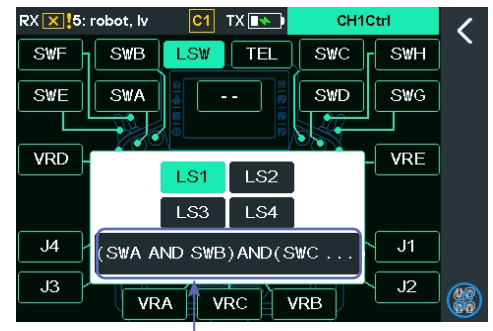


- Pour les commandes logiques, lorsque le commutateur est à l'état **ON**, le rapport de commande correspondant est de 100 % ; lorsqu'il est à l'état **OFF**, le rapport de commande correspondant est de -100 %. En cliquant sur la commande LSW de l'interface, vous pouvez sélectionner les commutateurs logiques LS1 à LS4 comme commandes dans la fenêtre contextuelle. Après la sélection, vous pouvez afficher les paramètres actuels des commutateurs logiques à l'aide du bouton situé en bas de l'interface, et vous pouvez accéder à l'interface de configuration des commutateurs logiques en cliquant sur ce bouton pour effectuer des modifications.

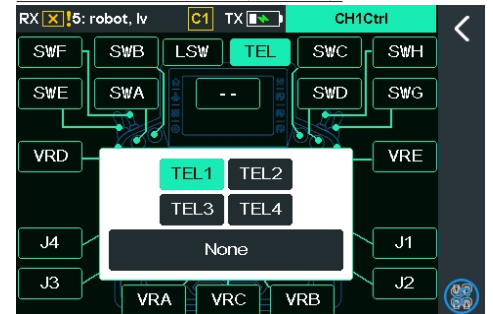


Appuyez pour sélectionner Commutateur logique.

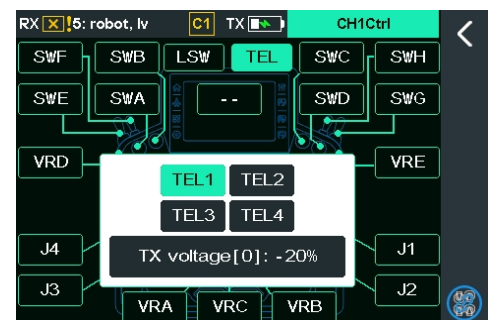
Commutateur logique (définition) :



Commutateur de télémétrie (non défini) :



Commutateur de télémétrie (défini) :



- Pour les commandes de télémétrie **TEL**, définissez les paramètres pertinents dans la fonction **de commande de télémétrie**, en utilisant les valeurs en temps réel obtenues comme commande. En cliquant sur la commande de télémétrie TEL dans l'interface, vous pouvez sélectionner TEL1 à TEL4 comme commandes dans la fenêtre contextuelle. Après la sélection, vous pouvez afficher les paramètres actuels des commandes de télémétrie à l'aide du bouton situé en bas de l'interface, et vous pouvez accéder à l'interface de paramétrage de la commande de télémétrie en cliquant sur ce bouton pour effectuer des modifications.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.7.3 Affectation de la fonction Trim

Pour attribuer un bouton de trim à chaque canal.

Configuration :

1. Accédez à l'interface **Trim**.
2. Appuyez sur le bouton Trim de l'interface ou activez le bouton Trim que vous souhaitez assigner. L'assignation du Trim est alors terminée.

Vous pouvez régler les paramètres associés au bouton Trim une fois l'affectation terminée. Vous pouvez régler le **mode Trim** et le **taux Trim**.

Dans le **mode trim**, vous pouvez sélectionner **Norm6l**, **Cen M6x** (centre MAX), **H-M6x** (haut de gamme MAX) et **L-M6x** (bas de gamme MAX).

Normal signifie un fonctionnement normal (linéaire) du trim. **Cen Max** signifie le réglage maximal du trim en position neutre, et aucun réglage du trim dans les positions la plus basse et la plus haute.

H-M6x signifie que lorsque la commande de fonction est en position la plus haute, le réglage du trim est à son maximum ; à mesure que la commande s'approche de l'extrémité inférieure, le réglage diminue progressivement jusqu'à atteindre 0 en position la plus basse.

L-M6x signifie que lorsque la commande de fonction est en position basse, le réglage de trim est à son maximum ; à mesure que la commande se rapproche de l'extrémité supérieure, le réglage diminue progressivement jusqu'à atteindre 0 en position haute.

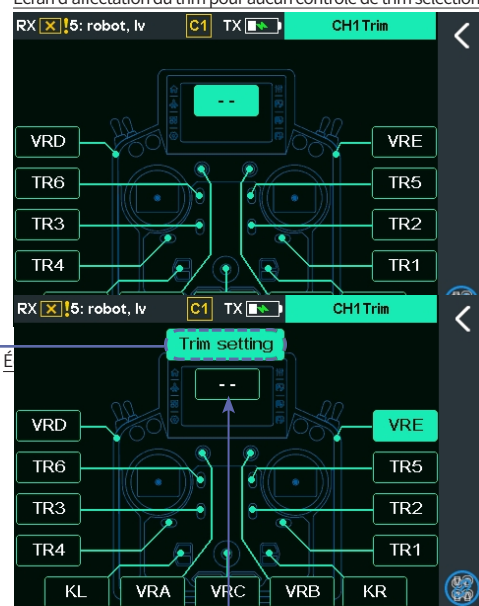
Trim r6te Plage de déplacement totale du canal pouvant être contrôlée par le bouton de trim. Une valeur négative indique l'inverse.

Remarque : dans toutes les conditions, les réglages du rapport de trim sont identiques, tout comme le mode de trim. Si le trim n'est pas attribué, les réglages de trim ne peuvent pas être effectués et les paramètres qui ont été définis seront conservés.

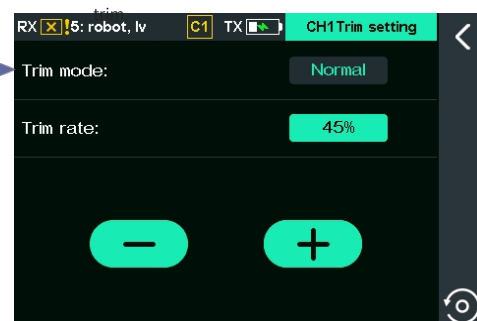
Suivez les étapes ci-dessous pour effectuer le réglage :

1. Appuyez sur **Réglage de trim** pour accéder à l'interface de réglage du trim.
2. Cliquez sur la case d'option à droite de **Trim mode** (Mode de compensation) et sélectionnez le mode de compensation approprié en fonction de la description ci-dessus.
3. Appuyez sur **Trim r6te** et cliquez sur **+** ou **-** pour régler la valeur du taux de trim au point souhaité. Cliquez ensuite sur **OK** pour revenir à l'interface précédente.

Écran d'affectation du trim pour aucun contrôle de trim sélectionné.



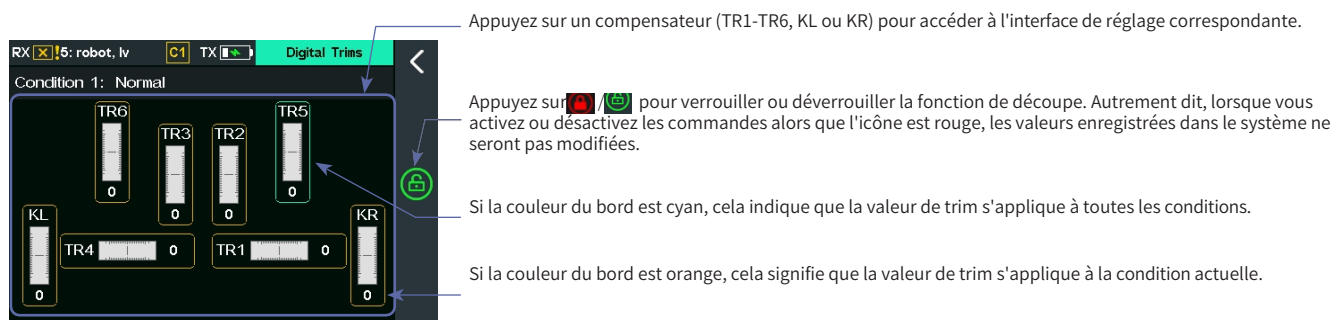
Pour annuler l'affectation de la commande de trim.



7.8 Compensateur numérique

Vous pouvez afficher les valeurs de compensation de **TR1-TR6**, **KR** et **KL** dans cette interface d'aperçu. Vous pouvez définir la valeur de pas appropriée et la valeur de compensation de secours pour la condition actuelle/toutes les conditions.

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



7.8.1 Réglage du trim TR1

Définissez la valeur du pas de trim. Vous pouvez la définir pour toutes les conditions ou pour la condition actuelle. Elle ne prend en charge qu'un seul enregistrement.

Sauvegarde et rappel du réglage pour le bouton de trim TR1

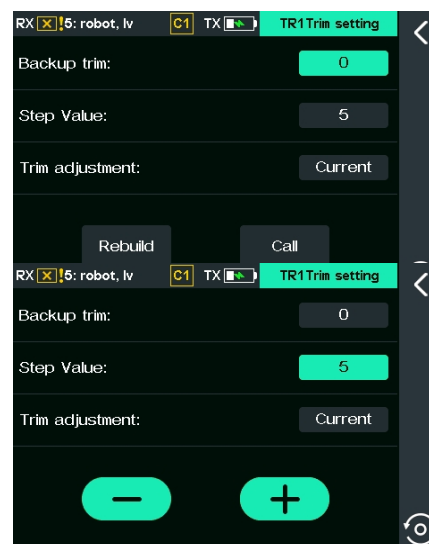
Définir la valeur de sauvegarde pour le bouton de réglage TR1. Configuration :

1. Appuyez sur **TR1** pour accéder à l'interface de configuration. La valeur de sauvegarde précédemment définie s'affiche dans la zone **Backup trim**.
2. Réglez le **TR1** sur l'émetteur à la valeur souhaitée.
3. Cliquez sur **Rebuild (Reconstruire)** pour définir la valeur de secours.
4. Cliquez sur **C6ll** pour appeler la valeur de sauvegarde. Cliquez ensuite sur pour revenir à l'interface précédente.

Réglage de la valeur par étape pour le bouton de trim TR1

Définissez la valeur par étape pour le bouton de trim TR1. Configuration :

1. Appuyez sur **TR1** pour accéder à l'interface de réglage.
2. Cliquez sur **Step Value**, puis sur **+** ou **-** pour régler la valeur appropriée. Cliquez ensuite sur pour revenir à l'interface précédente.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

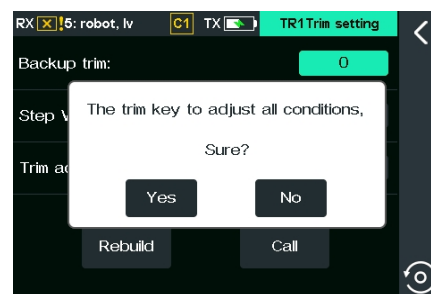
Réglage de la compensation pour le bouton de compensation TR1

Définissez le réglage de trim pour le bouton de trim TR1.

1. Appuyez sur **TR1** pour accéder à l'interface de réglage.
2. Cliquez sur **Trim adjustment (Réglage du trim)** et cliquez sur **Yes (Oui)** pour régler la condition. Cliquez ensuite sur **↶** (Retour à l'écran précédent) pour revenir à l'interface précédente.

Remarque : lorsque toutes les conditions sont activées, les valeurs de trim dans toutes les conditions appelleront la valeur de trim actuelle. Veuillez donc procéder avec prudence.

Pour les autres réglages, veuillez vous reporter aux réglages correspondants de **TR1**.



7.9 Réglage RF

Définissez et affichez les paramètres/données liés à la RF, tels que l'activation de la fonction RF, le réglage de la fonction de transmission et du mode RF à activer par défaut à la mise sous tension, ainsi que la fonction de réglage de liaison.

7.9.1 Transmission

Vous avez la possibilité d'activer ou de désactiver la fonction de transmission. Si vous n'avez pas besoin de la fonction de transmission, par exemple si l'émetteur fonctionne comme un simulateur USB, vous pouvez la désactiver à l'aide de cette fonction.

Configuration :

Cochez la case à côté de « **Transmit** ». « **✓** » signifie que la fonction est activée.

Remarque : pour des raisons de sécurité, la fonction RF ne peut pas être désactivée si le récepteur est connecté à l'émetteur.



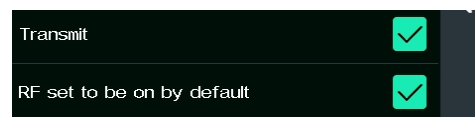
7.9.2 RF activée par défaut

Définissez si vous souhaitez activer la fonction de transmission au démarrage. Si cette option n'est pas cochée, le système affichera l'interface de sélection permettant d'activer la fonction de transmission après la mise sous tension ; si elle est cochée, le système ignorera la sélection et activera directement la fonction de transmission au démarrage.

Par défaut, la fonction de transmission est activée au démarrage.

Configuration :

Cochez la case à côté du **réglage RF pour l'activer par défaut**. « ✓ » signifie que la fonction est activée.



7.9.3 État de fonctionnement RF

Trois modes RF : RF intégré, RF externe, RF interne et externe.

Option par défaut. L'émetteur alimente le module RF intégré.

Remarque : si vous n'avez pas sélectionné de module RF externe, vous n'avez pas besoin de modifier l'état de fonctionnement RF.

Si vous souhaitez passer à un module RF externe, vous pouvez sélectionner cette option.

Elle prend en charge le module RF Flysky FRM303 ainsi que les modules RF compatibles avec les protocoles PPM, CRSF ou CRSF2.

Après l'installation, l'émetteur peut alimenter le module RF externe, ou vous pouvez également utiliser une alimentation électrique séparée pour alimenter le module RF externe.

Les modules RF internes et externes fonctionnent simultanément.

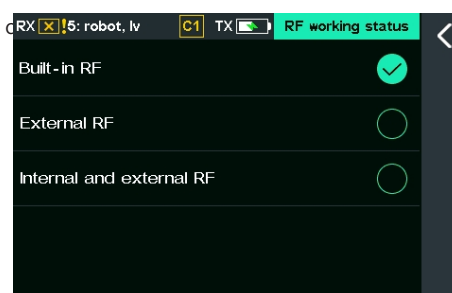
Compatible avec les modules RF utilisant les protocoles PPM ou CRSF.

Après l'installation, l'émetteur peut alimenter simultanément les modules RF internes et externes.

Configuration :

1. Cliquez sur « **RF working status** » (État de fonctionnement RF) pour accéder à l'interface de configuration.
2. Appuyez sur la RF appropriée, et l'icône à droite de l'élément sélectionné passe à « ✓ » (Activé).
3. Cliquez sur « ← » (État de fonctionnement RF) pour revenir à l'interface précédente. L'élément sélectionné s'affiche après l'état de fonctionnement RF.

Remarque : si l'état de fonctionnement RF est défini sur « RF externe », l'option par défaut est FRM303 ; si l'état de fonctionnement RF est défini sur « RF interne et externe », l'option par défaut est PPM.



Lorsque le **statut de fonctionnement RF** est réglé sur **RF externe**, l'interface des paramètres RF comprend deux options supplémentaires : **Type de RF externe** et **Paramètre RF FRM303**. Lorsqu'il est réglé sur **RF interne et externe**, l'interface comprend une option supplémentaire : **Type de RF externe**.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.9.4 Type RF externe

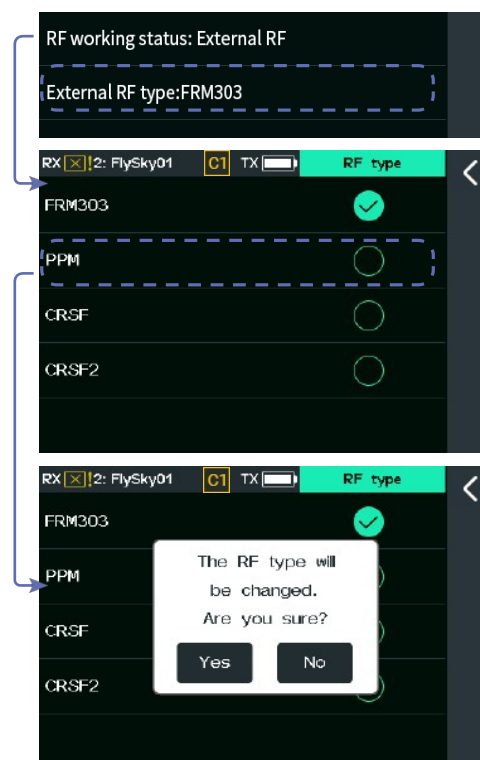
Permet de sélectionner un type RF approprié en fonction du protocole de communication du récepteur associé à l'émetteur. Cet élément s'affiche sous **Mode RF : RF externe** ou **Mode RF : RF interne et externe**.

Le **FRM303** adopte le protocole AFHDS 3 et est compatible avec les récepteurs Classic Edition et Enhanced Edition ; **PPM** pour les modules RF qui utilisent le protocole PPM, **CRSF** pour les modules RF utilisant le protocole **CRSF** et **CRSF2** pour le module RF Black Sheep, qui est compatible avec le protocole **CRSF2**.

Configuration :

1. Cliquez sur **Type RF externe** pour accéder à l'interface de configuration.
2. Appuyez sur le type RF externe approprié, puis cliquez sur **Oui** dans la fenêtre contextuelle pour terminer. Cliquez ensuite sur  pour revenir à l'interface précédente.

Remarque : lorsque le type RF externe est défini sur **CRSF2** et connecté avec succès au récepteur, il est possible d'obtenir les paramètres RSSI et les paramètres de contrôle de vol actuellement connectés, qui comprennent la tension de contrôle de vol, le courant et la capacité de la batterie. Les données de télémétrie peuvent être définies pour les alarmes via **Alarme modèle > Alarme personnalisée**.



7.9.5 Module RF FRM303

Lorsque le module RF FRM303 est utilisé, vous pouvez utiliser cette fonction pour régler le type RF sur FRM303. Après le réglage, l'alarme sonore RF peut être activée ou désactivée dans l'interface de réglages RF FRM303. Une fois l'alarme sonore activée, l'alarme retentit en cas de signal faible ou de tension faible, ainsi que lorsque la température est trop élevée ou trop basse. De plus, trois versions de puissance sont prises en charge : la version non réglable, la version 25 mW à 1 W et la version 25 mW à 2 W.

Lorsque vous utilisez le module RF FRM303, vous devez d'abord établir une connexion avec l'émetteur via l'adaptateur FGPZ03. Ensuite, au niveau du module RF FRM303, réglez le signal d'entrée sur un



signal UART 1,5 M (protocole source fermée). La méthode de configuration est la suivante :

1. Pour entrer dans l'état de configuration du signal d'entrée, mettez le module RF FRM303 sous tension tout en appuyant et en maintenant enfoncé le bouton à cinq directions du FRM303 pendant plus de 3 secondes mais moins de 9 secondes. À ce stade, la LED s'allume en bleu.
2. Appuyez sur la touche Haut vers le haut ou sur la touche Bas vers le bas pour changer le signal d'entrée. Lorsque la LED clignote trois fois puis s'éteint de manière répétée, cela indique que le signal d'entrée est correct.
3. Appuyez sur la touche centrale et maintenez-la enfoncée pendant 3 secondes pour enregistrer les paramètres.
4. Appuyez sur la touche gauche vers la gauche pour quitter le mode de configuration du signal.

La LED du FRM303 clignote lentement en bleu, ce qui signifie qu'un signal correspondant a été reçu.

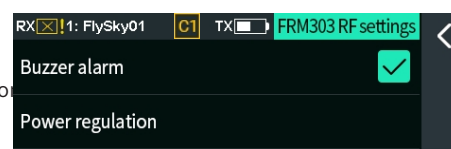
Remarque : pour plus d'informations, consultez le manuel du FRM303.

Alarme sonore

Pour activer ou désactiver l'alarme sonore, la fonction d'alarme se déclenche dans les conditions suivantes : lorsque la température du module RF est trop élevée, lorsque la tension d'alimentation externe est trop faible ou lorsque le signal est faible.

Configuration :

1. Appuyez sur « FRM303 RF settings » (Paramètres RF FRM303) pour accéder à l'interface de configuration.
2. Appuyez sur « Buzzer alarm » (Alarme sonore). « ✓ » signifie que la fonction est activée. Cliquez sur « ⏮ » (Configurer le module RF) pour revenir en arrière.



Régulation de la puissance

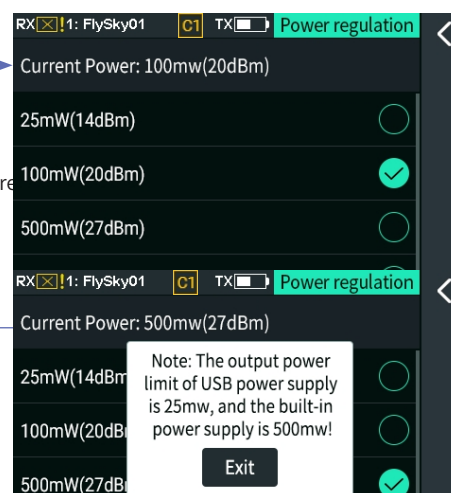
L'interface de réglage de la puissance varie en fonction des différentes versions réglables. Notez que le mode d'alimentation du module RF FRM303 affecte également la puissance de sortie réelle. Autrement dit, si le réglage de la puissance dépasse la plage limite, la puissance maximale dans la plage limite sera émise. Lorsque la puissance est réglée sur une valeur autre que 25 mW, une fenêtre contextuelle s'affiche.

Configuration :

1. Appuyez sur Régulation de puissance pour accéder à l'interface des paramètres.
2. Appuyez sur un élément d'alimentation approprié. Cliquez sur « ⏮ » (Retour aux paramètres) pour revenir en arrière.

Remarque : le type RF externe est réglé sur FRM303, la température RF et la tension RF externe peuvent être obtenues. Les données obtenues peuvent être réglées pour déclencher une alarme via « Model 616rm » > « Custom 616rm ».

Avertissement : la puissance de transmission pré-réglée en usine de ce produit est ≤ 20 dBm. Veuillez l'ajuster conformément à la législation locale. Les conséquences des dommages causés par des réglages inappropriés sont à la charge de l'utilisateur.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.9.6 Configuration PPM

Si le type RF est réglé sur PPM, l'interface des paramètres RF affiche les options de configuration PPM permettant de configurer les paramètres liés au signal PPM.

Polarité du signal : par défaut, le signal est positif, ce qui signifie qu'un niveau de tension élevé est considéré comme un signal efficace. Si certains appareils reconnaissent un niveau de tension faible comme un signal efficace, la polarité du signal peut être réglée sur négatif, ce qui signifie qu'un niveau de tension faible est considéré comme un signal efficace.

Nombre de canaux : permet de définir le nombre de canaux inclus dans un signal PPM. Par défaut, un signal PPM comprend 8 canaux, mais le nombre de canaux peut être ajusté en fonction des circonstances spécifiques.

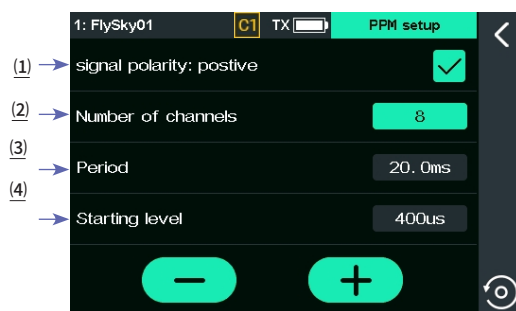
Période : fait référence au temps nécessaire pour transmettre un signal PPM. La période standard pour un signal PPM à 8 canaux est de 20 ms. Lorsque vous utilisez moins de canaux, vous pouvez définir une période plus courte peut être définie afin de réduire le temps nécessaire à la transmission du signal et donc de diminuer la latence.

Cependant, le réglage de la période ne peut que raccourcir la durée du temps d'inactivité et ne raccourcit pas la durée du signal effectif. Par conséquent, la réduction de la période ne diminuera pas le nombre de canaux de signal. Si le nombre de canaux augmente de telle sorte que le temps de transmission effectif du signal dépasse la période, le système traitera le signal avec la méthode d'inactivité minimale et la valeur de réglage de l'interface ne changera pas en conséquence.

Niveau de démarrage : utilisé pour identifier l'index de démarrage du signal PPM, avec une valeur par défaut de 400 μ s. Des valeurs appropriées peuvent être définies en fonction des conditions réelles, avec une plage de réglage comprise entre 100 μ s et 700 μ s.

Configuration :

1. Appuyez sur **Polarité du signal** pour définir la polarité du signal, « + » signifie que le signal est positif.
2. Appuyez sur « **Nombre de canaux** ». Cliquez ensuite sur + / - pour définir un nombre approprié de canaux.
3. Cliquez sur « **Period** » (Période). Cliquez ensuite sur + / - pour définir une valeur de période appropriée.
4. Appuyez sur « **Starting level** » (Niveau de départ) et cliquez sur + / - pour définir une valeur appropriée. Cliquez ensuite sur « **Defining parameters** » (Définir les paramètres) pour revenir à l'interface précédente.



(1) Appuyez pour inverser la polarité du signal.

(2) Appuyez pour sélectionner la fonction Nombre de canaux.

(3) Appuyez pour sélectionner la fonction Période.

(4) Appuyez pour sélectionner la fonction Niveau de démarrage.



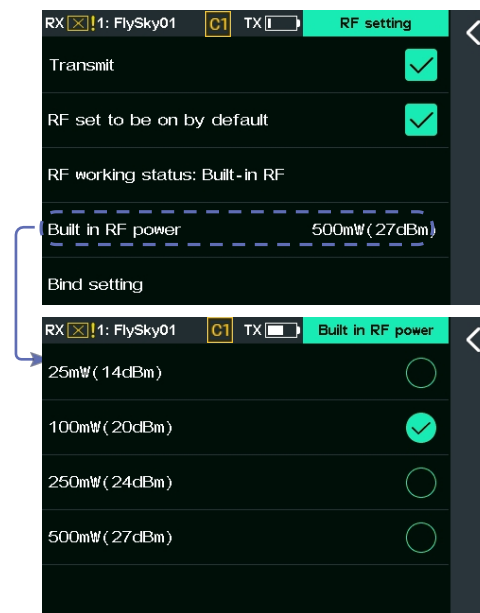
7.9.7 Puissance RF intégrée

Cette fonction s'affiche lorsque le micrologiciel de l'émetteur est la version à puissance réglable et que l'état de fonctionnement RF est réglé sur RF intégrée ou RF interne et externe.

Cette fonction permet de régler la puissance de transmission RF interne. Elle peut être réglée sur 25 mW (14 dBm), 100 mW (20 dBm), 250 mW (24 dBm) ou 500 mW (27 dBm).

Configuration :

1. Appuyez sur **Puissance RF intégrée** pour accéder à l'interface de configuration.
2. Appuyez sur un élément d'alimentation approprié. Cliquez ensuite sur «» (Enregistrer les paramètres) pour revenir à l'interface précédente.



Avertissement : la puissance de transmission pré réglée en usine de ce produit est ≤ 20 dBm. Veuillez l'ajuster conformément à la législation locale. Les conséquences des dommages causés par des réglages inappropriés sont à la charge de l'utilisateur.

7.9.8 Paramètre de liaison

Cette fonction permet de mettre l'émetteur en état de liaison afin de le connecter au récepteur.

Pour plus de détails, reportez-vous à la section 5.2 Liaison.

Remarque : lorsque l'état de fonctionnement RF est réglé sur RF externe et PPM, CRSF ou CRSF2 est sélectionné, cet élément de fonction n'est pas visible.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.10 Réglage RX

Informations sur les fonctions du récepteur. Elles peuvent être utilisées pour régler diverses fonctions avant que le récepteur ne soit prêt à fonctionner.



7.10.1 Réglage de liaison

Cette fonction permet de régler l'émetteur à l'état de liaison afin de le connecter au récepteur.

Reportez-vous à la section 5.2 Liaison pour connaître les opérations de liaison détaillées.

7.10.2 Protocole de port personnalisé

Définissez le type de signal émis par les connecteurs du récepteur. Le côté gauche de cette interface affiche les connecteurs configurables, tandis que le côté droit affiche les options de protocole disponibles. Seule l'édition améliorée du récepteur prend en charge la sortie de signaux de protocole i-BUS2 via le connecteur.

Pour le récepteur édition améliorée : lorsqu'il n'est pas connecté à un récepteur, il affiche par défaut 4 connecteurs Newport configurables ; après avoir connecté le récepteur, il affiche le Connecteurs Newport pris en charge par ce récepteur. Les types de protocole pouvant être définis pour les connecteurs Newport comprennent PWM, PPM, S.BUS, S.BUS-IN, i-BUS-IN, i-BUS-OUT, i-BUS2, ou i-BUS2-IN. Lorsqu'il est réglé sur i-BUS2-IN ou S.BUS-IN, la fonctionnalité de redondance du signal peut être obtenue.

Pour le récepteur édition classique : lorsqu'il n'est pas connecté à un récepteur, il affiche par défaut i-BUS/Servo et CH1 ; après connexion du récepteur, il affiche les connecteurs pouvant être configurés pour ce récepteur.

Configuration :

- Appuyez sur **Protocole de port personnalisé** pour accéder à l'interface de configuration.
- Appuyez sur le Newport que vous souhaitez configurer, par exemple **NPA**. Cliquez ensuite sur le protocole approprié.
- Cliquez sur «» (Configurer le port) pour revenir à l'interface précédente.



(1) Appuyez pour sélectionner le nouveau port : NPA, NPB, NPC ou NPD.

(2) Les protocoles de sortie sélectionnables sont les suivants : PWM, PPM, S.BUS-IN, S.BUS, i-BUS-OUT, i-BUS2 et i-BUS2-IN. Parmi ceux-ci :

i-BUS-IN : se connecte aux capteurs i-BUS.

i-BUS-OUT : se connecte au récepteur de bus série i-BUS ou à d'autres appareils qui reconnaissent le signal i-BUS.

i-BUS2-IN/S.BUS-IN : utilisé pour obtenir une fonctionnalité de redondance du signal.

i-BUS2 : se connecte aux capteurs i-BUS2 ou à d'autres appareils qui reconnaissent le signal i-BUS2.



Remarque : ni le récepteur édition classique ni le récepteur édition améliorée ne prennent en charge le paramètre i-BUS-IN lorsqu'ils sont connectés à l'émetteur en mode unidirectionnel. Vous trouverez ci-dessous d'autres remarques :

Pour le récepteur édition améliorée :

- Pour les récepteurs doubles, vous pouvez régler séparément le type de signaux de sortie pour les interfaces des récepteurs principal et secondaire. Cependant, le récepteur secondaire ne prend pas en charge les capteurs externes. Par conséquent, le protocole d'interface ne peut pas être réglé sur i-BUS-IN.
- Les types de signaux qui peuvent être sélectionnés une seule fois dans plusieurs pour tout Newport : PPM, S.BUS, i-BUS-IN et i-BUS-OUT. Si NPA est réglé sur i-BUS-OUT, NPB, NPC et NPD ne peuvent plus être réglés sur i-BUS-OUT.
- Si i-BUS est sélectionné pour n'importe quel Newport, i-BUS2 ne peut pas être sélectionné pour aucun autre Newport ; si i-BUS2 est sélectionné pour n'importe quel Newport, i-BUS ne peut pas être sélectionné pour aucun autre Newport. Pour les options i-BUS2 et PWM, Newport peut les sélectionner à plusieurs reprises.
- Deux récepteurs/récepteurs multiples : les protocoles d'interface pour les récepteurs principal et secondaire peuvent être définis séparément. Veuillez noter qu'en mode récepteurs multiples, le protocole d'interface pour le récepteur secondaire doit être défini avant la liaison et ne peut pas être modifié une fois la liaison établie.
- Une fois qu'une interface Newport est configurée sur i-BUS2-IN, les autres interfaces ne peuvent pas être configurées sur S.BUS-IN, et vice versa.

Pour les récepteurs Classic Edition :

- Pour CH1, vous pouvez sélectionner uniquement PPM ou PWM. Si le récepteur ne prend pas en charge la sortie de signal PPM, le réglage n'est pas valide.
- Pour les récepteurs avec connecteur SENS, i-BUS/Servo ne prend pas en charge i-BUS-IN.

Fonctionnalité de redondance du signal (i-BUS2-IN/S.BUS-IN)

Introduction

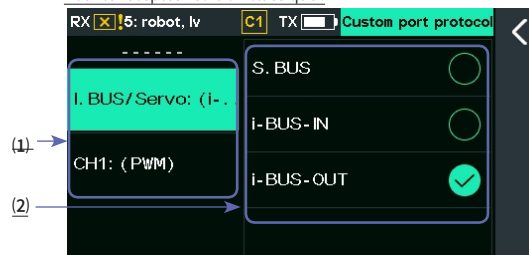
Remarques :

1. Les récepteurs améliorés compatibles avec la fonctionnalité de redondance comprennent : les récepteurs pour modèles réduits de voitures FGr4B, FGr8B, FGr12B et FGr4D, ainsi que les récepteurs pour modèles aériens FTr8B, FTr12B, Tr8B et TMr. Ces récepteurs disposeront de la fonctionnalité de redondance du signal après la mise à jour vers la version V1.0.22 ou ultérieure du micrologiciel (voir [7.10.12 À propos du récepteur] pour obtenir des informations sur la version du récepteur). Certains récepteurs, comme le FTr8B, peuvent être mis à jour via le micrologiciel fourni avec l'émetteur, tandis que d'autres, comme le TMr, nécessitent une mise à jour du micrologiciel à l'aide de FlySky Assistant (seules les versions 3.0 et ultérieures sont prises en charge, et le micrologiciel peut être obtenu sur le site officiel www.flysky-cn.com).
2. Les deux versions du micrologiciel du récepteur qui implémentent la redondance via i-BUS2-IN doivent être V1.0.22 ou ultérieures ; pour la redondance implémentée via S.BUS-IN, la version du micrologiciel du récepteur avec capacités de redondance doit être V1.0.22 ou ultérieure, tandis que l'autre récepteur peut simplement émettre des signaux S.BUS.
3. Si le récepteur ne prend pas en charge la fonctionnalité de redondance, les paramètres associés seront inefficaces et la sortie du connecteur Newport restera à sa valeur par défaut.

Lorsque le protocole du connecteur Newport du récepteur est réglé sur i-BUS2-IN ou S.BUS-IN, le récepteur dispose d'une fonctionnalité de redondance du signal fonctionnelle de redondance. Cela permet au récepteur de recevoir les signaux entrants via les connecteurs de protocole i-BUS2-IN ou S.BUS-IN, et après avoir effectué un jugement de redondance, il peut choisir d'utiliser ces signaux pour contrôler l'appareil. Cette fonctionnalité garantit que l'appareil contrôlé peut être actionné par le signal présentant le retard le plus faible, la meilleure qualité de signal ou celui qui n'est pas hors de contrôle.

Un récepteur doté d'une fonctionnalité de redondance est désigné par

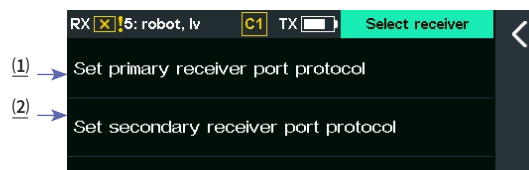
Pour le récepteur édition classique :



(1) Appuyez pour sélectionner i-BUS/Servo ou CH1.

(2) Appuyez pour sélectionner le type de signal pour i-BUS/Servo ou CH1.

L'interface est destinée aux récepteurs doubles/Mul-RX liés.



(1) Entrée pour le menu de configuration du protocole du port pour le récepteur principal.

(2) Entrée pour le menu de configuration du protocole de port pour le récepteur secondaire



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

RX1, et l'autre récepteur comme RX2. Lorsque le protocole du connecteur Newport de RX1 est réglé sur i-BUS2-IN et que celui du connecteur Newport de RX2 est réglé sur i-BUS2, et que ces deux connecteurs Newport sont reliés à l'aide d'un câble de raccordement Dupont double femelle d'une longueur maximale de 1 mètre, RX1 peut recevoir les signaux émis par le connecteur Newport de RX2.

- Lorsque RX1 et RX2 sont liés au même émetteur, le jugement de redondance du signal peut effectuer une redondance au niveau des paquets. Le jugement de redondance émet toujours les signaux de commande les plus récents, garantissant que la commande de l'appareil utilise le signal avec la latence la plus faible.
- Lorsque RX1 et RX2 sont liés à des émetteurs différents, si RX1 ne parvient pas à recevoir les signaux de contrôle et qu'il est jugé que RX2 n'a pas perdu le contrôle, les signaux de RX2 seront utilisés pour être transmis au dispositif contrôlé.

Lorsque RX1 (S.BUS-IN) est connecté à RX2 (S.BUS), c'est-à-dire après que le protocole du connecteur Newport de RX1 a été réglé sur S.BUS-IN, il peut recevoir les signaux émis par le connecteur Newport de RX2 réglé sur le protocole S.BUS. Dans ce cas, le récepteur ne dispose pas d'une évaluation de redondance au niveau des paquets.

Si RX1 et RX2 sont en communication bidirectionnelle et que RX2 prend en charge les capteurs externes, ces paramètres peuvent être consultés dans l'interface Capteur de l'émetteur, par exemple « RSSI-RX2 ».

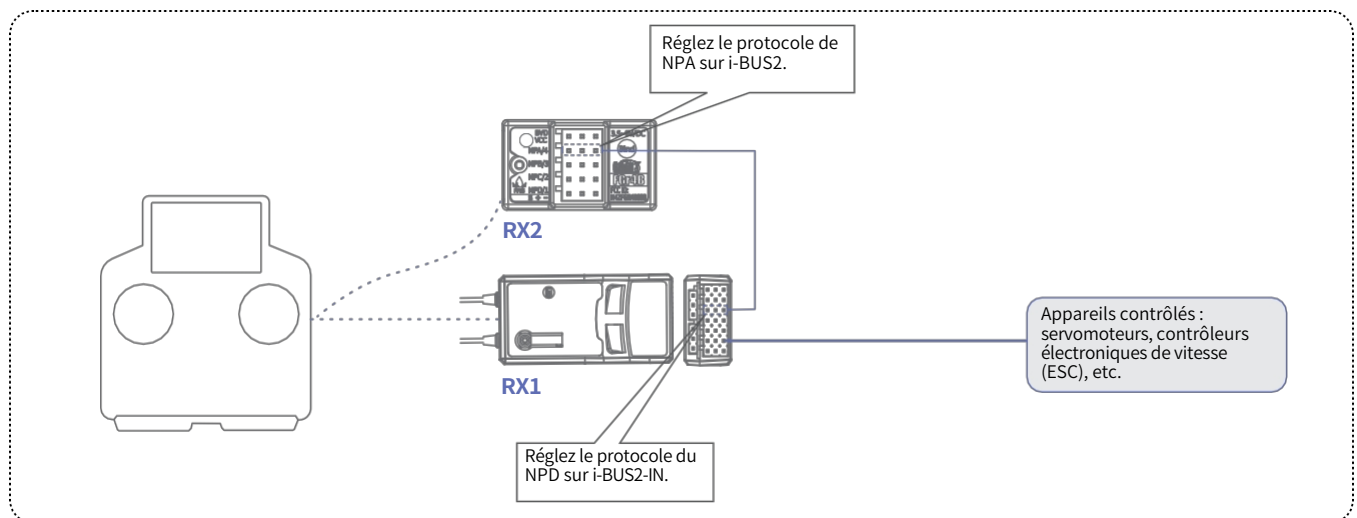
Lorsque RX1 et RX2 sont tous deux considérés comme étant dans un état hors de contrôle, le système émet la valeur de sécurité intégrée correspondante en fonction des paramètres de sécurité intégrée de RX1.

Présentation d'un scénario d'application pour la fonctionnalité de redondance du signal.

Les étapes pour configurer les fonctionnalités de redondance du signal avec RX1 et RX2 liés à un seul émetteur sont les suivantes :

1. Reportez-vous au schéma ci-dessous pour connecter RX1 et RX2 ;

- Utilisez un câble Dupont à double connecteur femelle pour connecter le connecteur NPD du RX1 au connecteur NPA du RX2.
- Connectez le dispositif contrôlé au connecteur du RX1.



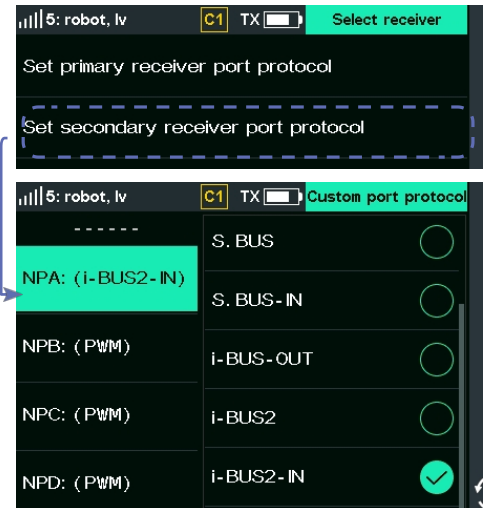
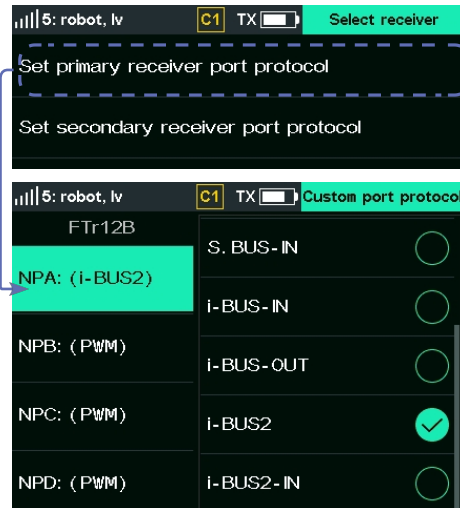
2. Liez RX1 et RX2 séparément ;

- Accédez au menu Paramètres RX > Paramètres de liaison. Sélectionnez Amélioré, puis cochez les trois options : « Bidirectionnel », « Mul RX » et « S-Tele ».
- Liez le RX2 en tant que récepteur principal à l'émetteur.
- Liez le RX1 en tant que récepteur secondaire à l'émetteur.



3. Réglez les protocoles du connecteur Newport pour RX1 et RX2 ;

- Sélectionnez le paramètre RX > Protocole de port personnalisé > Définissez le protocole du port récepteur principal > NPA, cliquez sur i-BUS2, puis cliquez sur « [OK] » (Appliquer les modifications) pour revenir ;
- Sélectionnez le protocole du port récepteur secondaire > NPD, cliquez sur i-BUS2-IN, puis sur « [OK] » (Appliquer les modifications) pour revenir en arrière.



4. Affichez les informations associées dans la fonctionnalité Capteur ;

- Accédez à l'interface Fonctionnalité du capteur et faites défiler vers le haut et vers le bas pour afficher les informations associées. Si l'interface affiche des informations telles que « Tension RX - RX1 », cela indique que la configuration est terminée et que la fonction de redondance du signal peut être activée.

Remarque : avant d'utiliser le mode Mul RX (qui prend en charge la redondance du signal), le protocole d'interface Newport et le canal de démarrage du récepteur secondaire doivent être configurés à l'avance. La liaison ne doit être effectuée qu'après avoir terminé la configuration afin de garantir un fonctionnement correct.

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 Sécurité intégrée

Pour la sécurité intégrée, l'émetteur PL18 Ultra propose les paramètres suivants :

- Pour définir le temps de jugement de sécurité intégrée. Le système prend en charge le réglage du **temps de jugement** **fail-safe**, et le temps de jugement par défaut varie selon les différents modèles RC.
- Vous pouvez activer/désactiver la fonction de **rappel de démarrage** lorsque le **modèle de sécurité n'est pas défini**.
- Réglez pour désactiver la sortie du signal des connecteurs i-BUS-out et PPM en cas de perte de contrôle, c'est-à-dire aucune sortie au niveau des connecteurs i-BUS-out et PPM en cas de perte de contrôle.
- Vous pouvez définir des valeurs de sécurité intégrée canal par canal. Quatre modes peuvent être définis : 1) **Non défini (aucune sortie)**, 2) **Aucune sortie** (les paramètres ne concernent que certains modèles spéciaux ou certains ports de détection de carte de contrôle de vol spécifiques), 3) **Maintien** et 4) **Valeur fixe**.
- Pour régler tous les canaux : cette fonction vous permet de régler la valeur de sortie de tous les canaux qui ont été réglés sur une valeur fixe en cas de perte de contrôle.
- La fonction de sécurité peut être testée. Le modèle peut simuler une perte de contrôle, après quoi l'émetteur coupera la sortie RF et le modèle passera en mode de sécurité, tous les canaux émettant selon les paramètres de sécurité.

Recommandations de réglage :

1. Étant donné que l'avion/planeur peut planer sans puissance, les utilisateurs peuvent régler la manette des gaz sur la valeur la plus basse ou sur un régime de ralenti bas, et les autres canaux sur un vol régulier (ou en vol stationnaire).
2. La manette des gaz de l'hélicoptère est réglée sur la valeur la plus basse et les autres canaux sont réglés pour un vol en douceur.
3. Pour les réglages du multicoptère, veuillez vous reporter au manuel correspondant.
4. Si l'appareil connecté au récepteur a des exigences en matière de réglage de l'état de sécurité intégrée, celui-ci peut être réglé selon les besoins.

Remarque : les suggestions ci-dessus sont fournies à titre indicatif uniquement. Les réglages spécifiques dépendent des conditions de vol réelles.

Fail-safe judgment time : 300ms

Startup reminder model failsafe is not set ✓

Set i-BUS-out & PPM to no output ✓

CH1 (RUDD) : Not set (No output)

CH2 (THRO) : Not set (No output)

CH18 (AUX. 18) : Not set (No output)

Set all channels

Appuyez pour accéder à l'interface de temps de sécurité intégrée.

Appuyez pour activer ou désactiver le rappel de démarrage. Le modèle de sécurité intégrée n'est pas défini. Icône de test de sécurité intégrée.

Appuyez pour activer ou désactiver le réglage i-BUS-out & PPM sur aucune sortie.

Appuyez pour accéder à l'interface de réglage du canal correspondant.

Définissez toutes les valeurs de sortie de tous les canaux qui ont été réglés sur une valeur fixe en cas de perte de contrôle.



Temps de jugement de sécurité

Permet de régler le temps de jugement de sécurité, la plage de réglage est comprise entre 250 ms et 1 000 ms.

Le temps de jugement par défaut varie selon les différents modèles RC. Pour les avions, les planeurs, les hélicoptères et les multicoptères, le temps de jugement par défaut du système de sécurité intégrée est de 700 ms, tandis que pour les voitures, les bateaux et les robots, il est de 300 ms.

Configuration :

1. Appuyez sur « Temps de jugement de sécurité intégrée » pour accéder à l'interface de configuration.
2. Cliquez sur +/- pour définir la valeur appropriée, puis cliquez sur « OK » (Définir le temps de jugement de sécurité).



Modèle de rappel au démarrage Le système de sécurité intégrée n'est pas défini

Permet de cocher ou décocher l'option « Le modèle de rappel au démarrage n'est pas défini ». Remarque : si la fonction « Le rappel au démarrage n'est pas défini » (Système > Général) est activée et que tous les canaux sont dans l'état Non défini (Aucune sortie), une fenêtre contextuelle s'affiche pour indiquer que le mode de sécurité n'a pas été défini lorsque l'émetteur est allumé.

Configuration :

Appuyez sur la case à droite de la fonction. Si elle n'est pas cochée (v), cela signifie que la fonction est désactivée.



Fonction de test de sécurité intégrée

Utilisée pour simuler un scénario de perte de contrôle, lorsque le modèle devient incontrôlable, l'émetteur coupe la transmission RF, ce qui fait passer le modèle en état de perte de contrôle. À ce moment-là, tous les canaux émettent des signaux conformément à leurs réglages de sécurité intégrée.

Configuration :

1. Appuyez sur « [Test de sécurité intégrée] » (Test de sécurité intégrée) pour faire apparaître une fenêtre contextuelle. Appuyez sur « [Test de sécurité intégrée] » (Test de sécurité intégrée) et maintenez-le enfoncé pendant plus d'une seconde pour désactiver la RF. Le récepteur émettra alors des valeurs de canal conformément aux paramètres de sécurité intégrée.
2. Relâchez le bouton « [Test de sécurité intégrée] » pour réactiver la radiofréquence et rétablir la connexion.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

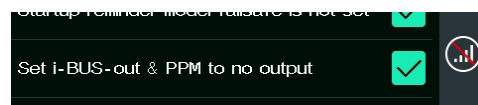
Réglage de i-BUS-out & PPM sur No Output

Cette fonction concerne les signaux i-BUS et PPM. Après avoir activé « **Set i-BUS-out & PPM to no output** » (Régler i-BUS-out & PPM sur aucune sortie), quel que soit le réglage de la sécurité intégrée, ces deux types de signaux de sécurité intégrée seront toujours réglés sur aucune sortie. Si la fonction est désactivée, après avoir perdu le contrôle, vous pouvez régler chaque canal individuellement : soit sur une valeur fixe, soit pour conserver la dernière valeur de sortie. Par défaut, cette fonction est activée.

Configuration :

Si la case à cocher à droite de l'option n'est pas cochée (■), cela indique que la fonction est désactivée. Après avoir perdu le contrôle, émettez la valeur de sécurité intégrée par canal : soit une valeur fixe, soit en conservant la dernière valeur de sortie.

Remarque : si l'option « Régler le signal i-BUS-OUT&PPM sur aucune sortie » n'est pas sélectionnée et qu'un canal est réglé sur aucune sortie, la dernière valeur est émise en cas de perte de contrôle.



Réglage d'un canal

Cette fonction vous permet de régler individuellement les états du signal de sortie pour les canaux 1 à 18. Les modes disponibles sont les suivants :

Non défini (pas de sortie) : cela indique que la sécurité intégrée de ce canal n'a pas été définie.

Pas de sortie : cela signifie qu'il n'y a pas de sortie en cas de perte de contrôle.

Maintien : cela signifie que la dernière valeur du canal est conservée en cas de perte de contrôle.

Valeur fixe : cela signifie que vous pouvez définir la valeur de sortie de sécurité en déplaçant la commande, puis la valeur définie sera émise en cas de perte de contrôle.

Configuration :

1. Appuyez pour sélectionner le canal que vous souhaitez régler et accédez à l'interface du niveau suivant.
2. Appuyez pour sélectionner les options de fonction souhaitées. Si la valeur fixe est sélectionnée, tournez le **Stick** (commutateur, bouton ou LSW) dans la position souhaitée et maintenez-le enfoncé, puis cliquez sur « **OK** » (Appliquer les paramètres) pour revenir et terminer les réglages.



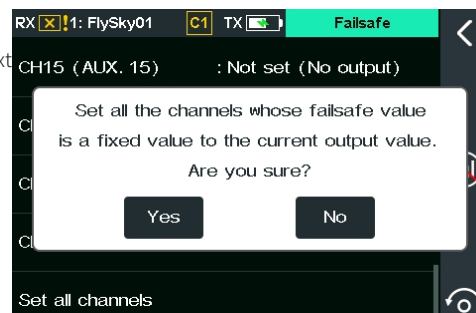
Réglage de tous les canaux à valeur fixe

Permet de définir les valeurs de sortie de tous les canaux qui ont été réglés sur une valeur fixe en cas de perte de contrôle.

Configuration

1. Appuyez sur « Set all channels » (Définir tous les canaux) pour faire apparaître un menu contextuel.
2. Déplacez toutes les commandes correspondant aux canaux avec des valeurs fixes et maintenez-les si nécessaire.
3. Appuyez sur Oui pour terminer.

Remarque : pour les canaux contrôlés par une commande, veuillez vous reporter à la section FUNC. ASSGN pour plus de détails.



7.10.4 Fréquence PWM

La fréquence de sortie des signaux PWM du récepteur peut être réglée. En théorie, plus la fréquence est élevée, plus le signal est rafraîchi rapidement et plus le servo réagit rapidement au changement de signal. Cependant, certains servos peuvent ne pas prendre en charge les signaux PWM dont la fréquence est trop élevée. Vous devrez peut-être tenir compte des performances du servo lorsque vous effectuez ces réglages.

L'interface de cette fonction peut varier en fonction des modes de liaison. Pour les récepteurs Enhanced Edition, la fréquence PWM de chaque canal peut être réglée séparément, avec les options suivantes : **servo analogique** (50 Hz), **servo numérique** (333 Hz), **SR** (833 Hz), **SFR** (1000 Hz) et **personnalisé**.

Si un récepteur classique est lié, tous les canaux sont réglés ensemble et ne peuvent pas être réglés sur **SR** (833 Hz) et **SFR** (1000 Hz).

Récepteur amélioré à fréquence PWM

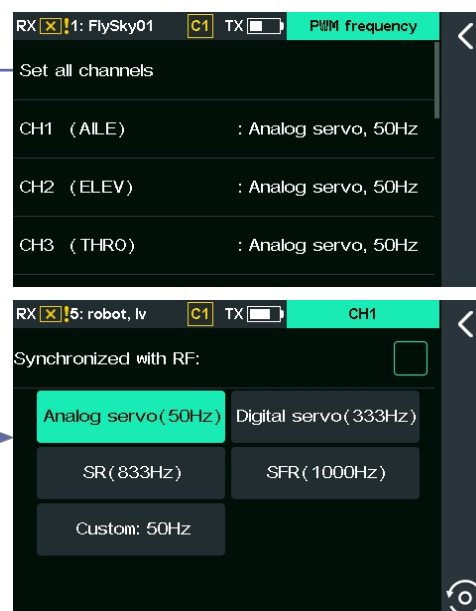
Réglez la fréquence PWM après avoir lié l'émetteur aux récepteurs Enhanced Edition.

Réglage d'un canal

Réglez la fréquence PWM pour chaque canal.

Configuration :

1. Appuyez sur le canal souhaité pour accéder à l'interface de configuration.
2. Appuyez sur l'élément approprié en fonction du servo utilisé. Cliquez ensuite sur «» (Retour aux paramètres par défaut) pour revenir en arrière.
3. Pour « Custom », cliquez sur + / - pour définir une valeur de fréquence appropriée.
4. Pour **Synchronisé avec RF**, cliquez sur la case à cocher à droite. «» signifie que la fonction est activée, la sortie PWM sera synchronisée avec le timing de la réception du signal radio (RF).



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Régler tous les canaux

Définissez la fréquence PWM pour tous les canaux.

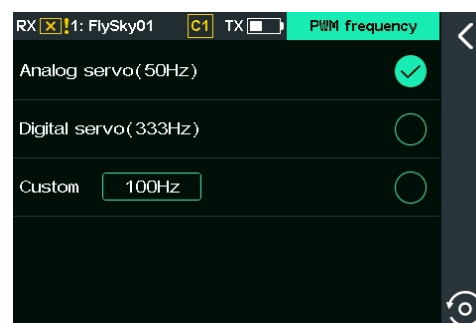
Reportez-vous aux descriptions de « Définir un canal » pour la configuration.

 ATTENTION	Lorsque SR (fréquence PWM : 833 Hz) et SFR (fréquence PWM : 1000 Hz) sont sélectionnés, le retard global du système est réduit, mais la plage d'impulsions des signaux PWM est modifiée. Veuillez vous assurer que le servo prend en charge la fréquence correspondante, qu'il s'agit d'un servo numérique et que le réglage est correct. Sinon, le servo risque de ne pas fonctionner correctement, voire d'être endommagé.
---	--

Fréquence PWM - Récepteur Classic Edition

Réglez la fréquence PWM après avoir lié l'émetteur aux récepteurs Classic Edition.

Pour le réglage de la fréquence PWM, veuillez vous reporter à la section Réglage d'un canal.



Description de la durée de la largeur d'impulsion effective PWM

Les informations pertinentes fournies ci-dessous comprennent des détails tels que la durée de la largeur d'impulsion PWM effective correspondant à différentes fréquences PWM.

Élément	FREQ	Durée de la largeur d'impulsion effective PWM/ Taux de canal correspondant		
		Min	Max	Neutre
Servo analogique	50 Hz	750 us/-150 %	2250 us/150 %	1500 us/0 %
Servo numérique	333 Hz	750 us/-150 %	2250 us/150 %	1500 us/0 %
Personnalisé	50~400 Hz	750 us/-150 %	2250 us/150 %	1500 us/0 %
SR	833 Hz	425 us/-130 %	1075 us/130 %	750 us/0 %
SFR	1000 Hz	125 us/-150 %	875 us/150 %	500 us/0 %

Remarques :

- Si le décalage du point médian dans le réglage RX est réglé sur Offset 1520, l'émetteur émettra la valeur du canal avec un décalage de 20 us.
- Bien que la plage du canal puisse être réglée de -150 % à 150 %, le SR (833 Hz) ne prend en charge que la plage de -130 % à 130 %. Autrement dit, lorsque la sortie du canal de l'émetteur est supérieure à 130 % ou inférieure à -130 %, le récepteur continuera à émettre 130 % ou -130 %.



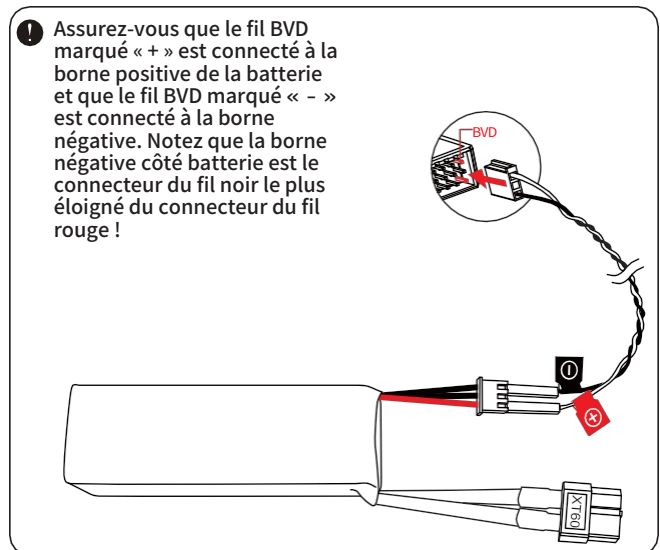
7.10.5 Calibrage de la tension BVD

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

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

Remarques :

1. Cette fonction est applicable aux récepteurs de version améliorée avec fonction BVD, qui doivent être en communication bidirectionnelle avec l'émetteur.
2. Veillez à connecter correctement le câble BVD et l'anode et la cathode de la batterie comme indiqué dans le schéma de droite.

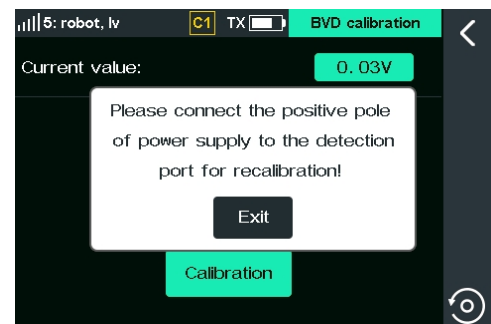


Configuration :

1. Assurez-vous que l'émetteur et le récepteur sont liés ; connectez le faisceau BVD à l'interface BVD du récepteur. Assurez-vous que les bornes positive et négative sont connectées aux pôles positif et négatif de la batterie.
2. Appuyez sur « BVD Voltage Calibration » pour accéder à l'écran de calibrage.
3. Cliquez sur +/- pour régler la tension mesurée de la batterie.
4. Cliquez sur Calibrer pour calculer le facteur d'étalonnage à partir de la valeur actuelle et de la valeur mesurée par le capteur. Le résultat sera envoyé au récepteur pour étalonner la fonction de détection BVD.

Remarques :

1. Cette fonction calibre la tension BVD du récepteur principal. Pour calibrer le récepteur secondaire (double récepteur), vous devez calibrer la tension BVD de ce récepteur secondaire avant de le connecter à l'émetteur.
2. Assurez-vous que la batterie est correctement connectée pendant l'étalonnage. Pour garantir un étalonnage précis, la valeur actuelle, lors de l'étalonnage, doit être réglée sur la valeur de tension mesurée de la batterie. Réétalonnez si nécessaire.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.10.6 Configurer le récepteur comme convertisseur PWM

Remarque : cette fonction n'est pas disponible pour tous les récepteurs. Pour les récepteurs classiques, elle n'est disponible que pour les récepteurs FGr4 et FTr10.

Réglez le récepteur pour qu'il fonctionne comme un convertisseur PWM afin d'obtenir une extension du canal PWM. Une fois le réglage effectué, le récepteur fonctionnera comme un convertisseur PWM, avec la sortie connectée émettant des signaux PWM.

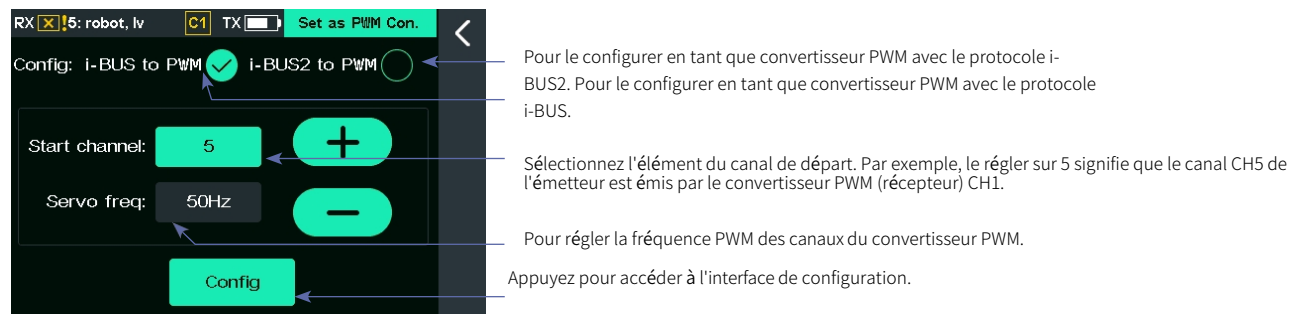
Pour les récepteurs classiques :

- S'il est réglé comme convertisseur PWM via le réglage i-BUS vers PWM, son connecteur SENS doit être connecté au connecteur i-BUS-OUT du récepteur.
- S'il est configuré comme convertisseur PWM via le réglage i-BUS2 vers PWM, son connecteur SENS doit être connecté au connecteur i-BUS2 du récepteur.

Pour le récepteur édition améliorée :

- S'il est configuré comme convertisseur PWM via le paramètre i-BUS vers PWM, son connecteur NPA doit être connecté au connecteur i-BUS-OUT du récepteur.
- S'il est configuré comme convertisseur PWM via le réglage i-BUS2 vers PWM, son connecteur NPA doit être connecté au connecteur i-BUS2 du récepteur.

Un récepteur qui a été configuré comme convertisseur PWM peut être reconverti en récepteur en le reconnectant à l'émetteur. Une fois la connexion avec l'émetteur établie, il peut être utilisé normalement comme récepteur.

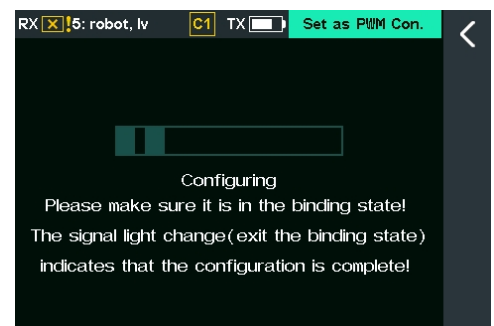


Configuration :

1. Accédez à l'interface du **convertisseur PWM Config RX 6s 6**.
2. Appuyez sur **Start channel** ou **Servo freq**, puis cliquez sur + / - pour définir une valeur appropriée. Cliquez ensuite sur **Config** pour afficher l'interface de configuration.
3. Mettez le récepteur en mode liaison. Lorsque le voyant LED du récepteur passe d'un clignotement rapide à un clignotement lent, cela indique que la configuration est terminée. Cliquez ensuite sur «» (Terminer la configuration) pour revenir en arrière.

Si vous souhaitez configurer le récepteur en tant que convertisseur PWM i-BUS2, aucun paramètre tel que « Starting Channel » (Canal de démarrage) n'est nécessaire. Une fois configuré, le convertisseur PWM i-BUS2 peut être paramétré via le menu

menu Paramètres du convertisseur i-BUS2-PWM.

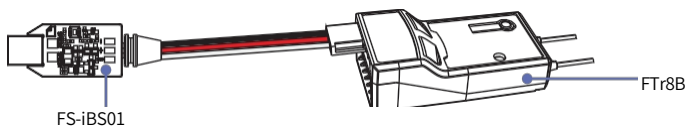


7.10.7 Dispositif i-BUS2

Prévisualisez et configurez les appareils i-BUS2 détectés par l'émetteur (dans l'état de liaison bidirectionnelle entre l'émetteur et le récepteur édition améliorée), ce qui vous permet de voir les noms, les connecteurs de connexion et les informations de numérotation de chaque appareil i-BUS2. De plus, vous pouvez effectuer différents réglages en fonction des appareils i-BUS2 connectés.

Par exemple, lorsque l'émetteur détecte un périphérique i-BUS2 HUB, cette interface de paramétrage devient accessible et vous pouvez alors configurer le périphérique i-BUS2 HUB pour qu'il soit utilisé comme convertisseur PWM (avec les mêmes fonctionnalités que lorsque le récepteur est configuré comme convertisseur PWM). Lorsqu'un capteur de régime i-BUS2 est détecté, vous pouvez définir le nombre d'hélices pour le capteur. Pour plus de détails, consultez la description correspondante.

i- Schéma de connexion du périphérique BUS2 :

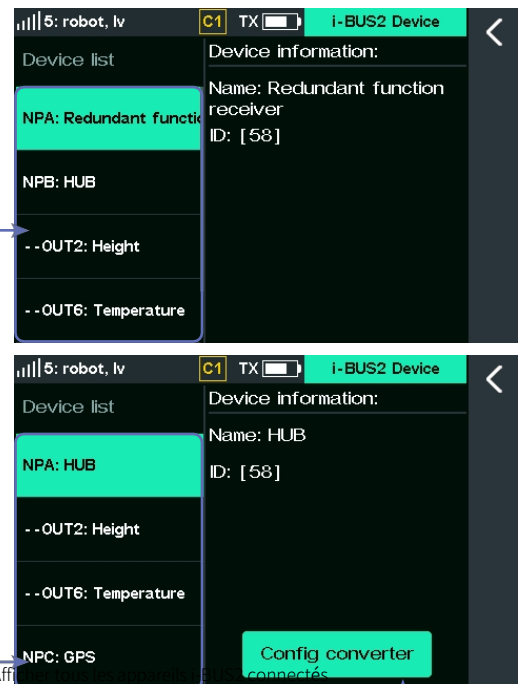


Remarque :

1. Les périphériques i-BUS2 sont uniquement compatibles avec les récepteurs AFHDS 3 Enhanced Edition. Le schéma de connexion est illustré à l'aide du capteur FS-iBS01 à titre d'exemple ; la méthode de connexion pour les autres périphériques i-BUS2 est la même.
2. Les abréviations pour les Newports sont NPA, NPB, NPC et NPD. Le récepteur Enhanced Edition prend en charge jusqu'à 4 Newports.
3. Les appareils i-BUS2 doivent être connectés au connecteur Newport du récepteur, et le protocole du connecteur Newport doit être réglé sur i-BUS2 via RX Setup > Custom port protocol (Configuration RX > Protocole de port personnalisé).
4. Pour obtenir des instructions sur la connexion des appareils i-BUS2, veuillez vous reporter au manuel ou à la documentation appropriés.

Configuration :

Appuyez sur l'affichage du périphérique i-BUS2 pour afficher les informations associées.



Accédez à l'interface des paramètres.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

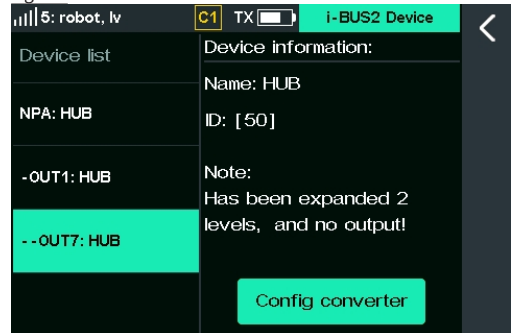
Description de l'interface :

- L'interface affiche les appareils i-BUS2 reconnus par l'émetteur. (Les appareils i-BUS2 doivent être correctement connectés au connecteur du récepteur qui a été réglé sur le protocole i-BUS2).
- Le signal i-BUS2 HUB (FS-iBH07) ne prend en charge que deux niveaux d'extension (le nom du connecteur de l'appareil connecté est OUT), comme détaillé ci-dessous :
 - Lorsque le récepteur ne dispose que d'un seul connecteur configuré pour le protocole i-BUS2, le port de sortie du concentrateur i-BUS2 connecté à ce connecteur peut être reconnecté au concentrateur i-BUS2. Ce connecteur HUB peut toujours émettre un signal i-BUS2 et peut être connecté à un périphérique i-BUS2. Par exemple, « - OUT1 : HUB » indique que le HUB est connecté au connecteur 1 du HUB de premier niveau ; « - -OUT7 : RPM » indique que le capteur RPM est connecté au connecteur 7 du HUB de deuxième niveau.
 - Lorsque le récepteur dispose de deux connecteurs ou plus configurés pour le protocole i-BUS2, le signal a déjà été étendu une fois par le récepteur. Dans ce cas, la sortie du concentrateur i-BUS2 connectée au connecteur ne peut pas être utilisée pour connecter un autre concentrateur à des fins d'extension, mais il peut être utilisé pour connecter d'autres appareils i-BUS2. Par exemple, « - -OUT1 : HUB » indique que le HUB est connecté au connecteur 1 du HUB de premier niveau. « - -OUT4 : RPM » indique que le capteur RPM est connecté au connecteur 4 du HUB de premier niveau.

Interface pour connecter plusieurs périphériques i-BUS2 à un Newport :



Hub i-BUS2 (FS-iBH07) Interface d'extension secondaire de signal :

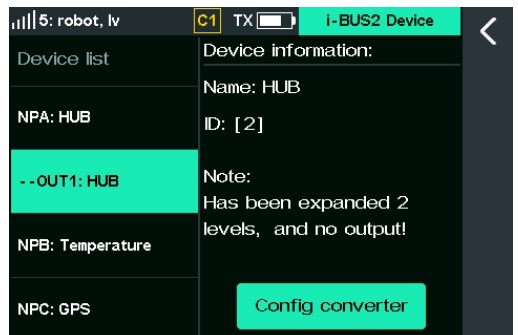


Interface pour connecter plusieurs périphériques i-BUS2 à plusieurs Newport :



Affichage des informations relatives aux périphériques i-BUS2 connectés.

Hub i-BUS2 (FS-iBH07) Interface d'extension secondaire de signal :



Configuration du concentrateur i-BUS2 en tant que convertisseur PWM

Lorsque l'émetteur détecte un périphérique i-BUS2 HUB, il est possible de configurer le périphérique i-BUS2 HUB pour qu'il soit utilisé comme convertisseur PWM (avec les mêmes fonctionnalités que lorsque le récepteur est configuré comme convertisseur PWM).

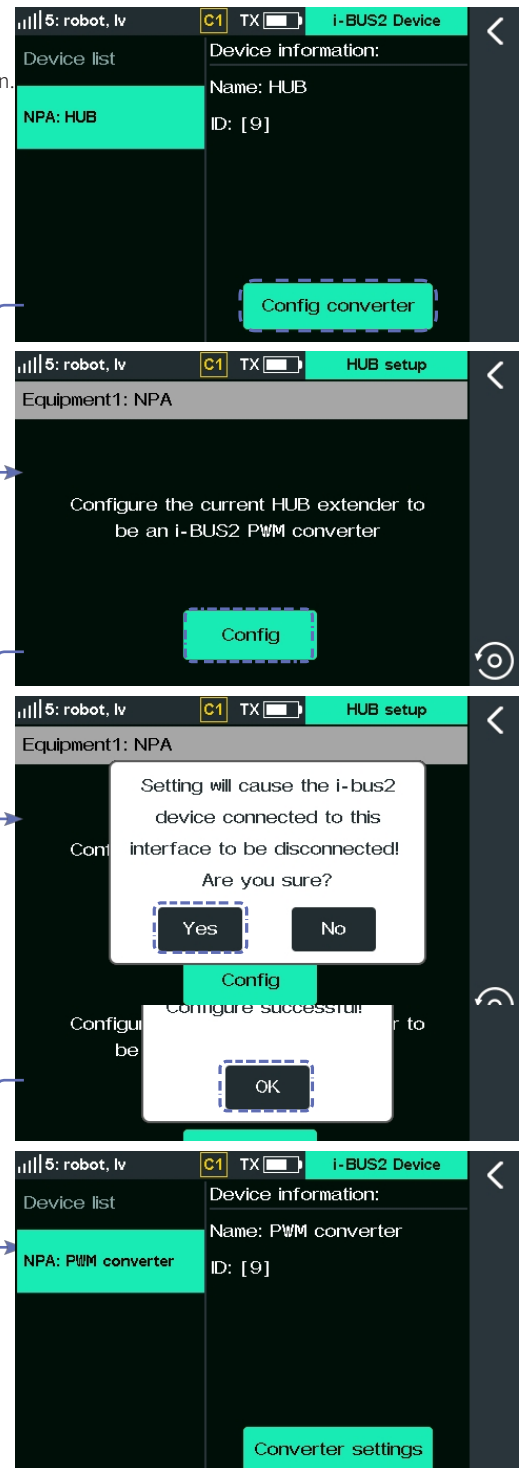
Remarque : actuellement, seul le FS-iBH07 est pris en charge.

Configuration :

1. Appuyez sur Config en tant que convertisseur pour accéder à l'interface de configuration.
2. Appuyez sur Config, dans l'interface contextuelle, cliquez sur Oui, puis appuyez sur OK pour terminer la configuration. L'interface reviendra automatiquement à l'interface de paramétrage du périphérique i-BUS2.

Remarques :

1. Cette fonctionnalité n'est disponible que lorsque des appareils i-BUS2 sont connectés.
2. Le périphérique i-BUS2 HUB se connecte à l'un des connecteurs NPA~NPD (protocole de port personnalisé défini sur i-BUS2) du récepteur Enhanced Edition et établit une connexion avec l'émetteur.
3. Si le connecteur du périphérique i-BUS2 est déjà connecté à d'autres périphériques, après avoir été configuré comme convertisseur PWM, le concentrateur i-BUS2 se déconnectera des périphériques qui y étaient précédemment connectés.



微信公众号



Bilibili



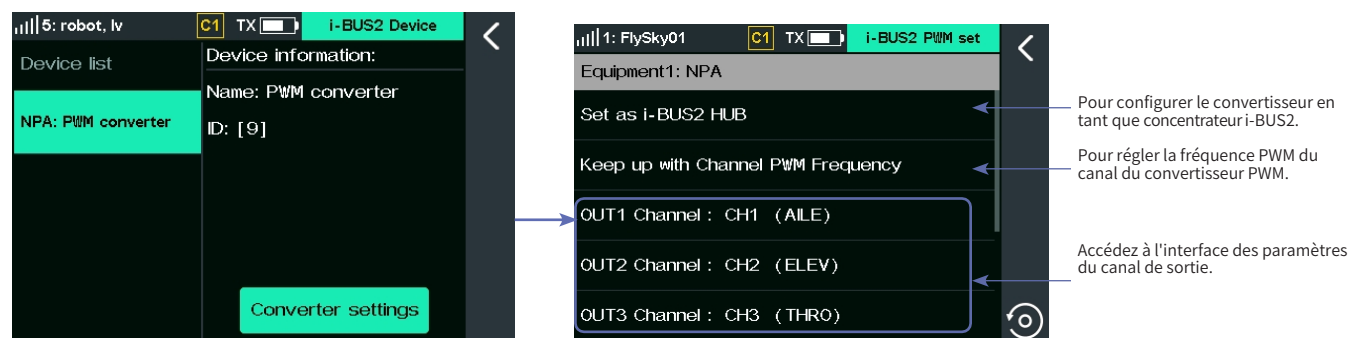
Website



Facebook

Réglage du convertisseur PWM i-BUS2

Configurez les fonctions associées au convertisseur PWM i-BUS2, ce qui vous permet de configurer le convertisseur PWM en tant qu'expandeur i-BUS2, de définir la fréquence PWM pour le connecteur du convertisseur et de définir les canaux pour la sortie sur le connecteur du convertisseur.



Réglage en tant que concentrateur i-BUS2

Pour réinitialiser le convertisseur PWM sur le concentrateur i-BUS2.

Configuration :

1. Appuyez sur Paramètres du convertisseur pour accéder à l'interface de configuration.
2. Appuyez sur Définir comme i-BUS2 HUB afin de redéfinir le convertisseur PWM comme i-BUS2 HUB.

Remarque : si le convertisseur est configuré par un récepteur, le paramètre affichera un message d'échec. Le récepteur ne prend pas en charge l'utilisation en tant que HUB.

Paramètres de fréquence PWM du canal synchrone

Pour régler la fréquence du signal PWM de sortie du connecteur du convertisseur.

Configuration :

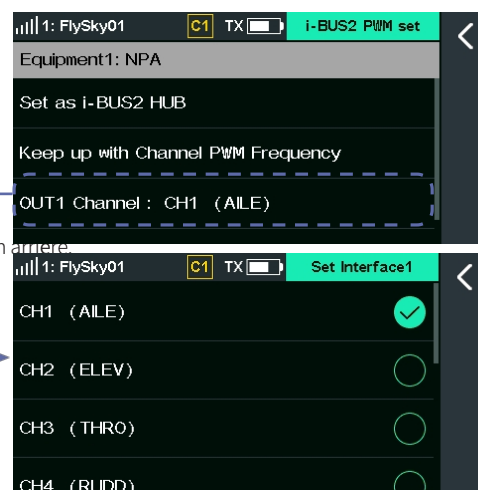
Appuyez sur « Conserver la fréquence PWM du canal », une interface contextuelle s'affiche, puis une fois l'opération terminée, l'interface affiche un message de confirmation.

Configuration du canal de sortie

Configurez les canaux de sortie pour les différents connecteurs du convertisseur.

Configuration :

1. Appuyez sur le canal que vous souhaitez configurer pour accéder à l'interface de configuration.
2. Appuyez sur l'élément approprié. Cliquez ensuite sur «» (Configurer le canal) pour revenir en arrière.

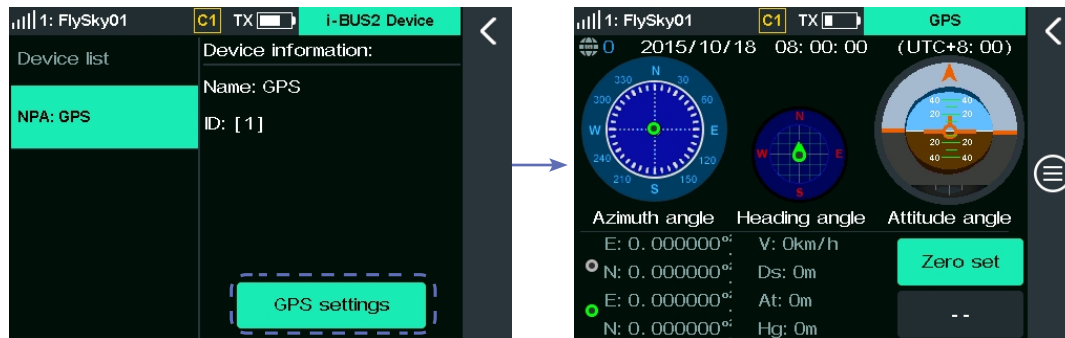


Réglage du capteur GPS i-BUS2

Remarque : cette fonction a été mise à jour dans la version 2.2.18.

Cette fonction est applicable au module GPS du protocole i-BUS2. Grâce à cette fonction, vous pouvez définir le fuseau horaire standard, effectuer l'étalonnage du niveau du gyroscope et afficher l'interface d'affichage des paramètres GPS pour obtenir les informations pertinentes.

Remarque : consultez le manuel du capteur GPS FS-iBG01 pour connaître le branchement correct du capteur.



Affichage GPS

Pour afficher les informations renvoyées par le capteur GPS.

Configuration :

Appuyez sur « GPS settings » (Paramètres GPS) pour accéder à l'écran, puis vous pouvez afficher les informations correspondantes. Cliquez sur « ⌂ » (Retour) pour revenir en arrière.



(1) Indiquez si le positionnement a réussi : le bleu signifie que le positionnement a réussi, tandis que le gris indique un échec du positionnement.

(2) Affichez le nombre de satellites signalés par le GPS. Remarque : lorsque le nombre de satellites affichés dépasse 10, la précision du positionnement GPS est élevée ; sinon, il existe un risque d'erreurs de positionnement.

(3) Angle azimutal : direction du modèle par rapport au point zéro. Le point vert se déplace sur le cadran en fonction de la direction, indiquant l'orientation actuelle du modèle par rapport au point de départ. Le centre de l'angle d'orientation représente la position de départ, et l'emplacement de mise sous tension est le point de départ par défaut.

(4) Affichage des informations de latitude et de longitude, de distance, d'altitude, d'élévation et de vitesse. La partie supérieure indique la latitude et la longitude de la position lorsque la distance est remise à zéro, et la partie inférieure indique la latitude et la longitude en temps réel de la position du modèle RC. La vitesse est la

par rapport au sol, l'altitude est la hauteur du modèle par rapport au sol et la distance est la distance entre la position actuelle du modèle et le point de départ.

(5) Afficher les commandes de commutateur attribuées ; entrée de remise à zéro de l'attribution des commutateurs

(6) Cliquez pour mettre à zéro les valeurs de distance et d'altitude, ce qui définit l'emplacement actuel comme point de référence pour mesurer la distance et la hauteur.

(7) Angle de cap : indique l'angle de cap en temps réel du modèle en mouvement.

(8) Angle d'attitude : le mouvement vertical du centre représente l'angle de tangage du modèle, tandis que la rotation de l'anneau extérieur représente l'angle de roulis du modèle.

(9) Afficher la date et l'heure, la date étant indiquée au format année/mois/jour et l'heure au format 24 heures.



微信公众号



Bilibili



Website



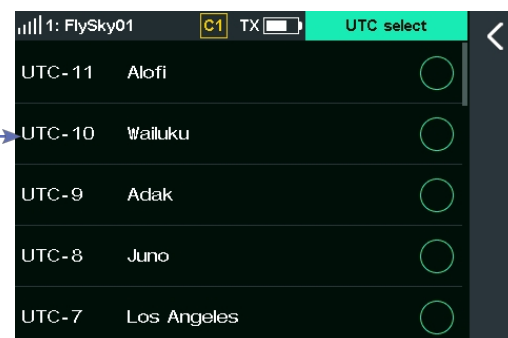
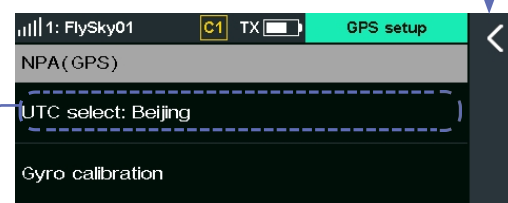
Facebook

Sélection UTC

Pour régler l'UTC.

Configuration :

1. Appuyez sur **Sélection UTC** pour accéder à l'interface de configuration.
2. Appuyez sur le fuseau horaire approprié. Cliquez ensuite sur «» (Appliquer les modifications).

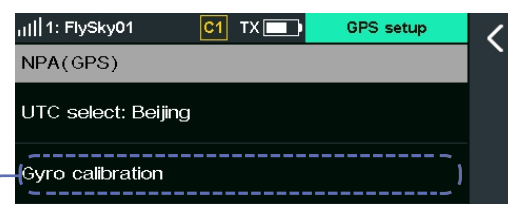


Calibrage du gyroscope

Calibrez le gyroscope. Avant le calibrage, veuillez connecter correctement le capteur GPS à l'appareil et vous assurer que celui-ci est placé à l'horizontale.

Configuration :

1. Appuyez sur **Calibrage du gyroscope** pour entrer.
2. Appuyez sur **Calibration**. Le système procédera automatiquement à la calibration.
3. Lorsque l'étalonnage réussit ou échoue, le système affiche une fenêtre contextuelle indiquant la réussite ou l'échec de l'étalonnage. Cliquez sur **OK** dans la fenêtre contextuelle pour revenir à l'écran précédent.



i- Configuration du capteur de régime moteur BUS2

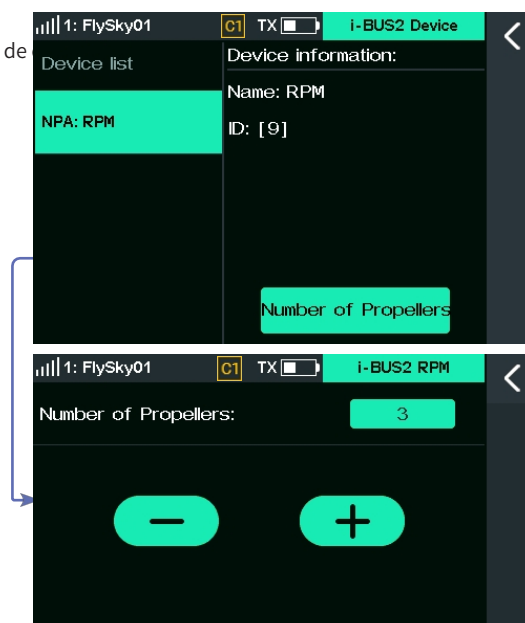
Lorsque l'émetteur détecte le capteur de régime i-BUS2, la liste des appareils affiche « RPM » ainsi que le connecteur Newport connecté. À ce stade, vous pouvez définir le nombre d'hélices du capteur de régime i-BUS2.

Remarque : consultez le manuel du capteur RPM FS-iBS01 pour connaître le branchement correct du capteur.

Configuration :

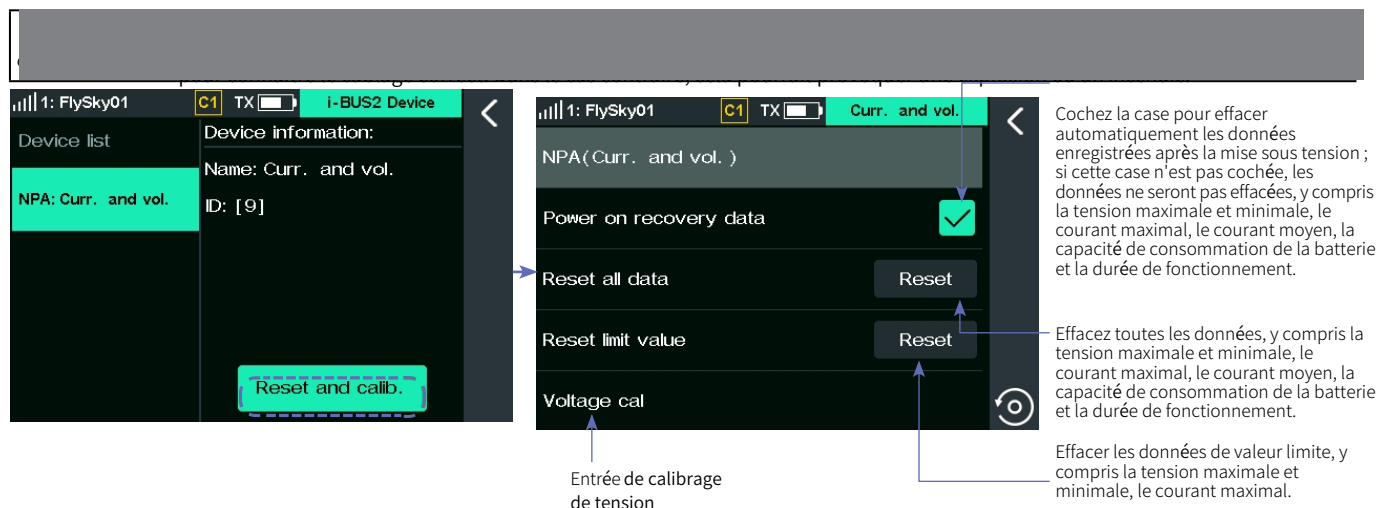
1. Appuyez sur « Number of Propellers » (Nombre d'hélices) pour accéder à l'interface de
2. Cliquez sur + / - pour définir une valeur appropriée pour les hélices. Cliquez ensuite sur « [OK] » (Enregistrer les paramètres) pour revenir en arrière.

Remarque : le nombre d'hélices peut être réglé de 1 à 12.



Configuration du capteur de courant et de tension i-BUS2

Utilisé pour réinitialiser et calibrer les informations relatives aux capteurs de courant et de tension.



微信公众号



Bilibili



Website

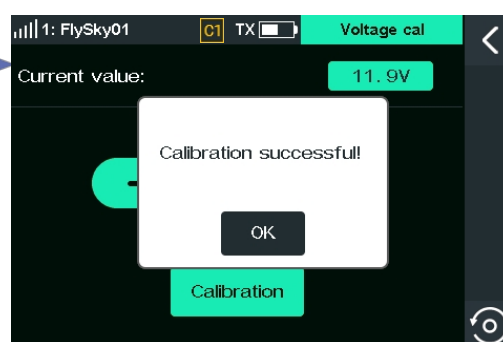
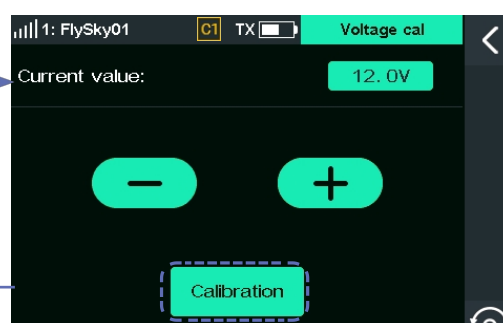
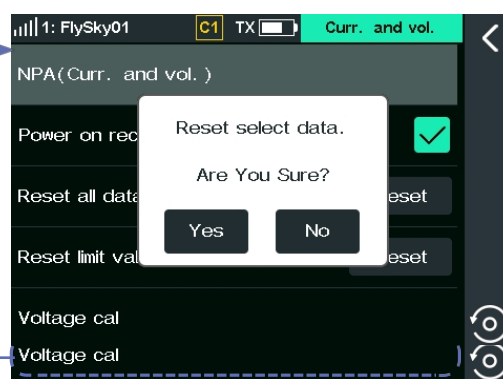
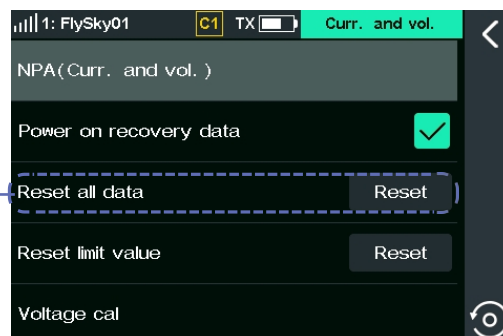


Facebook

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

Configuration :

1. Appuyez sur Réinitialiser et calibrer pour accéder à l'interface de la fonction.
2. Si vous souhaitez empêcher l'effacement automatique des données enregistrées après la mise sous tension,
 - Appuyez sur la case à droite de la fonction. Si elle n'est pas cochée, les données ne seront pas effacées.
3. Si vous souhaitez réinitialiser toutes les données :
 - Appuyez sur Réinitialiser à droite de Réinitialiser toutes les données, puis cliquez sur Oui dans la fenêtre contextuelle pour terminer.
4. Si vous souhaitez réinitialiser les données de valeurs extrêmes,
 - Appuyez sur Réinitialiser à droite de Réinitialiser les données de valeur limite, puis cliquez sur Oui dans la fenêtre contextuelle pour terminer.
5. Calibrage de la tension
 - Notez qu'avant l'étalonnage, vous devez connecter correctement la ligne de détection du capteur à l'appareil à tester. Cliquez sur **Étalonnage de tension** pour accéder à l'interface d'étalonnage ; cliquez sur +/- pour ajuster la tension réelle mesurée de la batterie ; cliquez sur **Étalonnage**, le système indique que l'étalonnage est réussi, cliquez sur OK pour terminer.



7.10.8 Réglage i-BUS

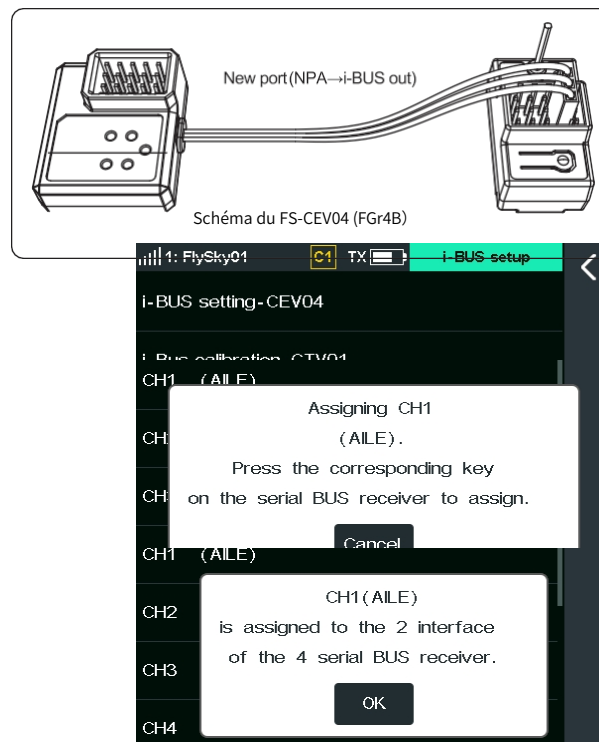
Cette fonction permet de configurer le périphérique externe prenant en charge le protocole i-BUS. Elle assure actuellement la compatibilité avec les récepteurs de bus série et les capteurs de tension.

Récepteur de bus série FS-CEV04 Réglage

Une fois le réglage terminé, le FS-CEV04 peut convertir le signal i-BUS en signal PWM et émettre un signal PWM.

Configuration :

1. Assurez-vous que l'émetteur et le récepteur sont liés.
2. Connectez le FS-CEV04 au port SERVO du récepteur.
3. Connectez un servo à l'un des ports C1-C4 du FS-CEV04.
4. Du côté de l'émetteur, accédez à la fonction de configuration i-BUS, qui se trouve dans les paramètres RX. Sélectionnez le canal que vous souhaitez attribuer. Si vous cliquez sur le mauvais canal, cliquez sur Annuler pour annuler votre sélection.
 - Le système affichera une fenêtre contextuelle « Appuyez sur la touche correspondante du récepteur du bus série pour attribuer ».
5. Appuyez sur le bouton correspondant. Une fois l'attribution du canal réussie, une fenêtre contextuelle apparaîtra.
 - Si l'attribution est réussie, le numéro de canal et le numéro d'interface s'affichent.
6. Répétez ces étapes pour configurer des canaux supplémentaires.
 - Si le module récepteur i-BUS est surchargé, veuillez l'alimenter séparément afin d'éviter d'endommager le câblage en raison d'un courant excessif.

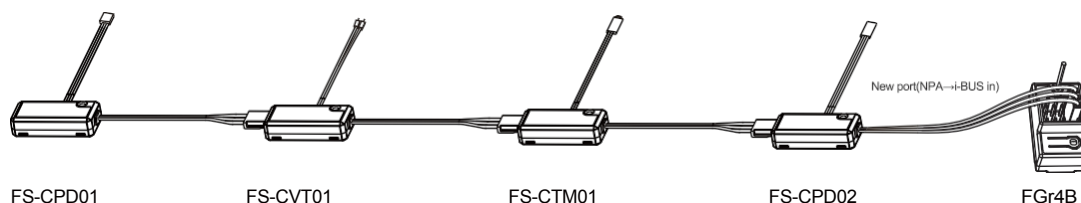


i-BUS FS-CVT01 Calibrage du capteur de tension

Un facteur d'étalonnage peut être défini pour corriger les valeurs de tension signalées par le capteur de tension i-BUS FS-CVT01. Ce facteur d'étalonnage est stocké dans l'émetteur et doit être réétalonné chaque fois que le type de batterie est changé.

Reportez-vous au schéma suivant pour connecter le capteur de tension i-BUS.

Schéma de connexion du capteur série i-BUS :



Remarques :

1. Pour le récepteur édition améliorée, avant de connecter le capteur au récepteur, vous devez définir le type de signal de sortie pour NPA



微信公众号



Bilibili



Website



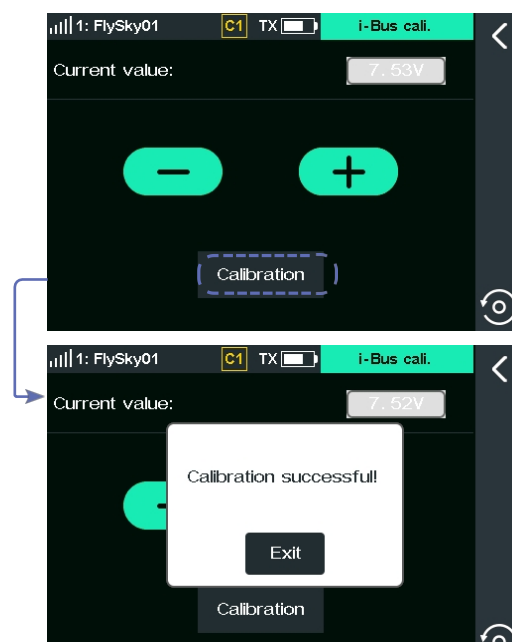
Facebook

(Newport A) sur i-BUS-IN via la fonction : Basic > RX setting > Custom port protocol.

2. Le système ne prend en charge qu'un seul connecteur Newport réglé sur i-BUS-IN ; les autres connecteurs Newport ne peuvent pas être réglés sur i-BUS2 en même temps.

Configuration :

1. Insérez les broches des fils positif et négatif dans les fiches de la batterie détectée respectivement. Le fil rouge correspond au pôle positif. Assurez-vous que les pôles positif et négatif sont correctement connectés.
2. Appuyez sur i-BUS calibration FS-CTV01.
3. En fonction de la valeur de tension de l'appareil réel, cliquez sur +/- pour régler la valeur de tension appropriée.
4. Cliquez sur Calibrer, puis sur Quitter une fois le calibrage terminé.



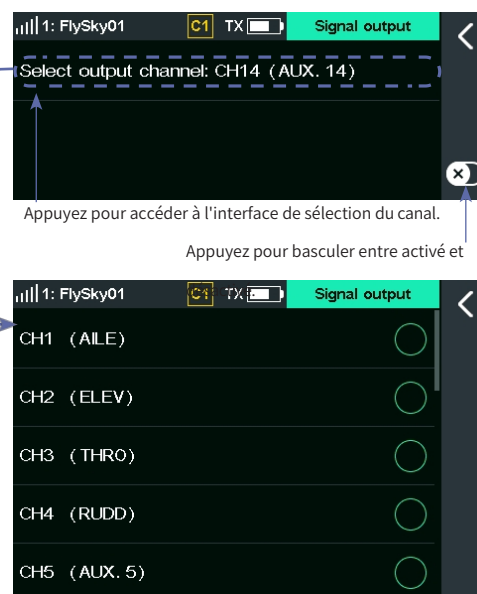
7.10.9 Réglage de la puissance du signal de sortie

Cette fonction vous permet de sélectionner un canal pour afficher la valeur de puissance du signal du récepteur. Une fois la fonction activée, le canal sélectionné n'affiche plus la fonction du canal correspondant de l'émetteur, mais émettra la valeur de puissance du signal du récepteur. Cette fonction est nécessaire pour les utilisateurs qui utilisent des traverseurs avec des lunettes FPV. Nous recommandons de sélectionner CH14 ou tout autre canal auxiliaire à cette fin. Vous pouvez effectuer les adaptations correspondantes dans les paramètres de contrôle de vol pour afficher les informations relatives à la puissance du signal sur vos lunettes FPV.

Configuration :

1. Appuyez sur **Sélectionner le canal de sortie** pour accéder à l'interface de configuration.
2. Appuyez sur le canal approprié. Le système y reviendra automatiquement.

Remarque : cette fonction est désactivée par défaut.

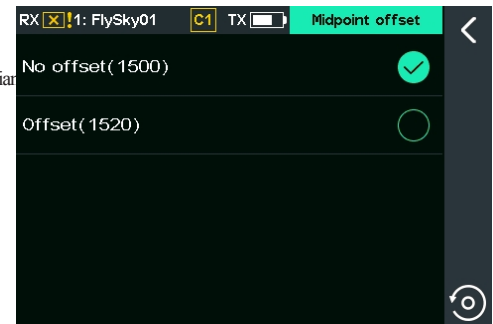


7.10.10 Décalage du point médian

Cette fonction est conçue pour certains servos dont la valeur du point médian est identifiée comme étant 1520. En général, l'émetteur attribue la valeur du point médian du canal 1500 au récepteur. Après la sélection du décalage, l'émetteur transmettra la valeur du canal au servo en superposant 20. Lorsque vous utilisez des appareils utilisant le protocole S.BUS standard, tels que le contrôle de vol gyroscopique Vbar, cette fonction peut être réglée sur Décalage afin d'obtenir le décalage du point médian pour tous les canaux.

Configuration :

1. Appuyez sur **Décalage du point médian**.
2. Appuyez sur un élément de fonction approprié. Cliquez sur «» (Définir le décalage du point médian).



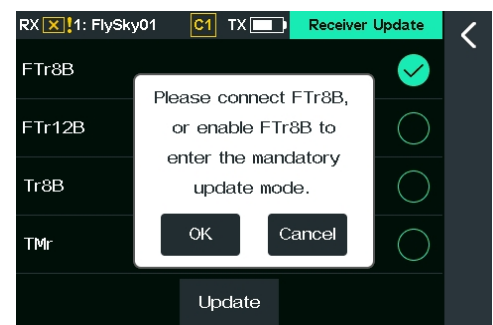
7.10.11 Mise à jour du récepteur

Pour mettre à jour le micrologiciel du récepteur. L'émetteur PL18 Ultra intègre le micrologiciel des modèles FTr8B, FTr12B, etc. Le micrologiciel intégré varie en fonction de la version du micrologiciel. Si le récepteur n'est pas compatible avec l'émetteur ou si une erreur inattendue se produit, il est nécessaire de mettre à jour le micrologiciel du récepteur. Cela peut également être effectué via FlyskyAssistant. Veuillez noter que cette fonction est disponible pour les versions 3.0 et ultérieures du micrologiciel FlyskyAssistant.

Configuration :

1. L'émetteur et le récepteur sont correctement appairés.
2. Appuyez sur « **Receiver Upd6te** » (Mise à jour du récepteur) pour entrer et sélectionner le récepteur que vous souhaitez mettre à jour.
3. Cliquez sur « **Upd6te** », puis sur « **OK** » dans la fenêtre contextuelle pour mettre le récepteur en mode de mise à jour.
4. Une fois la mise à jour terminée, l'interface précédente s'affiche automatiquement.

Remarque : si le micrologiciel du récepteur est à jour, le système affichera un message de rappel et aucune mise à jour ne sera nécessaire.



 ATTENTION	• Si l'émetteur ne parvient pas à se connecter au récepteur après la mise à jour de son micrologiciel, il est nécessaire de forcer la mise à jour du micrologiciel du récepteur.
--	--



微信公众号



Bilibili



Website



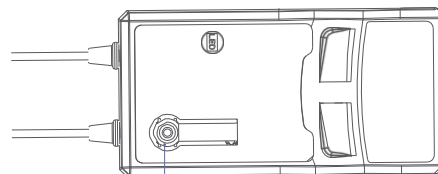
Facebook

Pour mettre le récepteur en mode de mise à jour forcée, suivez d'abord les étapes ci-dessus pour effectuer la mise à jour.

Les méthodes pour passer en mode forcé varient selon les modèles. Reportez-vous au manuel du récepteur pour plus de détails.

Prenons l'exemple du récepteur FTr8B pour montrer comment le mettre en mode de mise à jour forcée.

- Appuyez sur la touche Bind du récepteur et maintenez-la enfoncée pendant plus de dix secondes tout en allumant le récepteur, puis relâchez la touche Bind lorsque la LED du récepteur clignote trois fois de suite.
- Allumez d'abord le récepteur, puis appuyez sur le bouton BIND et maintenez-le enfoncé pendant plus de 10 secondes. La LED du récepteur clignotera trois fois puis s'éteindra. Relâchez ensuite le bouton BIND.



Bouton Bind

7.10.12 À propos du récepteur

Pour afficher les informations du récepteur connecté.

Configuration :

Appuyez sur **À propos du récepteur** pour afficher les informations.

Remarque : si deux récepteurs sont connectés à l'émetteur, les informations du récepteur principal s'affichent.

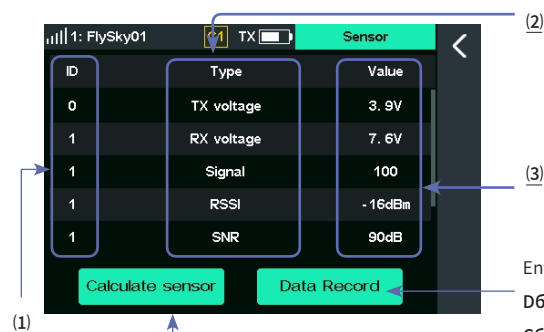


7.11 Capteurs

Pour définir ou afficher les données associées aux capteurs.

7.11.1 Affichage des capteurs

Cette liste affiche les informations relatives à tous les capteurs connectés, y compris leur type, leur numéro et leurs mesures en temps réel.



Entrée pour l'enregistrement

D6t6 Entrée pour le capteur

C6lcul6te

Remarque : les paramètres de fonctionnement des capteurs suivants peuvent être définis à l'aide de cette fonction :

Capteurs d'altitude : FS-CAT01 (i-BUS), FS-iBA01 (i-BUS2) et le capteur d'altitude barométrique intégré au récepteur INr6-HS ;

Capteurs de vitesse : FS-CPD01 (i-BUS), FS-CPD02 (i-BUS) et FS-iBS01 (i-BUS2).

(1) Afficher l'ID du capteur

- Le numéro d'identification 0 représente l'émetteur.
- Le numéro d'identification 1 représente le récepteur ou le récepteur principal (deux récepteurs connectés) et les informations associées, telles que la puissance du signal, le RSSI, le bruit ou le SNR.
- Le numéro d'identification 2 représente le récepteur secondaire et les informations qui s'y rapportent, telles que la puissance du signal, le RSSI, le bruit ou le SNR.
- Pour les appareils i-BUS2, la numérotation est automatiquement attribuée par le micrologiciel une fois l'appareil connecté. Si le nombre d'appareils connectés ou les paramètres du protocole d'interface personnalisés des interfaces i-BUS2 changent, la numérotation des appareils peut être réattribuée. Notez que le numéro du capteur GPS i-BUS2 est fixé à 1 et ne sera pas réattribué en raison des changements susmentionnés. Pour les appareils i-BUS, la numérotation commence à 3 et augmente progressivement, ce qui permet de connecter jusqu'à 15 capteurs de type i-BUS.

(2) Affichage du type de capteur

- Tension TX : pour afficher la tension de la batterie de l'émetteur.
- Tension RX : pour afficher la tension d'alimentation du récepteur.
- Puissance du signal : pour afficher la puissance du signal entre l'émetteur et le récepteur. Elle est calculée à l'aide du rapport signal/bruit (SNR). La puissance du signal est affichée sous forme de valeur comprise entre 0 et 100. Lorsque la valeur descend en dessous de 60, réduisez rapidement la portée de contrôle afin d'éviter toute perte de contrôle. Dans un même environnement, plus la distance est grande, plus la valeur est faible. Si la puissance du signal est inférieure ou égale au seuil défini, le système déclenche une alarme de signal faible, comme configuré.
- RSSI : indique la puissance du signal reçu par le récepteur. 0 à -40 dBm : indique que la distance entre l'émetteur et le récepteur est faible et que la qualité de la communication est optimale. -40 dBm à -85 dBm : la qualité de la communication

est bonne. Moins de -85 dBm : indique qu'il y a un obstacle entre l'émetteur et le récepteur ou que la distance est grande. Veuillez raccourcir la distance de contrôle pour éviter de perdre le contrôle.

- SNR : Le rapport signal/bruit fait référence à la différence en décibels entre le signal et le bruit reçus par le récepteur. Le rapport signal/bruit est égal à la différence entre les données RSSI et les données Noise. Il s'agit d'un paramètre déterminant pour la qualité globale du signal. Si le SNR tombe en dessous de 11, réduisez rapidement la portée pour éviter toute perte de contrôle.
- Bruit : Le bruit est généré par les interférences provenant d'autres émetteurs à proximité, tels que le Wi-Fi. Dans les endroits où il y a trop d'émetteurs, un bruit excessif affectera la distance de contrôle radio.

Remarque : le suffixe « -RX1 » dans la colonne « Type » indique les informations relatives au récepteur de fonction redondante (RX1), qui sont retransmises à l'émetteur par l'autre récepteur (RX2) qui fonctionne conjointement avec RX1 pour assurer la redondance. Le suffixe « -RX2 » indique les informations relatives à l'autre récepteur (RX2), qui sont renvoyées à l'émetteur par le récepteur à fonction redondante (RX1).

(3) Afficher les données renvoyées par un capteur.

Cette liste affiche les données en temps réel. Lorsqu'un capteur se connecte au récepteur, la liste est mise à jour pour inclure le type et les détails du nouveau capteur. À l'inverse, lorsqu'un capteur se déconnecte, la liste supprime le type et les données associés à ce capteur.

Remarques :

Pour le capteur de température FS-CTM01 (i-BUS) :

Fixez le FS-CTM01 à un emplacement approprié (par exemple, moteur, boîtier de batterie) à l'aide de ruban adhésif double face en mousse, en veillant à ce qu'il soit en contact étroit avec la surface de l'objet testé.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Connectez-le au connecteur SENS du récepteur ou à Newport (i-BUS-IN). Vous pouvez ensuite afficher les informations associées via la fonction Capteur.

Pour le capteur de température FS-iBT01 (i-BUS2) :

Veuillez vous reporter à son manuel pour connaître la connexion correcte du capteur.

Une fois le capteur correctement connecté, vous pouvez afficher les informations associées via la fonction Capteur.

7.11.2 Calculer la configuration du capteur

Cette fonction permet de régler les paramètres liés aux capteurs d'altitude barométrique et aux capteurs de vitesse de rotation (RPM).

- Les capteurs d'altitude peuvent être calibrés pour définir une altitude zéro et prendre en charge l'utilisation d'un commutateur de remise à zéro de l'altitude pour le calibrage.
- Les capteurs de vitesse de rotation permettent de surveiller le régime et la vitesse du moteur.

Configuration du capteur de hauteur

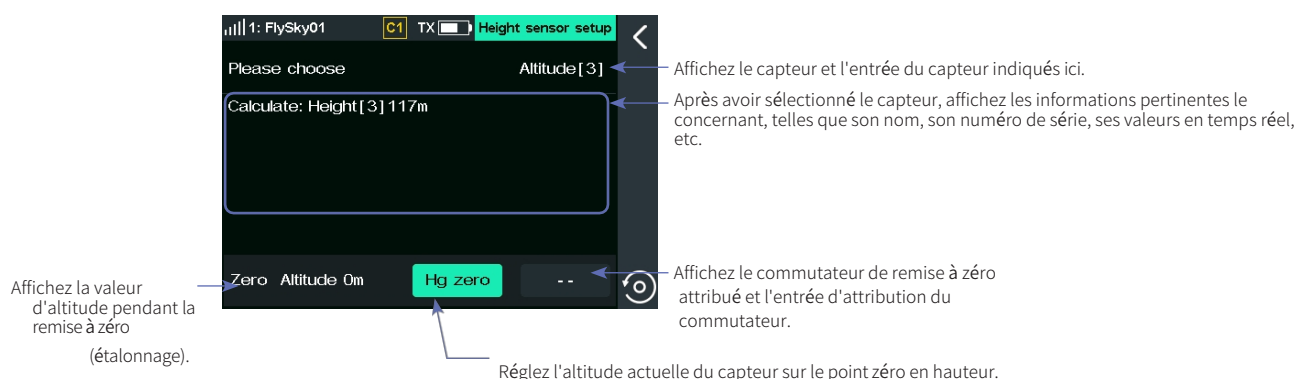
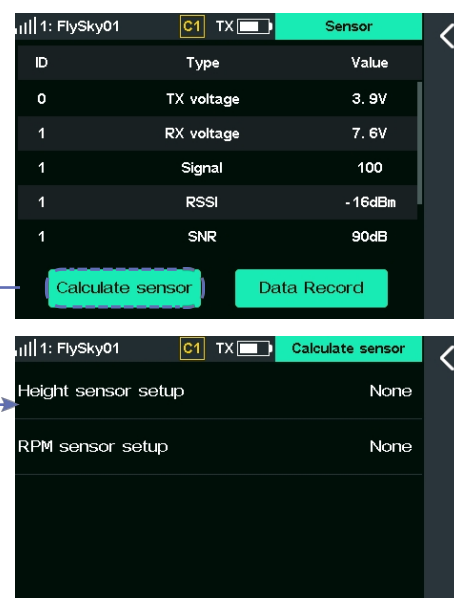
Définissez les paramètres du capteur d'altitude.

Pour le FS-iBA01, veuillez vous reporter au manuel d'installation avant de procéder à la configuration.

Pour le FS-CAT01, suivez les étapes ci-dessous pour l'installation.

Étapes d'installation :

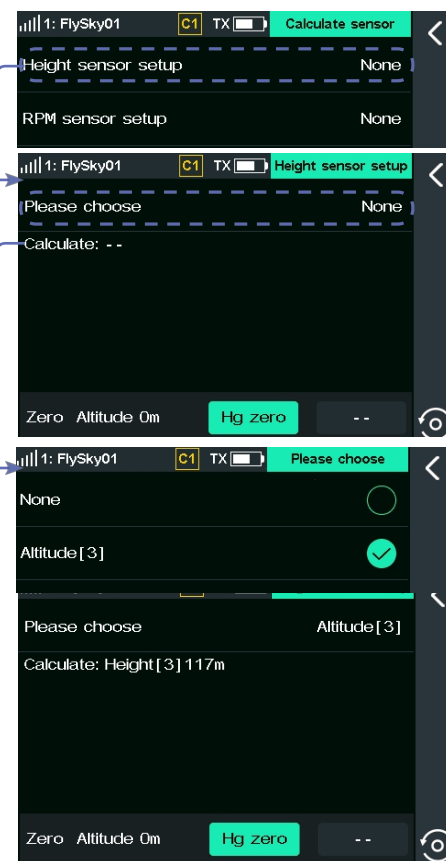
- Fixez solidement le capteur FS-CAT01 à l'aide de ruban adhésif double face souple.
- Connectez le capteur FS-CAT01 au connecteur Newport du récepteur FTR8B.
- Accédez à **Basic** > **RX setting** > **Custom port protocol** pour définir le connecteur Newport connecté au capteur comme i-BUS-IN.
- Accédez à **Basic** > **Capteur**. Si le capteur affiche les données de hauteur, l'installation est terminée. Sinon, répétez les étapes ci-dessus.



Configuration :

- Appuyez sur « Choose sensor » (Choisir le capteur) pour accéder à l'interface du niveau suivant ;
 - Appuyez sur le capteur approprié, puis cliquez sur «>» (Définir le point zéro) pour revenir.
- Appuyez sur Hg zero pour régler l'élévation du capteur actuel comme point zéro pour la hauteur.
- Cliquez sur -- pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs ;
 - Appuyez sur le commutateur de l'interface et sélectionnez la position marche ou arrêt, puis cliquez sur «>» (Enregistrer les paramètres) pour revenir.

Remarque : le capteur d'altitude mesure les variations de pression atmosphérique afin de les cartographier sous forme de variations d'altitude. Les variations du débit d'air peuvent entraîner certaines erreurs dans la surveillance.



Configuration du capteur RPM

Définissez les paramètres du capteur RPM.

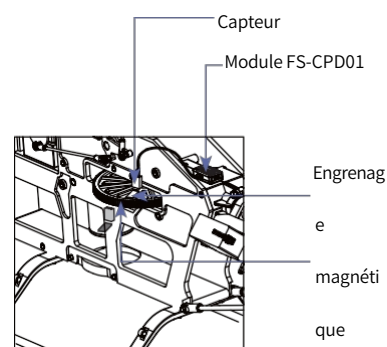
Pour le FS-iBS01, veuillez vous reporter au manuel d'installation avant de procéder à la configuration ; pour les FS-CPD01 et FS-CPD02, suivez les étapes ci-dessous pour l'installation.

FS-CPD01 : Installation du module de vitesse à induction magnétique

Étapes d'installation :

- Placez le capteur à côté de l'aimant, qui est fixé à la partie rotative d'un modèle, telle que l'hélice d'un hélicoptère.
- Remarque : assurez-vous que le capteur se trouve à moins de 2 mm de l'aimant et que le pôle nord ou sud de l'aimant est parallèle au capteur.
- Connectez le capteur FS-CPD01 au connecteur Newport du récepteur FTr8B.
 - Accédez à «>>» (Basic) > RX setting > Custom port protocol pour définir le connecteur Newport connecté au capteur comme i-BUS-IN.
 - Accédez à «>>» (Basic) > Sensor. Essayez de faire tourner l'engrenage ; si la valeur RPM change, cela indique que l'installation a réussi ; sinon, veuillez reconnecter en suivant les étapes mentionnées ci-dessus.

Remarque : RPM signifie que le capteur teste la vitesse du moteur. 0 rpm est la valeur de mesure de la vitesse.



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 : Module de vitesse à induction optique

Étapes d'installation :

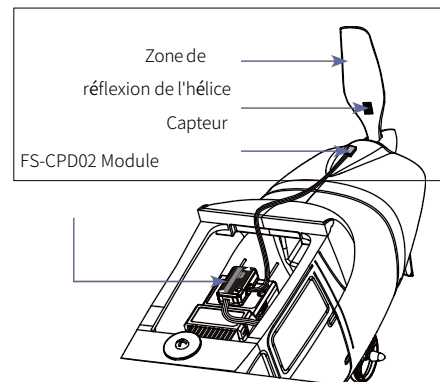
1. Fixez solidement le capteur et l'autocollant réfléchissant à la position de rotation axiale.

Remarque : maintenez l'autocollant réfléchissant à plat et perpendiculaire au capteur, et respectez la distance appropriée entre le capteur et l'autocollant.

2. Connectez le capteur FS-CPD02 au connecteur Newport du récepteur FTr8B.
3. Accédez à **88 (Basic) > RX setting > Custom port protocol** pour définir le connecteur Newport connecté au capteur comme i-BUS-IN.
4. Accédez à **88 (Basic) > Sensor**. Essayez de faire tourner l'hélice ; si la valeur RPM change, cela indique que l'installation a réussi ; sinon, veuillez reconnecter en suivant les étapes mentionnées ci-dessus.

Veuillez noter que lorsque vous réglez le rapport de transmission, si vous souhaitez détecter les hélices, le rapport de transmission est le rapport entre 1 et le nombre d'hélices.

Remarque : le nombre d'hélices pour le capteur FS-IBS01 (i-BUS2) peut être défini via la fonction RX Setting > i-BUS2 Device settings (Paramètres RX > Paramètres du dispositif i-BUS2).



Affichez le capteur et les paramètres pour l'entrée du capteur indiquée ici.

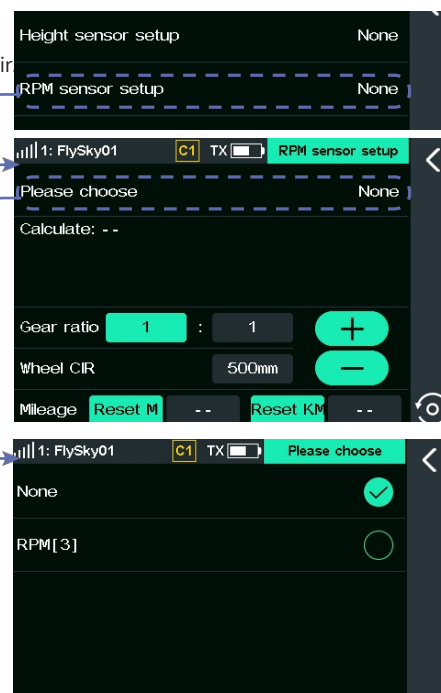
Après avoir sélectionné le capteur, affichez les informations pertinentes : RPM correct, vitesse de déplacement et kilométre.

Configuration :

1. Appuyez sur « Veuillez choisir » pour accéder à l'interface du niveau suivant ;
 - Appuyez sur le capteur approprié, puis cliquez sur « ⏮ » (Retourner à la page précédente) pour revenir.
2. Appuyez sur la case de fonction à droite du rapport de transmission, puis cliquez sur +/- pour régler le rapport de transmission approprié.
3. Appuyez sur la case de fonction à droite de Wheel CR, puis cliquez sur +/- pour régler la circonférence appropriée de la roue.
4. Cliquez sur -- pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs ;
 - Appuyez sur le commutateur de l'interface et sélectionnez la position activée ou désactivée, puis cliquez sur « ⏮ » (Retourner à la configuration) pour revenir.

Remarques :

1. Le système calcule la vitesse en fonction de la circonférence de la roue et de la vitesse de rotation surveillée, puis combine ces données avec le temps pour calculer la distance parcourue. Par conséquent, les réglages du rapport de transmission et de la circonférence auront une incidence à la fois sur la vitesse et la distance.
2. Le rapport de transmission est le rapport entre le nombre de dents de l'engrenage réellement surveillé et le nombre de dents de l'engrenage à surveiller.
3. Lorsqu'il n'est pas pratique d'installer un capteur sur l'appareil dont la vitesse de rotation souhaitée est connue, vous pouvez essayer de tester la vitesse de rotation des pièces de transmission et de définir un rapport de transmission approprié pour surveiller la vitesse de cet appareil. Par exemple, en surveillant la vitesse de rotation des pales de l'hélice pour surveiller la vitesse de l'arbre.
4. Pour les modèles de véhicules à roues, vous pouvez définir la circonférence de la roue et la combiner avec la valeur de la vitesse de rotation de la roue pour déterminer la vitesse de déplacement du véhicule.



7.11.3 Enregistrement des données

Permet d'afficher et de définir les informations d'enregistrement des données.

Vous pouvez définir 4 objets d'enregistrement, qui peuvent être configurés comme « données du capteur », « canaux de sortie » ou « manette ou bouton ». Une fois l'enregistrement activé, il peut enregistrer les changements de valeur des objets d'enregistrement sur une période donnée.

Affichez les commutateurs attribués ; la fonction d'enregistrement des données peut être activée à l'aide des commutateurs. Entrée pour l'interface d'attribution des commutateurs.

L'axe horizontal affiche la durée d'enregistrement et l'axe vertical indique la plage de valeurs des objets enregistrés.

Remarque : lorsque l'enregistrement des données dépasse une page, après avoir désactivé la fonction d'enregistrement, vous pouvez balayer vers la gauche ou vers la droite pour afficher les différentes pages.

Affichez le nombre total de pages de données enregistrées et le numéro de la page actuelle.

Interface après la configuration des objets.

Les courbes de différentes couleurs représentent les différents objets d'enregistrement d' s. Remarque : si l'enregistrement ne remplit pas une page entière, la dernière position d'enregistrement s'affiche sous la forme d'une ligne verticale.

Entrée pour l'interface de réglage des objets d'enregistrement.

Activer le commutateur de la fonction d'enregistrement

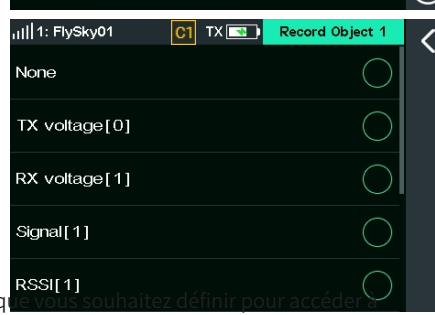
Enregistrer l' Réinitialiser l' Bouton Appuyez pour effacer toutes les données enregistrées.

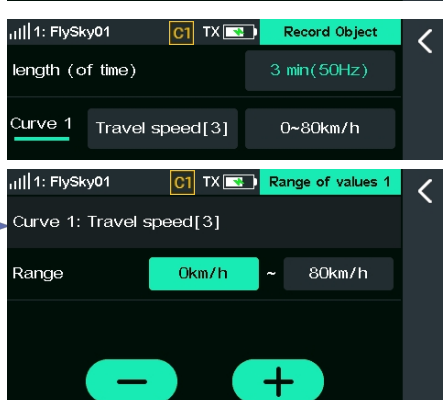
Icônes de zoom avant et arrière. Appuyez dessus pour régler la longueur de l'axe temporel affiché sur une page ; 1x indique que la durée totale de l'enregistrement est affichée sur une page, tandis que 10x indique que 1/10 de la durée est affichée sur une page.

Configuration :

- Appuyez sur **D6t6 Record** pour entrer.
- Pour activer/désactiver la fonction d'enregistrement des données, cliquez sur «  » ou utilisez le commutateur attribué pour activer/désactiver la fonction d'enregistrement des données.
 - Appuyez sur la case à droite du « Record switch » (Commutateur d'enregistrement) pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs. Appuyez sur le commutateur de l'interface et sélectionnez la position activée ou désactivée, puis cliquez sur  pour revenir.
- Appuyez sur **Enregistrer l'objet** pour accéder à l'interface de configuration.
 - Pour régler la durée, cliquez sur la case à droite de la durée. Vous pouvez régler la durée sur 3 minutes (50 Hz) ou 30 minutes (5 Hz).
 - Appuyez sur la case à droite de la courbe que vous souhaitez définir pour accéder à l'interface de paramétrage, puis cliquez sur l'objet d'enregistrement dont vous avez besoin en fonction de vos besoins réels.
 - Si l'objet d'enregistrement est défini sur un capteur, vous pouvez définir sa plage de valeurs. Cliquez sur la zone « Plage de valeurs » à droite de la courbe pour accéder à l'interface de niveau supérieur ; vous pouvez définir les valeurs minimale et maximale, puis cliquer sur +/- pour définir les chiffres appropriés. Cliquez ensuite sur «  » (Enregistrer les valeurs) pour revenir en arrière.

Remarque : pour enregistrer le régime correct et la vitesse de déplacement d'un capteur de régime, vous devez d'abord sélectionner le capteur via Calculate sensor (Calculer le capteur).




微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.12 GPS

Lorsque l'émetteur détecte un module GPS avec le protocole i-BUS2, vous pouvez utiliser cette fonction pour définir le fuseau horaire standard, effectuer l'étalonnage du gyroscope et afficher l'interface d'affichage des paramètres GPS afin d'obtenir les informations pertinentes.

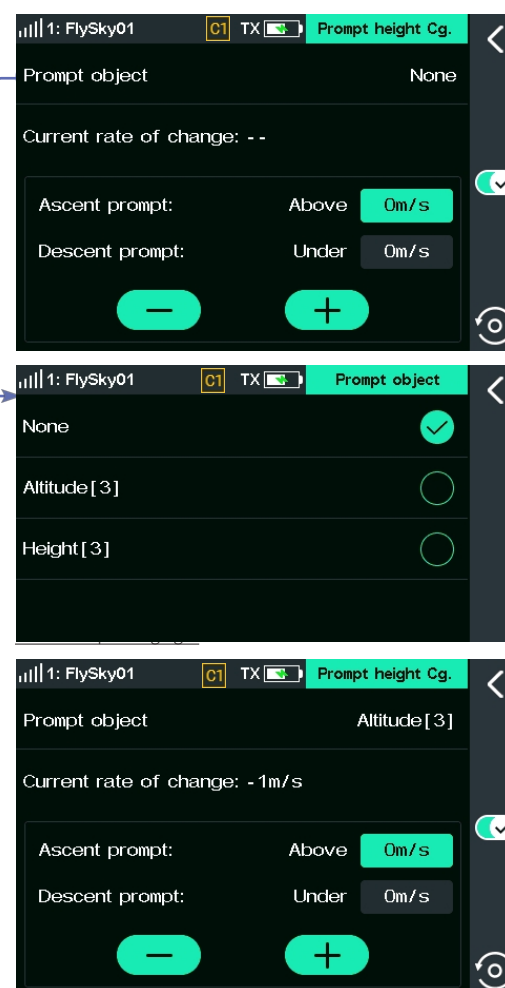
Pour une présentation détaillée, reportez-vous à la section 7.10.7 Paramètres du périphérique i-BUS2 > Paramètres du capteur GPS i-BUS2.

7.13 Hauteur Cg.

Cette fonction vous permet de définir la valeur de changement de vitesse de l'ascension ou de la descente de l'objet, d'activer ou de désactiver les alertes de changement de hauteur, d'aider les utilisateurs à déterminer si le planeur se trouve dans un courant ascendant et la tendance à l'ascension ou à la descente, et d'ajuster le temps de vol du planeur en conséquence.

Configuration :

1. Appuyez sur **Prompt height Cg.** pour accéder à l'interface de configuration.
2. Appuyez sur **Prompt object (Objet d'alerte)** pour accéder à l'interface du niveau suivant.
 - Appuyez sur l'objet approprié et cliquez sur «» (Confirmer le niveau) pour revenir.
3. Pour définir l'**alerte de montée** ou l'**alerte de descente**.
 - Cliquez sur la case de fonction à droite de la fonctionnalité correspondante, puis cliquez sur +/- pour définir la valeur appropriée. Une fois la valeur définie, cliquez sur «» (Définir la valeur) pour revenir en arrière.
4. Si vous souhaitez désactiver la fonction, cliquez sur «».



7.14 Minuteries

Cette fonction vous permet de régler différentes minuteries, qui sont généralement utilisées pour calculer la durée totale de fonctionnement du modèle, le temps passé dans des compétitions spécifiques, ou la durée de fonctionnement de l'émetteur, etc.

7.14.1 Minuterie 1/2

Le **minuteur 1** et le **minuteur 2** ont la même fonction. Une seule méthode de réglage du minuteur est présentée ci-dessous.

Configuration :

1. Appuyez sur **Minuterie 1**.
2. Appuyez sur **Haut** pour changer le type de minuterie.
3. Appuyez sur la case de fonction à côté de **M** ou **S**, + ou - apparaîtra. Ensuite, cliquez sur + / - pour régler la valeur au point souhaité.
4. Appuyez sur **Son** pour faire défiler le mode de rappel.
5. Cliquez sur «» (Commutateurs de minuterie) et réglez les commutateurs «**Start switch**» (Commutateur de démarrage), «**Stop switch**» (Commutateur d'arrêt) ou «**Reset switch**» (Commutateur de réinitialisation). Vous pouvez démarrer, arrêter ou réinitialiser la minuterie à l'aide des commutateurs. Cliquez ensuite sur «» (Retour à l'interface précédente) pour revenir à l'interface précédente.

Remarques :

1. Le commutateur marche/arrêt du minuteur est un commutateur d'action. Si aucun commutateur d'arrêt n'est attribué, le commutateur de démarrage fera office de commutateur d'arrêt du minuteur depuis son démarrage jusqu'à sa fin. Si deux minuteurs doivent démarrer en même temps et s'arrêter à des moments différents, vous pouvez leur attribuer des commutateurs d'arrêt différents. Vous pouvez également activer/désactiver le démarrage/l'arrêt en cliquant sur la zone d'affichage du minuteur de l'interface. Cette fonction est très utile pour les compétitions de planeurs électriques.
2. Lorsque le minuteur 1 ou le minuteur 2 est réglé pour envoyer un rappel, le système envoie un rappel lorsqu'il atteint exactement la minute. Il envoie également un rappel avec compte à rebours 30 secondes avant la fin de cette période.

7.14.2 Minuterie du moteur

Activez le minuteur en réglant la valeur de déclenchement de la manette des gaz, puis calculez le temps de fonctionnement de la manette des gaz une fois la valeur de déclenchement atteinte.

Configuration :

1. Appuyez sur **Minuterie moteur**.
2. Cliquez sur + / - pour définir une valeur de déclenchement appropriée. Si l'accélérateur dépasse la valeur définie et lorsque cette fonction est activée, le minuteur démarre.
3. Appuyez sur **Réinitialiser** pour réinitialiser le temps accumulé si nécessaire.
4. Appuyez sur  pour activer la fonction. Cliquez ensuite sur «» pour revenir en arrière.

Remarque : vous devez activer cette fonction manuellement, car elle est désactivée par défaut.

7.14.3 Minuterie du modèle

Pour calculer le temps de fonctionnement total du modèle. Cette fonction est désactivée par défaut.

Configuration :

1. Appuyez sur **Minuterie du modèle**,
2. Cliquez sur  pour activer cette fonction, puis cliquez sur  pour la désactiver.
3. Appuyez sur **Réinitialiser**, puis cliquez sur  dans la fenêtre contextuelle pour réinitialiser le temps accumulé. Cliquez ensuite sur  pour la réactiver.



微信公众号



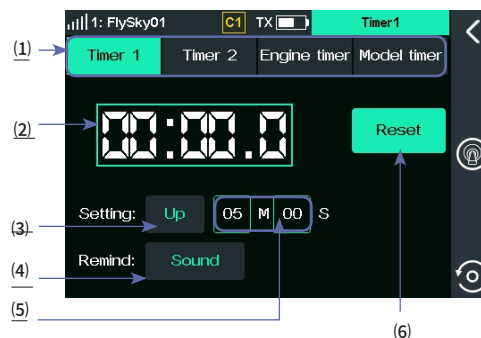
Bilibili



Website



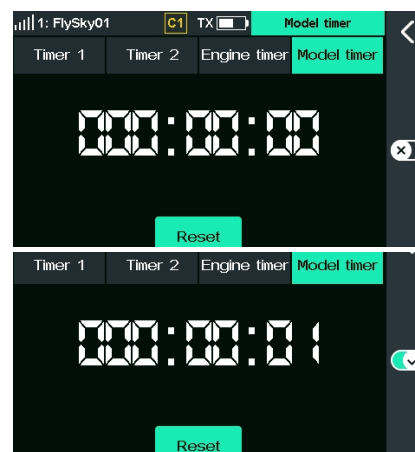
Facebook



- (1) Appuyez pour sélectionner le minuteur.
- (2) Affichez l'heure actuelle. Cliquez plusieurs fois pour activer/désactiver le minuteur.
- (3) Appuyez pour sélectionner la méthode de chronométrage.
- (4) Appuyez pour sélectionner le mode de rappel.
- (5) Appuyez sur la case à côté de **M** (minute) ou **S** (seconde). +/- apparaîtra. Cliquez ensuite sur +/- pour régler l'heure appropriée.
- (6) Appuyez dessus pour réinitialiser l'heure pendant le processus de chronométrage.



Appuyez pour activer/désactiver le minuteur du moteur.



7.15 Alarme carburant

Utilisé pour surveiller la consommation de carburant en temps réel. Vous pouvez définir le rapport entre le mouvement de la commande des gaz et la consommation de carburant en fonction de votre expérience. Le système affiche la consommation de carburant et émet des alarmes en surveillant la position du levier des gaz. Une fois cette fonction activée, l'icône de consommation de carburant (🔥/🔥) s'affiche dans la barre d'état supérieure de l'interface principale.

« -- » indique un commutateur non attribué. Afficher attribué

Bouton de réinitialisation

Commutateurs. Entrée pour l'interface d'affectation des

Pour régler la position de départ de l'accélérateur, position basse ou médiane.

Pour régler en fonction de la capacité réelle du réservoir de carburant du modèle.

Pour régler la courbe de consommation de carburant correspondant au changement de position de l'accélérateur : lorsque la valeur est positive, le carburant

Pour afficher l'alarme de carburant.

Pour afficher l'affectation

Pour afficher le carburant restant en temps réel.

Commutateur d'enregistrement ; Il s'agit d'une entrée pour l'attribution du commutateur.

Pour régler un carburant approprié

Page de consommation.

La consommation change rapidement à bas régime, et lorsqu'elle est négative, elle change rapidement à haut régime.

Configuration :

- Appuyez sur **FUEL alarm** pour entrer.
- Pour redémarrer le comptage du carburant restant :
 - Appuyez sur **Réinitialiser**.
 - Ou réinitialisez en attribuant des commutateurs : Appuyez sur -- pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs ; appuyez sur le commutateur de l'interface et sélectionnez la position activée ou désactivée. Cliquez sur [X] pour revenir.
- Pour définir les paramètres de calcul de la consommation de carburant, appuyez sur **Calcul du carburant restant** pour entrer.
 - Appuyez sur la case à droite de **Démarrer l'accélérateur** pour définir la valeur de démarrage appropriée.
 - Appuyez d'abord sur la case à droite de **Tank capacity**, puis cliquez sur + / - pour définir une capacité appropriée.
 - Appuyez d'abord sur la case à droite de **Fuel C. range**, puis cliquez sur + / - pour définir une autonomie appropriée.
 - Appuyez d'abord sur la case à droite de **Fuel Exp**, puis cliquez sur + / - pour définir un taux approprié.
- Appuyez sur la case à droite de « **Alarme carburant** », puis cliquez sur + / - pour définir une valeur de carburant appropriée.
- Pour définir la méthode d'alarme, appuyez sur la case de fonction correspondante à droite de « **A. type** » pour accéder à l'interface de réglage du son ou des vibrations.
 - Appuyez sur l'élément de fonction approprié pour le son ou les vibrations, puis cliquez sur [X] (Enregistrer les paramètres) pour revenir.
- La fonction d'alarme de carburant est désactivée par défaut, vous pouvez cliquer sur « [X] » (Activer/Désactiver) pour l'activer ; ou définir un commutateur d'enregistrement pour activer/désactiver la fonction.
 - Appuyez sur la case à droite de « **Record switch** » (Commutateur d'enregistrement), puis appuyez sur le commutateur d'interface et sélectionnez la position activée ou désactivée. Cliquez ensuite sur [X] (Enregistrer les modifications) pour revenir.

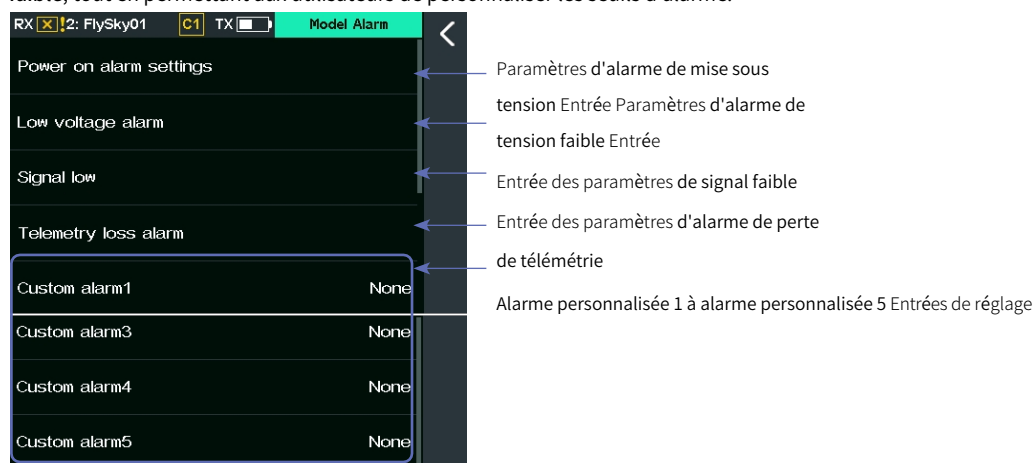
Remarques :

- Si le son du système et le son de l'alarme sont désactivés (Général > Son > Son du système/Son de l'alarme), l'alarme ne retentira pas même si elle est activée ici.
- L'icône de consommation de carburant dans la barre d'état en haut de l'interface principale est rouge, indiquant que le carburant restant actuel a atteint la valeur d'alarme de carburant définie.
- Si le commutateur d'enregistrement est réglé sur Off, l'icône de consommation de carburant ne s'affichera pas dans l'interface principale. Le calcul de la consommation de carburant sera mis en pause et aucune alarme ne sera émise.



7.16 Alarme du modèle

Configurez les fonctions d'alarme, notamment les **paramètres d'alarme de mise sous tension**, d'alarme de signal faible et d'alarme de tension faible, tout en permettant aux utilisateurs de personnaliser les seuils d'alarme.



7.16.1 Paramètres d'alarme à la mise sous tension

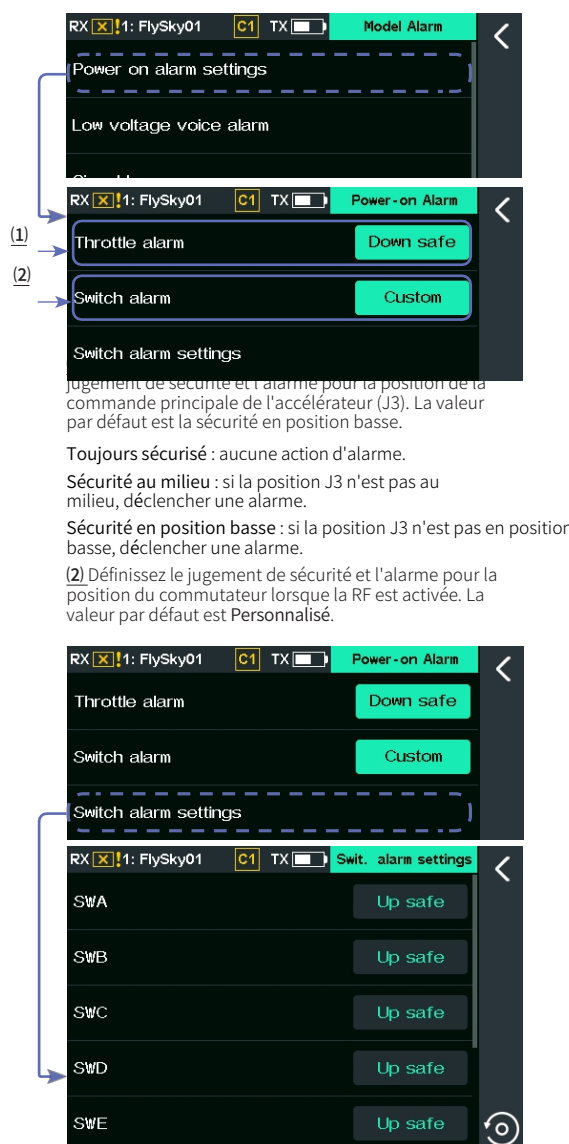
Vous pouvez configurer les fonctions d'alarme pour la position de l'accélérateur et du commutateur, ainsi que les emplacements spécifiques des alarmes.

Configuration :

- Appuyez sur **Alarme d'accélérateur**.
 - Vous pouvez choisir entre **Toujours sûr**, **Moyen sûr** et **Bas sûr**.
- Appuyez sur « **Alarme de commutateur** ».
 - Vous pouvez choisir entre « **Personnalisé** » et « **Toujours sûr** ». Après avoir sélectionné « **Personnalisé** », cliquez sur « **Paramètres d'alarme de commutateur** » pour accéder à l'interface du niveau suivant.
 - Cliquez sur le commutateur approprié. Cliquez ensuite sur « **Appliquer les paramètres** » pour revenir en arrière.

Remarques :

- La fonction d'alarme d'accélérateur détecte uniquement si la position de la commande J3 est à la position la plus basse.
- Si J3 n'est pas attribué à la commande d'accélération ou est utilisé dans un mode spécial, veuillez déterminer s'il convient de sélectionner l'alarme en fonction de son utilisation réelle.



微信公众号



Bilibili



Website



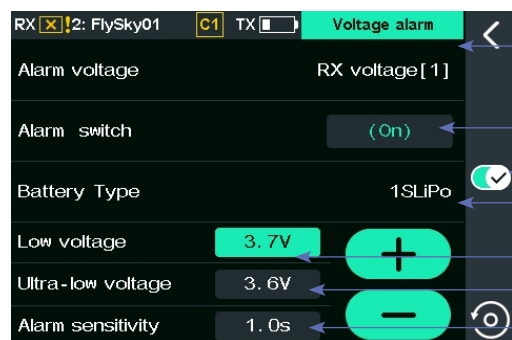
Facebook

7.16.2 Alarme de basse

Remarque : cette fonction a été mise à jour dans la version 2.2.18.

tension

Vous pouvez définir la tension d'alarme, le type de batterie, la valeur d'alarme de basse tension, le seuil d'alarme de très basse tension et la sensibilité de l'alarme. Une fois ces paramètres définis, si la tension de la batterie de l'appareil concerné descend en dessous de la tension d'alarme spécifiée, l'émetteur déclenche une alarme vocale et émet des messages vocaux « Basse tension » ou « Très basse tension » pour avertir l'utilisateur.



Entrée de réglage de la tension d'alarme

Affichez le commutateur attribué ; entrée pour attribuer le commutateur d'activation de l'alarme. Le commutateur qui est utilisé pour activer ou désactiver la fonction.

Entrée de réglage du type de batterie

Pour sélectionner l'alarme de tension ultra-basse, sélectionnez « + » (). Pour sélectionner l'alarme de tension ultra-basse. Pour sélectionner la sensibilité de l'alarme.

L'alarme se déclenche lorsque la tension de la batterie reste inférieure à la tension d'alarme définie pendant une durée définie dans les paramètres.

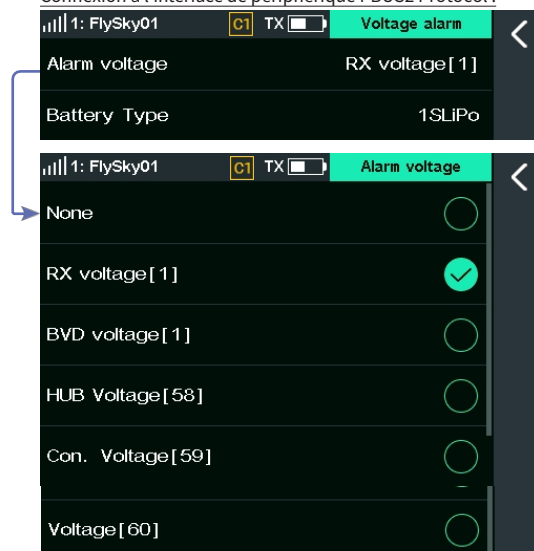
Configuration :

- Appuyez sur **Tension d'alarme** pour accéder à l'interface du niveau suivant.
 - Définissez l'élément de fonction approprié en fonction de l'appareil réel, puis cliquez sur « [OK] » (Définir la tension de batterie) pour revenir.
- Appuyez sur **Batterie Type (Type de batterie)** pour accéder à l'interface du niveau suivant.
 - Choisissez le type de batterie approprié en fonction du type de tension réel de l'appareil, puis cliquez sur « [OK] » (Enregistrer) pour revenir.
- Appuyez sur l'élément de fonction **Low voltage (Basse tension)** ou **Ultra-low voltage (Très basse tension)**.
 - Définissez la valeur d'alarme de tension appropriée en fonction de la tension réelle de l'appareil en cliquant sur +/-.
- Réglez la **sensibilité de l'alarme**.
 - Appuyez sur +/- pour définir la valeur seuil appropriée. La valeur seuil s'affiche dans la zone de fonction à droite de « Sensibilité de l'alarme ».
- Pour désactiver la fonction d'alarme, appuyez sur « [Off] » (désactiver l'alarme) (passe à « [On] » (alarme désactivée) lorsqu'elle est désactivée). Vous pouvez également attribuer un commutateur pour contrôler l'alarme.
 - Appuyez sur la case à droite de « Commutateur d'alarme » pour accéder à l'interface de configuration du commutateur.
 - Appuyez sur le commutateur de l'interface et sélectionnez la position marche ou arrêt, puis cliquez sur « [OK] » (Désactiver l'alarme) pour revenir.

Remarques :

- Pour activer et désactiver la fonction sonore, veuillez vous reporter à la section 14.1.3 Son.
- Si vous sélectionnez la tension BVD, le récepteur doit être équipé d'un connecteur BVD et utiliser la ligne de détection BVD pour mesurer la tension BVD.
- Si deux récepteurs sont liés, le réglage de l'alarme de tension du récepteur concerne la tension du récepteur principal.

Connexion à l'interface de périphérique i-BUS2 Protocol :

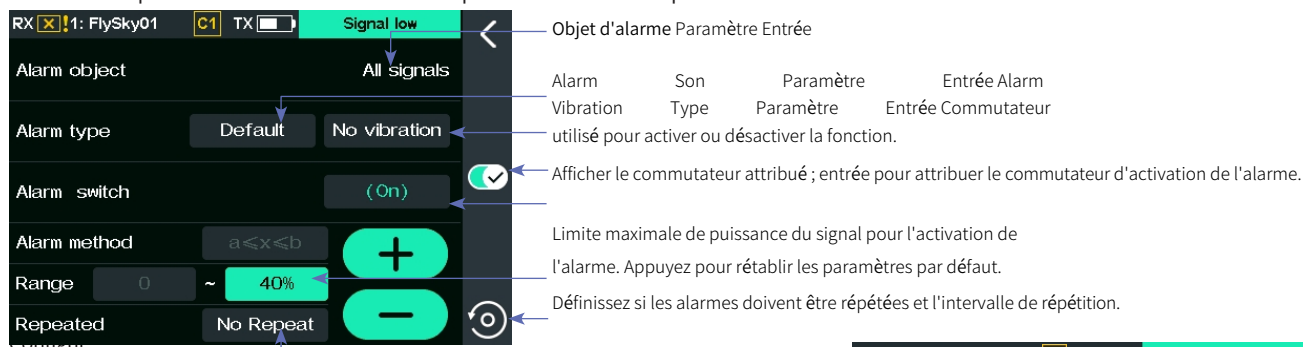


Connexion à l'interface de périphérique i-BUS Protocol :



7.16.3 Alarme de signal faible

Cette fonction permet de configurer la fonction d'alarme pour la puissance du signal pendant la communication bidirectionnelle entre l'émetteur et le récepteur. Elle vous permet de définir l'objet de l'alarme, le type d'alarme et le commutateur d'alarme. De plus, vous pouvez spécifier le seuil d'intensité du signal d'alarme, activer ou désactiver les alarmes répétées et définir l'intervalle de temps entre les alarmes répétées.



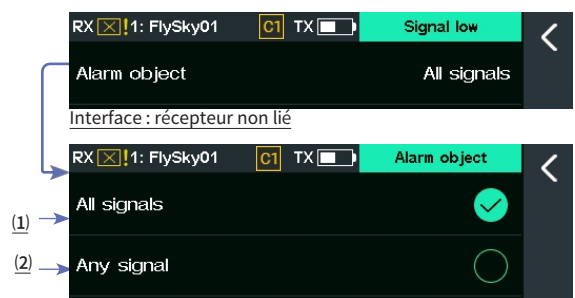
ation :

- Appuyez sur **Objet d'alarme** pour accéder à l'interface du niveau suivant.
 - Cliquez sur l'élément de fonction approprié en fonction de la situation réelle, puis cliquez sur « ⏪ » (Retourner à l'écran précédent) pour revenir en arrière.
- Pour définir le type d'alarme, appuyez sur la case correspondante à droite de « Type d'alarme » pour accéder à l'interface de réglage du son ou des vibrations.
 - Appuyez sur l'élément de fonction sonore ou vibratoire approprié, puis cliquez sur « ⏪ » (Enregistrer les paramètres) pour revenir en arrière.
- Définissez le seuil d'intensité du signal d'alarme.
 - Appuyez sur +/- pour définir la valeur seuil appropriée. La valeur seuil s'affiche dans la case de fonction à droite de « Plage ».
- Définissez si vous souhaitez répéter les alarmes et l'intervalle de répétition.
 - Appuyez sur la case de fonction à droite de « Répété ». Appuyez pour activer ou désactiver la répétition et définir la fréquence de répétition.
- Pour désactiver la fonction d'alarme, appuyez sur « ☑ » (désactiver l'alarme) (le texte devient « ☒ » (désactivé) lorsque la fonction est désactivée). Vous pouvez également attribuer un interrupteur pour contrôler l'alarme.
 - Appuyez sur la case à droite de « Alarm switch » (Commutateur d'alarme) pour accéder à l'interface de configuration du commutateur.
 - Appuyez sur le commutateur de l'interface et sélectionnez la position marche ou arrêt, puis cliquez sur « ⏪ » (Désactiver l'alarme) pour revenir.

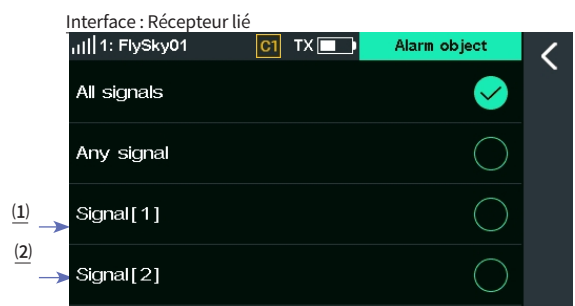
Si la puissance du signal du récepteur tombe en dessous du seuil défini, la LED de l'émetteur clignote et déclenche une alarme de signal faible, comme configuré.

Remarques :

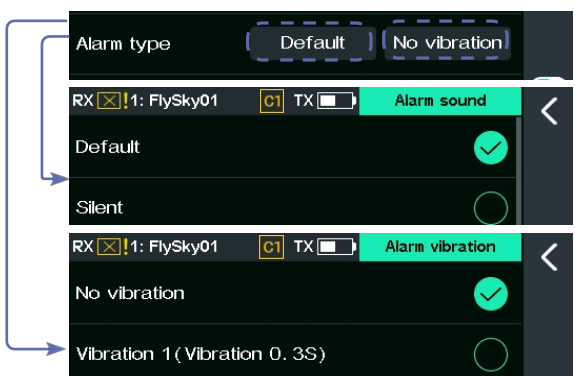
- Si le son de l'alarme (⚙️ s du système > Général > Son > Son de l'alarme) et la vibration (Général > Vibration) sont désactivés, le son et la vibration de l'alarme définis ici ne déclencheront aucune notification.
- L'activation de la fonction « Définir comme mode course » désactivera automatiquement le commutateur d'activation de l'alarme attribué, ce qui nécessitera une reconfiguration manuelle.



(1) Tous les signaux : l'alarme se déclenchera uniquement lorsque la puissance de tous les signaux renvoyés correspondra aux paramètres d'alarme prédéfinis.
(2) Tout signal : une alarme sera déclenchée si la puissance de n'importe quel signal individuel répond aux paramètres d'alarme prédéfinis.



(1) Récepteur ou le récepteur principal dans une configuration à double récepteur.
(2) Le signal [2] représente la puissance du signal pour le récepteur secondaire dans une configuration à double récepteur.



微信公众号



Bilibili



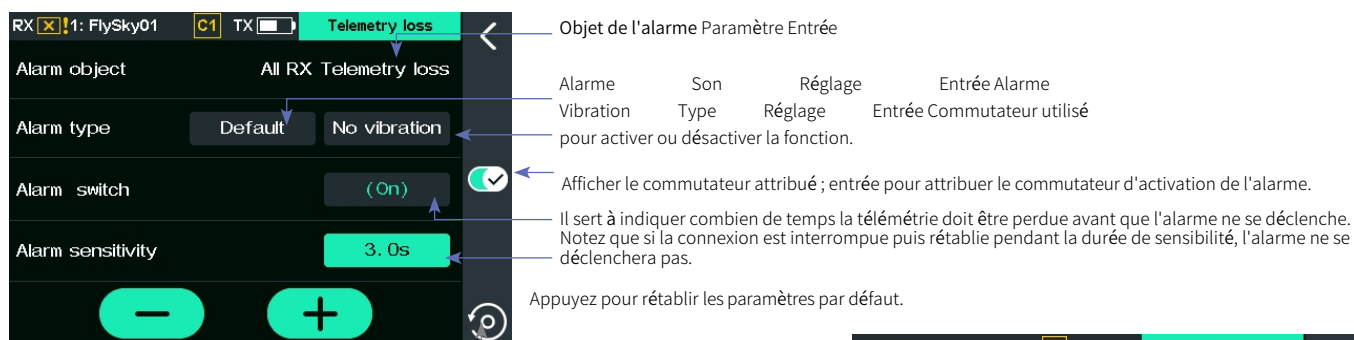
Website



Facebook

7.16.4 Alarme de perte de télémétrie

Permet de configurer la fonction d'alarme en cas de perte de télémétrie lorsque l'émetteur et le récepteur communiquent en mode bidirectionnel. Elle vous permet de définir l'objet de l'alarme, le type d'alarme et le commutateur d'alarme. De plus, vous pouvez spécifier le seuil de sensibilité de l'alarme.



- Appuyez sur **Objet Al6rm** pour accéder à l'interface du niveau suivant.
 - Cliquez sur l'élément de fonction approprié en fonction de la situation réelle, puis cliquez sur «» (Retour) pour revenir en arrière.
- Pour définir le type d'alarme, appuyez sur la case correspondante à droite de « Type d'alarme » pour accéder à l'interface des paramètres sonores ou vibratoires.
 - Appuyez sur l'élément de fonction sonore ou vibratoire approprié, puis cliquez sur «» (Appliquer les paramètres) pour revenir en arrière.
- Définissez la sensibilité de l'alarme.
 - Appuyez sur +/- pour définir la valeur seuil appropriée. La valeur seuil s'affiche dans la case de fonction à droite de « Sensibilité de l'alarme ».
- Pour désactiver la fonction d'alarme, appuyez sur «» (Désactiver l'alarme) (le texte devient «» (Alarme désactivée) lorsqu'elle est désactivée). Vous pouvez également attribuer un interrupteur pour contrôler l'alarme.
 - Appuyez sur la case à droite de « Commutateur d'alarme » pour accéder à l'interface de configuration du commutateur.
 - Appuyez sur le commutateur d'interface et sélectionnez la position marche ou arrêt, puis cliquez sur «» pour revenir.

Une fois la fonction d'alarme configurée, lorsque la perte de télémétrie du récepteur dépasse la durée définie, la LED de l'émetteur clignote et déclenche une alarme de perte de télémétrie conformément à la configuration.

Remarques :

- Si le son de l'alarme (du système > Général > Son > Son de l'alarme) et la vibration (Général > Vibration) sont désactivés, le son et la vibration de l'alarme définis ici ne déclencheront aucune notification.
- L'activation de la fonction « Définir comme mode course » désactive automatiquement le commutateur d'activation d'alarme attribué, ce qui nécessite une reconfiguration manuelle.



7.16.5 Alarme personnalisée

Vous pouvez personnaliser les cibles d'alarme et leurs paramètres. Par exemple, vous pouvez régler une alarme pour qu'elle se déclenche lorsque les « données du capteur », le « canal de sortie » ou le « stick ou bouton » se trouvent dans une plage spécifique. Le système prend en charge la configuration de 5 groupes d'alarmes personnalisées maximum.



Entrée de paramétrage de l'objet d'alarme

Type d' d'alarme (sonore ou Vibration) Entrée de paramètre d'

Le commutateur qui sert à activer ou désactiver la fonction. Affichez le commutateur attribué; entrée pour attribuer le commutateur d'activation de l'alarme.

Pour définir la méthode

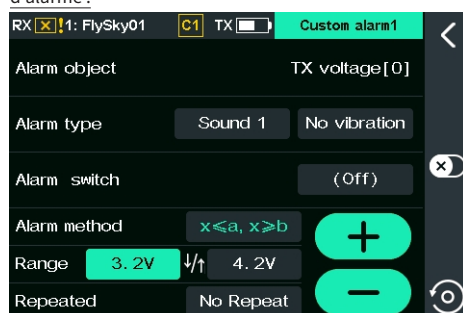
d'alarme. Pour définir la

plage.

Définissez si les alarmes doivent être répétées et l'intervalle de répétition.

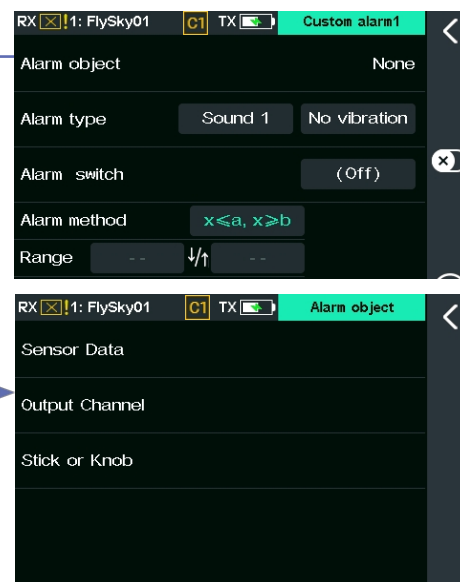
Interface après la configuration des objets

d'alarme :



Configuration :

- Appuyez sur « Custom Alarm1 » pour accéder à l'interface du niveau suivant.
- Appuyez sur **Objet d'alarme** pour accéder à l'interface du niveau suivant.
 - Appuyez sur **Données du capteur**, **Canal de sortie** ou **Manette ou Bouton** pour accéder à l'interface du niveau suivant, puis sélectionnez l'élément de fonction approprié.
- Pour définir le type d'alarme, appuyez sur la case correspondante à droite de « Alarm Type » (Type d'alarme) pour accéder à l'interface des paramètres sonores ou vibratoires.
 - Appuyez sur l'élément de fonction sonore ou vibratoire approprié, puis cliquez sur « ⚙ » (Configurer l'alarme) pour revenir.
- Pour définir la méthode d'alarme.
 - Appuyez sur la case de fonction à droite de « Méthode d'alarme » pour basculer entre les méthodes d'alarme : l'une déclenche une alarme dans une plage de valeurs définie (c'est-à-dire lorsque $a \leq x \leq b$) ; l'autre déclenche une alarme en dehors de la plage de valeurs définie (c'est-à-dire lorsque $x \leq a$, $x \geq b$).
- Appuyez sur la case de fonction à droite de « Plage ».
 - Appuyez sur +/- pour définir la valeur d'alarme appropriée.
- Appuyez sur la case de fonction à droite de « Répétition ».
 - Appuyez pour choisir si l'alarme doit être répétée et à quelle fréquence.



微信公众号



Bilibili



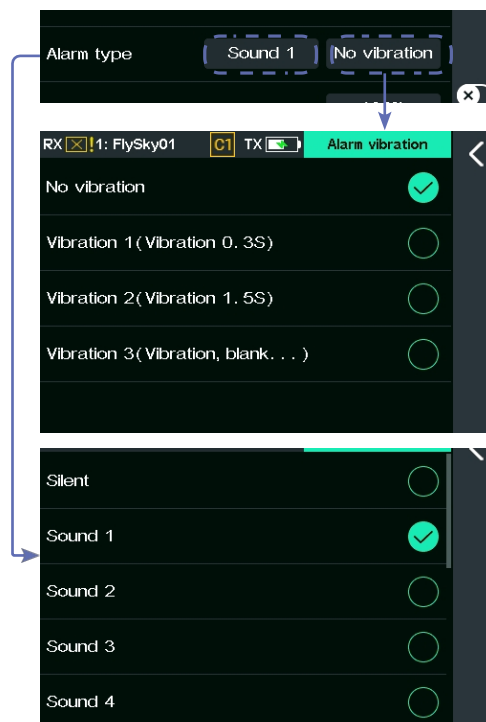
Website



Facebook

7. Pour activer/désactiver la fonction d'alarme, appuyez sur «» (Activer/Désactiver) pour l'activer, ou attribuez un commutateur pour l'activer/la désactiver.
- Appuyez sur la case à droite de « Alarm Switch » (Commutateur d'alarme) pour accéder à l'interface de configuration du commutateur.
 - Appuyez sur le commutateur de l'interface et sélectionnez la position activée ou désactivée, puis cliquez sur «» (Enregistrer les paramètres) pour revenir.

Remarque : si le son de l'alarme ( System > General > Sound > Alarm sound) et les vibrations (General > Vibration) sont désactivés, le son et les vibrations de l'alarme définis ici ne déclencheront aucune notification.



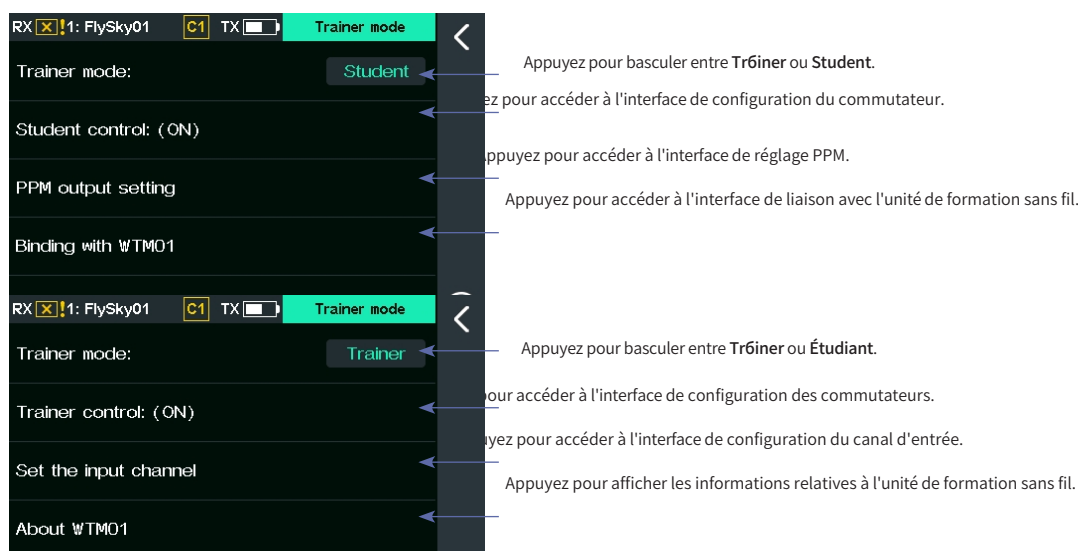
7.17 FormateurMode

Remarque : cette fonction a été mise à jour dans la version 2.2.18.

Le système prend en charge deux modes fonctionnels : le mode formateur et le mode élève. Un émetteur réglé en mode formateur peut accepter des signaux externes pour contrôler le modèle, ce qui signifie qu'il est capable de reconnaître les entrées de signaux PPM externes et d'identifier une unité de formation sans fil correctement connectée. En revanche, un émetteur réglé en mode élève ne transmet que des signaux PPM, ne reconnaît aucun signal d'entrée et ne peut pas identifier l'unité de formation sans fil connectée. Deux émetteurs (l'un réglé en mode formateur et l'autre en mode élève) peuvent être connectés soit via un câble de formation, soit via une unité de formation sans fil, et les deux méthodes de connexion peuvent être utilisées simultanément.

Remarques :

1. Si vous connectez deux émetteurs via un câble d'entraînement, assurez-vous que le câble est correctement connecté.
2. Si vous effectuez la connexion via un appareil d'entraînement sans fil, assurez-vous que l'appareil est correctement connecté et communique normalement.
3. La prise Trainer Jack de l'émetteur peut reconnaître de manière adaptative les signaux PPM entrants, de sorte que la plupart des appareils prenant en charge la sortie PPM peuvent servir de source de signal d'entrée externe pour le mode Trainer. Cependant, certains appareils peuvent ne pas prendre en charge cette fonctionnalité ; dans ce cas, la sortie PPM de la prise Trainer Jack peut être configurée pour répondre aux exigences spécifiques de reconnaissance des signaux PPM des appareils externes.

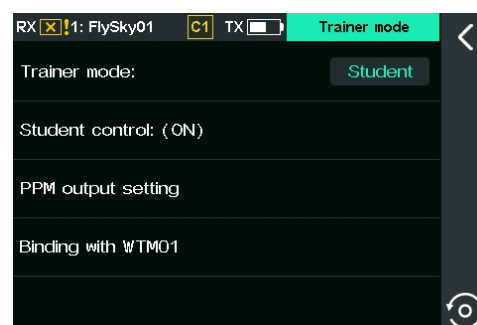


7.17.1 Mode Étudiant

Lorsque l'émetteur est réglé sur Étudiant, il ne prend en charge que les fonctions du mode Étudiant. À ce stade, vous pouvez faire correspondre l'émetteur en mode Formateur en réglant les commutateurs de commande de l'étudiant, en configurant la sortie PPM de la prise Formateur et en associant les fonctions de l'unité de formation sans fil, ce qui permet d'utiliser les fonctions de formation.

Mode formateur

Pour basculer entre le mode Entraîneur et le mode Élève. Configuration : Cliquez plusieurs fois sur Mode entraîneur pour basculer entre les modes Entraîneur et Élève. Étudiant.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Commande élève

Activez ou désactivez le commutateur pour déterminer si l'élève accepte le contrôle. Ce commutateur n'est généralement efficace que lorsque le contrôle du formateur est désactivé en mode formateur.

Configuration :

Cliquez sur **Contrôle élève** pour accéder au menu d'attribution des commutateurs et régler le bouton approprié. Reportez-vous au chapitre 16 de ce manuel.

Remarque : dans des circonstances normales, assurez-vous que le commutateur de contrôle de l'élève est activé. Dans ce cas, le signal de l'élève peut être envoyé à l'émetteur du formateur. En général, le commutateur peut être réglé sur « -- » et normalement sur ON. Veuillez vous reporter au chapitre 16 pour le réglage du commutateur. Lorsque le formateur utilise le mode élève pour aider à distance l'élève à s'entraîner, le contrôle ne peut être transféré via ce commutateur que si le transfert de contrôle est nécessaire. Pour plus de détails sur les scénarios d'application, voir la section suivante.

Réglage de la sortie PPM

Définissez le type de sortie du signal PPM à partir de la prise instructeur, y compris les paramètres de polarité du signal, le numéro de canal, la période et le niveau de démarrage.

Reportez-vous à la section 7.9.6 Réglage PPM pour la description de la configuration.

Connexion avec FS-WTM01

Si deux émetteurs sont connectés à l'aide d'un appareil d'entraînement sans fil, l'émetteur en mode élève établira une connexion avec l'

émetteur en mode entraîneur grâce à la fonction Liaison avec WTM01.

Configuration :

1. Appuyez sur **Liaison avec WTM01** pour mettre l'émetteur en mode liaison.
2. Allumez l'unité d'entraînement sans fil pour la mettre en mode liaison. Le voyant LED de l'unité d'entraînement sans fil reste allumé une fois la liaison établie.

Remarques :

1. Après avoir changé de modèle, il est nécessaire de reconnecter l'unité d'entraînement sans fil ; le récepteur qui était connecté au modèle précédent devra également être reconnecté lors de sa prochaine utilisation.
2. Lors de la liaison, assurez-vous que le mode de fonctionnement de l'unité d'entraînement sans fil est compatible. Pour plus de détails, consultez le manuel d'utilisation.

7.17.2 Mode

Remarque : cette fonction a été mise à jour dans la version

entraîneur

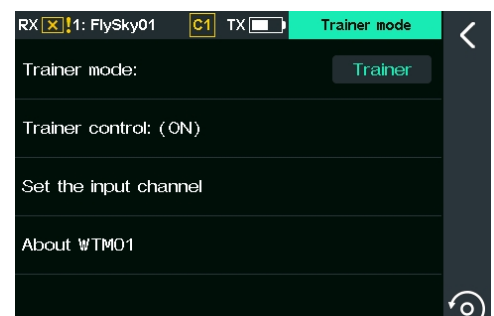
Lorsque le mode entraîneur est réglé sur Entraîneur, cela indique que l'émetteur ne prend en charge que les fonctions du mode entraîneur. À ce stade, en réglant le commutateur de commande de l'entraîneur et les canaux d'entrée, etc., l'émetteur peut être apparié avec l'émetteur en mode élève pour mettre en œuvre l'application des fonctions d'entraîneur.

Mode formateur

Permet de basculer entre le mode formateur et le mode étudiant. Par défaut, le mode étudiant est sélectionné.

Configuration :

Cliquez sur **Mode formateur** pour basculer entre les modes **Formateur** et **Étudiant**.



Commande formateur

Le commutateur de contrôle du formateur doit être **désactivé** avant que les signaux externes puissent être utilisés pour contrôler le modèle.

Remarque : dans des circonstances normales, le formateur utilise le mode formateur pour enseigner à distance. Si vous souhaitez utiliser le mode élève pour enseigner à distance, le commutateur de commande du mode formateur doit être sur OFF.

Configuration :

Appuyez sur « **Commande formateur** » pour accéder au menu d'attribution des commutateurs et régler le bouton approprié. Reportez-vous au chapitre 16 de ce manuel.

Réglage du canal d'entrée

Attribuez les signaux des canaux de l'émetteur de l'élève afin qu'ils correspondent aux fonctions de commande du modèle.

Configuration :

- Appuyez sur les canaux **CH1-CH18** pour accéder à l'écran de configuration correspondant.
- Appuyez sur **Objet de contrôle** pour accéder à l'écran de réglage de l'objet de contrôle.
 - Appuyez sur **Stick** ou **Knob** pour accéder à l'écran de réglage de l'objet de contrôle et sélectionnez le stick ou le bouton approprié.
 - Appuyez sur **Fonction de base** pour accéder à l'écran de réglage, puis sélectionnez l'élément de fonction approprié. Cet élément n'est disponible que pour les modèles d'avions.
 - Appuyez sur « **Output Channel** » (**Canal de sortie**) pour accéder à l'écran de configuration. Sélectionnez l'élément de fonction approprié.
- Appuyez sur **Mode de mixage** pour accéder à l'écran de réglage. Sélectionnez **Non mixé** ou **Mixé**.
Non mixé signifie que le modèle est entièrement contrôlé par l'émetteur de l'élève ; **Mixé** signifie que les signaux provenant à la fois de l'émetteur de l'élève et de l'émetteur du formateur sont combinés avant d'être émis. Notez que l'émetteur qui ne participe pas au contrôle doit s'assurer que les commandes sont en position neutre.

Remarques :

- Si l'objet de commande est réglé sur un manche/bouton, le signal d'entrée externe sera traité comme la valeur du manche/bouton et appliqué dans la fonction qui exécute les changements de canal de commande. Par exemple, lorsque le manche ou le bouton est attribué à J3, si J3 est attribué à la manette des gaz dans l'attribution des fonctions de l'émetteur en mode instructeur, ou si d'autres fonctions sont également attribuées à J3 en tant que commande, l'émetteur en mode élève peut alors contrôler la fonction correspondante.
- Si l'objet de contrôle est attribué à une fonction, l'entrée externe peut être utilisée comme valeur de contrôle principale pour la fonction.
- Si l'objet de contrôle est attribué à un canal, le signal d'entrée externe est utilisé comme valeur du canal, et dans ce cas, le contrôle de mixage et le trim de l'émetteur en mode entraîneur seront inefficaces.

À propos du FS-WTM01

Permet d'afficher les informations relatives à l'unité d'entraînement sans fil connectée à l'émetteur.

Configuration :

Cliquez sur **À propos de WTM01** pour afficher les informations.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Instructions pour l'utilisation de la formation assistée par un formateur :

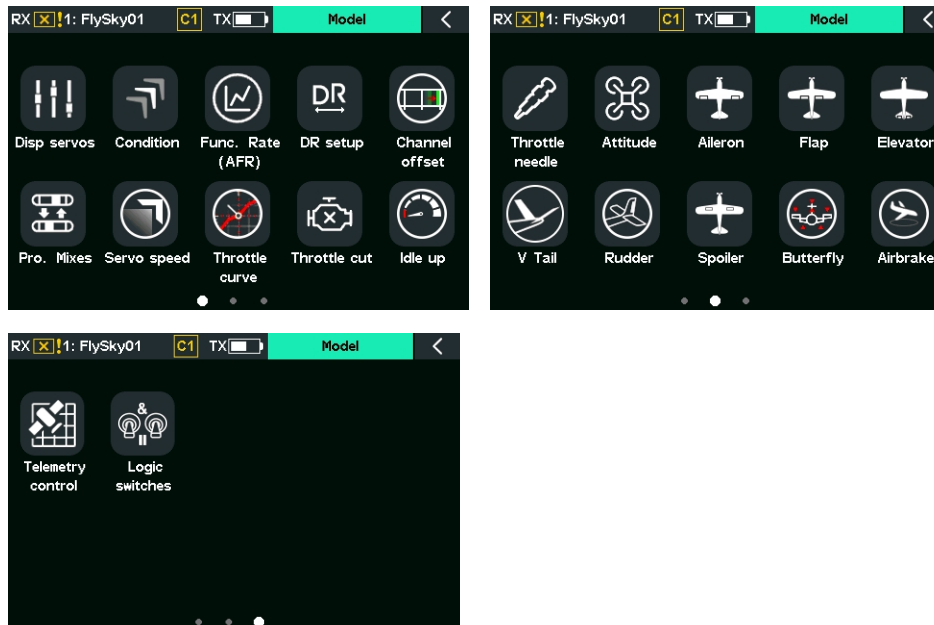
1. Cet émetteur prend en charge l'attribution de commutateurs permettant de contrôler si les signaux de commande radio de l'élève sont envoyés à l'émetteur en mode formateur lorsqu'il est réglé en mode élève. De plus, l'émetteur en mode formateur peut passer automatiquement au contrôle du formateur en fonction des anomalies dans les signaux de commande radio de l'élève (telles que la perte de signal).
2. Sur la base de ce principe, lors d'une formation assistée par un formateur, l'élève doit régler son émetteur en mode formateur et attribuer les canaux correspondant aux signaux de commande du formateur, tout en maintenant le commutateur de commande du formateur en position normalement fermée ; le formateur doit régler son émetteur en mode élève et attribuer un commutateur pour contrôler les signaux de l'élève.
3. Pendant l'utilisation, le formateur peut actionner l'interrupteur pour désactiver les commandes de l'élève, ce qui permet à ce dernier de se concentrer sur la pratique avec le modèle RC tandis que le formateur observe depuis le côté. Lorsque le formateur estime que l'élève a besoin d'aide, il peut prendre le contrôle en actionnant l'interrupteur.



8. Réglage des fonctions exclusives pour les avions/planeurs

Ce chapitre présente les réglages des fonctions pour les avions/planeurs RC, principalement dans leur état par défaut. Une fois que vous avez réglé les paramètres du modèle via **B6sic** > **Models**, vous pouvez accéder à **Model** pour régler les fonctions associées au modèle via **(Model)**.

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



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.1 Affichage des servos

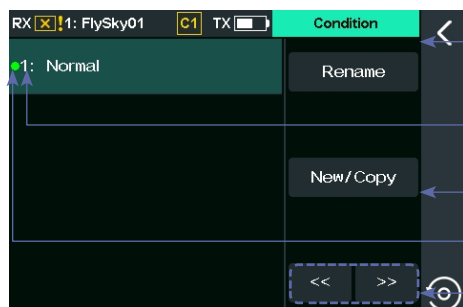
Veillez vous reporter à la section **7.1 Servos d'affichage** pour cette fonction.

8.2 Condition

Vous pouvez régler le mode de sélection des conditions. Si vous avez besoin d'obtenir différents effets de commande via la position du commutateur ou du manche, vous pouvez régler cette fonction. Si vous n'avez pas besoin de régler cette fonction, l'émetteur fonctionnera dans la condition par défaut, qui est la condition 1. Les utilisateurs peuvent ajouter une nouvelle condition selon leurs besoins en dupliquant celles qui existent déjà. Le système prend en charge jusqu'à 5 conditions, et toutes les conditions, à l'exception de la condition par défaut, doivent être associées à une commande (telle qu'un interrupteur ou un manche). Les conditions sont commutées via la commande, les dernières ayant la priorité. Lorsqu'une condition est définie en haut de l'interface, cette condition devient la condition par défaut. La condition actuelle peut être déterminée en consultant l'icône de condition affichée sur l'interface principale ou les interfaces liées aux paramètres de condition.

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

1. Attribution des fonctions : différentes attributions de contrôle et de trim peuvent être définies pour différentes conditions, ou les mêmes réglages peuvent être appliqués à toutes les conditions.
2. Compensations numériques (TR1~TR6, KL et KR) : différentes valeurs de compensation peuvent être définies pour différentes conditions, ou les mêmes valeurs peuvent être utilisées pour toutes les conditions.
3. Réglage DR : la condition effective peut être sélectionnée (choix multiples). L'efficacité de la DR peut varier lors du passage d'une condition à une autre.
4. D'autres éléments liés à la condition peuvent être réglés séparément en passant d'une condition à l'autre, et le fonctionnement du canal peut être exécuté en fonction de cette condition. En général, les numéros de série et les noms de la condition actuelle sont affichés en haut de ces interfaces de fonction. Ces éléments de réglage sont inclus dans les interfaces de fonction suivantes : Affectation des fonctions, Décalage des canaux, Pro.Mixes, Vitesse du servo, Courbe des gaz, Aileron, Volet, Aérofrein, Gouvernail de profondeur, Spoiler, Papillon, Queue en V, Courbe de tangage, Mélange des gaz, Plateau cyclique, Réglage du vol stationnaire, Gyroscopie, Régulateur et Liaison du gouvernail.



Appuyez pour accéder à l'interface d'édition de renommage.

Le chiffre 1 correspond au numéro de série de la condition, avec un total de 5 conditions allant de 1 à 5. La condition avec le numéro de série 5 a la priorité la plus élevée, tandis que la condition avec le numéro de série 1 est la condition par défaut, ayant la priorité la plus faible.

Cliquez pour créer une nouvelle condition en fonction de la condition actuelle.

Le point vert indique ici que la condition est la condition actuellement utilisée.

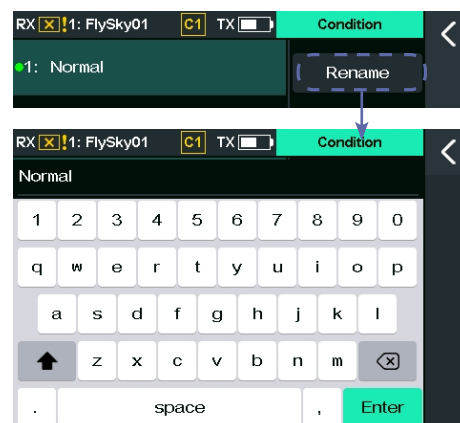
L'icône vous permet de déplacer la condition sélectionnée vers l'avant ou vers l'arrière. Lorsqu'il y a plusieurs conditions, cliquez sur « < » pour déplacer la condition sélectionnée vers l'arrière, ou cliquez sur « > » pour la déplacer vers l'avant.

8.2.1 Renommer

Pour renommer la condition sélectionnée.

Configuration :

1. Appuyez sur **Renomé** pour accéder à l'interface d'édition.
2. Appuyez sur les caractères que vous souhaitez utiliser. Le système prend en charge jusqu'à dix caractères. Cliquez ensuite sur « ↵ » (Ajouter un caractère) ou sur « Enter » (Entrée) pour revenir en arrière.



8.2.2 Commutateur de réglage

Pour définir un commutateur permettant de basculer entre les conditions.

Configuration :

Appuyez sur « **Set switch** » (**Définir le commutateur**) pour accéder à l'interface de configuration de

Appuyez sur le commutateur correspondant et sur l'état. Cliquez ensuite sur « **OK** » (Confirmer le comm

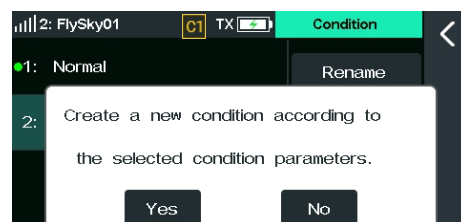


8.2.3 Création/copie d'une condition

Pour créer une nouvelle condition.

Configuration :

Appuyez sur « **New/Copy** » (**Nouveau/Copier**) et une fenêtre contextuelle apparaîtra. Cliquez sur « **Yes** » (**Oui**) pour terminer. Cliquez ensuite sur « **OK** » (Retour aux paramètres) pour revenir.



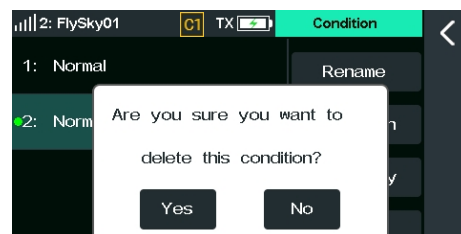
8.2.4 Suppression d'une

condition Pour supprimer une

condition sélectionnée. Configuration :

1. Appuyez sur la condition que vous souhaitez supprimer.
2. Cliquez sur « **Supprimer** » et une fenêtre contextuelle apparaîtra. Cliquez sur « **Oui** » pour terminer. Cliquez ensuite sur « **OK** » pour revenir à l'interface précédente.

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



8.2.5 Modification de l'ordre des conditions

Modifie l'ordre des conditions afin de changer leur priorité. La condition correspondant au numéro de série 5 a la priorité la plus élevée, suivie de celle correspondant au numéro 4.

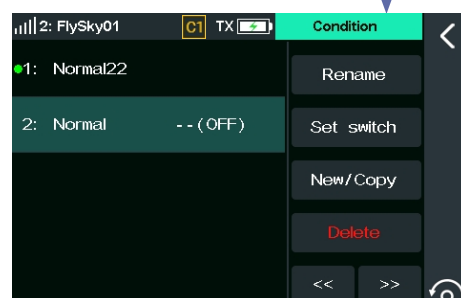
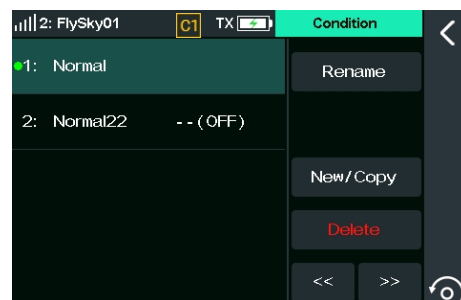
Le système fonctionne de cette manière selon cette séquence.

Configuration :

1. Appuyez pour sélectionner une condition.
2. Cliquez sur « **<** » pour déplacer la condition sélectionnée vers l'avant. Cliquez sur « **>** » pour déplacer la condition sélectionnée vers l'arrière.

Remarques :

1. La condition 1 est la condition par défaut et ne prend pas en charge les paramètres de commutation ; c'est-à-dire que le numéro de série de la condition par défaut est 1.
2. Une fois l'émetteur allumé, le système détermine automatiquement si le commutateur de la condition 5 est activé ou désactivé. S'il est activé, le système fonctionne selon la condition 5. S'il n'est pas activé, le système détermine si le commutateur de la condition 4 est activé ou désactivé. S'il est activé, le système fonctionne selon la condition 4. Le système répète ce processus dans l'ordre.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.3 FonctionTaux (AFR) Remarque : cette fonction a été mise à jour dans la version 2.2.18.

Vous pouvez définir les courbes de variation du volume du servo de tous les manettes, boutons et commutateurs attribués au canal. Vous pouvez passer à différentes conditions pour définir différentes courbes respectivement. La courbe de variation du volume du servo pour les conditions contrôlées par **DR** est définie après l'activation du **DR**. Celles qui ne prennent pas en charge l'affectation de la commande principale, telles que Flap 2, ne peuvent pas être définies. L'attribution de la même fonction à différents canaux à partir de n'importe quelle entrée de réglage dans les paramètres est la même. Il est recommandé de définir le taux de fonction après avoir terminé le réglage de la course du canal. La fonction de taux de fonction s'applique à toutes les sources de mixage.

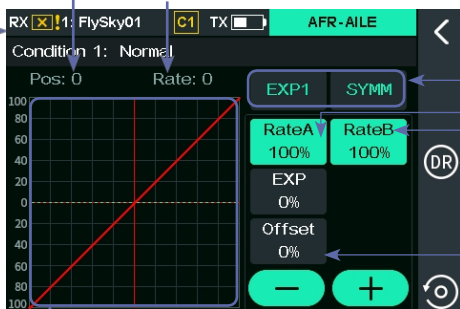


Remarque : les fonctions affichées en gris ne sont pas sélectionnables.

Appuyez pour accéder à l'interface de réglage du débit pour le canal correspondant.

Affichez la position en temps réel de la commande qui a été attribuée à cette fonction.

Affichez le débit de sortie en temps réel de cette fonction.



Appuyez plusieurs fois pour basculer entre les types de courbes.

Appuyez pour sélectionner R6te A.

Appuyez pour sélectionner R6te B.

Appuyez pour accéder à l'interface DR r6te.

Appuyez pour sélectionner Offset.

Affichez le taux en temps réel et le type de ligne.



Appuyez pour sélectionner

EXPB. Appuyez pour sélectionner EXPA.

Remarque : R6teA représente le rapport à gauche de la position neutre, et R6teB représente le rapport à droite.

Pour EXP1 :

Ligne :

Rapport A/Rapport B : Réglable séparément pour chaque côté. EXPA /EXPB : Réglage global (non spécifique à chaque côté).

SYMM :

Taux A/Taux B : Réglage spécifique à chaque côté mais lié. EXPA /EXPB : Réglage global (non spécifique à chaque côté).

Pour EXP2 :

SYMM :

Taux A/Taux B et EXPA / EXPB : réglage spécifique à chaque côté mais lié. Ligne : Taux A/Taux B et EXPA / EXPB : réglables séparément pour chaque côté.



8.3.1 Réglage du type de courbe

Définissez le type de courbe.

Configuration :

1. Accédez à l'interface de réglage du taux. Appuyez plusieurs fois sur « EXP2 » pour basculer entre les sélections.
2. Appuyez sur [SYMM] pour basculer entre Ligne et SYMM.



8.3.2 Réglage du taux/EXP/décalage

Définissez les paramètres **R6te**, **EXP** et **Offset** correspondants après avoir défini un type de ligne. Prenons l'exemple du réglage du taux.

Configuration :

1. Accédez à l'interface de réglage.
2. Définissez la valeur du taux.
 - Appuyez sur **R6te A**.
 - Cliquez sur + ou - pour définir une valeur de taux appropriée.

Pour le réglage de **EXP** et **Offset**, reportez-vous au réglage de **R6te**.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.4 Configuration DR

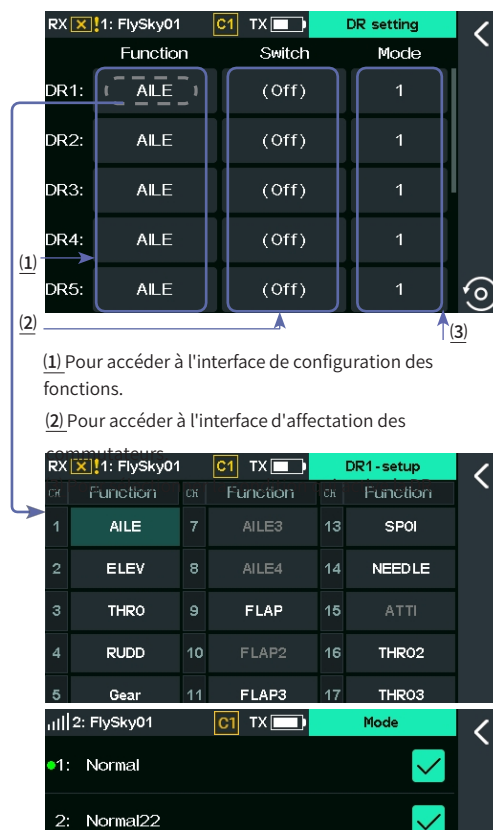
Définissez la fonction, le commutateur et la condition effective pour activer le double taux (DR). L'émetteur prend en charge 10 groupes de paramètres DR. Lorsque deux ou plusieurs configurations DR sont attribuées à la même fonction et que les deux sont activées, celle qui a la priorité la plus élevée est celle qui vient en dernier dans la séquence.

Configuration :

1. Accédez à l'interface de réglage **DR**, appuyez sur une case de fonction correspondant à un **DR** pour y accéder.
2. Appuyez sur une fonction appropriée, puis cliquez sur «**⏮**» (Retour à l'interface précédente) pour revenir à l'interface précédente.
3. Appuyez sur la case de fonction correspondant au **DR** sous le **commutateur** et réglez un commutateur sur la fonction, puis appuyez sur le commutateur d'interface et sélectionnez la position marche ou arrêt.
4. Cliquez ensuite sur «**⏮**» pour revenir à l'interface précédente.
5. Appuyez sur la case de fonction sous **Mode**, puis appuyez sur le mode qui active le mode **DR**. Cliquez sur «**⏮**» pour revenir à l'interface précédente.

Remarques :

1. Lorsque les 5 conditions sont sélectionnées, «**All**» s'affiche.
2. Si certaines conditions sont sélectionnées, le numéro de série de la condition sélectionnée s'affiche.
3. Si aucune condition n'est sélectionnée, «**Désactivé**» s'affiche.
4. La fonction de contrôle de liaison ne prend pas en charge les réglages **DR**.

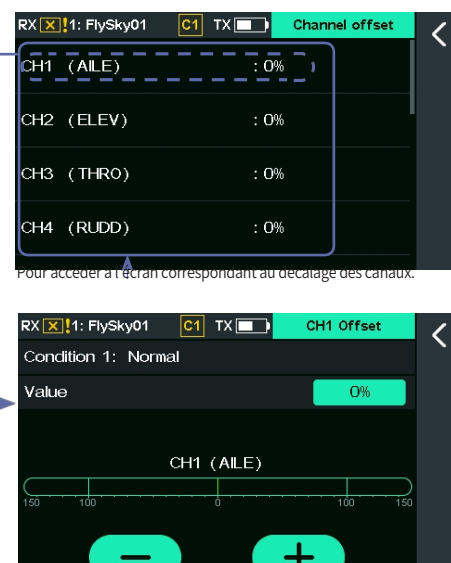


8.5 Décalage de canal

Cette fonction vous permet d'ajuster le décalage du point neutre pour chaque canal et de définir différentes valeurs de décalage pour différentes conditions. Pour les fonctions qui nécessitent différentes positions du point neutre dans diverses conditions, cette fonctionnalité permet une configuration pratique. Des réglages de décalage excessifs peuvent réduire la plage de contrôle à une extrémité du canal ; s'il existe des écarts structurels importants dans l'avion, il est conseillé de calibrer correctement l'avion avant de continuer.

Configuration :

1. Appuyez sur le canal que vous souhaitez régler pour y accéder.
2. Cliquez sur + ou - pour modifier la valeur de décalage jusqu'à atteindre le point souhaité. Cliquez ensuite sur «**⏮**» (Retour à l'interface précédente) pour revenir à l'interface précédente.

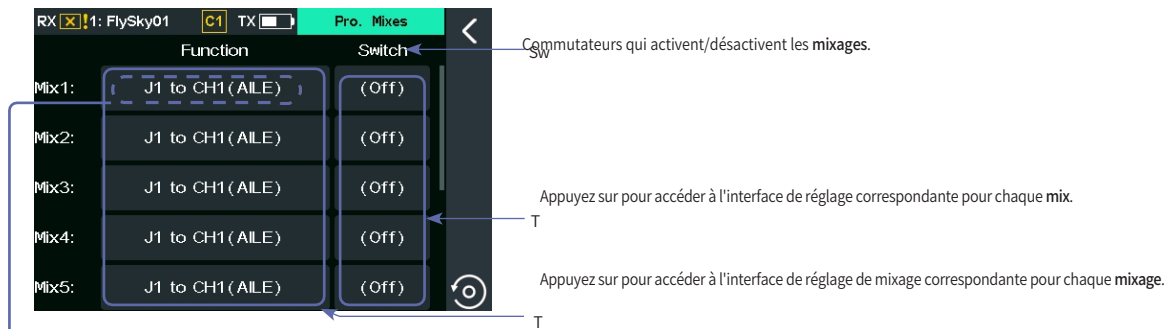


8.6 Mixages de programmes

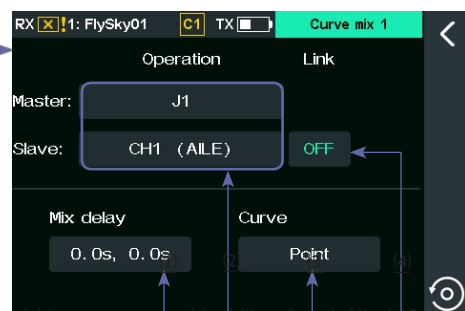
Une nouvelle combinaison de commandes spéciales peut être créée pour pallier les lacunes du modèle. Vous pouvez sélectionner un stick/bouton ou une fonction comme **maître**. Lorsque vous sélectionnez une fonction, vous pouvez définir si les autres mixages associés à la fonction affectent l'**esclave** au sein du même groupe, ainsi que si le réglage affecte l'esclave. Cette fonction vous permet de mapper les changements du servo maître au canal esclave à l'aide d'une courbe personnalisée. Vous pouvez définir un commutateur pour activer/désactiver

le **Mix**, et vous pouvez également régler le délai d'activation ou de désactivation de la fonction de mixage. Si la vitesse du servo maître est réglée sur « ease » dans les paramètres de la fonction, le servo esclave suivra également le comportement d'accélération du servo maître.

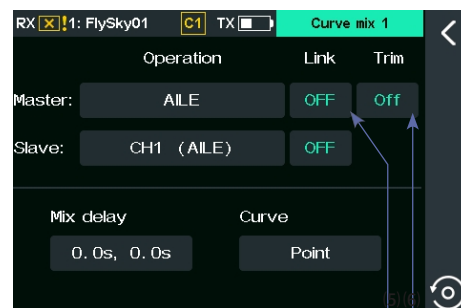
Cette fonctionnalité peut être appliquée à divers scénarios : établissement de liens avec d'autres mixages, configuration de liens séparés pour le maître et l'esclave avec la possibilité d'inverser le sens de la connexion, activation ou désactivation du mode trim, et configuration des ratios de mixage des courbes et des délais de mixage pour chaque groupe de mixage individuellement.



L'interface ci-dessous s'affiche lorsque le maître est réglé sur une commande.



L'interface s'affiche ci-dessous lorsque le Master est réglé sur une fonction.

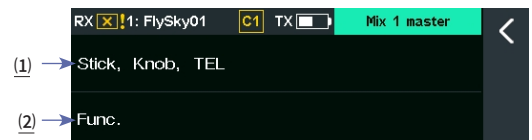


- (1) Appuyez pour accéder à l'interface de Mix delay.
- (2) Cliquez pour accéder à l'interface correspondante de M6ster ou Sl6ve.
- (3) Appuyez pour accéder à l'interface de Mix r6te.
- (4) Appuyez pour régler le mode de liaison de Slave à Master, notamment OFF, NOR ou REV.
- (5) Appuyez pour régler le mode de liaison de M6ster à Sl6ve, notamment OFF, NOR ou REV.
- (6) Appuyez pour activer/désactiver le réglage de M6ster.

Remarque : lorsque le mixage est activé et que le réglage de son maître est activé, le réglage du maître affectera son esclave. Si le réglage est désactivé, le réglage du maître n'affectera pas l'esclave.

8.6.1 Réglage du maître et de l'esclave

Définissez les paramètres associés au **maître** et à l'**esclave**.



- (1) Appuyez pour accéder à l'écran de réglage de la commande du maître.
- (2) Cliquez pour accéder à l'écran de configuration de la fonction maître.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Sélection du maître

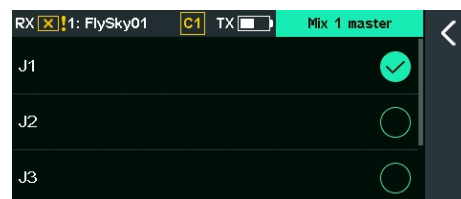
Définissez les paramètres associés à **M6ster**. **M6ster** peut être défini comme une commande ou une fonction.

Configuration :

1. Appuyez sur la case de fonction à côté de **M6ster** pour entrer.
2. Si vous souhaitez définir **M6ster** comme commande, appuyez sur « **Stick, Knob, TEL** » pour accéder au menu. Appuyez ensuite sur la commande ou le bouton que vous souhaitez définir. Cliquez ensuite sur « **↩** » pour revenir au menu précédent.
3. Si vous souhaitez définir **M6ster** comme une fonction, appuyez sur **Func.** (fonction) pour accéder au menu. Appuyez ensuite sur la fonction que vous souhaitez définir. Cliquez ensuite sur « **↩** » pour revenir à l'interface précédente.

Pour **Slave**, vous ne pouvez le régler que sur une fonction. Pour le réglage des fonctions de **Slave**, veuillez vous reporter aux descriptions de **Master** ci-dessus.

Remarque : lorsque **M6ster** est défini comme commande, les fonctions Link et Trim sont désactivées, c'est-à-dire que les éléments Link et Trim n'apparaissent pas.



CR	Function	CR	Function	CR	Function
1	AILE	7	AILE3	13	SPOI
2	ELEV	8	AILE4	14	NEEDLE
3	THRO	9	FLAP	15	ATTI
4	RUDD	10	FLAP2	16	THRO2
5	Gear	11	FLAP3	17	THRO3
6	AILE2	12	FLAP4	18	THRO4

Liaison maître/liaison esclave

Le lien peut être défini pour **M6ster** et **Sl6ve**, lorsque **M6ster** est défini sur une fonction spécifique. Le **lien** permet de définir si la fonction maître affectera la fonction esclave lorsqu'elle est affectée par d'autres mixages. **Sl6ve Link** permet d'obtenir le résultat de ce groupe de mixeurs utilisés comme source de lien pour d'autres mixages afin de sélectionner ce groupe de fonctions esclaves comme maître.

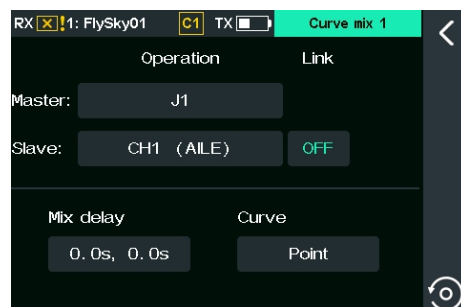
Configuration :

Appuyez sur la case de fonction sous **Master Link**. Vous pouvez cliquer plusieurs fois pour basculer entre **NOR** (normal), **REV** (inversé) ou **OFF** (désactivé).

Remarque : **Nor** (normal) fait référence à un appel direct, et **REV** (inversé) fait référence à un appel inversé. Lorsque **M6ster Link** est désactivé, le volume de mixage des autres fonctions n'affectera pas **Sl6ve**.

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

Mix1			Mix2		
Master	Func.	ELEV	Maître	Func.	AILE
	Lien	OFF		Lien	NOR/REV
Esclave	Fonct.	AILE	Esclave	Func.	THRO
	Liaison	NOR/REV		Lien	OFF



Trim maître

Définissez les paramètres de trim associés au trim

principal. Configuration :

Appuyez sur la case de fonction sous **Réglage maître**. Vous pouvez cliquer plusieurs fois pour basculer entre **Désactivé** et **Activé**.

Remarque : lorsque le réglage est activé, les modifications apportées au réglage **principal** affectent également le **réglage secondaire**. Lorsqu'il est désactivé, les modifications apportées au réglage **principal** n'affectent pas le réglage secondaire.

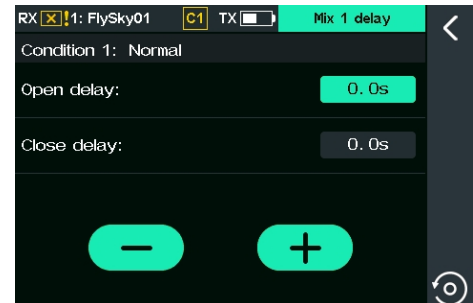


8.6.2 Réglage du délai de mixage

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

Configuration :

1. Appuyez sur **Open delay** ou **Close delay**.
2. Cliquez sur + ou - pour définir la valeur appropriée. Cliquez ensuite sur  pour revenir à l'interface précédente.

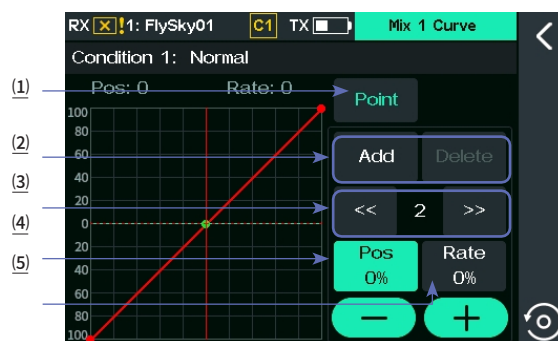


8.6.3 Réglage du taux de mélange

Remarque : cette fonction a été mise à jour dans la version 2.2.18.

mélange

Définissez le taux de mélange pour le canal pour la condition actuelle. Si vous configurez d'autres conditions, passez d'abord à la condition cible avant d'appliquer les nouveaux paramètres.



(2) Ajoutez ou supprimez des points. Le point surligné en vert est le point actuellement sélectionné.

Nombre maximal de points pris en charge : jusqu'à 11 points sont pris en charge.

Vous ne pouvez pas ajouter de nouveau point dans les situations suivantes :

- Il y a déjà 11 points.
- Le point actuellement sélectionné est le dernier point, ou un point existe déjà à 5 % à droite du point actuellement sélectionné.

Nombre minimum de points pris en charge : au moins 3 points sont requis. Vous ne pouvez pas supprimer un point dans les situations suivantes :

- Il ne reste que 3 points.
- Le point actuellement sélectionné est soit le premier, soit le dernier point.

(3) << / >> : Permuter les points. Le nombre indique le numéro de séquence du point actuellement sélectionné.

(4) Affiche la valeur actuelle de la coordonnée de l'axe X (données source calculées).

(5) Affiche la valeur actuelle de la coordonnée de l'axe Y (valeur de sortie du canal).



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

La fonction prend Multi-Point comme exemple, avec le type de courbe défini sur [EXP1] ou [EXP2]. Pour la configuration de la fonction, veuillez vous reporter à la section 8.3.2 (Paramètres de rapport/exposant/décalage) du manuel.

Configuration :

1. Pour ajouter des points (3 points par défaut) :

• Appuyez sur [Ajouter] pour ajouter un nouveau point ;

- Appuyez sur [Pos], puis sur [+] / [-] pour définir la valeur de position (coordonnée de l'axe X du point) ;
- Appuyez sur [Taux], puis sur [+] / [-] pour définir la valeur du rapport (coordonnée de l'axe Y du point).
- Reportez-vous aux trois premières étapes pour continuer à ajouter des points.

2. Pour supprimer des points :

- Appuyez d'abord sur << / >> pour sélectionner le point à supprimer. Le point sélectionné sera surligné en vert ;
- Appuyez ensuite sur [Supprimer] pour supprimer le point sélectionné.

3. Appuyez sur l'icône de retour pour revenir en arrière.



Si les modèles sont de type multi-aileron, multi-élévation ou multi-volet, vous pouvez régler le mixage via la fonction de mixage aileron, volet et élévation lorsque les mixages sont nécessaires pour l'aileron, l'élévation et le volet.

8.7 Vitesse du servo

Cette section présente les réglages de la fonction **Servo speed (vitesse du servo)**. En général, cette fonction peut être utilisée pour simuler les mouvements d'un avion réel, mais elle peut également être utilisée dans les situations où certaines surfaces de contrôle nécessitent des changements progressifs.

Réglage par fonction

Configurez l'accélération pour les fonctions principales du modèle. Une fois définie, toutes les valeurs de canal liées à la fonction exécuteront l'accélération.

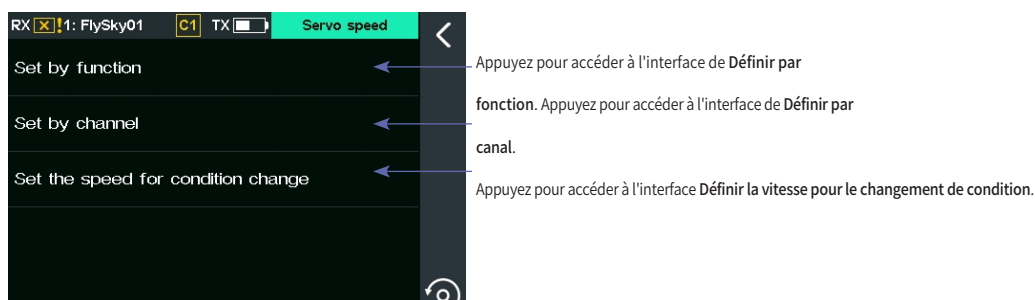
Réglage par canal

Toutes les sorties de ce canal seront amorties.

Réglage de la vitesse du servo lors du changement de conditions

Reportez-vous à l'atténuation appliquée aux valeurs du canal concerné lors du passage d'une condition à une autre.

Remarque : les interfaces de fonction correspondantes varient en fonction de la structure du modèle (par exemple, un avion avec ou sans queue).



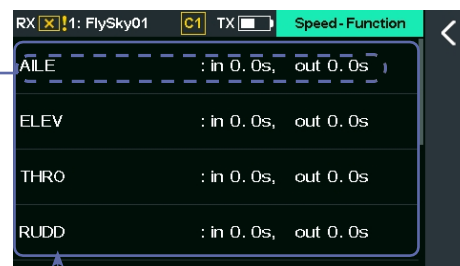
8.7.1 Vitesse du servomoteur - Réglage par fonction

Cette fonction permet de réduire la vitesse de sortie de certaines fonctions principales (telles que l'aileron, la manette des gaz, le gouvernail, le spoiler, etc.). Les temps d'accélération pour le démarrage (**vitesse d'entrée**) et la récupération (**vitesse de sortie**) peuvent être réglés séparément, ce qui permet d'obtenir des variations dans la durée de l'accélération en ayant des vitesses différentes pour le démarrage et la récupération.

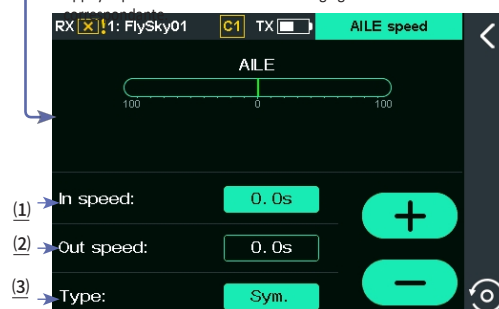
Une fois le délai défini pour la fonction maître, toutes les sorties de canal associées à cette fonction seront ralenties. Si les **mixages Pro** utilisent cette fonction principale comme maître, l'esclave du même groupe sera également ralenti. Par exemple, si vous réglez le délai de la fonction aileron sur 2 secondes, les sorties esclaves correspondantes pour les fonctions aileron telles que **Aileron vers Élévateur**, **Aileron vers Gouvernail** et autres fonctions de mixage changeront également progressivement.

Configuration :

1. Appuyez sur l'élément que vous souhaitez définir pour le saisir.
2. Appuyez sur la case de fonction à côté de **Vitesse d'entrée**, puis cliquez sur + ou - pour régler le temps.
3. Appuyez sur la case de fonction à côté de **Vitesse de sortie**, puis appuyez sur + ou - pour définir la durée.
4. Appuyez sur la case de fonction à côté de **Type**. Vous pouvez cliquer plusieurs fois pour basculer entre les éléments. Ensuite, cliquez sur  pour revenir à l'interface précédente.



Appuyez pour accéder à l'interface de réglage de la vitesse



temps est court, plus la vitesse est rapide.

(2) Appuyez pour sélectionner la vitesse de sortie. Plus le temps est court, plus la vitesse est rapide.

(3) Appuyez pour basculer entre **Line (Ligne)** et **Sym.** (Symétrie). **Sym.** signifie que le point neutre (ratio : 0 %) est le point de référence. **Line** signifie que l'extrémité basse (ratio : valeur minimale) est le point de référence.

Remarque : la récupération fait référence au changement de valeur entre le point éloigné du point de référence et le point proche du point de référence, qui est généré par la vitesse de sortie. Le démarrage fait référence au changement de valeur entre le point proche du point de référence et le point éloigné du point de référence, qui est généré par la vitesse d'entrée.

Une fois le réglage effectué, l'interface affiche ce qui suit lorsque vous poussez/tirez la commande attribuée au canal.



La barre rouge indique la valeur d'entrée définie, la barre verte indique la valeur de sortie.

8.7.2 Vitesse du servo - Réglée par canal

Cela peut réduire la vitesse de sortie des canaux (tels que CH1, CH2, etc.). L'accélération au démarrage et à la reprise peut être réglée séparément, c'est-à-dire que le temps d'accélération peut être modifié en fonction des différentes vitesses de démarrage et de reprise.

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



微信公众号



Bilibili



Website

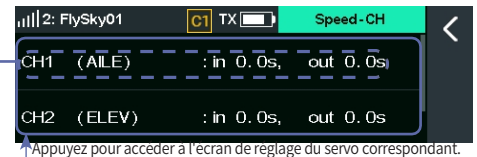


Facebook

Une fois le temps d'accélération défini, tous les volumes émis par ce canal exécutent l'accélération.

Configuration :

1. Appuyez sur l'élément que vous souhaitez régler pour y accéder.
2. Appuyez sur **Vitesse d'entrée**, puis cliquez sur + ou - pour régler le temps approprié.
3. Appuyez sur « **Vitesse de frappe** », puis cliquez sur + ou - pour régler la durée appropriée.
4. Appuyez sur la case de fonction à côté de **Type**. Vous pouvez cliquer plusieurs fois pour basculer entre les éléments. Ensuite, cliquez sur  pour revenir à l'interface précédente.



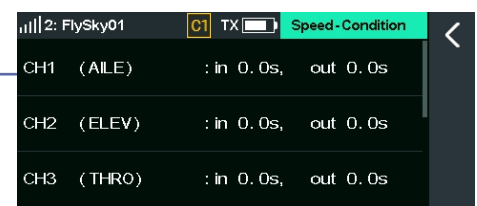
8.7.3 Vitesse du servomoteur - Réglée par condition

Cela permet de réduire la vitesse de sortie des canaux qui est modifiée en raison du changement de condition.

Vous pouvez utiliser cette fonction pour certains vols spéciaux qui nécessitent une transition en douceur. Par exemple, lorsque vous passez du mode NOR (mode normal) au mode 3D (mode acrobatique), l'assiette de l'avion doit être modifiée par une transition en douceur.

Configuration :

1. Appuyez sur l'élément que vous souhaitez configurer pour y accéder.
2. Appuyez sur **Vitesse d'entrée**, puis cliquez sur + ou - pour régler le temps approprié.
3. Appuyez sur **Vitesse de sortie**, puis cliquez sur + ou - pour régler le temps approprié.
4. Appuyez sur la case de fonction à côté de **Type**, puis cliquez sur  (Retour à l'interface précédente) pour revenir à l'interface précédente.



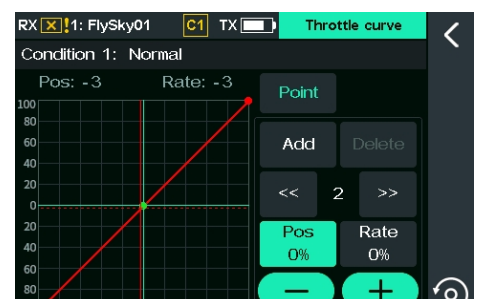
Remarque : cette fonction a été mise à jour dans la version 2.2.18.

8.8 Courbe

d'accélération

Cette fonction permet au contrôle de l'accélérateur de mieux répondre aux changements de régime moteur afin d'obtenir les meilleurs résultats possibles dans le contrôle du moteur. Différents facteurs de taux d'entrée et de sortie (jusqu'à 11 points) sont définis à l'aide de courbes multipoints. La courbe d'accélération fonctionnera sur les valeurs d'entrée de tous les leviers de commande attribués à la fonction d'accélération avant l'étape suivante (**Func. rôle**). La courbe d'accélération du modèle multi-moteurs fonctionnera pour toutes les commandes d'accélération. Ce réglage concerne la condition actuelle. Pour les réglages d'autres conditions, passez à d'autres conditions avant d'effectuer les réglages.

Pour les étapes détaillées, veuillez vous reporter à la section « 8.6.3 Réglage du taux de mélange » du manuel.



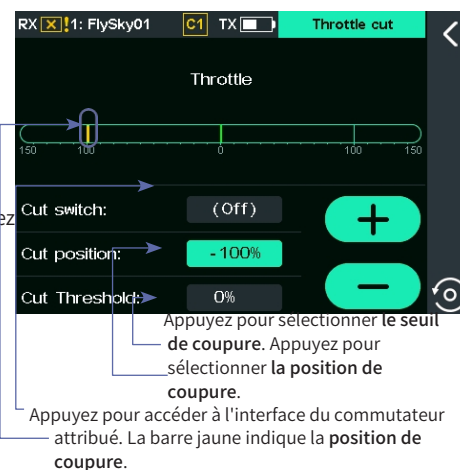
8.9 Coupure des gaz

Cette fonction est un réglage spécial pour les moteurs à huile. Vous pouvez régler le **commutateur de coupure**, la **position de coupure** et le **seuil de coupure**. Lorsque la commande des gaz se trouve dans la limite du seuil de coupure, le fait d'actionner le commutateur de coupure des gaz arrête le moteur. La valeur de sortie de la fonction d'accélérateur lorsque la coupure d'accélérateur est activée est la valeur de position de coupure d'accélérateur. Cette valeur sera limitée par la fonction d'inversion de canal et la fonction de plage de canal, et tous les autres volumes actionnés sur le canal correspondant à cet accélérateur seront invalides. Cependant, les autres fonctions de mixage d'accélérateur continuent de fonctionner.

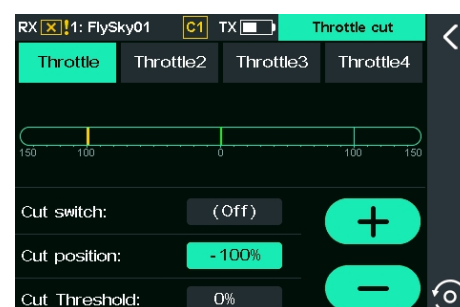
Pour les modèles multimoteurs, la coupure des gaz peut être réglée séparément pour les manettes des gaz 1, 2, 3 et 4.

Configuration :

1. Appuyez sur la case de fonction à côté du **commutateur de coupure** pour y accéder.
2. Réglez un commutateur pour activer ou désactiver la **coupure d'accélération**. Appuyez sur le commutateur de l'interface et sélectionnez la position activée ou désactivée. Appuyez ensuite sur «» (Retour à l'interface précédente) pour revenir à l'interface précédente.
3. Appuyez sur la case de fonction à côté de « **Cut position** » (Position de coupure), puis cliquez + ou - pour définir la valeur appropriée.
4. Appuyez sur la case de fonction à côté de « **Cut Threshold** » (Seuil de coupure), puis cliquez sur + ou - pour définir la valeur appropriée. Cliquez sur «» (Retour à l'interface précédente) pour revenir à l'interface précédente.
5. Activez le commutateur pour vérifier qu'il fonctionne correctement.



Interface pour plusieurs manettes des gaz



Remarques :

1. Pour régler plusieurs accélérateurs, appuyez sur «» (Paramètres de base) > « Models » (Modèles) > « Type » (Type) > « Option61 » (Optionnel), puis cliquez sur « Throttle » (Accélérateur) pour sélectionner le nombre d'accélérateurs approprié. Une fois le réglage terminé, cette interface affichera plusieurs accélérateurs. Cliquez sur l'accélérateur correspondant pour le régler. Reportez-vous à ce qui précède pour les réglages.
2. Pour les réglages du commutateur, reportez-vous aux descriptions du chapitre 16.

8.10 RalentiHaut

Remarque : cette fonction a été mise à jour dans la version 2.2.18.

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

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

Configuration :

1. Appuyez sur la case de fonction à côté du **commutateur de ralenti** pour entrer.
2. Réglez un commutateur pour activer ou désactiver le **ralenti**. Cliquez ensuite sur «» (Retour à l'interface précédente) pour



微信公众号



Bilibili



Website

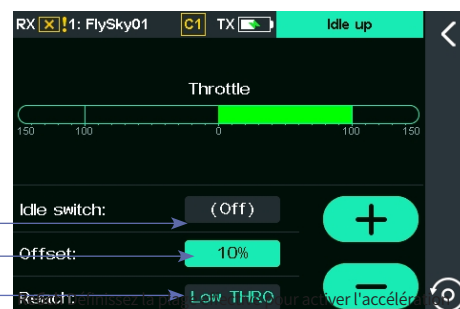


Facebook

revenir à l'interface précédente.

- Appuyez sur la case de fonction à côté de **Décalage**, puis cliquez sur **+** ou **-** pour définir la valeur appropriée.
- Appuyez sur la case fonctionnelle à côté de **Re6ch** pour changer d'option. Cliquez sur **↩** pour revenir à l'interface précédente.

Remarque : pour les réglages du commutateur, reportez-vous aux descriptions du chapitre 16.



au ralenti. [Low THRO] L'accélération au ralenti ne prend effet que lorsque l'accélérateur est inférieur à 0 %. [ALL THRO] L'accélération au ralenti prend effet lorsque l'accélérateur est inférieur à -20 %.

Afficher la valeur de décalage ; appuyez pour sélectionner **Offset**.
Remarque : une valeur de décalage négative signifie que le régime de ralenti augmente. Une valeur de décalage maximale indique que le manche des gaz est proche de la position minimale.

Affichez le commutateur attribué ; appuyez pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs.

8.11 Aiguille des gaz

La fonction d'aiguille d'accélérateur est conçue pour les modèles équipés d'une aiguille d'accélérateur. Cette fonction vous permet de régler le taux de sortie de la commande principale de l'aiguille d'accélérateur à l'aide d'une méthode de courbe multipoint.

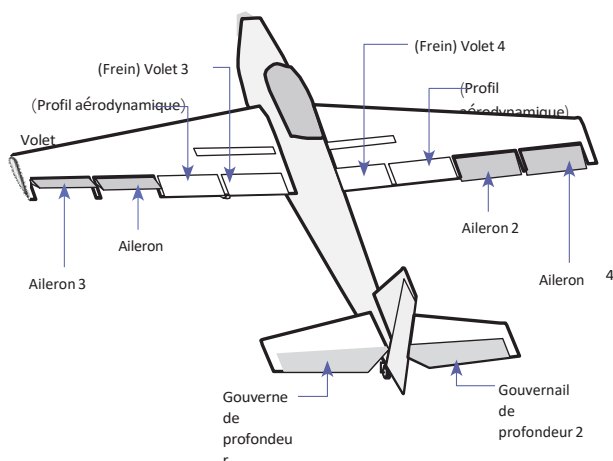
Par exemple, si vous devez relier un accélérateur à une aiguille, vous pouvez attribuer l'aiguille d'accélérateur contrôlée par le manche d'accélérateur et contrôler l'aiguille via le manche d'accélérateur en ajustant la courbe.

Les étapes de configuration de l'aiguille des gaz sont similaires à celles de la courbe des gaz. Veuillez vous reporter aux paramètres correspondants pour la courbe des gaz.

8.12 Aileron

Cette section présente les réglages de l'aileron et sa fonction de mixage. Les réglages des paramètres de cette fonction s'appliquent à la condition actuelle. Pour configurer les réglages d'une autre condition, vous devez passer à cette condition avant d'effectuer les modifications.

Remarque : en raison des différentes structures des modèles, telles que le nombre variable d'ailerons et de volets, l'interface de fonction correspondante peut varier. En général, les exemples dans ce contexte décrivent jusqu'à quatre ailerons.



8.12.1 Différentiel d'aileron

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

Prenons l'exemple du réglage **Bas**. Configuration :

1. Appuyez sur l'élément correspondant à la **valeur basse** que vous souhaitez définir.
2. Cliquez sur + ou - pour définir la valeur appropriée. Cliquez ensuite sur « » (Enregistrer le réglage) pour revenir à l'interface précédente.

Pour le réglage **Haut**, reportez-vous au réglage **Bas**.

Bas indique la limite inférieure de l'entrée, c'est-à-dire la limite inférieure de la commande.

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

La fonction indique l'élément fonctionnel.

Remarque : « Fonction », « Bas (taux bas) » et « Haut (taux haut) » dans l'interface des fonctions Aileron, Volet, Élévation, Spoiler et Gouvernail ont des significations similaires.

8.12.2 Aileron Élévateur

Réglez l'élévateur avec la fonction aileron pour améliorer les performances de roulis du modèle. Seuls les avions équipés de deux queues d'élévateur prennent en charge cette fonction. Vous pouvez régler les valeurs de taux haut et bas des deux élévateurs pour qu'ils se déplacent avec la fonction aileron.

Prenons l'exemple du réglage **Bas**. Configuration :

1. Appuyez sur l'élément correspondant à **Bas** que vous souhaitez régler.
2. Cliquez sur + ou - pour définir la valeur appropriée. Cliquez ensuite sur « » pour revenir à l'interface précédente.

Pour le réglage de **High**, reportez-vous au réglage de **Low**.

Appuyez pour sélectionner le **taux**.

8.12.3 Aileron Camber Flap

Cette fonction de mixage permet de régler la liaison entre le volet de cambrure et l'aileron, ce qui permet au volet de fonctionner conjointement avec l'aileron et d'améliorer ainsi les caractéristiques de manœuvre autour de l'axe longitudinal.

Remarque : cette fonction n'est disponible que pour les modèles à 2 ou 4 volets.

Prenons l'exemple du réglage « **Faible** ». Configuration :

1. Appuyez sur l'élément correspondant à **Low** que vous souhaitez définir.
2. Cliquez sur + ou - pour définir la valeur appropriée. Cliquez ensuite sur « » (Définir le niveau) pour revenir à l'interface précédente.

Pour le réglage de **High**, reportez-vous au réglage de **Low**.

Appuyez pour sélectionner le **taux**.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.12.4 Aileron Frein Volet

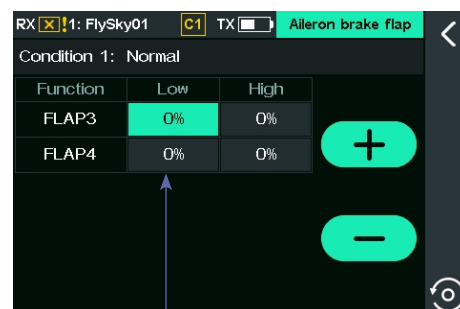
Cette fonction de mixage permet de définir la liaison entre le volet de frein et l'aileron afin que le volet puisse fonctionner conjointement avec l'aileron, améliorant ainsi les caractéristiques de manœuvre autour de l'axe longitudinal.

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

Prenons l'exemple du réglage « Bas ». Configuration :

1. Appuyez sur l'élément correspondant à « Low » que vous souhaitez régler.
2. Cliquez sur + ou - pour définir la valeur appropriée. Cliquez ensuite sur « ⏮ » (Définir) pour revenir à l'interface précédente.

Pour le réglage « High », reportez-vous au réglage « Low ».



Appuyez pour sélectionner le rôle.

8.12.5 Aileron vers gouverne de profondeur

En général, il faut plus de portance sur les ailerons lors des virages ou des roulis. Cette fonction vous permet de régler le taux de compensation de la gouverne de profondeur pendant le mouvement des ailerons. Ainsi, la gouverne de profondeur subira un ajustement compensatoire en fonction du taux défini pendant le mouvement des ailerons, empêchant ainsi l'avion de piquer du nez.

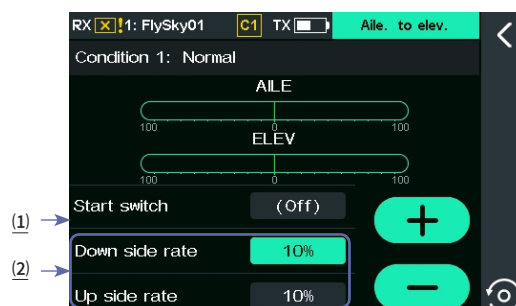
Remarque : si la structure du modèle est un avion sans queue (aile volante), l'aileron peut être utilisé comme profondeur. Ce réglage affectera toutes les surfaces de profondeur, et même les surfaces d'aileron dans le cas d'un avion sans queue.

Prenons l'exemple du réglage Bas. Configuration :

1. Appuyez sur l'élément correspondant au niveau bas que vous souhaitez définir.
2. Cliquez sur + ou - pour définir la valeur appropriée.
3. Activez un commutateur pour activer cette fonction. Appuyez sur la case à côté de « St6rt switch » pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs, puis configurez un commutateur à activer. Cliquez ensuite sur « ⏮ » (Retour à l'interface précédente) pour revenir à l'interface précédente.

Remarque : pour les réglages de l'interrupteur, reportez-vous aux descriptions du chapitre 16.

Pour le réglage de Haut, reportez-vous au réglage de Bas.



(1) Appuyez pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs.

(2) Appuyez pour sélectionner le rôle.

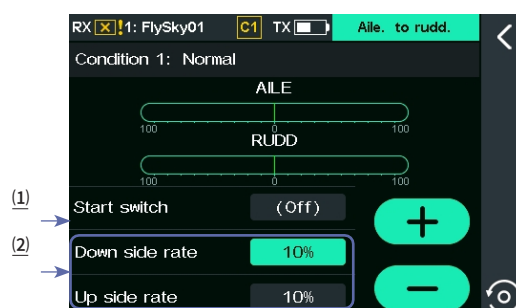
8.12.6 Aileron vers gouvernail

Cette fonction de mixage permet de régler la liaison entre le gouvernail et l'aileron. Elle peut être réglée pour obtenir une direction et un roulis plus coordonnés et plus souples grâce au compensateur du gouvernail pendant le mouvement de l'aileron.

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

Prenons l'exemple du réglage Bas. Configuration :

1. Appuyez sur l'élément correspondant à Bas que vous souhaitez régler.



(2) Appuyez pour sélectionner le taux.



2. Cliquez sur + ou - pour définir la valeur appropriée.
3. Activez cette fonction à l'aide d'un commutateur. Appuyez sur la case à côté de « **Start switch** » pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs, puis configurez un commutateur à activer. Cliquez ensuite sur « **↩** » (Retour à l'interface précédente) pour revenir à l'interface précédente.

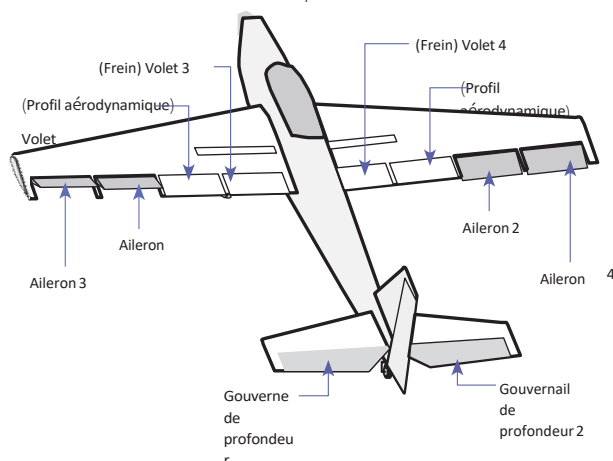
Remarque : pour les réglages du commutateur, reportez-vous aux descriptions du chapitre 16.

Pour le réglage de **High**, reportez-vous au réglage de **Low**.

8.13 Flap

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

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



8.13.1 Réglage des volets

Cette fonction permet de régler séparément les débattements haut et bas et le décalage des volets. Pour un modèle équipé de plusieurs volets, le débattement vers le haut et vers le bas ainsi que la position neutre de chaque volet peuvent être réglés indépendamment.

Le nombre d'éléments de fonction des volets dans l'interface est lié à l'aile définie dans le modèle, comme le montre le schéma avec un exemple de 4 volets.

Prenons l'exemple du réglage **Low**. Configuration :

1. Appuyez sur l'élément correspondant à **Low** que vous souhaitez régler.
2. Cliquez sur + ou - pour définir la valeur appropriée. Cliquez ensuite sur « **↩** » (Enregistrer les paramètres) pour revenir à l'interface précédente.

Pour le réglage de **High** et **Offset**, reportez-vous au réglage de **Low**.

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



(1) Appuyez pour sélectionner le taux.

Remarque : le réglage Décalage dans l'interface Volets et Aérofreins a une signification similaire.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.13.2 Frein vers profil aérodynamique

Cette fonction de mixage permet de régler les taux haut et bas du volet de frein par rapport au volet aérodynamique. Elle sert à régler indépendamment la course ascendante et descendante de plusieurs servos de volets.

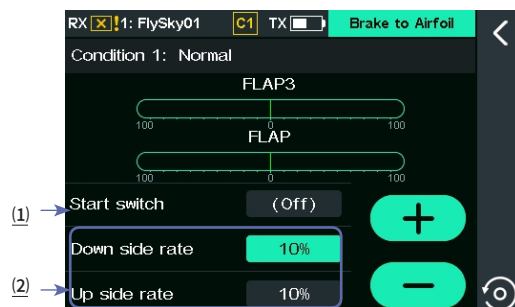
Remarque : cette fonction n'est disponible que pour les modèles à 4 volets.

Prenons l'exemple du réglage **Low**. Configuration :

1. Appuyez sur l'élément correspondant au **niveau bas** que vous souhaitez définir.
2. Cliquez sur + ou - pour définir la valeur appropriée.
3. Définissez un commutateur pour activer cette fonction. Appuyez sur la case à côté de « **Start switch** » (**Commutateur de démarrage**) pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs, puis configurez un commutateur à activer. Cliquez ensuite sur « **Retour** » (Retour à l'interface précédente) pour revenir à l'interface précédente.

Remarque : pour les réglages du commutateur, reportez-vous aux descriptions du chapitre 16.

Pour le réglage de « **High** », reportez-vous au réglage de « **Low** ».



(1) Appuyez pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs.

(2) Appuyez pour sélectionner le rôle.

8.13.3 Profil aérodynamique vers gouverne de profondeur

Cette fonction de mixage sert à établir la liaison entre le volet aérodynamique et la gouverne de profondeur. Elle vous permet de régler un compensateur pour la gouverne de profondeur afin d'empêcher l'avion de piquer lorsque le volet aérodynamique est utilisé pour décélérer.

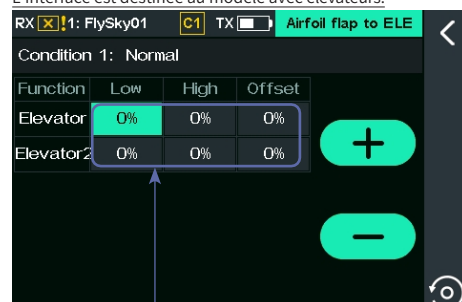
Remarque : pour les modèles avec queue normale/queue en V/aileron (double élévateur), la fonction disponible est uniquement Élévateur/Élévateur 2. Pour ceux qui ont des ailerons mais pas de queue (il n'y a pas de fonction élévateur), le nombre de fonctions aileron dépend du nombre réel d'ailerons, réglez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

Prenons l'exemple du réglage « **Faible** ». Configuration :

1. Appuyez sur l'élément correspondant à **Low** que vous souhaitez définir.
2. Cliquez sur + ou - pour définir la valeur appropriée. Cliquez ensuite sur « **Définir le niveau** » pour revenir à l'interface précédente.

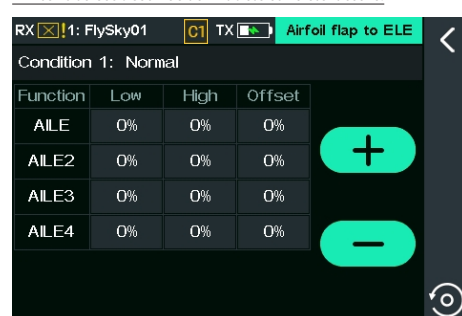
Pour le réglage de **High**, reportez-vous au réglage de **Low**.

L'interface est destinée au modèle avec élévateurs.



Appuyez sur l'élément de taux de sortie pour chaque élévateur lié aux volets aérodynamiques.

L'interface est destinée au modèle sans élévateurs.



8.13.4 Volet de frein vers gouverne de profondeur

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

Remarque : cette fonction n'est disponible que pour les modèles à 4 volets.

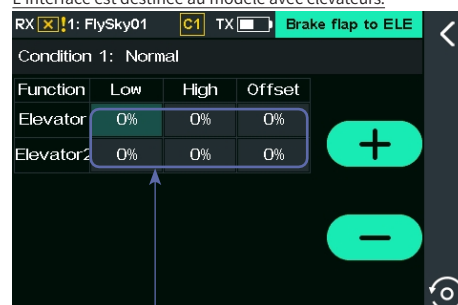
Prenons l'exemple du réglage « Low » (Bas).

Configuration :

1. Appuyez sur l'élément correspondant à « Low » que vous souhaitez régler.
2. Cliquez sur + ou - pour définir la valeur appropriée. Cliquez ensuite sur « ↩ » (Retour à l'interface précédente) pour revenir à l'interface précédente.

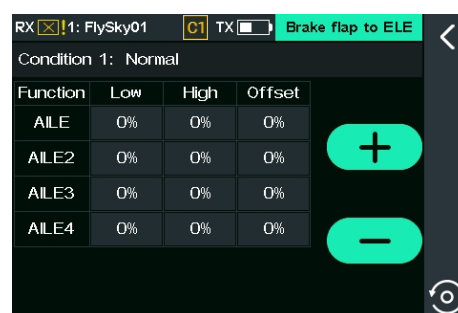
Pour le réglage de **High** et **Offset**, reportez-vous au réglage de **Low**.

L'interface est destinée au modèle avec élévateurs.



Appuyez sur l'élément de taux de sortie pour chaque élévateur lié aux volets de frein.

L'interface est destinée au modèle sans profondeurs.



Appuyez sur l'élément de taux de sortie pour chaque aileron relié aux volets de freinage.

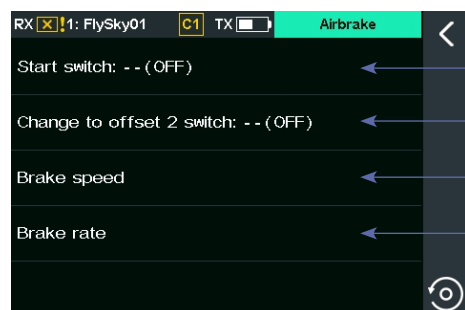
8.14 Aérofrein

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

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

Remarques :

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



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

Appuyez pour accéder à l'interface de configuration de la commutation entre Offset1 et Offset2.

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

Remarque : pour les réglages du commutateur, reportez-vous aux descriptions du chapitre 16.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

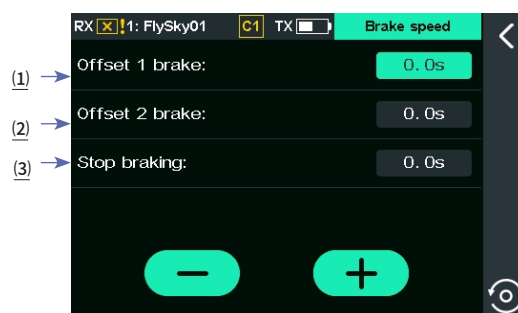
8.14.1 Vitesse de freinage

Définissez les paramètres liés à la fonction de vitesse de freinage. Vous pouvez définir le temps nécessaire pour effectuer l'action lorsque le frein est activé et désactivé. Plus le temps est long, plus la vitesse est lente.

Prenons l'exemple du réglage du **frein Offset 1**. Configuration :

1. Appuyez sur **Offset 1 br6ke**.
2. Cliquez sur **+** ou **-** pour définir la valeur appropriée. Cliquez ensuite sur «**↩**» (Définir le décalage 2) pour revenir à l'interface précédente.

Pour le réglage de **Offset 2 br6ke** et **Stop br6king**, reportez-vous au réglage de **Offset 1 br6ke**.



(1) Appuyez pour sélectionner **Offset 1 br6ke**.

(2) Appuyez pour sélectionner **Offset 2 br6ke**.

(3) Appuyez pour sélectionner **Arrêter le freinage**.

8.14.2 Taux de freinage

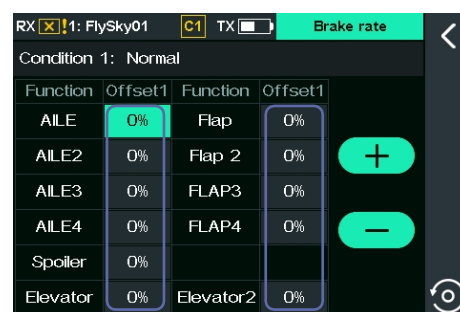
Définissez les décalages de l'**AILE**, du **Fl6p**, du **Spoiler** et de l'**Elev6tor** pour la condition actuelle. Pour définir une autre condition, vous devez d'abord changer de condition.

Prenons l'exemple du réglage du **décalage 1** du frein de l'**AILE**.

Configuration :

1. Appuyez sur la case de fonction correspondant à **AILE**.
2. Cliquez sur **+** ou **-** pour définir la valeur appropriée. Cliquez ensuite sur «**↩**» pour revenir à l'interface précédente.

Pour le réglage de la valeur de décalage d'une autre fonction, reportez-vous à la description ci-dessus.



Appuyez pour sélectionner **Décalage** pour la fonction correspondante.

8.15 Spoiler

Le spoiler, également appelé volet de décélération, permet de freiner rapidement en augmentant la pression de l'avion au sol lorsque celui-ci est en descente. Par ailleurs, l'utilisation du spoiler en vol permet également de ralentir l'avion. Cette fonction permet de régler les mouvements ascendants et descendants de chaque spoiler et la liaison entre le spoiler et la gouverne de profondeur. Si le spoiler est utilisé pendant la décélération, l'avion aura tendance à piquer. Si la liaison de la gouverne de profondeur est réglée, l'assiette de vol peut être contrôlée grâce au compensateur de la gouverne de profondeur.

Le paramètre de fonction est défini pour la condition actuelle. Pour définir une autre condition, vous devez d'abord changer de condition.

Remarques :

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

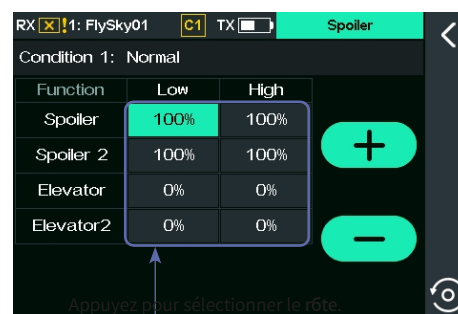
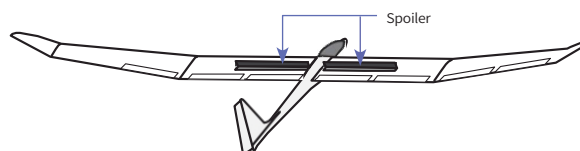


Prenons l'exemple du réglage « **Faible** ».

Configuration :

1. Appuyez sur l'élément correspondant à **Bas** que vous souhaitez définir.
2. Cliquez sur + ou - pour définir la valeur appropriée. Cliquez ensuite sur  pour revenir à l'interface précédente.

Pour le réglage de **Haut**, reportez-vous au réglage de **Bas**.



8.16 Élévateur

Cette section présente les réglages de l'élévateur et sa fonction de mélange.

Les paramètres de cette fonction s'appliquent à la condition actuelle. Pour configurer les paramètres d'une autre condition, vous devez d'abord passer à cette condition.

Remarques :

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

8.16.1 Liaison de la profondeur

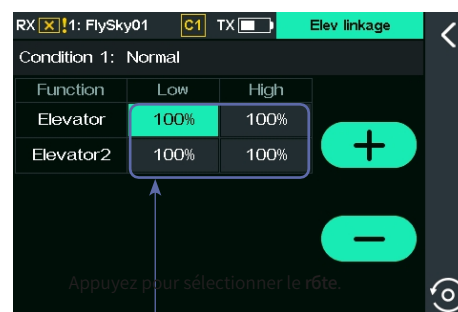
Cette fonction de mixage permet de régler séparément les vitesses de montée et de descente des gouvernes de profondeur gauche et droite.

Prenons l'exemple du réglage « **Faible** ».

Configuration :

1. Appuyez sur la case de fonction correspondant au **niveau Bas** que vous souhaitez définir.
2. Cliquez sur + ou - pour définir la valeur appropriée. Cliquez ensuite sur  (Définir la valeur) pour revenir à l'interface précédente.

Pour le réglage de **Haut**, reportez-vous à la description ci-dessus.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.16.2 Elev Aileron

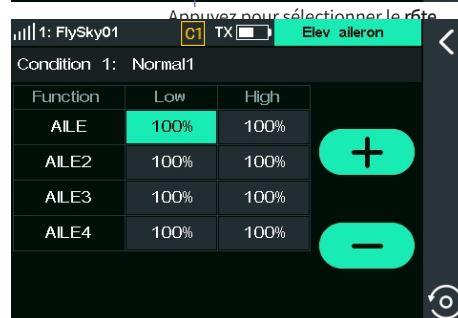
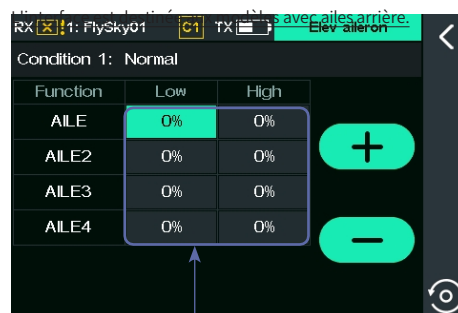
Cette fonction de mixage permet de régler la liaison entre la profondeur et l'aileron. Pour les modèles équipés d'une profondeur, celle-ci doit être reliée à l'aileron pour pouvoir bouger de manière homodromique, augmentant ainsi la portance. Pour les modèles sans queue, la commande principale ALE2 (aileron 2) peut être utilisée pour relier l'aileron afin qu'il se déplace de manière homodromique, permettant ainsi la fonction de montée et de descente.

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

Prenons l'exemple du réglage **Low**. Configuration :

1. Appuyez sur la case de fonction correspondant à **Bas** que vous souhaitez régler.
2. Cliquez sur **+** ou **-** pour définir la valeur appropriée. Cliquez ensuite sur **↩** (Retourner à l'interface précédente) pour revenir à l'interface précédente.

Pour le réglage « **High** », reportez-vous au réglage « **Low** ».



8.16.3 Elev To Airfoil Flap

Cette fonction de mixage permet de régler la liaison entre la profondeur et le volet aérodynamique. Lorsque cette fonction est activée, la commande principale de la profondeur ou de l'ALE2 (aileron 2) du modèle affectera proportionnellement le volet aérodynamique, augmentant ainsi la portance du modèle.

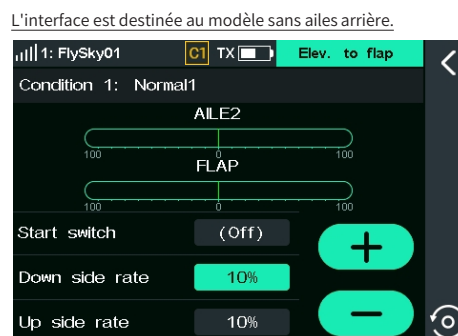
Remarque : pour les avions sans queue, l'aileron 2 est utilisé à la place de la profondeur.

Prenons l'exemple du réglage **Bas**. Configuration :

1. Appuyez sur la case de fonction correspondant au **réglage bas** que vous souhaitez définir.
2. Cliquez sur **+** ou **-** pour définir la valeur appropriée.
3. Activez cette fonction à l'aide d'un commutateur. Appuyez sur la case à côté de « **Start switch** » (**Commutateur de démarrage**) pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs, puis configurez un commutateur pour l'activer. Cliquez ensuite sur **↩** (Retour à l'interface précédente) pour revenir à l'interface précédente.

Remarque : pour les réglages du commutateur, reportez-vous aux descriptions du chapitre 16.

Pour le réglage **Haut**, reportez-vous au réglage **Bas**.



8.16.4 Élévateur vers volet de frein

Cette fonction mixING permet de régler la liaison entre la gouverne de profondeur et le volet de freinage. Lorsque cette fonction est activée, la commande principale de la gouverne de profondeur/aileron 2 du modèle réduit d'avion affecte les volets de freinage à un taux défini, augmentant ainsi la portance du modèle réduit d'avion.

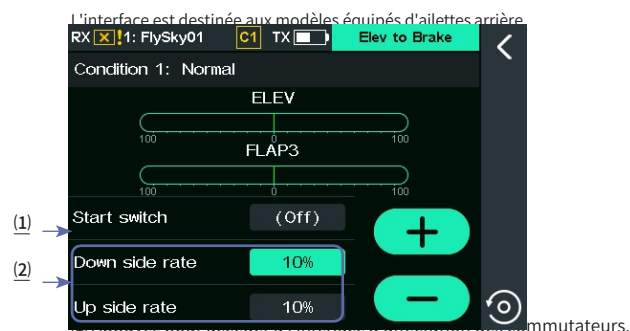
Remarque : cette fonction n'est disponible que pour les modèles à 4 volets. Pour les avions sans queue, l'aileron 2 est utilisé à la place de l'élévateur.

Prenons l'exemple du réglage **Low**. Configuration :

1. Appuyez sur la case de fonction correspondant au réglage **Bas** que vous souhaitez définir.
2. Cliquez sur + ou - pour définir la valeur appropriée.
3. Activez cette fonction à l'aide d'un commutateur. Appuyez sur la case à côté de **Start switch** pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs, puis configurez un commutateur à activer. Cliquez ensuite sur «  » (Activer le commutateur) pour revenir à l'interface précédente.

Remarque : pour les réglages du commutateur, reportez-vous aux descriptions du chapitre 16.

Pour le réglage de **High**, reportez-vous au réglage de **Low**.



(2) Appuyez pour sélectionner le r6te.

L'interface est destinée au modèle sans ailes arrière.



8.17 Gouvernail

Cette section présente les réglages du gouvernail et sa fonction de mixage. Les réglages des paramètres de cette fonction sont adaptés à la condition actuelle. Pour configurer les réglages pour une condition différente, vous devez d'abord passer à cette condition.

Remarques : en raison des différentes structures des modèles (par exemple, nombre différent d'ailerons et de volets), le menu des fonctions correspondantes peut être différent. Lorsque le type de modèle est réglé sur « tailness », cette fonction n'est pas disponible.

8.17.1 Liaison du gouvernail

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

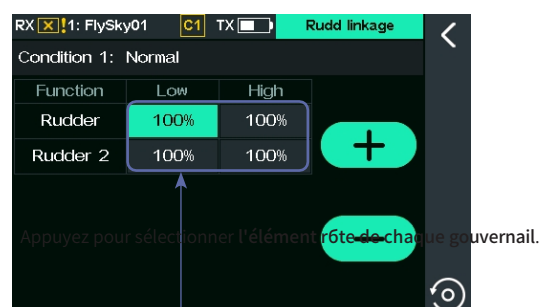
Les ailerons augmentent l'allongement effectif sans augmenter de manière significative la charge alaire et le poids. Bien que la traînée induite puisse être efficacement réduite en allongeant l'aile, cela augmente également la traînée parasite et la charge alaire, ce qui se traduit par un gain insignifiant.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

Remarque : cette fonction est disponible pour le modèle avec Tailless-2RUD.

Prenons l'exemple du réglage **Low**. Configuration :

1. Appuyez sur la case de fonction correspondant à **Low** que vous souhaitez définir.
2. Cliquez sur + ou - pour définir la valeur appropriée. Cliquez ensuite sur «  » (Appliquer les modifications) pour revenir en arrière.

Pour le réglage de **High**, reportez-vous à la description ci-dessus.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.17.2 Rudd To Aileron

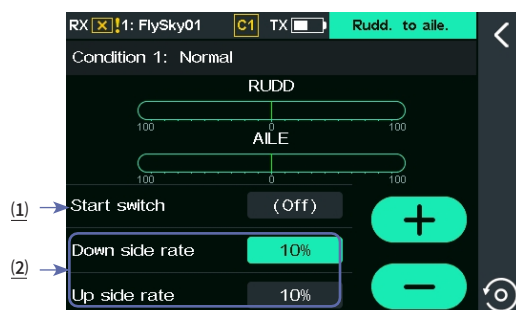
Cette fonction de mixage permet de définir la liaison entre le gouvernail et l'aileron. Elle sert à régler la vitesse à laquelle toutes les surfaces de contrôle affectant le profil aérodynamique changent en fonction du profil aérodynamique. Vous pouvez effectuer des réglages des deux côtés (haut/bas)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

Prenons l'exemple du réglage **Low**. Configuration :

1. Appuyez sur la case de fonction correspondant à **Bas** que vous souhaitez régler.
2. Cliquez sur + ou - pour définir la valeur appropriée.
3. Réglez un commutateur pour activer cette fonction. Appuyez sur la case à côté de **Start switch** pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs, puis configurez un commutateur pour l'activer. Cliquez ensuite sur  pour revenir à l'interface précédente.

Remarque : pour les réglages du commutateur, reportez-vous aux descriptions du chapitre 16.

Pour le réglage de **High**, reportez-vous à la description ci-dessus.



- (1) Appuyez pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs.
 (2) Appuyez pour sélectionner l'élément de taux de sortie pour l'aileron lié au gouvernail.

8.17.3 Rudd To Elev

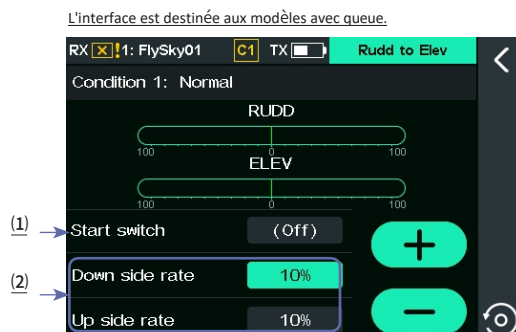
Cette fonction de mixage sert à régler la liaison entre le gouvernail et la profondeur. Elle est utilisée lorsqu'il est nécessaire de réaliser la liaison entre la profondeur et le gouvernail, en corrigeant le décalage dans le sens du tangage lorsque le modèle réduit d'avion de voltige tourne et vole latéralement. Pour les avions sans queue, l'AILE2 (aileron 2) est utilisé pour remplacer la profondeur afin d'obtenir la fonction d'élévation.

Prenons l'exemple du réglage **Low**. Configuration :

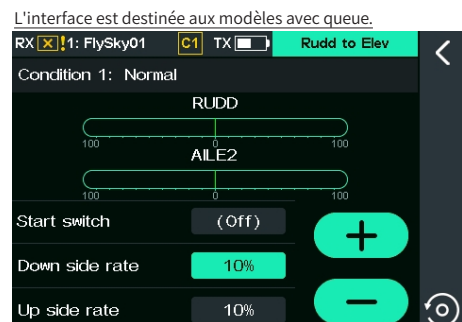
1. Appuyez sur la case de fonction correspondant à **Low** que vous souhaitez régler.
2. Appuyez sur + ou - pour définir la valeur appropriée.
3. Réglez un commutateur pour activer cette fonction. Appuyez sur la case à côté de **Start switch** pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs, puis configurez un commutateur pour l'activer. Cliquez ensuite sur  pour revenir à l'interface précédente.

Remarque : pour les réglages du commutateur, reportez-vous aux descriptions du chapitre 16.

Pour le réglage de **High**, reportez-vous à la description ci-dessus.



- (1) Appuyez pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs.
 (2) Appuyez pour sélectionner l'élément de taux de sortie pour l'élévateur lié au gouvernail.



8.18 Papillon

Cette fonction permet de ralentir en ajustant les débattements des ailerons, des volets, des spoilers et de la profondeur, c'est-à-dire que les ailerons sont relevés et les volets abaissés en même temps. Cette fonction est très efficace lors de l'atterrissage du modèle, car elle réduit sa vitesse et augmente la marge de décrochage au niveau des extrémités des ailes, ce qui diminue le risque de décrochage. De plus, une portance supplémentaire est générée à la base de l'aile, ce qui permet de réduire la vitesse de glissement.

Les paramètres de cette fonction correspondent à la condition actuelle. Pour configurer les paramètres d'une autre condition, vous devez d'abord passer à cette condition.

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

Prenons l'exemple du réglage AILE. Configuration :

1. Appuyez sur la case de fonction correspondant à AILE que vous souhaitez régler.
2. Cliquez sur + ou - pour définir la valeur appropriée.
3. Cliquez sur Ctrl: pour accéder à l'interface d'attribution des commandes et configurez une commande pour contrôler la sortie. Cliquez ensuite sur [] pour revenir à l'interface précédente.

Remarque : pour les réglages de commande, reportez-vous aux descriptions dans 7.7 Affectation des fonctions.

Pour le réglage des autres fonctions, reportez-vous à la description ci-dessus.



(1) Appuyez pour sélectionner le r6te.

(2) Appuyez pour accéder à l'interface d'attribution des commandes.

Remarque : le nombre d'ailerons affichés dépend des paramètres de configuration des ailes.

8.19 Queue en V

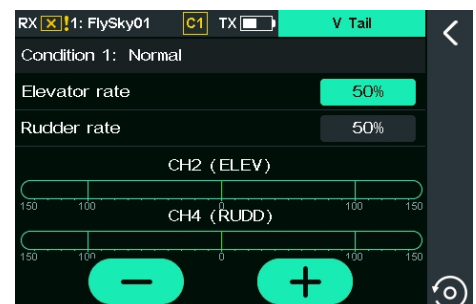
Cette fonction permet de régler le taux des deux ailerons de la queue en V en termes de direction et de tangage. L'avion à queue en V effectue les mouvements du gouvernail et de la gouverne de profondeur via deux servos. Dans ce système, l'un des ailerons assure la fonction de gouvernail et l'autre la fonction de gouverne de profondeur, correspondant respectivement à deux canaux. Lorsque la fonction de gouvernail est activée, les deux surfaces de contrôle se déplacent dans des directions opposées. Lorsque la fonction de gouverne de profondeur est activée, les deux surfaces de contrôle se déplacent dans la même direction. Cette interface vous permet de régler le taux de l'élévateur et le taux du gouvernail, c'est-à-dire que le taux de l'élévateur sert à réaliser la fonction d'élévateur et que le taux du gouvernail sert à réaliser la fonction de gouvernail.

Les paramètres de cette fonction sont définis pour la condition actuelle. Pour configurer les paramètres pour une autre condition, vous devez d'abord passer à cette condition.

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

Configuration :

1. Appuyez sur V T6il pour accéder à l'interface de configuration.
2. Appuyez sur Elevator rate, puis cliquez sur + ou - pour définir une valeur appropriée.
3. Appuyez sur Rudder r6te, puis cliquez sur + ou - pour définir une valeur appropriée. Cliquez sur [] pour revenir à l'interface précédente.



微信公众号



Bilibili



Website



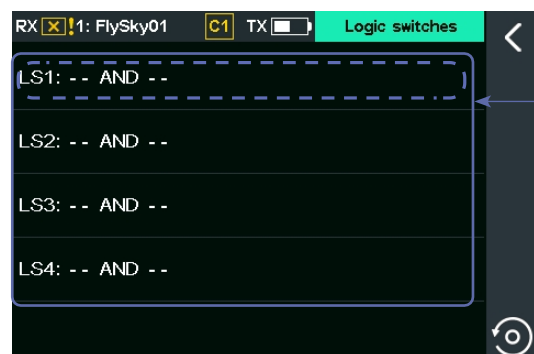
Facebook

8.20 Commutateurs logiques

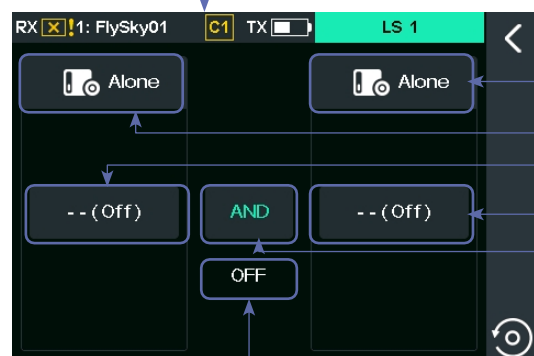
Un commutateur logique est un commutateur virtuel composé de 2 à 4 commutateurs qui s'activent ou se désactivent selon une relation mathématique. Le système prend en charge la configuration de quatre groupes de commutateurs logiques au total. Il existe trois définitions logiques entre les commutateurs : AND, OR et XOR.

S'il existe une relation logique mathématique entre certaines commandes de commutateur et les deux autres commandes de commutateur, cette fonction peut être utilisée pour exprimer cette logique et l'utiliser comme commutateur logique dans la commande. Le commutateur logique peut être sélectionné dans n'importe quel menu où des commutateurs peuvent être attribués.

Remarque : un réglage de commutateur logique n'est considéré comme réussi que lorsqu'il est sélectionné en combinaison avec plusieurs autres commutateurs distincts en plus de lui-même.



Appuyez ici pour accéder à l'interface Paramètres du commutateur logique.



Cliquez pour basculer entre « Seul » et « Logique ». « Seul » indique que les sous-commutateurs composant le commutateur logique sont constitués chacun d'un seul commutateur physique. « Logique » indique que l'un des sous-commutateurs composant le commutateur logique est constitué de deux commutateurs physiques.

Appuyez ici pour accéder à l'interface d'affectation des commutateurs.

Appuyez sur ici à plusieurs reprises vers sélectionnez parmi AND, OR ou XOR. AND : lorsque le commutateur logique est activé uniquement lorsque les deux commutateurs physiques sont ouverts ; si l'un des commutateurs physiques ou les deux sont fermés, le commutateur logique est désactivé. OR : lorsque le commutateur logique est activé si au moins l'un des deux ensembles de commutateurs physiques est ouvert ou si les deux sont ouverts ; si les deux ensembles de commutateurs physiques sont fermés, le commutateur logique est désactivé.

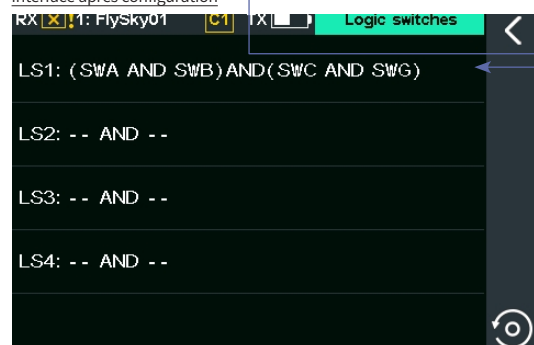
XOR : Le commutateur logique est activé lorsqu'un ensemble de commutateurs physiques est fermé et l'autre ouvert ; si les deux ensembles de commutateurs physiques sont fermés ou ouverts simultanément, le commutateur logique est désactivé.

Reportez-vous au tableau suivant pour plus d'informations sur la définition et l'état logiques.

Commutateur		Commutateur logique		
Commutateur 1	Commutateur 2	ET	OU	XOR
OFF	OFF	OFF	OFF	OFF
OFF	ON	OFF	ON	ON
ON	ARRÊT	OFF	ON	ON
ON	ON	ON	ON	OFF

Afficher l'état de LS1 après l'opération logique.

Interface après configuration

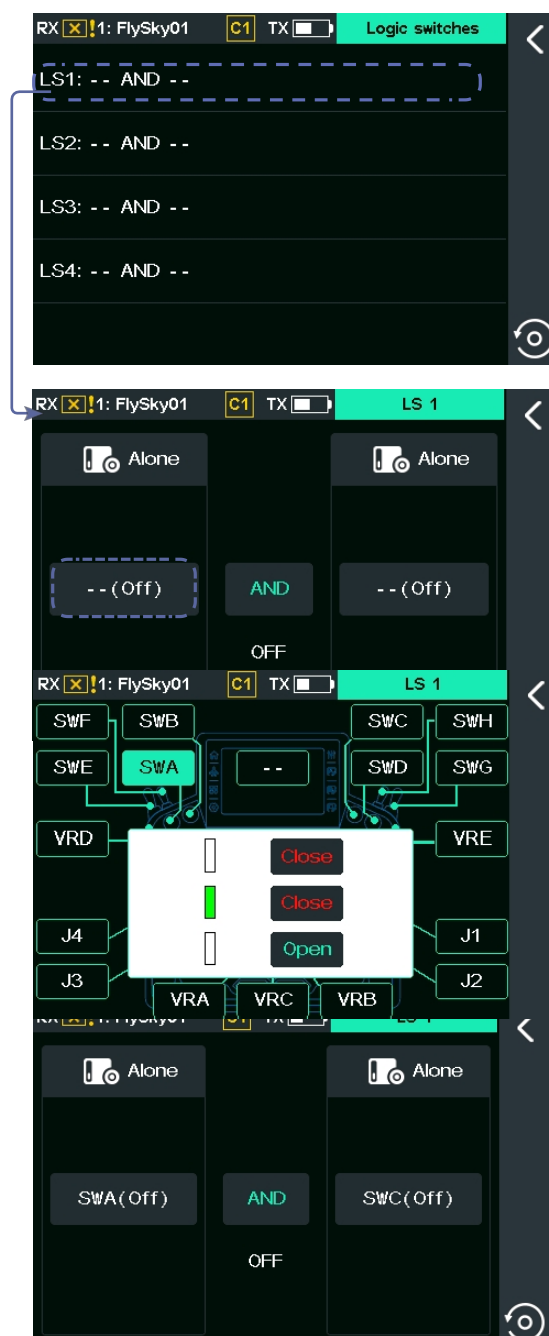


Appuyez ici pour accéder à l'interface des paramètres du commutateur logique.



Procédure de configuration pour un commutateur logique composé de deux commutateurs physiques :

1. Accédez à l'interface de configuration.
 - Sélectionnez un commutateur logique pour accéder à son interface de configuration.
2. Configurez le sous-commutateur gauche.
 - Dans la partie gauche de l'interface de configuration, appuyez sur --(Off) pour accéder aux paramètres du commutateur. Appuyez sur le commutateur de l'interface (ou actionnez la commande physique correspondante), puis définissez l'état souhaité du commutateur. Cliquez sur «» (Terminer la configuration) pour revenir en arrière.
3. Configurez le sous-commutateur droit.
 - Répétez l'étape 2 pour terminer la configuration du sous-commutateur droit.
4. Sélectionnez l'opération logique.
 - Appuyez sur AND, OR ou XOR pour sélectionner la relation logique souhaitée. (Pour plus d'informations sur les opérations logiques, veuillez vous reporter au tableau précédent.)
5. Actionnez les commutateurs physiques et observez l'affichage de l'état de l'interface pour vérifier que la configuration répond aux exigences.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Voici les étapes à suivre pour configurer un commutateur logique composé d'un commutateur physique et d'un commutateur logique (ou de deux commutateurs logiques) :

1. Accédez à l'interface de configuration.
 - Sélectionnez un commutateur logique pour accéder à son interface de configuration.
2. Configurez le sous-commutateur gauche (physique ou logique).
 - S'il s'agit d'un commutateur physique : Appuyez sur -- (Off) à gauche pour accéder à l'interface de configuration du commutateur. Appuyez sur le commutateur d'interface (ou actionnez la commande physique correspondante), puis définissez l'état du commutateur correspondant. Cliquez sur «» (Retour à l'interface de configuration) pour revenir.
 - S'il s'agit d'un commutateur logique : cliquez sur Alone à gauche pour passer à Logic. Cliquez respectivement sur [--(Off)] pour accéder à l'interface de configuration du commutateur et terminer les réglages.
3. Configurez le sous-commutateur droit (physique ou logique).
 - Répétez l'étape 2 pour terminer la configuration du sous-commutateur droit.
4. Sélectionnez l'opération logique.
 - Appuyez sur AND, OR ou XOR pour sélectionner la relation logique souhaitée. (Pour plus de détails sur les opérations logiques, veuillez vous reporter au tableau précédent.)
5. Basculez les commutateurs physiques et observez l'affichage de l'état de l'interface pour vérifier que la configuration répond aux exigences.



État de LS1 après l'opération logique



8.21 Attitude

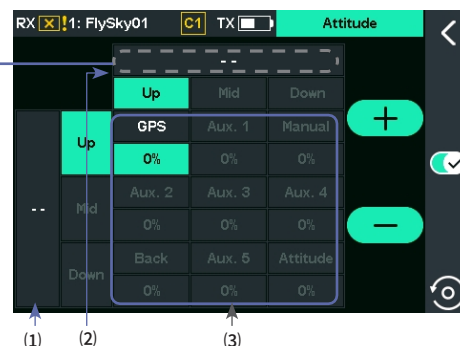
Cette fonction permet de configurer jusqu'à 9 valeurs de sortie pour les canaux assignés à des fonctions d'attitude. La valeur de sortie du canal peut être commutée via le commutateur combiné réglé.

Configuration :

1. Appuyez sur **Attitude** pour accéder à l'interface de configuration.
2. Appuyez sur la case de fonction avec « -- » pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs.
 - Appuyez sur le commutateur que vous souhaitez définir. Cliquez sur « ↩ » (Retour à l'interface précédente) pour revenir à l'interface précédente. Une fois ces deux commutateurs attribués, la fonction et sa valeur de sortie seront contrôlées par le commutateur combiné.
3. Modifiez les noms des pré-réglages en appuyant sur la case de fonction vert foncé que vous souhaitez modifier. Un menu contextuel apparaîtra ; vous pouvez appuyer sur le caractère approprié, puis appuyer sur **Entrée** pour terminer.
4. Cliquez sur + ou - pour définir la valeur appropriée. Utilisez le commutateur combiné pour changer de fonction. Cliquez sur « ↩ » pour revenir à l'interface précédente.

Remarques :

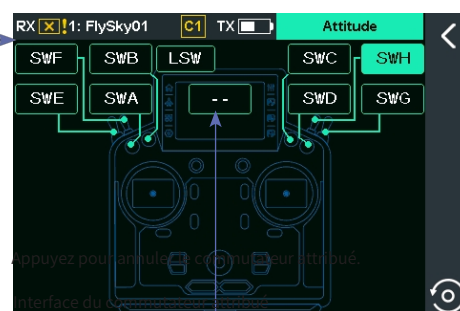
1. La valeur du taux indique la sortie en pourcentage d'un canal.
2. Le commutateur combiné doit être réglé avant de pouvoir sélectionner d'autres fonctions de taux. Une fois le réglage terminé, vous pouvez commuter entre 9 valeurs de sortie à l'aide de ce commutateur combiné.
3. Cette fonction n'est pas disponible pour les modèles de planeurs.



(1) / (2) Appuyez pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs. « -- » indique que le commutateur n'est pas attribué.

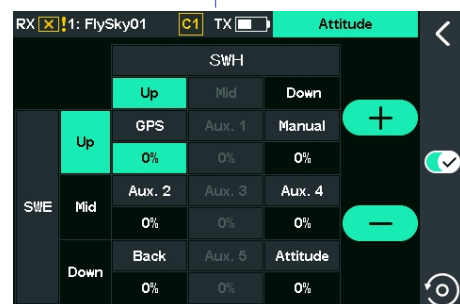
(3) Appuyez sur la zone pour définir les noms de sortie des neuf canaux.

Interface d'attribution des commutateurs



Appuyez pour attribuer le commutateur attribué.

Interface du commutateur combiné



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.22 Contrôle de télémétrie

Cette fonction permet de convertir les données de transfert en valeurs de variables de contrôle. Vous pouvez choisir quatre valeurs de retour à convertir en « TEL1 » à « TEL4 », puis les attribuer comme contrôles dans les fonctions **Attribution de fonction**, Attribution de commutateur, Mélanges et autres. Par exemple, vous pouvez utiliser un capteur de température pour activer un dissipateur thermique à des fins de refroidissement.

Configuration :

1. Appuyez sur **Contrôle de télémétrie**.
2. Appuyez sur le TEL que vous souhaitez configurer pour accéder à l'interface de configuration.
3. Sélectionnez un capteur approprié, puis cliquez sur «» (Paramètres de télémétrie) pour revenir à l'interface de configuration des paramètres.
4. Appuyez sur le paramètre, puis cliquez sur + ou - pour définir une valeur appropriée. Cliquez sur «» (Paramètres) pour revenir.

Remarque : TEL1~TEL4 peuvent être assignés comme commandes dans Func Assign, Program Mixes ou toute autre interface nécessitant l'assignation de commutateurs, permettant ainsi le contrôle du retour.



- (1) Down : les données du capteur définies ici seront converties en une valeur de commande de -100 % ; UP : les données du capteur définies ici seront converties en une valeur de commande de 100 %.
- Après avoir défini les données : Valeur Down à la valeur UP correspondant à la plage de valeurs de commande de -100 % (min.) à 100 % (max.)
- (2) Neutre : sur la base des valeurs finales UP et Down définies, la valeur neutre est générée automatiquement, la valeur de contrôle de sortie correspondante étant de 0 % (valeur neutre).
- Si la zone de contrôle correspondant aux données requises n'est pas symétrique, cette valeur peut être ajustée pour définir la valeur neutre souhaitée. La plage de réglage sera limitée entre les valeurs UP et Down.
- (3) La position neutre par défaut n'a pas de zone morte. Cet élément peut être défini si vous souhaitez obtenir une petite plage de valeurs fluctuant autour de la position neutre (cela n'affectera pas la valeur de contrôle). Dans cette plage, la valeur de contrôle de sortie est toujours de 0 % (valeur neutre). L'accès au paramètre de zone morte est limité aux deux côtés du point neutre et au milieu des valeurs extrêmes UP et Down.

Exemple d'application :

Utilisez les données du capteur de température pour activer le dissipateur thermique via la fonction de télémétrie. Lorsque la température dépasse 30 °C, le dissipateur thermique est activé.

Le processus de préparation est le suivant : Installez le capteur de température et connectez-le au récepteur > Installez le servo

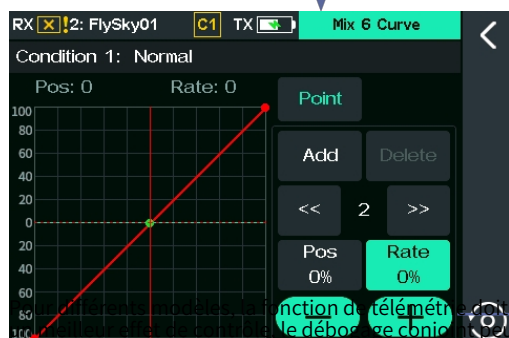
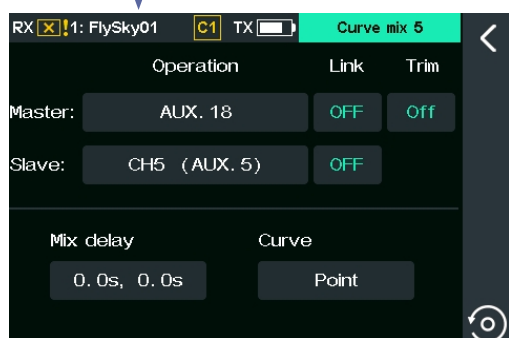


pour contrôler le dissipateur thermique et connectez-le au récepteur > L'émetteur et le récepteur sont liés dans les deux sens. Du côté de l'émetteur, il est nécessaire d'utiliser la fonction de mixage de programmes pour y parvenir. Les étapes sont les suivantes :

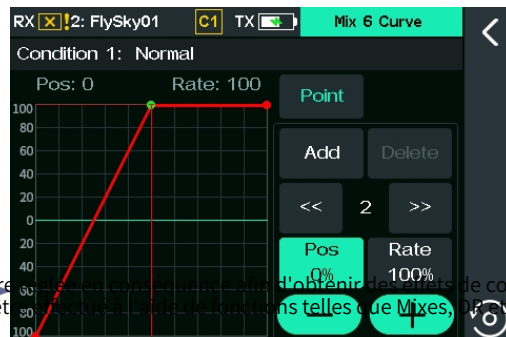
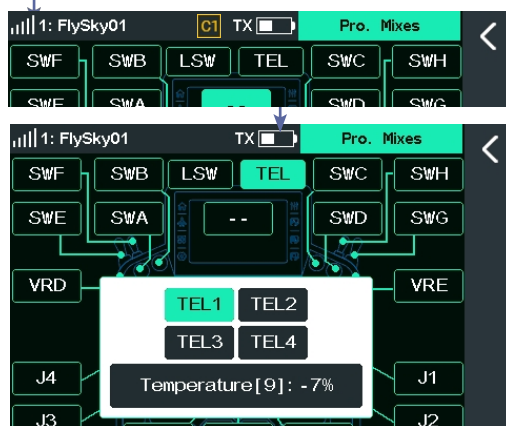
1. Accédez à l'interface **Progr6m Mixes** et effectuez les réglages suivants.
 - Sélectionnez un canal auxiliaire comme canal maître, par exemple le canal auxiliaire 18.
 - Réglez le canal servo qui contrôle le dissipateur thermique sur Esclave, par exemple le canal auxiliaire 5.
 - Cliquez sur **Mix r6te**. Sélectionnez le type de ligne, sélectionnez le point situé au milieu et réglez son taux sur la valeur appropriée, par exemple 100 %.
 - Attribuez TEL1 comme commutateur pour contrôler le mélange.
2. Accédez à l'interface **de contrôle de télémétrie**.
 - Réglez TEL1 sur le capteur de température et réglez la valeur naturelle sur 30.

Lorsque la température dépasse 30 °C, le commutateur TEL1 s'active et Mix 5 est activé. Lorsque la température est inférieure à 30 °C, le commutateur se désactive, le fonctionnement cesse et le canal arrête la sortie.

Interface de configuration du Mix



Interface de configuration du contrôle télémétrique



fonction de télémétrie de quatre canaux pour obtenir des points de contrôle spécifiques. Pour obtenir le débordage conique, il faut ét...



微信公众号



Bilibili



Website

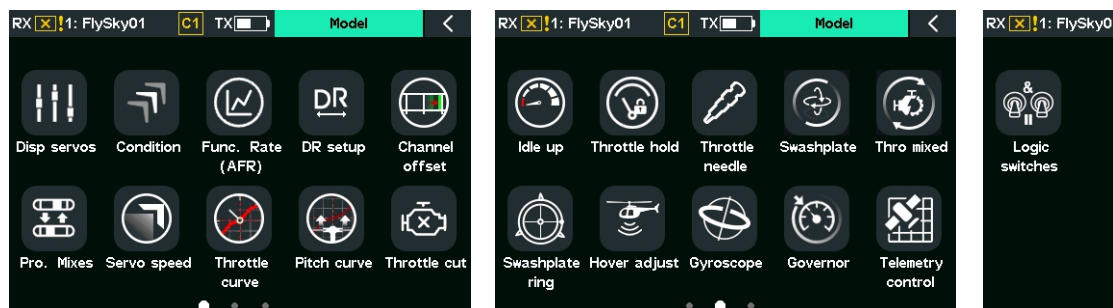


Facebook

9. Réglage des fonctions exclusives de l'hélicoptère

Ce chapitre présente les paramètres de fonctionnement de l'hélicoptère, principalement dans leur configuration par défaut. Après avoir défini les paramètres du modèle via **Basic** > **Models**, vous pouvez accéder à **Model** pour configurer les fonctions associées au modèle via **Model**.

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



9.1 Affichage des servos

Veuillez vous reporter à la section **7.1 Affichage des servos** pour cette fonction.

9.2 Condition

Veuillez vous reporter à la section **8.2 Condition** pour cette fonction.

9.3 Fonction. Taux (AFR)

Veuillez vous reporter à la section **8.3 Fonction AFR (taux de fonctionnement)** pour cette fonction.

9.4 Configuration DR

Veuillez vous reporter à la section **8.4 Configuration DR** pour cette fonction.

9.5 Décalage de canal

Veuillez vous reporter à la section **8.5 Décalage de canal** pour cette fonction.

9.6 Mélanges professionnels

Veuillez vous reporter à la section **8.6 Mélanges professionnels** pour cette fonction.

9.7 Vitesse du servo

Veuillez vous reporter à la section **8.7 Vitesse du servo** pour cette fonction.



9.8 Courbe d'accélération

Veuillez vous reporter à la section **8.8 Courbe d'accélération** pour cette fonction.

9.9 PitchCourbe

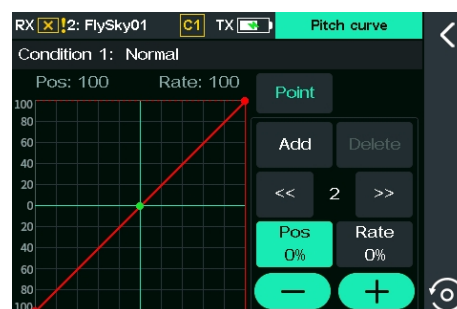
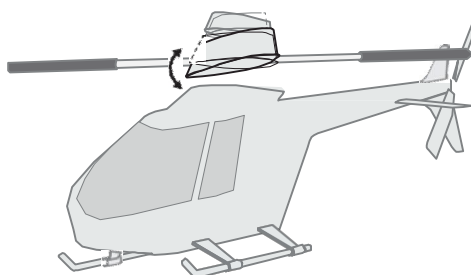
Remarque : cette fonction a été mise à jour dans la version 2.2.18.

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

Configuration :

Remarque : pour configurer les paramètres liés aux courbes de tangage, voir : «

8.6.3 Réglage du taux de mixage ».



9.10 Coupure des gaz

Veuillez vous reporter à la section **8.9 Coupure des gaz** pour cette fonction.

9.11 Accélération au ralenti

Veuillez vous reporter à la section **8.10 Augmentation du ralenti** pour cette fonction.

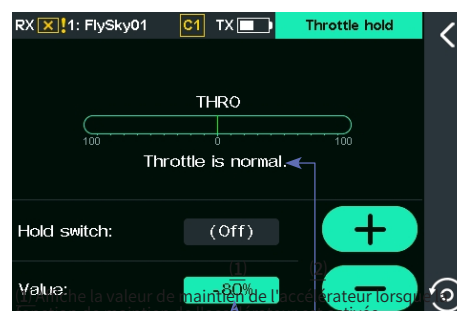
9.12 Maintien de l'accélérateur

Le verrouillage rapide de la valeur de sortie du canal des gaz à une valeur prédéfinie à l'aide d'un seul interrupteur peut faciliter les atterrissages en vrille ou servir d'interrupteur de verrouillage des gaz pour sécuriser la position des gaz dans un endroit sûr pendant la mise en service. Cette fonction n'est pas valable lorsque l'interrupteur de coupure des gaz est activé. Lorsque le verrouillage des gaz est activé, les mélanges des gaz provenant d'autres fonctions ne sont pas valides. La fonction des gaz est émise après les opérations des canaux (Fin, Plage, Normal et Inversé et retard des canaux) avec les valeurs de verrouillage définies. Les mélanges de la fonction des gaz sur d'autres fonctions sont également mis en œuvre à l'aide de la valeur de verrouillage.

Configuration :

1. Appuyez sur **Maintien de l'accélérateur** pour accéder à l'interface de configuration.
2. Cliquez sur + ou - pour définir une valeur appropriée.
3. Cliquez sur (Activer/Désactiver) pour activer/désactiver la fonction.

Remarque : pour les réglages du commutateur, reportez-vous aux descriptions du chapitre 16.



(2) « L'accélérateur est normal ! » indique que la fonction de maintien de l'accélérateur est désactivée et que l'état de l'accélérateur est normal. Si la fonction de maintien de l'accélérateur est activée, le message devient « Accélérateur maintenu » en rouge.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

9.13 Aiguille d'accélérateur

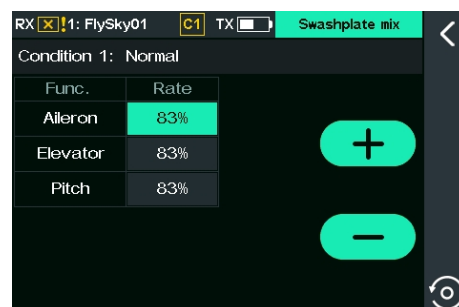
Veuillez vous reporter à la section **8.11 Aiguille des gaz** pour cette fonction.

9.14 Plateau cyclique

Dans les conditions actuelles, faites correspondre les ailerons, l'élévation et le pas de l'hélicoptère aux mixages des servos afin d'obtenir le meilleur effet de vol possible.

Configuration :

1. Appuyez sur **Swashplate** pour accéder à l'interface de configuration.
2. Appuyez sur l'élément que vous souhaitez configurer.
3. Cliquez sur **+** ou **-** pour définir la valeur appropriée. Cliquez sur «**⏮**» (Retour à l'écran précédent) pour revenir à l'interface précédente.



9.15 Thro Mixed

Dans les conditions actuelles, réglez les ailerons, l'élévation et le gouvernail de l'hélicoptère sur le taux de mélange de la manette des gaz. Cette fonction sert à coordonner les mouvements de vol de l'hélicoptère dans toutes les directions (avant, arrière, gauche et droite) afin de compenser l'effet de la manipulation du plateau cyclique sur le moteur lors de l'utilisation des ailerons, de l'élévation et du gouvernail. Le réglage par défaut de cette fonction est désactivé. Pour configurer d'autres conditions, passez d'abord à la condition souhaitée avant d'effectuer des réglages.

Configuration :

1. Appuyez sur **Thro mixed** pour accéder à l'interface de configuration.
2. Appuyez sur l'élément que vous souhaitez définir.
3. Cliquez sur **+** ou **-** pour définir la valeur appropriée. Cliquez sur «**⏮**» pour revenir à l'interface précédente.



Appuyez sur l'élément de taux de sortie pour l'accélérateur lié à l'aileron, à la gouverne de profondeur ou au gouvernail.

9.16 Anneau du plateau cyclique

Limitez l'angle de mouvement du plateau cyclique. Modifiez le pas cyclique de l'hélicoptère en ajustant la plage de déplacement des canaux d'aileron et d'élévation afin de contrôler les mouvements de l'hélicoptère dans toutes les directions (avant, arrière, gauche et droite). Si la plage de déplacement des ailerons et de l'élévation change trop et que l'angle du plateau cyclique de l'hélicoptère dépasse la limite de la structure mécanique, l'hélicoptère pourrait être gravement endommagé. Cette fonction permet donc de protéger la structure mécanique de l'hélicoptère.

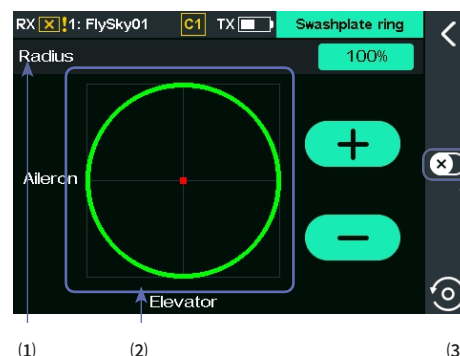
Il s'agit d'une fonction avancée liée au plateau cyclique. Si vous protégez la structure mécanique en limitant les mouvements des ailerons et de l'élévation via la plage de déplacement maximale, les mouvements du plateau cyclique seront fortement restreints. Mais cette fonction permet aux utilisateurs d'obtenir plus d'espace de manœuvre tout en garantissant les performances de la fonction.



Configuration :

1. Appuyez sur l'**anneau Swashplate** pour accéder à l'interface de configuration.
2. Cliquez sur + ou - pour définir la valeur appropriée.
3. Cliquez sur «» (Activer le plateau cyclique) pour activer la fonction. Cliquez sur «» (Activer le plateau cyclique) pour revenir à l'interface précédente.

Remarque : le cercle vert correspond à la plage maximale du plateau cyclique. La longueur de la ligne indique l'angle actuel du plateau cyclique. Lorsque l'angle du plateau cyclique dépasse le rayon, il sera limité à la valeur du rayon.



- (1) Afficher l'angle de mouvement de l'anneau du disque d'inclinaison sous forme numérique.
- (2) Afficher l'angle de mouvement de la bague du disque d'inclinaison sous forme de diagramme.
- (3) Appuyez plusieurs fois pour activer ou désactiver la fonction.

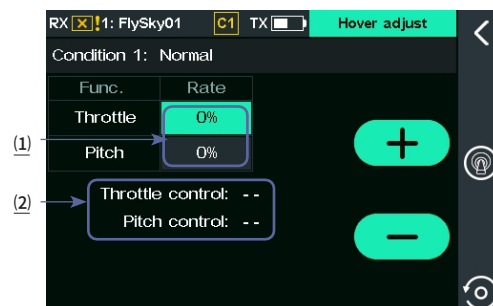
9.17 Réglage du vol stationnaire

Dans les conditions actuelles, pour permettre à l'hélicoptère de voler facilement en stationnaire, vous devez régler les taux d'**accélération** et de **tangage**. Pour configurer une autre condition, vous devez d'abord passer à cette condition.

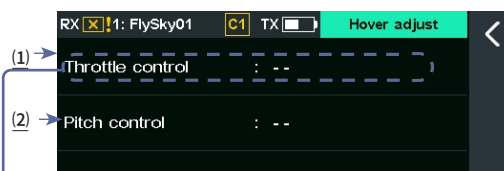
Configuration :

1. Appuyez sur **Hover 6djust** pour accéder à l'interface de réglage.
2. Appuyez sur la fonction que vous souhaitez régler.
3. Cliquez sur + ou - pour définir la valeur appropriée.
4. Cliquez sur «» (Contrôleur de vitesse) pour accéder à l'interface d'attribution des commandes. Cliquez ensuite sur «**Throttle control**» (Contrôleur de vitesse) pour accéder à l'interface d'attribution des commandes. Cliquez ensuite sur le bouton que vous souhaitez configurer pour le contrôleur de vitesse ou tournez le bouton physique sur l'émetteur. Cliquez ensuite sur «» (Retour à l'interface précédente) pour revenir à l'interface précédente.
5. Appuyez sur **Pitch control** (Contrôle du pas) pour accéder à l'interface d'affectation des commandes. Cliquez sur le bouton que vous souhaitez configurer pour le contrôle des gaz ou tournez le bouton physique sur l'émetteur.

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

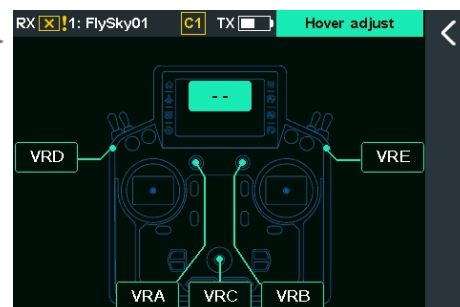


- (1) Appuyez pour sélectionner le paramètre de vitesse pour la manette des gaz ou le pas.
- (2) « -- » indique que le contrôle n'est pas attribué. Une fois le contrôle attribué, son nom s'affiche ici.



- (1) Appuyez pour accéder à l'interface permettant d'attribuer une commande à l'accélérateur.
- (2) Appuyez pour accéder à l'interface permettant d'attribuer une commande à Pitch.

Interface d'attribution des commutateurs



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

9.18 Gyroscope

Définissez la valeur de sortie du canal gyroscope.

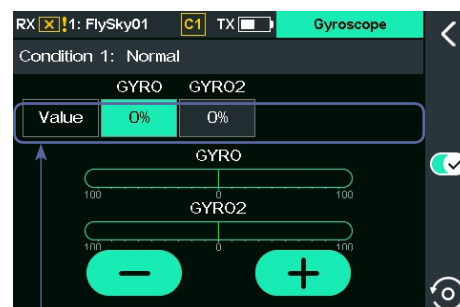
Le système dispose de deux fonctions gyroscopiques prééglées (vous pouvez définir le nombre de gyroscopes dans **88** (Basic) > Model > Optional. Dans cette interface, vous pouvez régler la sensibilité de sortie du canal gyroscopique.

Les paramètres de cette fonction sont valables pour la condition actuelle. Pour configurer les paramètres d'une autre condition, vous devez d'abord passer à cette condition.

Configuration :

1. Appuyez sur **Gyroscope** pour entrer.
2. Appuyez sur la case correspondant au GYRO, puis utilisez + ou - pour modifier la valeur de sensibilité du **gyroscope**.
3. Cliquez sur «» (Activer/Désactiver) pour activer la fonction. Cliquez sur «» (Activer/Désactiver) pour revenir à l'interface précédente.

Remarque : pour les réglages du commutateur, reportez-vous aux descriptions du chapitre 16.



La valeur de sensibilité du gyroscope s'affiche sous forme numérique.

9.19 Régulateur

Réglez la valeur de sortie du canal **Régulateur** pour ajuster le régime de l'hélice de l'hélicoptère afin de rendre le vol plus stable. Le réglage des paramètres de la fonction concerne la condition actuelle. Les réglages des paramètres de cette fonction concernent la condition actuelle. Pour configurer les réglages pour une condition différente, vous devez d'abord passer à cette condition.

Configuration :

1. Appuyez sur **Régulateur** pour accéder à l'interface de réglage.
2. Cliquez sur + ou - pour définir la valeur appropriée. Cliquez sur «» pour revenir à l'interface précédente.



9.20 Commutateurs logiques

Veuillez vous reporter à la section **8.20 Commutateurs logiques** pour cette fonction.

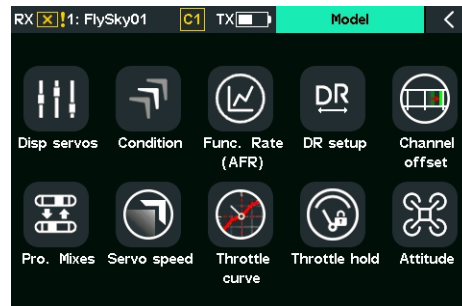
9.21 Contrôle de télémétrie

Veuillez vous reporter à la section **8.22 Contrôle de télémétrie** pour cette fonction.



10. Réglage des fonctions exclusives du multicoptère

Ce chapitre présente les paramètres de fonction du multicoptère, principalement dans leur état par défaut. Après avoir défini les paramètres du modèle via  (Basic) > Models, vous pouvez accéder à Model pour définir les fonctions associées au modèle via  (Model).



10.1 Affichage des servos

Veuillez vous reporter à la section **7.1 Servos d'affichage** pour cette fonction.

10.2 Condition

Veuillez vous reporter à la section **8.2 Condition** pour cette fonction.

10.3 Fonction. Taux (AFR)

Veuillez vous reporter à la section **8.3 Taux de fonction (AFR)** pour cette fonction.

10.4 Configuration DR

Veuillez vous reporter à la section **8.4 Configuration DR** pour cette fonction.

10.5 Décalage de canal

Veuillez vous reporter à la section **8.5 Décalage de canal** pour cette fonction.

10.6 Mélanges professionnels

Veuillez vous reporter à la section **8.6 Mélanges professionnels** pour cette fonction.

10.7 Vitesse du servo

Veuillez vous reporter à la section **8.7 Vitesse du servo** pour cette fonction.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

10.8 Courbe d'accélération

Veillez vous reporter à la section **8.8 Courbe d'accélération** pour cette fonction.

10.9 Maintien de l'accélération

Veillez vous reporter à la section **9.12 Maintien de l'accélération** pour cette fonction.

10.10 Attitude

Veillez vous reporter à la section **8.21 Attitude** pour cette fonction.

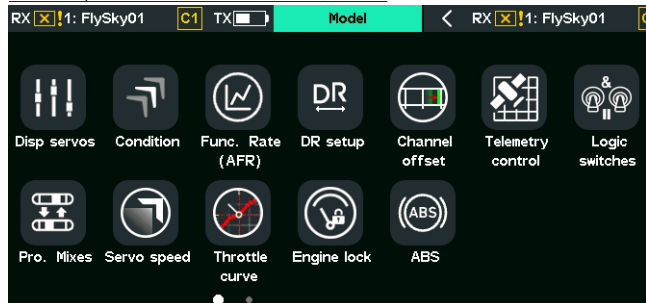


11. Réglage des fonctions exclusives de la voiture

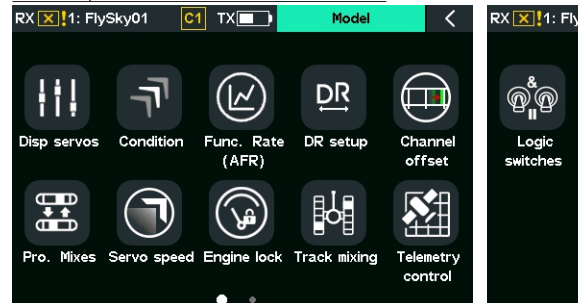
Ce chapitre présente les paramètres de fonction de C6r principalement dans leur état par défaut. Après avoir défini les paramètres du modèle concerné via  (Basic) > Models, vous pouvez accéder à Model pour définir les fonctions associées au modèle via

 (Modèle).

Interface pour modèle de voiture avec humvees



Interface pour modèle de voiture avec chenilles



11.1 Affichage des servos

Veuillez vous reporter à la section 7.1 Servos d'affichage pour cette fonction.

11.2 Condition

Veuillez vous reporter à la section 8.2 Condition pour cette fonction.

11.3 Fonction. Taux (AFR)

Veuillez vous reporter à la section 8.3 Taux de fonction (AFR) pour cette fonction.

11.4 Configuration DR

Veuillez vous reporter à la section 8.4 Configuration DR pour cette fonction.

11.5 Décalage de canal

Veuillez vous reporter à la section 8.5 Décalage de canal pour cette fonction.

11.6 Mélanges professionnels

Veuillez vous reporter à la section 8.6 Pro. Mixes pour cette fonction.

11.7 Vitesse du servo

Veuillez vous reporter à la section 8.7 Vitesse du servo pour cette fonction.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

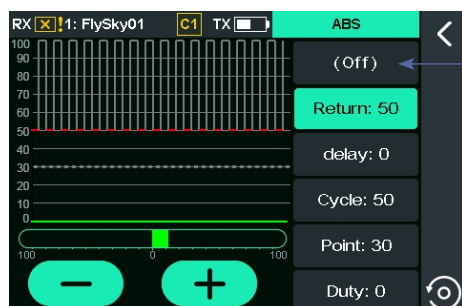
11.8 Courbe d'accélération

Veuillez vous reporter à la section **8.8 Courbe d'accélération** pour cette fonction.

11.9 ABS

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

Remarque : cette fonction est disponible pour les modèles Humvee.



Appuyez pour accéder à l'interface d'affectation des commutateurs.

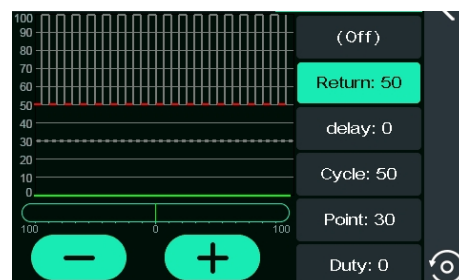
Remarque : pour les réglages du commutateur, reportez-vous aux descriptions du chapitre 16.

Retour

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

Configuration :

1. Appuyez sur **Retour** pour accéder à l'interface de configuration.
2. Cliquez sur + ou - pour régler la valeur appropriée.
Cliquez sur pour revenir à l'interface précédente.

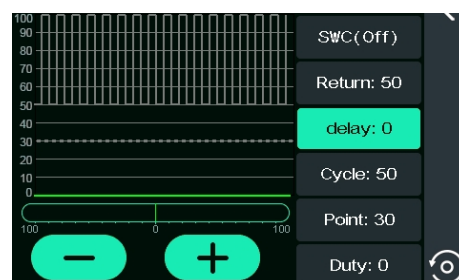


Délai

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

Configuration :

1. Appuyez sur **Delay** pour accéder à l'interface de configuration.
2. Cliquez sur + ou - pour définir la valeur appropriée.
Cliquez sur pour revenir à l'interface précédente.



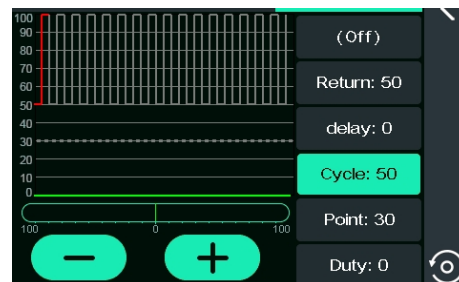
Cycle

Il sert à définir l'intervalle entre les impulsions. La plage de réglage est comprise entre 20 % et 100 %. La valeur par défaut est 50 %. Plus la valeur est élevée, plus l'intervalle entre les impulsions est long.

La valeur 100 % indique que l'intervalle est de 0,5 s.

Configuration :

1. Appuyez sur **Cycle** pour accéder à l'interface de réglage.
2. Cliquez sur + ou - pour définir la valeur appropriée.
Cliquez sur  pour revenir à l'interface précédente.

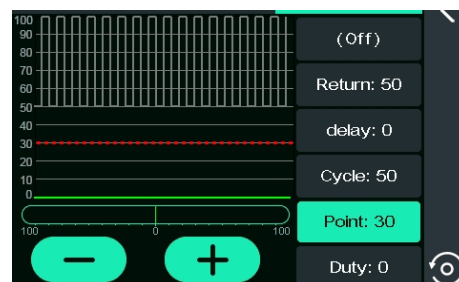


Point

Il sert à définir la position de départ de la fonction de freinage par impulsions. La plage de réglage est comprise entre 20 % et 100 %. La valeur par défaut est 30 %. Plus la valeur est élevée, plus la position du manche qui déclenche la fonction de freinage par impulsions est proche de la position de freinage maximale position de freinage. 0 %-100 % correspond à la course totale de la commande d'accélérateur jusqu'à la fin du freinage.

Configuration :

1. Appuyez sur **Cycle** pour accéder à l'interface de configuration.
2. Cliquez sur + ou - pour définir la valeur appropriée.
Cliquez sur  pour revenir à l'interface précédente.

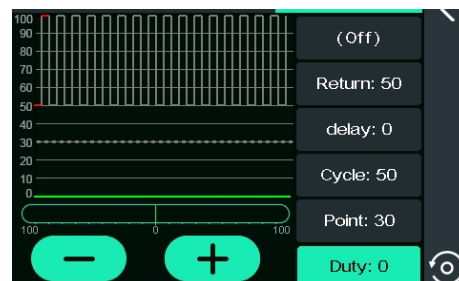


Duty

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

Configuration :

1. Appuyez sur **Cycle** pour accéder à l'interface de configuration.
2. Cliquez sur + ou - pour définir la valeur appropriée.
Cliquez sur  (Retour à l'interface précédente) pour revenir à l'interface précédente.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

11.10 Mixage des pistes

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

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

Configuration :

1. Appuyez sur **Del6y** pour accéder à l'interface de configuration.
2. Appuyez sur l'élément de fonction que vous souhaitez régler.
3. Cliquez sur + ou - pour définir une valeur appropriée.
4. Appuyez sur «» (Activer/Désactiver) pour activer la fonction, puis cliquez sur «» (Activer/Désactiver) pour revenir à l'interface précédente.



11.11 Commutateurs logiques

Veuillez vous reporter à la section **8.20 Commutateurs logiques** pour cette fonction.

11.12 Commande de télémétrie

Veuillez vous reporter à la section **8.22 Commande par télémétrie** pour cette fonction.

11.13 Verrouillage du moteur

Cette fonction permet de régler un commutateur qui, lorsqu'il est activé, verrouille rapidement la sortie du canal d'accélérateur ou des canaux de voie gauche/droite à une valeur prédéfinie.

Configuration :

1. Appuyez sur **Verrouillage moteur** pour accéder à l'interface de configuration.
2. Appuyez sur l'élément de fonction que vous souhaitez régler.
3. Cliquez sur + ou - pour définir une valeur appropriée.
4. Appuyez sur la case de fonction à côté de « Lock switch » (Verrouiller le commutateur) pour accéder à l'interface d'attribution des commutateurs, puis configurez un commutateur à activer. Cliquez ensuite sur «» (Retourner à l'interface précédente) pour revenir à l'interface précédente.



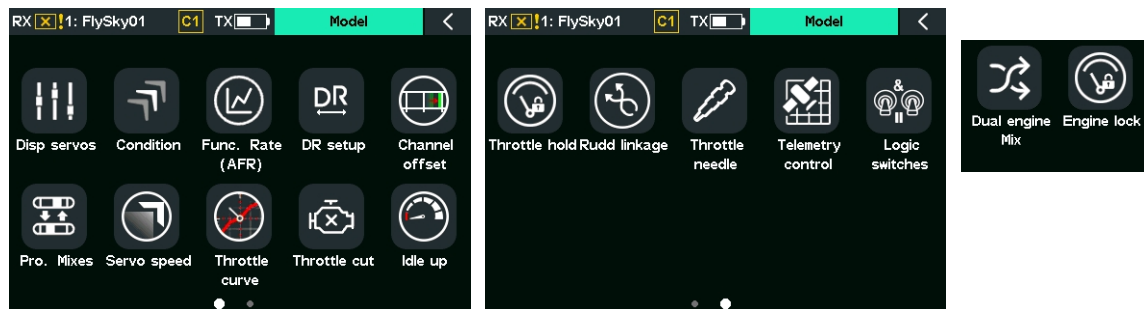
Interface avec les véhicules à chenilles



12. Réglage des fonctions exclusives du bateau

Ce chapitre présente les paramètres de fonction de **Boöt** principalement dans leur état par défaut. Après avoir défini les paramètres du modèle concerné via **Basic** > **Models**, vous pouvez accéder à **Model** pour définir les fonctions associées au modèle via

(Modèle).



12.1 Affichage des servos

Veuillez vous reporter à la section **7.1 Servos d'affichage** pour cette fonction.

12.2 Condition

Veuillez vous reporter à la section **8.2 Condition** pour cette fonction.

12.3 Fonction. Taux (AFR)

Veuillez vous reporter à la section **8.3 Taux de fonction (AFR)** pour cette fonction.

12.4 Configuration DR

Veuillez vous reporter à la section **8.4 Configuration DR** pour cette fonction.

12.5 Décalage de canal

Veuillez vous reporter à la section **8.5 Décalage de canal** pour cette fonction.

12.6 Mélanges professionnels

Veuillez vous reporter à la section **8.6 Mélanges professionnels** pour cette fonction.

12.7 Vitesse du servo

Veuillez vous reporter à la section **8.7 Vitesse du servo** pour cette fonction.

12.8 Courbe d'accélération

Veuillez vous reporter à la section **8.8 Courbe d'accélération** pour cette fonction.

12.9 Commutateurs logiques

Veuillez vous reporter à la section **8.20 Commutateurs logiques** pour cette fonction.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

12.10 Mixage double moteur

Cette fonction est activée lorsque le modèle de navire dispose de deux moteurs sans gouvernail. Elle utilise une fonction de mixage double moteur pour contrôler les mouvements du navire vers l'avant/l'arrière et vers la gauche/la droite.

Configuration :

1. Appuyez sur **Mélange double moteur**.
2. Appuyez sur l'élément de fonction que vous souhaitez régler.
3. Cliquez sur + ou - pour définir une valeur appropriée.
4. Appuyez sur «» (Activer la fonction) pour activer la fonction, puis cliquez sur «» (Retour à l'interface précédente) pour revenir à l'interface précédente.

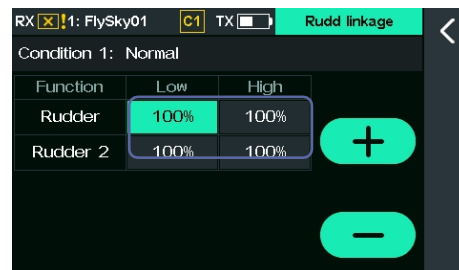


12.11 Liaison du gouvernail

Cette fonction est activée lorsque le modèle de navire dispose de deux moteurs avec deux gouvernails afin de réaliser la sortie de liaison du gouvernail. Le réglage des paramètres de la fonction concerne la condition actuelle. Les réglages des paramètres de cette fonction concernent la condition actuelle. Pour configurer les réglages pour une condition différente, vous devez d'abord passer à cette condition.

Configuration :

1. Appuyez sur **Rudd Linkage**.
2. Appuyez sur l'élément de fonction que vous souhaitez définir.
3. Cliquez sur + ou - pour définir une valeur appropriée.
4. Appuyez sur «» (Activer la fonction) pour activer la fonction, puis cliquez sur «» (Activer le contrôle) pour revenir à l'interface précédente.



12.12 Contrôle télémétrique

Veuillez vous reporter à la section **8.22 Contrôle de télémétrie** pour cette fonction.

12.13 Maintien de l'accélération

Veuillez vous reporter à la section **9.13 Maintien de l'accélération** pour cette fonction.

12.14 Aiguille d'accélérateur

Pour cette fonction, veuillez vous reporter à la section **8.11 Aiguille d'accélérateur**.

12.15 Courbe d'accélération

Veuillez vous reporter à la section **8.8 Courbe d'accélération** pour cette fonction.

12.16 Accélération au ralenti

Pour cette fonction, veuillez vous reporter à la section **8.10 Augmentation du ralenti**.



12.17 Verrouillage du moteur

Veuillez vous reporter à la section **11.13 Verrouillage du moteur** pour cette fonction.

Remarque : cette fonction n'est disponible que lorsque la structure Drive du modèle de bateau est réglée sur 2THRO.



微信公众号



Bilibili



Website

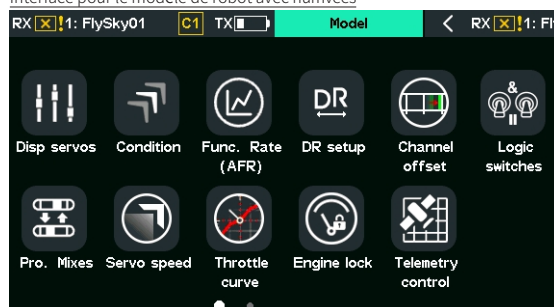


Facebook

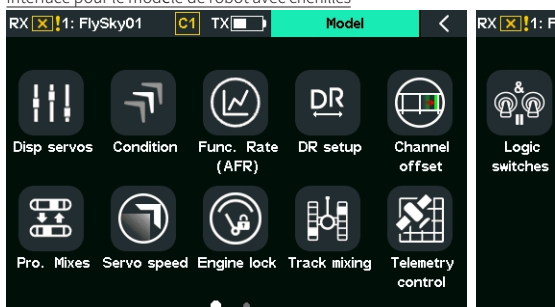
13. Paramètres exclusifs du robot

Ce chapitre présente les paramètres de fonction du robot principalement dans leur état par défaut. Après avoir défini les paramètres de modèle correspondants via  (Basic) > Models, vous pouvez accéder à Model pour définir les fonctions correspondantes du modèle via  (Model).

Interface pour le modèle de robot avec humvees



Interface pour le modèle de robot avec chenilles



13.1 Affichage des servos

Veuillez vous reporter à la section 7.1 Affichage des servos pour cette fonction.

13.2 Condition

Veuillez vous reporter à la section 8.2 Condition pour cette fonction.

13.3 Fonction. Taux (AFR)

Veuillez vous reporter à la section 8.3 Fonction AFR (taux de fonctionnement) pour cette fonction.

13.4 Configuration DR

Veuillez vous reporter à la section 8.4 Configuration DR pour cette fonction.

13.5 Décalage de canal

Veuillez vous reporter à la section 8.5 Décalage de canal pour cette fonction.

13.6 Mélanges professionnels

Veuillez vous reporter à la section 8.6 Mélanges professionnels pour cette fonction.

13.7 Vitesse du servo

Veuillez vous reporter à la section 8.7 Vitesse du servo pour cette fonction.

13.8 Contrôle télémétrique

Veuillez vous reporter à la section 8.22 Contrôle télémétrique pour cette fonction.



13.9 Mixage des pistes

Veuillez vous reporter à la section **11.10 Mixage des pistes** pour cette fonction.

13.10 Commutateurs logiques

Veuillez vous reporter à la section **8.20 Commutateurs logiques** pour cette fonction.

13.11 Courbe d'accélération

Veuillez vous reporter à la section **8.8 Courbe d'accélération** pour cette fonction.

13.12 Verrouillage du moteur

Veuillez vous reporter à la section **11.13 Verrouillage du moteur** pour cette fonction.



微信公众号



Bilibili



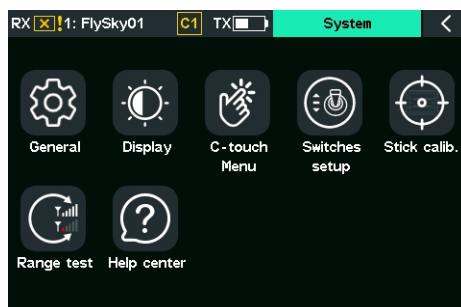
Website



Facebook

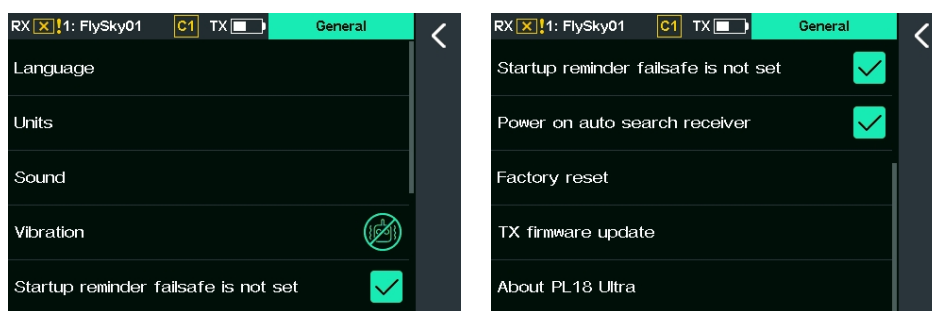
14. Réglage du système

Le menu Système sert principalement à régler diverses fonctions système de l'émetteur, telles que les paramètres d'affichage à l'écran, les paramètres audio, etc. Accédez aux fonctions système via l'icône.



14.1 Réglage des fonctions générales

Cette section décrit les paramètres de la fonction Général. Pour accéder à la fonction Général, allez dans (Système) > Général.

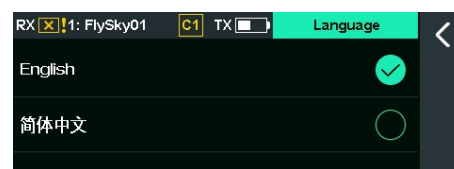


14.1.1 Paramètres linguistiques

Vous pouvez choisir entre l'anglais et le chinois.

Configuration :

1. Appuyez sur **Langue** pour entrer.
2. Appuyez sur la langue appropriée. Cliquez ensuite sur **OK** pour revenir.



14.1.2 Unités

Choisissez les unités à utiliser pour la longueur et la température. Pour la **longueur**, vous pouvez choisir entre le système métrique et le système impérial, le système **métrique** étant sélectionné par défaut. Pour la température, vous pouvez choisir entre Celsius et Fahrenheit, Celsius étant sélectionné par défaut.

Configuration :

Appuyez sur « **Units** » (**Unités**) pour entrer et cliquez sur l'élément approprié. Cliquez ensuite sur « **OK** » (Retourner à l'écran précédent) pour revenir.

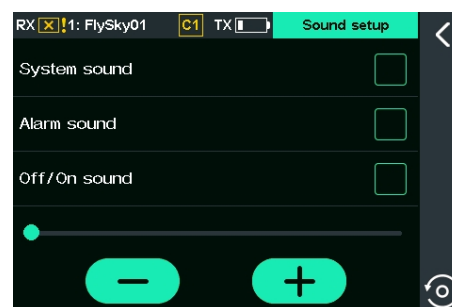


14.1.3 Son

Activez ou désactivez le son du système, le son de l'alarme ou le son ON/OFF.

Configuration :

1. Appuyez sur **Son** pour entrer.
2. Appuyez sur l'élément approprié que vous souhaitez configurer. « v » apparaît et indique que le son est activé.
3. Cliquez sur +/- pour modifier le volume du son. Cliquez ensuite sur  pour revenir.



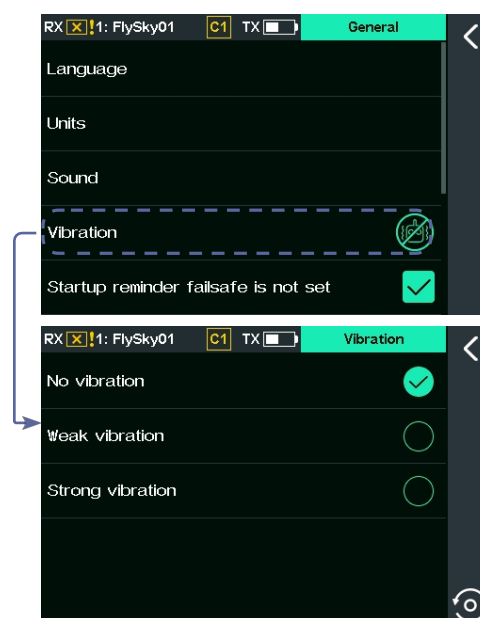
14.1.4 Vibration

Définissez si la fonction de vibration est activée et le niveau d'intensité de la vibration.

Configuration :

1. Appuyez sur **Vibration** pour entrer.
2. Appuyez sur l'élément approprié que vous souhaitez définir. Cliquez ensuite sur «  » (Définir) pour revenir en arrière.

Remarque : l'état et l'intensité de la vibration s'affichent de manière synchrone sur l'interface « General » (Général).



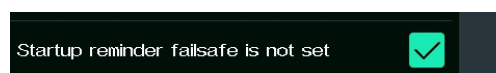
14.1.5 Le rappel de démarrage Failsafe n'est pas défini

Cochez ou décochez la case « Le rappel de démarrage n'est pas configuré ».

Configuration :

Appuyez sur la case à droite de la fonction. Si elle n'est pas cochée, cela signifie que la fonction est désactivée.

Remarque : désactivez la fonction, décochez la case « Le modèle de rappel au démarrage n'est pas défini » et assurez-vous qu'aucun canal n'est en état « Non défini » (aucune sortie), afin qu'aucune fenêtre contextuelle n'indique que le mode de sécurité intégrée n'a pas été défini lorsque l'émetteur est allumé.



微信公众号



Bilibili



Website



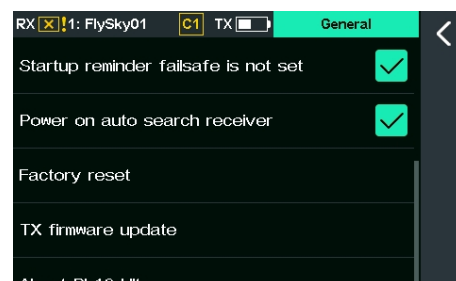
Facebook

14.1.6 Recherche automatique du récepteur

Lorsque l'option Recherche automatique du récepteur à la mise sous tension est cochée et que la RF est activée, vous pouvez définir des paramètres pour passer automatiquement au modèle correspondant au récepteur actuellement sous tension. Cela correspond à la fonction Recherche du récepteur dans Sélection du modèle.

Configuration :

Appuyez sur « Recherche automatique du récepteur à la mise sous tension » ; un « V » apparaîtra, indiquant que la fonction est activée.

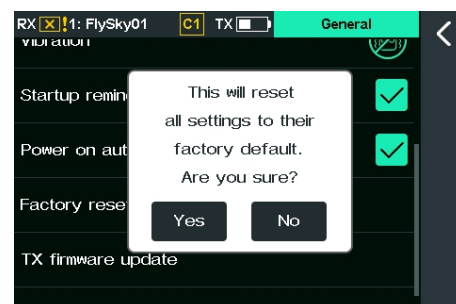


14.1.7 Réinitialisation

Réinitialisez l'émetteur à son état d'usine par défaut. Toutes les données, y compris les données du modèle et les paramètres système, seront réinitialisées.

Configuration :

1. Appuyez sur **Réinitialisation d'usine** et cliquez sur **Oui** dans la fenêtre contextuelle pour accéder à l'écran de l'assistant.
2. Suivez les instructions suivantes pour terminer le réglage de ces fonctions, puis l'émetteur sera réinitialisé à son mode d'usine par défaut.
 - Après avoir configuré les fonctions **Stick Mode**, **ST C6I** et **Upd6te RF** dans l'ordre, il vous suffit de cliquer sur **St6rt using**.



14.1.8 Mise à jour du micrologiciel de l'émetteur

Mettez à jour le micrologiciel de l'émetteur. Si vous souhaitez mettre à jour le micrologiciel de l'émetteur, utilisez cette fonction pour mettre l'émetteur en mode de mise à jour, puis mettez à jour le micrologiciel de l'émetteur.

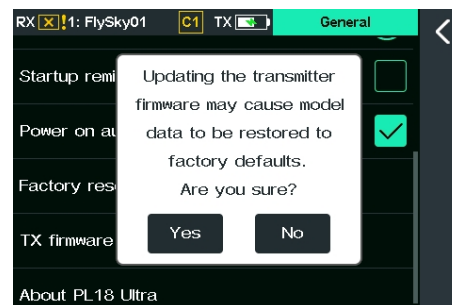
 AVERTISSEMENT	• Utilisez le câble USB Type-C fourni avec l'émetteur. • Ne débranchez pas le câble USB Type-C pendant la mise à jour du micrologiciel.
---	--

Configuration :

1. Téléchargez le dernier micrologiciel, puis ouvrez-le.
2. Connectez le PC et l'émetteur PL18 Ultra à l'aide d'un câble USB Type-C.
3. Appuyez sur « TX firmware update » (Mise à jour du micrologiciel TX) via « System » (Système) > « General » (Général), une fenêtre contextuelle apparaîtra. Ensuite, cliquez sur « Yes » (Oui) pour mettre l'émetteur en mode de mise à jour.
4. Côté PC, cliquez sur « Update » (Mettre à jour) pour démarrer.
5. L'émetteur se rallumera une fois le processus de mise à jour terminé. Retirez ensuite le câble USB et fermez le micrologiciel.

Remarques :

1. Le micrologiciel de l'émetteur peut également être mis à jour à l'aide de FlyskyAssistant. Dans ce cas, assurez-vous que l'émetteur est connecté uniquement au PC.
2. Si plusieurs micrologiciels sont ouverts en même temps, seul un micrologiciel peut être reconnu par l'émetteur.



14.1.9 À propos du PL18 Ultra

Pour afficher les informations système, notamment le modèle du produit, la version du micrologiciel, la date de publication du micrologiciel, la version du matériel, etc.

Le micrologiciel RF interne peut être mis à jour via la fonction « Mise à jour » de cette interface.

Configuration :

Appuyez sur **À propos de PL18 Ultra** pour afficher.

Si la version du micrologiciel RF ne correspond pas pour des raisons telles qu'un démontage à des fins de réparation, vous pouvez utiliser cette fonctionnalité pour la mettre à jour. Voici les étapes à suivre pour la mise à jour :

Cliquez sur « Mettre à jour » et le système affichera une fenêtre contextuelle. Cliquez ensuite sur « Oui » et l'émetteur accèdera à l'interface de mise à jour du micrologiciel du module RF. Une fois la mise à jour terminée, le système quittera automatiquement l'interface de mise à jour.



微信公众号



Bilibili



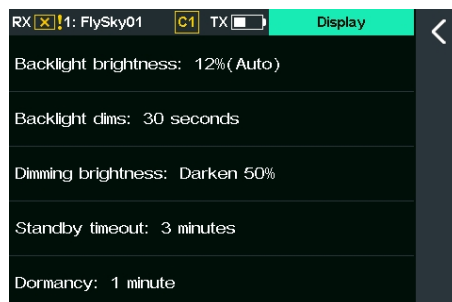
Website



Facebook

14.2 Paramètres d'affichage

Cette section décrit les paramètres de la fonction Affichage. Pour accéder à la fonction Affichage, sélectionnez **Système** (⚙) > **Affichage**.



14.2.1 Luminosité du rétroéclairage

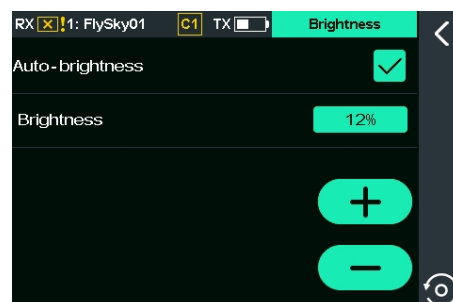
Réglez la luminosité du rétroéclairage de l'écran.

Luminosité automatique : une fois la fonction Luminosité automatique activée, la luminosité ambiante affectera la luminosité du rétroéclairage de l'écran.

Luminosité : indique le niveau de luminosité actuel de l'écran et permet de régler la luminosité.

Configuration :

1. Appuyez sur **Luminosité du rétroéclairage** pour accéder au menu.
2. Appuyez sur +/- pour définir la valeur appropriée, et appuyez longuement sur +/- pour régler rapidement la luminosité de l'écran (plage de réglage de la luminosité : 1 %-100 %).
3. Après avoir coché la case « **Auto-brightness** » (Luminosité automatique), une coche « ✓ » apparaîtra et la luminosité ambiante aura une incidence sur la luminosité de l'écran. Si cette case n'est pas cochée, la luminosité ambiante n'aura aucune incidence sur la luminosité de l'écran. Cliquez ensuite sur « ↩ » (Appliquer les modifications) pour revenir en arrière.



Remarque : la luminosité du rétroéclairage affecte l'autonomie de la batterie ; plus la luminosité est élevée, plus le temps de veille de l'émetteur est court.

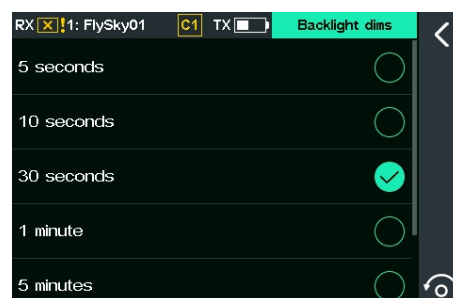
14.2.2 Atténuation du rétroéclairage

Modifiez le délai avant l'extinction de l'écran lorsqu'il n'est pas utilisé. La valeur par défaut est de 30 secondes. Si l'affichage dépasse le délai défini, le rétroéclairage passe en mode atténué. Vous pouvez définir le délai qui vous convient.

Configuration :

1. Appuyez sur « **Bacage du rétroéclairage** » pour accéder au menu.
2. Appuyez sur l'élément approprié. Cliquez ensuite sur « ↩ » (Retour) pour revenir.

Remarque : plus le rétroéclairage s'atténue longtemps, plus l'autonomie de la batterie sera longue et, par conséquent, plus le temps de veille de l'émetteur sera long.



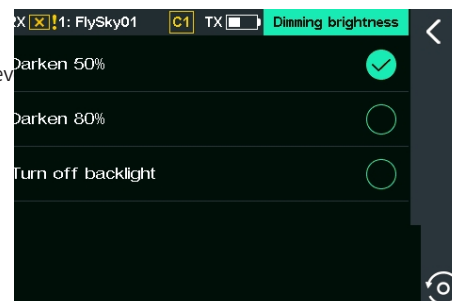
14.2.3 Réduction de la luminosité

Réglez la luminosité de l'écran pour l'assombrir en fonction du niveau de luminosité d'origine ou désactivez le rétroéclairage.

Remarque : l'état de la luminosité du rétroéclairage dépend de cette fonction.

Configuration :

1. Appuyez sur « Réglage de la luminosité » pour accéder au menu.
2. Appuyez sur l'élément approprié. Cliquez ensuite sur « ↺ » (Réinitialiser les paramètres) pour revenir à l'écran précédent.



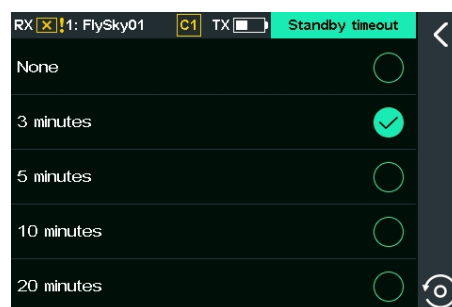
14.2.4 Délai de veille

Définissez si vous souhaitez activer la fonction d'alarme d'inactivité et réglez l'heure de l'alarme.

Configuration :

1. Appuyez sur **Délai d'attente** pour entrer.
2. Appuyez sur l'élément approprié. Si vous ne souhaitez pas régler l'heure de l'alarme, cliquez sur « None » (Aucune). Cliquez ensuite sur « ↺ » (Retourner à l'écran précédent) pour revenir à l'écran précédent.

Remarque : si l'émetteur est en mode veille, aucune alarme d'inactivité ne se déclenchera.



14.2.5 Veille

Remarque : cette fonction a été mise à jour dans la version 2.2.18.

Vous pouvez activer ou désactiver la fonction de veille, ainsi que définir la durée de la veille. L'émetteur passe automatiquement en mode veille lorsque les conditions suivantes sont remplies :

1. Le **statut de fonctionnement RF** est défini sur **RF intégré** ;
2. « Bidirectionnel » est coché dans l'interface de configuration de liaison ;
3. L'émetteur n'est pas connecté à un récepteur ;
4. Aucun clic n'est effectué sur l'écran d'affichage de l'émetteur et aucune commande n'est actionnée pendant la durée de « veille » définie.
5. L'émetteur n'est pas en état « en ligne ».



微信公众号



Bilibili



Website

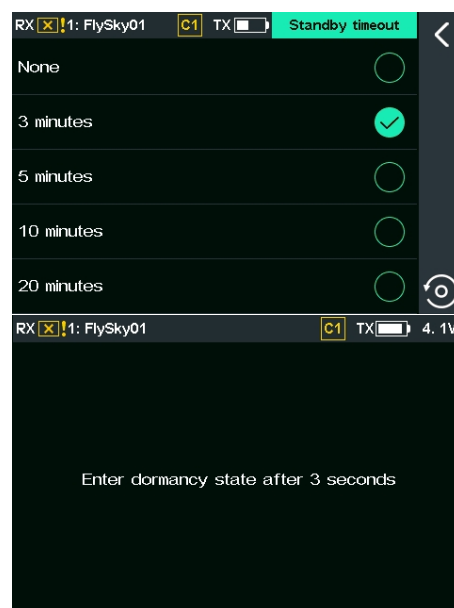


Facebook

Configuration :

1. Appuyez sur « **Dormance** » pour entrer.
2. Appuyez sur l'élément approprié. Si vous ne souhaitez pas le configurer, cliquez sur « None » (Aucun). Cliquez ensuite sur «  » (Quitter le mode veille) pour revenir.

Remarque : si l'émetteur reste inactif pendant la durée de veille définie, il affiche un message d'avertissement indiquant qu'il est sur le point de passer en mode veille. Après trois bips et un message audio indiquant « Enter dormancy » (Entrer en veille), il passe en mode veille.



14.3 Menu C-touch

Vous pouvez personnaliser les touches de raccourci tactiles. Une fois le réglage effectué, vous pouvez accéder rapidement à l'interface de la fonction en appuyant sur .

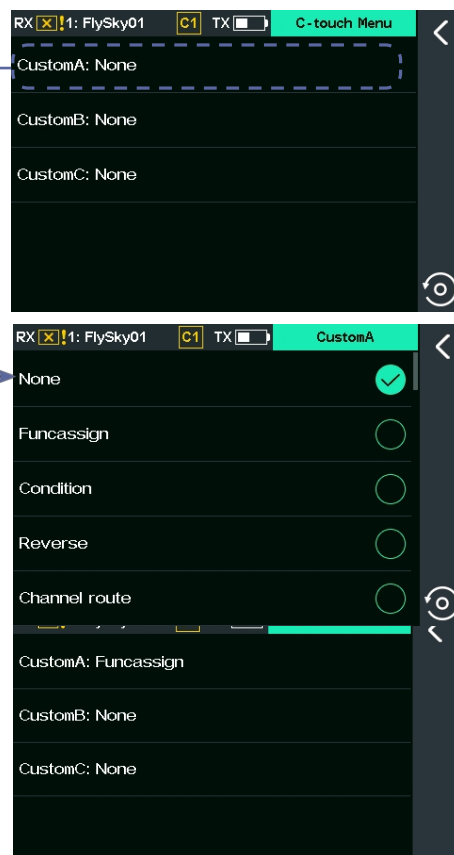
,  zones situées à gauche de l'écran.

Configuration :

1. Appuyez sur le menu **C-touch** pour accéder à l'interface du niveau suivant.
2. Appuyez sur l'élément de fonction que vous souhaitez configurer pour accéder à l'interface des fonctions personnalisées.
3. Cliquez sur la fonction personnalisée appropriée. Cliquez ensuite sur «  » (Retour) pour revenir en arrière.

Remarque : les raccourcis clavier ne fonctionnent pas dans les cas suivants :

- Si l'interface actuelle correspond à la fonction associée au raccourci clavier ;
- En mode verrouillage de l'écran, interface d'invite de connexion USB, interface de mise à jour du micrologiciel, pendant le processus de liaison et pendant le processus de configuration des convertisseurs PWM, etc.

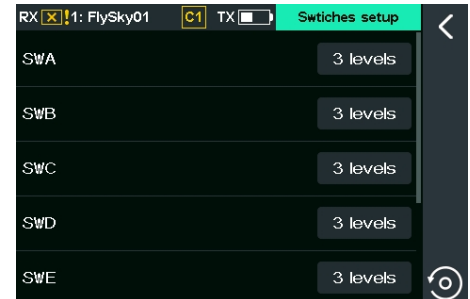


14.4 Configuration des commutateurs de position

Cette fonction permet de définir si les commutateurs SWA-SWH seront configurés comme des commutateurs à deux positions ou à trois positions. Si vous souhaitez remplacer l'un de ces huit commutateurs, vous pouvez utiliser cette fonction pour définir les positions des commutateurs après le remplacement.

Configuration :

1. Appuyez sur « Configuration des commutateurs » pour entrer.
2. Appuyez plusieurs fois sur le commutateur que vous souhaitez configurer pour basculer entre 3 niveaux ou 2 niveaux. Cliquez ensuite sur « [OK] » (Configurer les commutateurs) pour revenir.

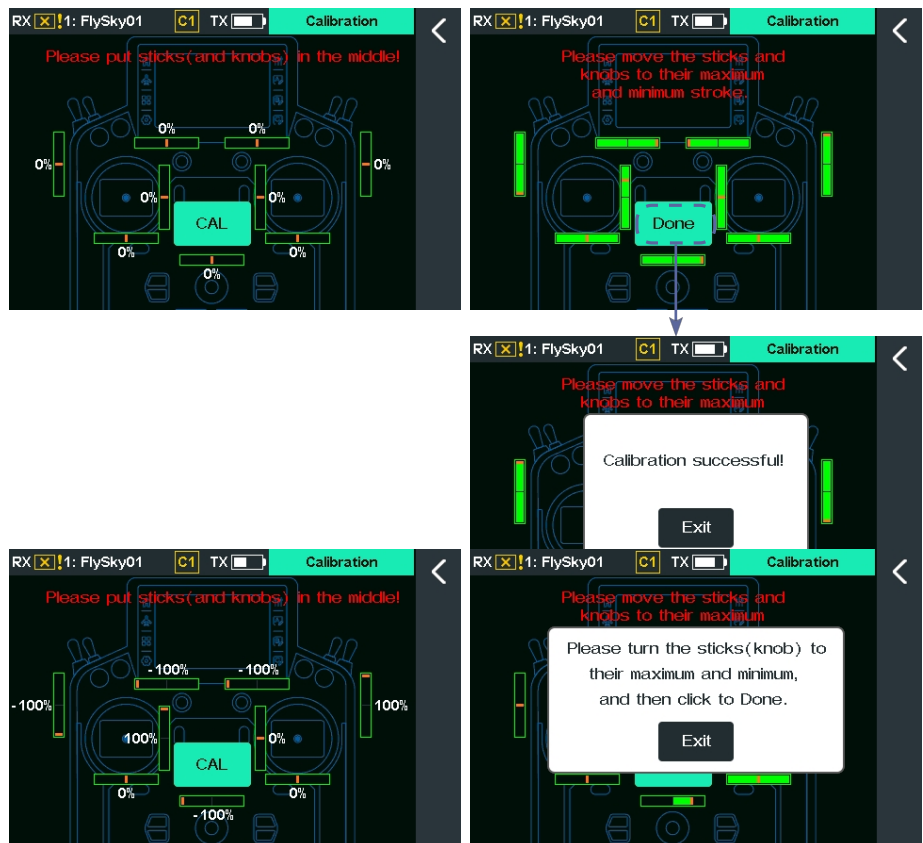


14.5 ManetteCalibrage Remarque : cette fonction a été mise à jour dans la version 2.2.18.

Lorsque les manettes (J1-J4), les boutons (VRA-VRC) et les molettes (VRD et VRE) présentent un écart mécanique, tel qu'un désalignement au niveau du centrage ou de la course maximale/minimale, utilisez cette fonction pour corriger l'écart.

Configuration :

1. Appuyez sur **Stick C6lib.** pour accéder à l'interface de calibration. Placez les manettes et les boutons affichés sur l'interface en position centrale.
2. Après avoir cliqué sur **CAL**, le système affichera le message « Veuillez déplacer les manettes et les boutons à leur course maximale et minimale ».
3. Poussez tous les sticks J1-J4 dans les directions gauche/droite/avant/arrière jusqu'à leur course maximale ou minimale.
4. Tournez tous les boutons VRA-VRC dans le sens horaire/ dans le sens inverse des aiguilles d'une montre jusqu'à leur course maximale ou minimale. Tournez les cadrans VRD et VRE vers la gauche ou vers la droite jusqu'à leur course maximale ou minimale.
5. Cliquez sur [Terminé] pour revenir.
 - Si la fenêtre contextuelle « Calibration successful » (Calibrage réussi) s'affiche, cliquez sur **Exit** (Quitter). Cliquez ensuite sur [OK] pour quitter.
 - Si l'étalonnage échoue, suivez les instructions à l'écran, et appuyez sur **Quitter**, puis répétez les étapes 3 à 5 jusqu'à ce que l'étalonnage réussisse.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

14.6 Test de portée

Permet de vérifier si la communication sans fil entre l'émetteur et le récepteur est normale et s'il y a des interférences radio ambiantes.

Comme la distance réelle de télécommande entre l'émetteur et le récepteur est importante, il est difficile d'éloigner l'émetteur et le récepteur de plusieurs centaines de mètres pour vérifier si le module RF fonctionne normalement. Grâce à cette fonction, la distance théorique de télécommande peut être réduite à 30-40 mètres. Lorsque cette fonction est activée, elle permet de tester si l'émetteur et le récepteur fonctionnent normalement à une distance rapprochée, ce qui permet de gagner du temps.

Remarque : cette fonction n'est applicable qu'au RF FRM301.

Configuration :

1. Assurez-vous que l'émetteur et le récepteur sont correctement connectés.
2. Accédez à l'interface Range Test (Test de portée) et abaissez le commutateur SWH.
3. Une personne reste en place avec le modèle à la main, tandis que l'autre tient l'émetteur et s'éloigne progressivement jusqu'à 30-40 mètres, puis se déplace dans un rayon de cette distance autour du modèle.
4. Assurez-vous que l'antenne de l'émetteur n'est pas obstruée et qu'il n'y a pas d'interférence entre l'émetteur et le récepteur dans la zone dégagée.
5. Observez la puissance du signal de l'émetteur. Si la puissance du signal est élevée et stable, cela signifie que la fréquence radio de ce système fonctionne normalement.

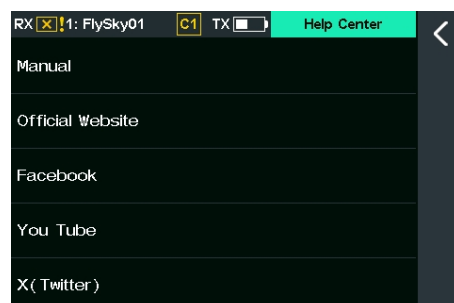


14.7 Centre d'aide

Pour obtenir le manuel d'utilisation via cette fonction. Les utilisateurs peuvent nous contacter via les comptes sociaux répertoriés sur l'interface.

Configuration :

1. Appuyez sur **Centre d'aide** pour y accéder.
2. Appuyez sur l'élément que vous souhaitez consulter, puis le code QR correspondant s'affichera.
3. Scannez le code QR pour obtenir les informations correspondantes. Cliquez ensuite sur  pour revenir à l'interface précédente.



15. Paramètres du menu personnalisé

Cette fonction vous permet de personnaliser le tri et le masquage des éléments du menu dans la zone du menu. Vous pouvez donner la priorité à certaines fonctions fréquemment utilisées par rapport à celles qui le sont rarement, et masquer certaines fonctions moins utilisées. Par défaut, toutes les fonctions sont visibles.

Configuration :

1. Appuyez sur Menu personnalisé pour accéder à l'interface du menu personnalisé.
2. Appuyez sur Modifier le menu.
3. Appuyez sur l'élément que vous souhaitez déplacer, c'est-à-dire l'élément surligné en couleur. Cliquez sur Monter ou Descendre pour modifier son ordre dans la liste.

Remarque : il y a une case de fonction à droite. Si vous cochez la case (« ✓ »), cela signifie que l'élément de fonction est affiché. Si vous ne la cochez pas, cela signifie que l'élément de fonction est masqué.

Par exemple, déplacez **Func. assign** vers la deuxième position :

1. Appuyez sur le menu Edit.
2. Cliquez sur Func. assign.
3. Cliquez une fois sur Déplacer vers le bas pour terminer.



(1) Dans la zone des éléments de fonction, si vous appuyez dessus et qu'un « ✓ » apparaît, cela signifie que la fonction est affichée. Si ce n'est pas le cas, cela signifie que la fonction est masquée.

(2) Appuyez pour déplacer l'élément sélectionné vers le haut.

(3) Appuyez pour déplacer l'élément sélectionné vers le bas.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

16. Même réglage des éléments d'opération courants

Cette section décrit les étapes de configuration de certains éléments courants dans les paramètres de fonction.

16.1 Affectation des commutateurs

Comment configurer un commutateur destiné à certaines fonctions.

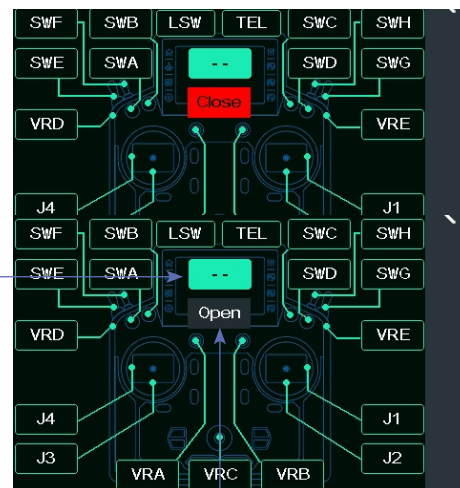
16.1.1 Commutateurs ON/OFF normaux

Si la fonction ne nécessite pas de commande par interrupteur, elle peut être réglée sur « -- » avec l'état réglé sur Ouvert ou Fermé. À ce moment-là, la fonction sera désactivée ou activée. Pendant l'exécution de la fonction d'entraînement, l'état de l'interrupteur de l'émetteur de l'élève peut être réglé à l'aide de cette fonction.

Configuration :

1. Accédez à l'interface d'attribution des commutateurs.
2. Cliquez sur **Ouvrir** pour basculer entre **Ouvrir** et **Fermer**.
3. Cliquez sur -- pour annuler le commutateur si une commande est attribuée à l'émetteur.

Remarque : le commutateur d'action ne prend pas en charge le réglage Normal ON ou Normal OFF. Sur cette interface d'affectation des commutateurs, vous pouvez appuyer sur -- pour désactiver uniquement la fonction d'affectation des commutateurs, tels que les commutateurs de remise à zéro de l'altitude dans les capteurs, les commutateurs de démarrage/arrêt de la minuterie, etc.



Appuyez dessus pour basculer entre Ouvert (Normal ON) ou Fermé (Normal OFF).

« -- » indique que la commande n'est pas attribuée.

16.1.2 Commutateurs de position

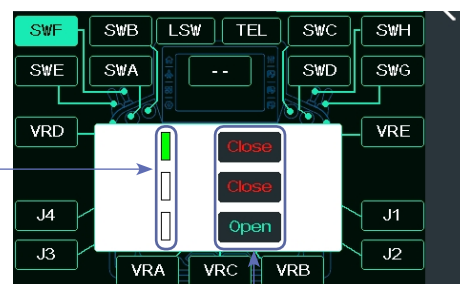
Pour les commutateurs à deux ou trois positions, vous pouvez définir n'importe quelle position sur **Ouvrit** ou **Fermit**.

Configuration :

1. Accédez à l'interface d'attribution des commutateurs.
2. Appuyez sur le nom de la commande dans l'interface pour sélectionner le commutateur, par exemple **SWD**.
3. Appuyez sur **Ouvrir** ou **Fermer** à partir de n'importe quelle position pour définir l'état activé ou désactivé approprié de cette position.

Remarques :

1. À l'exception du SWH, tous les commutateurs commençant par « SW » sont des commutateurs de position. Le SWH est un commutateur à ressort de rappel. Il est recommandé de régler les autres commutateurs de position sur ON ou OFF pour les fonctions.
2. Les opérations d'affectation des commutateurs pour la minuterie et le capteur sont les mêmes que ci-dessus. Cependant, cette fonction de commutateur est un « commutateur d'action ». Autrement dit, le passage de la position « OFF » à la position « ON » est une action valide, et cette fonction opère comme un commutateur à action unique.

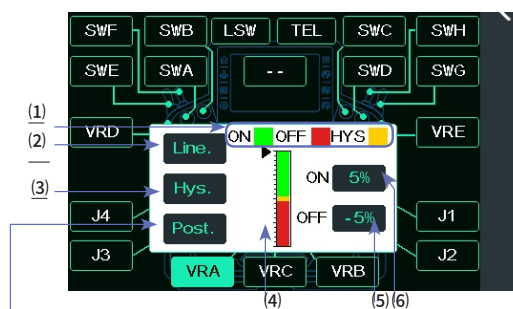


Appuyez sur Ouvrir ou Fermer pour basculer l'état du commutateur. Pour afficher la position actuelle de la commande physique.



16.1.3 Commutateurs continus

Pour les commandes continues telles que les manettes ou les boutons, les positions ON ou OFF peut être réglée de manière plus flexible selon différents types de réglage.



Appuyez pour basculer entre les directions positive (Post.) et négative (Nega.).
(Négatif).

(1) Pour afficher l'état du commutateur dans cette zone : le vert indique ON, le rouge indique OFF et le jaune indique HYS (hystérésis).

(2) Appuyez plusieurs fois pour basculer entre **Line.** (linéaire) et **Symm.** (symétrique).

(3) Appuyez plusieurs fois pour basculer entre Hys. (Hystérésis) et Box.

(4) Le triangle indique la position actuelle de la commande.

(5) Pour afficher la valeur de position OFF. Appuyez pour régler la position actuelle de la commande sur OFF.

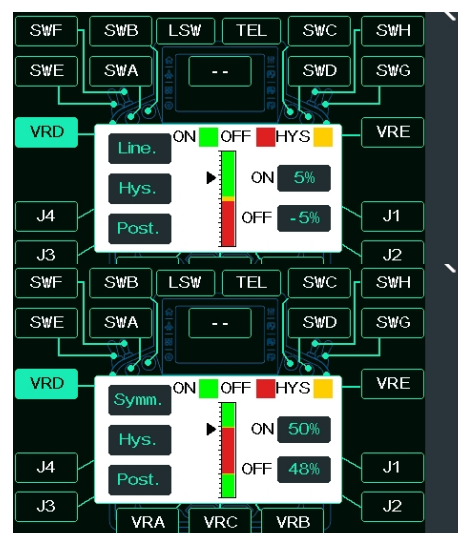
(6) Pour afficher la valeur de position ON. Appuyez pour régler la position actuelle de la commande sur ON.

Mode linéaire/symétrique

Linéaire signifie le réglage séparé des positions **ON** ou **OFF** pour toute la course de la commande. **Symétrique** signifie le réglage symétrique des positions **ON** ou **OFF** pour la partie supérieure ou inférieure, avec le point neutre comme référence. Vous pouvez basculer entre les positions **ON** et **OFF** à l'aide des **boutons Posit.** (Positif) ou **Reve.** (Inversé).

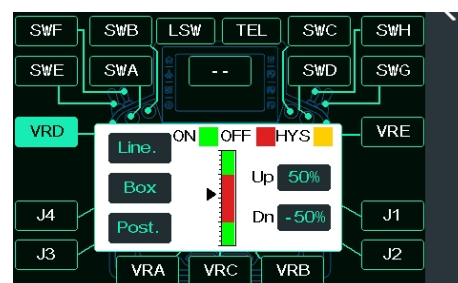
Configuration :

1. Accédez à l'interface d'attribution des commutateurs.
2. Appuyez sur le nom de la commande dans l'interface pour sélectionner le commutateur, par exemple VRD.
3. Changez le mode de type en appuyant sur **Ligne**.
4. Tournez le VRD dans une position appropriée, puis appuyez sur la case verte à droite de « ON » pour activer cette position.
5. Tournez le VRD vers une autre position appropriée, puis appuyez sur la case verte à droite de « OFF » pour régler cette position sur OFF.
6. Cliquez sur Posit. pour inverser l'état du commutateur.



Mode hystérésis/boîte

Hys. signifie le réglage de la limite pour ON ou OFF uniquement. Vous pouvez régler l'intervalle d'hystérésis jaune pour la limite. Lorsque la position de commande se trouve dans l'intervalle d'hystérésis, l'état précédent est conservé. La boîte n'a pas d'intervalle d'hystérésis. Vous pouvez définir 2 valeurs limites pour la zone marche/arrêt. Lorsque le commutateur se trouve en dehors de cette zone, son état est opposé à celui qu'il aurait s'il se trouvait à l'intérieur de cette zone. Vous pouvez basculer entre la position MARCHÉ et ARRÊT à l'aide des options « Posit. » ou « Reve. ».



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Configuration :

1. Accédez à l'interface d'attribution des commutateurs.
2. Appuyez sur le nom de la commande dans l'interface pour sélectionner le commutateur, par exemple VRD.
3. Changez le mode de type en appuyant sur « HYS. ».
4. Tournez le VRD dans une position appropriée, puis appuyez sur la case verte à droite de « ON » pour activer cette position.
5. Tournez le VRD vers une autre position appropriée, puis appuyez sur la case verte à droite de « OFF » pour régler cette position sur OFF.
6. Cliquez sur « Posit. » pour inverser l'état du commutateur.

Remarque : si le mode est réglé sur « Box », l'interface affichera « Up »/« DW ». La zone entre « Up » et « DW » est à l'état désactivé, tandis que toutes les autres zones sont à l'état activé.

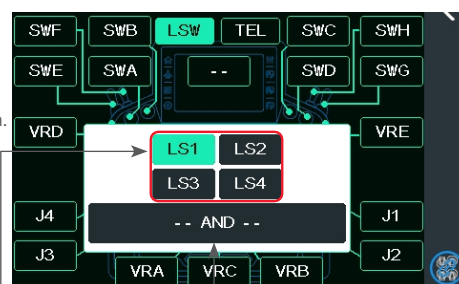
16.1.4 Commutateurs logiques

Fournit une interface permettant de sélectionner les commutateurs logiques. Les utilisateurs peuvent prévisualiser les commutateurs de composants correspondants et les relations logiques des commutateurs logiques. En cliquant sur la case de prévisualisation, ils peuvent accéder à l'interface de configuration des commutateurs logiques afin de les réinitialiser.

Configuration :

1. Accédez à l'interface d'attribution des commutateurs.
2. Cliquez sur LSW et une fenêtre contextuelle apparaîtra. Cliquez sur le commutateur logique que vous souhaitez configurer, puis appuyez sur la zone pour accéder à l'interface de configuration. Vous pouvez alors configurer un nouveau commutateur logique.

Remarque : l'activation/désactivation du commutateur logique permet d'activer ou de désactiver une fonction.



Pour afficher les commutateurs composant un LSW. Appuyez pour accéder à l'interface de configuration LSW.

Pour afficher quatre groupes de LSW. Appuyez pour le sélectionner.

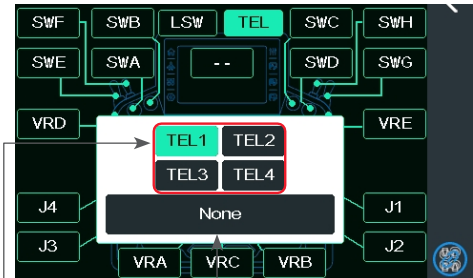


16.1.5 Commutateurs de télémétrie

Fournir une interface permettant de sélectionner les commutateurs de télémétrie, avec la possibilité de prévisualiser les valeurs de contrôle des commutateurs de télémétrie en temps réel, et l'option de cliquer sur la case de prévisualisation pour accéder à l'interface de configuration des commutateurs de télémétrie afin de réinitialiser les commutateurs de télémétrie.

Configuration :

1. Accédez à l'interface d'attribution des commutateurs.
2. Cliquez sur **TEL** et une fenêtre contextuelle apparaîtra. Cliquez sur le commutateur de télémétrie que vous souhaitez configurer, puis appuyez sur la zone pour accéder à l'interface de configuration. Vous pouvez alors configurer un nouveau commutateur de télémétrie.



Affichage en temps réel des valeurs des commutateurs de télémétrie ; entrée dans l'interface de configuration des commutateurs de télémétrie.

Pour afficher quatre groupes de TEL. Appuyez pour sélectionner le commutateur de télémétrie que vous souhaitez configurer.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

17. Comment les fonctions de sortie de l'émetteur sont traitées

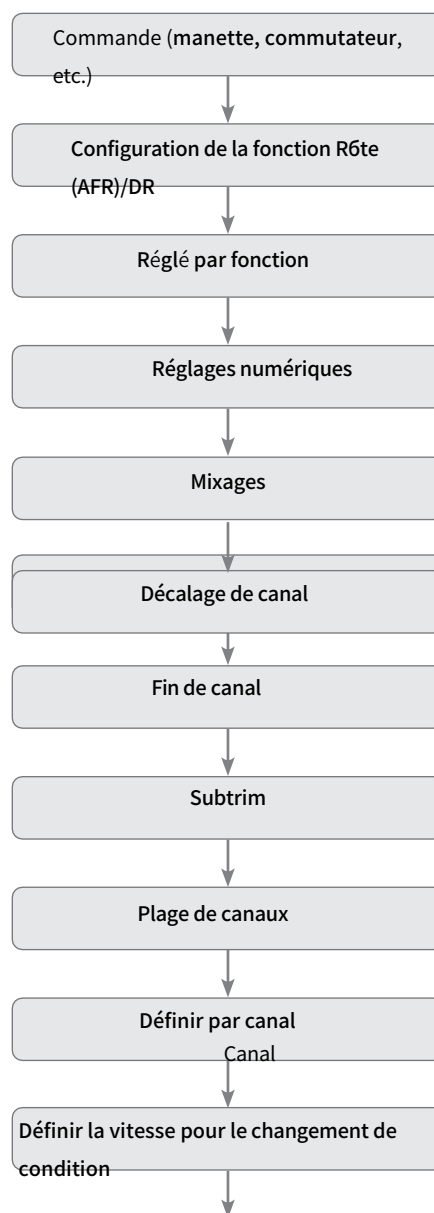
Cette section contient le contenu logique arithmétique fonctionnel du Paladin PL18 Ultra.

Cette figure montre comment le système gère la fonction de sortie de l'émetteur et comment les différents choix/réglages de configuration affectent la fonction de sortie.

Lorsque vous déplacez une commande de l'émetteur, telle qu'un manche ou un interrupteur, la valeur de sortie finale du canal sera calculée et émise dans l'ordre indiqué en fonction de la fonction de configuration : Configuration de la fonction Rate (AFR)/DR > Réglage par fonction > Trims numériques > Mixages > Décalage de canal > Inversion > Fin de canal > Subtrim > Plage de canal > Réglage par canal > Réglage de la vitesse pour le changement de condition.

Remarques :

1. Les mixages comprennent les fonctions de mixage telles que Aileron vers gouvernail et mixages de programmation. Les résultats de l'opération seront affichés via Inverser, Fin de canal, qui est superposé aux autres résultats de l'opération du canal dans le cadre de l'opération Plage de canaux, et Définir par canal et Définir la vitesse pour le fonctionnement de la fonction de changement de condition.
2. Lorsque le maître de programmation des mixages est réglé sur une fonction, l'esclave subira un retard si l'option « Définir par fonction » est activée pour cette fonction.
3. Une fois la valeur du contrôle de trim calculée par le taux de trim et le mode de trim, elle sera superposée à d'autres valeurs de ce canal, telles que le sous-trim, avant le calcul de la plage du canal.



18. Spécifications du produit

Cette section décrit les spécifications de l'émetteur Paladin PL18 Ultra.

Modèle du produit	PL18 Ultra
Récepteurs compatibles	Récepteurs avec protocole AFHDS 3, tels que FTr12B, FTr8B, Tr8B, FTr10, FTr16S, FTr4, INr6-HS et TMr pour les modèles réduits d'avions RC, FGr8B, FGr4B, FGr12B, FGr4P, FGr4S, FGr4 et GMr pour les voitures RC, FBr12 pour les bateaux RC, etc.
Nombre de canaux	18
Nombre de bandes	171
Modèles RC compatibles	Avions, planeurs, hélicoptères, multicoptères, voitures, bateaux ou robots
RF	2402,15 MHz-2479,85 MHz
Puissance maximale	< 20 dBm (e.i.r.p.) (UE)
Protocole RF	AFHDS 3
Distance	>3500 m (distance aérienne sans interférence)
Résolution	4096
Puissance d'entrée	1S (3,6 V)*8700 mAh
Prise de charge	USB Type-C/Recharge sans fil
Alarme de basse tension	Oui
Antenne	Deux antennes intégrées (antenne FPC)
Écran	Écran tactile couleur IPS avec une résolution de 320*480
Langue	Chinois ou anglais
Simulateur	Simulateur USB
Interface de données	USB Type-C, connecteur d'extension TEI, prise jack 3,5 mm DSC (PPM), emplacement pour carte SD
Température de fonctionnement	-10 °C à +60 °C
Température de charge	0~45
Plage d'humidité	20 % ~ 95
Mise à jour du micrologiciel	Prise en charge
Poids	1005 g
Couleur	Noir
Dimensions	212,5 × 86,7 × 191 mm
Certifications	SRRC, CE, FCC ID : 2A2UNPL18ULTRA



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

19. Contenu

Ce chapitre contient les informations relatives au pack. Veuillez consulter votre revendeur local pour obtenir des informations détaillées sur la configuration, car il existe différentes versions de l'émetteur.

Numéro	Nom	Quantité
1	Émetteur Paladin PL18 Ultra	1
2	Guide de démarrage rapide	1
3	Récepteur FTr8B	1
4	Câble de détection de tension FS-XC101 BVD	1
5	FS-XC201 Câble USB Type-C	1
6	Chargeur sans fil FWC03	1
7	FS-YGT01 Embout métallique	Un ensemble
8	Couvercle orange pour interrupteur à 3 positions/2 positions	4
9	Couvercle orange pour interrupteur à 3 positions/2 positions	6
10	Couvercle noir pour interrupteur à 3 positions/2 positions	4
11	Couvercle noir pour interrupteur à 3 positions/2 positions	6
12	Manchon intérieur en alliage d'aluminium noir pour le montage d'un interrupteur à 3 positions/2 positions	8
13	Manchon extérieur en caoutchouc noir pour le montage d'un interrupteur à 3 positions/2 positions	8
14	Poignée FS-HSJ01	2
15	Protecteur d'écran	1
16	Commutateur SWE à 2 positions (avec circuit imprimé)	1
17	Commutateur SWG à 2 positions (avec circuit imprimé)	1
18	Clé Allen métrique de 1,5 mm	1
19	Clé Allen métrique de 2,5 mm	1
20	Régulateur du centre de gravité	1
21	FS-BKTH-14T Ressort de cardan 1	Un ensemble
22	FS-BKTH-13T Ressort de cardan 2	Un ensemble
23	Autocollant LOGO	1



20. Certifications

20.1 DoC

Par la présente, [ShenZhen FLYSKY Technology Co., Ltd.] déclare que l'équipement radio de type [Paladin PL18 Ultra] est conforme à la directive 2014/53/UE. Le texte intégral de la déclaration de conformité UE est disponible à l'adresse Internet suivante : www.flyskytech.com/info_detail/10.html

20.2 Avertissement CE

Le CE avertit que l'installation de l'antenne utilisée dans cet émetteur doit être maintenue à distance de tout le personnel et ne doit pas être utilisée ou utilisée avec un autre émetteur. L'utilisateur final et l'installateur doivent fournir les instructions d'installation de l'antenne et les conditions de fonctionnement de l'émetteur afin de respecter les exigences en matière d'exposition aux radiofréquences.

20.3 Déclarations de conformité FCC

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

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

Remarque : cet équipement a été testé et déclaré conforme aux limites applicables aux appareils numériques de classe B, conformément à la partie 15 des règles de la FCC. Ces limites sont conçues pour fournir une protection raisonnable contre les interférences nuisibles dans une installation résidentielle. Cet équipement génère, utilise et peut émettre de l'énergie radiofréquence et, s'il n'est pas installé et utilisé conformément aux instructions, peut causer des interférences nuisibles aux communications radio.

Cependant, il n'y a aucune garantie que des interférences ne se produiront pas dans une installation particulière.

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

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



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

20.4 Élimination respectueuse de l'environnement

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

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

ATTENTION

Risque d'explosion si la batterie est remplacée par une batterie incorrecte, jetée au feu ou dans un four chaud, ou écrasée ou coupée mécaniquement, ce qui peut entraîner une explosion ; laisser une batterie dans un environnement à température extrêmement élevée peut entraîner une explosion ou une fuite de liquide ou de gaz inflammable ; une batterie soumise à une pression atmosphérique extrêmement basse peut entraîner une explosion ou une fuite de liquide ou de gaz inflammable.

ATTENTION

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

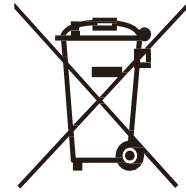
20.5 Déclaration CE SAR

Cet équipement est conforme aux limites d'exposition aux rayonnements fixées par la directive 2014/53/UE pour un environnement non contrôlé. L'utilisateur final doit suivre les instructions d'utilisation spécifiques afin de respecter les normes d'exposition aux radiofréquences.

Cet émetteur ne doit pas être installé ou utilisé conjointement avec une autre antenne ou un autre émetteur.

L'appareil portable est conçu pour répondre aux exigences en matière d'exposition aux ondes radio établies par le marché de l'Union européenne (France). Ces exigences fixent une limite SAR de 2 W/kg en moyenne sur dix grammes de tissu.

La valeur DAS maximale de 0,021 W/kg déclarée dans le cadre de cette norme lors de la certification du produit pour une utilisation lorsqu'il est correctement porté sur le corps.



20.6 Déclaration SAR de la FCC

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

L'appareil portable est conçu pour répondre aux exigences en matière d'exposition aux ondes radio établies par la Commission fédérale des communications (États-Unis). Ces exigences fixent une limite de DAS de 1,6 W/kg en moyenne sur un gramme de tissu. La valeur DAS la plus élevée rapportée dans le cadre de cette norme lors de la certification du produit pour une utilisation lorsqu'il est correctement porté sur le corps.

Pour une utilisation sur le corps, ce modèle a été testé et est conforme aux directives FCC en matière d'exposition aux radiofréquences lorsqu'il est utilisé avec un accessoire conçu pour ce produit ou avec un accessoire ne contenant pas de métal et qui maintient le combiné à une distance minimale de 25 mm du corps. La valeur DAS maximale est de 0,033 W/kg lorsque le modèle est utilisé à une distance de 25 mm de l'utilisateur.

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



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.

Date de sortie : 04/09/2025

Fabricant : ShenZhen FLYSKY Technology Co., Ltd.

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