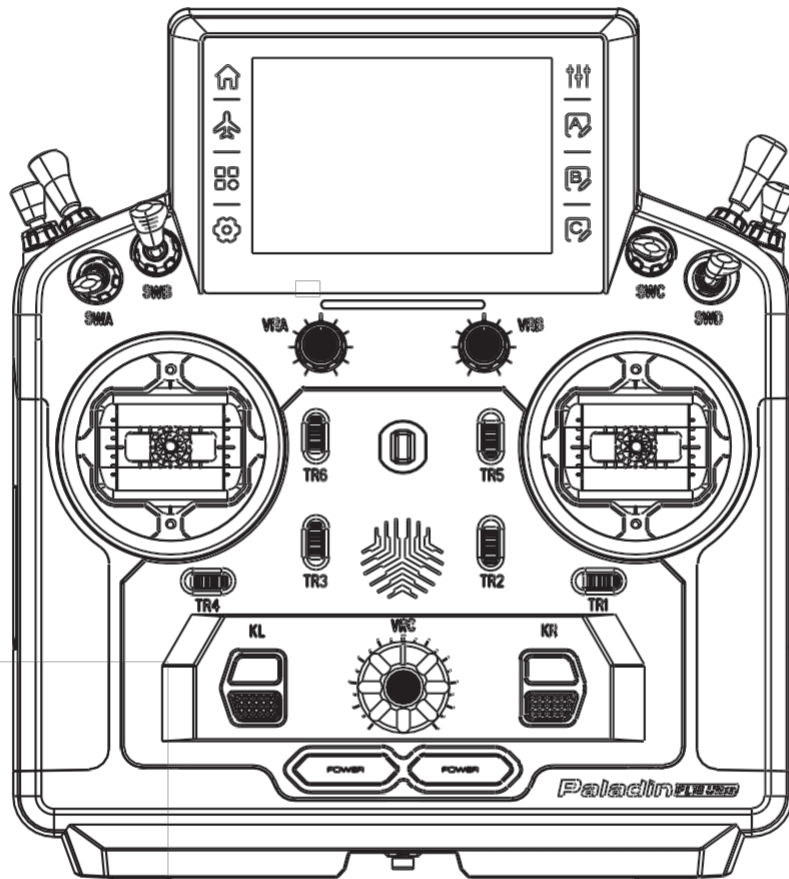


Paladin PL18 Ultra

Ben handbuch

2.4GHz
AFHDS 3



Touching Infinity
FLYSKY

Copyright ©2025 Flysky Technology Co., Ltd

Dieses Produkt ist nur für Personen ab 15 Jahren geeignet.



WARNING:



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook



Vielen Dank, dass Sie sich für unsere Produkte entschieden haben.

Lesen Sie die Bedienungsanleitung sorgfältig durch, um Ihre persönliche Sicherheit sowie die Sicherheit Ihrer Geräte zu gewährleisten.

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

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

Inhaltsverzeichnis

1. Sicherheit.....	1	7. Grundeinstellungen.....	37
1.1 Sicherheitssymbole.....	1	7.1 Servos anzeigen.....	38
1.2 Sicherheitshinweise	1	7.1.1 Servos anzeigen.....	38
2. Sicherheitshinweise zur Batterie.....	2	7.1.2 Kanaltest	38
3. Produktbeschreibung	3	7.2 Modellauswahl.....	39
3.1 Systemfunktionen	3	7.2.1 Automatische Suche nach dem Empfänger	39
3.2 Übersicht über den Sender	4	7.2.2 Kopieren eines Modells.....	40
3.2.1 Senderantenne	8	7.2.3 Erstellen eines neuen Modells	40
3.2.2 Stick/Knopf/Drehregler/Schalter/Taste.....	8	7.2.4 Auswählen eines Modells	40
3.2.3 Status-LED	8	7.2.5 Löschen eines Modells.....	41
3.2.4 Stick-Modus.....	9	7.3 Modell einrichten	41
3.2.5 Einstellung der Gimbal-Baugruppe	10	7.3.1 Für Rennen.....	44
3.2.6 Ersetzen der Gimbal-Feder.....	12	7.4 Rückwärts	44
3.2.7 Einbau der Handablage	13	7.5 Kanalroute	45
3.2.8 Installation der Halterung	14	7.6 Subtrim	46
3.2.9 Einstellung des Griffs	15	7.7 Funktionszuweisung	46
3.2.10 Netzschalter.....	16	7.7.1 Zuweisung von Funktionselementen.....	47
3.2.11 Batterieeinbau	16	7.7.2 Steuerungszuweisung.....	47
3.2.12 Installation Informationen zum Schwerpunktregler 18		7.7.3 Funktion „Trim“ zuweisen.....	50
3.2.13 Austausch des 3-Positionen-/2-Positionen-Schalters vom Typ SW		7.8 Digitales Trimmen.....	51
.....	19	7.8.1 Einstellung TR1-Trimmung.....	51
3.2.14 Lademodus.....	20	7.9 RF-Einstellung.....	52
3.3 Übersicht über den Empfänger (am Beispiel des FTr8B).....	21	7.9.1 Senden	52
3.3.1 Übersicht über den Empfänger	21	7.9.2 RF standardmäßig aktiviert	53
3.3.2 Statusanzeige.....	21	7.9.3 RF-Betriebsstatus	53
4. Einrichtung vor Inbetriebnahme	22	7.9.4 Externer RF-Typ.....	54
4.1 Einbau von Empfänger und Servo	22	7.9.5 FRM303 RF-Modul	54
5. Betriebsrichtlinien.....	23	7.9.6 PPM-Einrichtung	56
5.1 Einschalten	23	7.9.7 Integrierte HF-Leistung.....	57
5.2 Binden	24	7.9.8 Bind-Einstellung.....	57
5.3 Überprüfungen vor Inbetriebnahme	28	7.10 RX-Einstellung	58
5.4 Ausschalten.....	29	7.10.1 Bindungseinstellung.....	58
5.5 Niederspannungsalarm (Pop-up/akustisch)	29	7.10.2 Benutzerdefiniertes Port-Protokoll.....	58
5.6 Manuelles Aufrufen des Ruhemodus.....	30	7.10.3 Ausfallsicherheit	62
6. Hauptschnittstelle	31	7.10.4 PWM-Frequenz	65
6.1 Übersicht über die Hauptoberfläche	31	7.10.5 BVD-Spannungskalibrierung.....	67
6.1.1 Statusleiste (oben)	35	7.10.6 RX als PWM-Wandler konfigurieren	68
6.2 Schnittstelle	36	7.10.7 i-BUS2-Gerät.....	69
6.2.1 Funktionssymbole.....	36		

7.10.8 i-BUS-Einstellung	77	8.6 Programmmix	105
7.10.9 Einstellung der Signalstärkeausgabe	78	8.6.1 Einstellung von Master und Slave	105
7.10.10 Mittlerer Offset	79	8.6.2 Einstellung der Mischverzögerung	107
7.10.11 Empfänger-Update	79	8.6.3 Einstellung der Mischrate	107
7.10.12 Über den Empfänger	80	8.7 Servogeschwindigkeit	108
7.11 Sensoren	81	8.7.1 Servogeschwindigkeit – Einstellung über Funktion	109
7.11.1 Anzeige der Sensoren	81	8.7.2 Servogeschwindigkeit – Einstellung über Kanal	109
7.11.2 Sensor-Einrichtung berechnen	82	8.7.3 Servogeschwindigkeit – Einstellung nach Bedingung	110
7.11.3 Datenaufzeichnung	85	8.8 Drosselkurve	111
7.12 GPS	86	8.9 Drosselklappenabschaltung	111
7.13 Prompt-Höhe Cg.	86	8.10 Leerlauf hoch	111
7.14 Timer	87	8.11 Drosselklappennadel	112
7.14.1 Timer 1/2	87	8.12 Querruder	112
7.14.2 Motor-Timer	87	8.12.1 Querruder-Differential	113
7.14.3 Modell-Timer	87	8.12.2 Querruder Höhenruder	113
7.15 Kraftstoffalarm	88	8.12.3 Querruder-Wölbklappe	113
7.16 Modellalarm	89	8.12.4 Querruder-Bremsklappe	114
7.16.1 Alarmeinstellungen beim Einschalten	89	8.12.5 Querruder zu Höhenruder	114
7.16.2 Alarm bei niedriger Spannung	90	8.12.6 Querruder zu Seitenruder	114
7.16.3 Signal-Alarm bei niedrigem Wert	91	8.13 Klappen	115
7.16.4 Telemetrieverlustalarm	92	8.13.1 Klappeneinstellung	115
7.16.5 Benutzerdefinierter Alarm	93	8.13.2 Bremse zum Tragflügel	116
7.17 Trainingsmodus	95	8.13.3 Tragfläche zum Höhenruder	116
7.17.1 Schülermodus	95	8.13.4 Bremsklappe zu Höhenruder	117
7.17.2 Trainer-Modus	96	8.14 Luftbremse	117
8. Exklusive Funktion für		8.14.1 Bremsgeschwindigkeit	118
Flugzeuge/Segelflugzeuge	Einstellung	8.14.2 Bremsrate	118
8.1 Servos anzeigen	100	8.15 Spoiler	118
8.2 Zustand	100	8.16 Höhenruder	119
8.2.1 Umbenennen	100	8.16.1 Aufzugverbindung	119
8.2.2 Einstellschalter	101	8.16.2 Höhenruder	120
8.2.3 Erstellen/Kopieren einer Bedingung	101	8.16.3 Höhenruder zu Tragflächenklappe	120
8.2.4 Löschen einer Bedingung	101	8.16.4 Höhenruder zu Bremsklappe	121
8.2.5 Ändern der Reihenfolge der Bedingungen	101	8.17 Seitenruder	121
8.3 Funk. Rate (AFR)	102	8.17.1 Rudergestänge	121
8.3.1 Einstellung des Kurventyps	103	8.17.2 Ruder zu Querruder	122
8.3.2 Einstellung von Rate/EXP/Offset	103	8.17.3 Ruder zu Höhenruder	122
8.4 DR-Einrichtung	104	8.18 Butterfly	123
8.5 Kanal-Offset	104	8.19 V-Leitwerk	123

8.20 Logikschalter	124
8.21 Lage	127
8.22 Telemetriesteuerung	128

9. Exklusive Funktionseinstellung für Hubschrauber

130

9.1 Servos anzeigen	130
9.2 Zustand	130
9.3 Funktionsrate (AFR)	130
9.4 DR-Einrichtung	130
9.5 Kanal-Offset	130
9.6 Pro. Mixes	130
9.7 Servogeschwindigkeit	130
9.8 Drosselkurve	131
9.9 Pitchkurve	131
9.10 Drosselklappenabschaltung	131
9.11 Leerlauf hoch	131
9.12 Drosselklappenhaltung	131
9.13 Drosselklappennadel	132
9.14 Taumelscheibe	132
9.15 Gemischregelung	132
9.16 Taumelscheibenring	132
9.17 Schwebeflug-Einstellung	133
9.18 Gyroskop	134
9.19 Regler	134
9.20 Logikschalter	134
9.21 Telemetriesteuerung	134

10. Exklusive Funktionseinstellung für Multikopter

.....	135
10.1 Servos anzeigen	135
10.2 Zustand	135
10.3 Funktionsrate (AFR)	135
10.4 DR-Einrichtung	135
10.5 Kanal-Offset	135
10.6 Pro. Mixes	135
10.7 Servogeschwindigkeit	135
10.8 Drosselkurve	136
10.9 Drosselklappenhaltung	136
10.10 Fluglage	136

11. Exklusive Funktionseinstellung für das Fahrzeug

.....	137
11.1 Anzeige Servos	137

11.2 Zustand	137
11.3 Funktionsrate (AFR)	137
11.4 DR-Einrichtung	137
11.5 Kanal-Offset	137
11.6 Pro. Mixes	137
11.7 Servogeschwindigkeit	137
11.8 Drosselkurve	138
11.9 ABS	138
11.10 Spurverstellung	140
11.11 Logikschalter	140
11.12 Telemetriesteuerung	140
11.13 Motorsperre	140

12. Exklusive Funktionseinstellung für Boote

12.1 Servos anzeigen	141
12.2 Zustand	141
12.3 Funktionsrate (AFR)	141
12.4 DR-Einrichtung	141
12.5 Kanal-Offset	141
12.6 Pro. Mixes	141
12.7 Servogeschwindigkeit	141
12.8 Drosselkurve	141
12.9 Logikschalter	141
12.10 Dual-Motor-Mix	142
12.11 Rudd-Kupplung	142
12.12 Telemetriesteuerung	142
12.13 Drosselklappenhaltung	142
12.14 Drosselklappennadel	142
12.15 Drosselklappenkurve	142
12.16 Leerlaufaufdrehung	142
12.17 Motorsperre	143

13. Exklusive Funktionseinstellung für Roboter

13.1 Servos anzeigen	144
13.2 Zustand	144
13.3 Funktionsrate (AFR)	144
13.4 DR-Einrichtung	144
13.5 Kanalversatz	144
13.6 Pro. Mixes	144
13.7 Servogeschwindigkeit	144
13.8 Telemetrie-Steuerung	144

13.9 Spur-Mischung	145
13.10 Logikschalter	145
13.11 Drosselkurve	145
13.12 Motorsperre	145
14. Systemeinstellung	146
14.1 Allgemeine Funktionseinstellungen	146
14.1.1 Spracheinstellungen	146
14.1.2 Einheiten	146
14.1.3 Ton	147
14.1.4 Vibration	147
14.1.5 Start-Erinnerung Ausfallsicherung ist nicht eingestellt	147
14.1.6 Automatische Suche nach Empfänger	148
14.1.7 Werkseinstellungen zurücksetzen	148
14.1.8 Firmware-Update für Sender	149
14.1.9 Über PL18 Ultra	149
14.2 Display-Einstellung	150
14.2.1 Helligkeit der Hintergrundbeleuchtung	150
14.2.2 Hintergrundbeleuchtung dimmen	150
14.2.3 Dimmbare Helligkeit	151
14.2.4 Standby-Zeitlimit	151
14.2.5 Ruhezustand	151
14.3 C-Touch-Menü	152
14.4 Einrichtung des Positionsschalters	153
14.5 Stick-Kalibrierung	153
14.6 Reichweitentest	154
14.7 Hilfezentrum	154
15. Benutzerdefinierte Menüeinstellungen	155
16. Einstellung für gleiche allgemeine Bedienelemente	156
16.1 Schalterzuweisung	156
16.1.1 Normale EIN/AUS-Schalter	156
16.1.2 Positionsschalter	156
16.1.3 Dauerschalter	157
16.1.4 Logikschalter	158
16.1.5 Telemetrieschalter	159
17. Wie die Funktionen des Senderausgangs verarbeitet werden	160
18. Produktspezifikationen	161
19. Lieferumfang	162

20. Zertifizierungen	163
20.1 DoC	163
20.2 CE-Warnung	163
20.3 FCC-Konformitätserklärungen	163
20.4 Umweltfreundliche Entsorgung	164
20.5 CE-SAR-Erklärung	164
20.6 FCC-SAR-Erklärung	165

1. Sicherheit

1.1 Sicherheitssymbole

Beachten Sie die folgenden Symbole und ihre Bedeutungen. Die Nichtbeachtung dieser Richtlinien kann zu Schäden an Geräten oder Verletzungen führen.

 WARNUNG	• Die Nichtbeachtung dieser Anweisungen kann zu leichten Verletzungen führen.
 VORSICHT	• Die Nichtbeachtung dieser Anweisungen kann zu schweren Verletzungen führen.
 GEFAHR	• Die Nichtbeachtung dieser Anweisungen kann zu schweren Verletzungen oder zum Tod führen.

1.2 Sicherheitshinweise



Verboten



Obligatorisch

- **Fliegen Sie nicht bei Nacht oder bei schlechtem Wetter wie Regen oder Gewitter. Dies kann zu unvorhersehbaren Flugbewegungen führen. Betrieb oder Kontrollverlust.**
- **Verwenden Sie das Produkt nicht bei eingeschränkter Sicht.**
- **Verwenden Sie das Produkt nicht an regnerischen oder verschneiten Tagen. Sollte Feuchtigkeit (Wasser oder Schnee) in einen Teil des Systems eindringen, kann es zu Fehlfunktionen und Kontrollverlust kommen.**
- **Störungen können zu einem Kontrollverlust führen. Um Ihre Sicherheit und die Sicherheit anderer zu gewährleisten, betreiben Sie das Produkt nicht an folgenden Orten:**
 - In der Nähe von Orten, an denen andere Funksteuerungsaktivitäten stattfinden können.
 - In der Nähe von Hochspannungsleitungen oder Kommunikationsantennen.
 - In der Nähe von Wasser mit Passagierschiffen in der Nähe.
 - In der Nähe von Hochspannungsleitungen oder Kommunikations-/Rundfunkantennen.
- **Verwenden Sie dieses Produkt nicht, wenn Sie müde oder unwohl sind oder wenn Sie Substanzen einnehmen, die Ihre Fähigkeit zur sicheren Verwendung des Produkts beeinträchtigen könnten.**
- **Das 2,4-GHz-Frequenzband erfordert jederzeit eine Sichtverbindung zwischen Sender und Empfänger. Vermeiden Sie große Hindernisse, die das Signal blockieren oder stören könnten.**
- **Um eine gute Signalqualität zu gewährleisten, halten Sie die Antenne des Senders während des Gebrauchs nicht fest.**
- **Teile des Modells, wie Motoren oder ESCs, können nach dem Gebrauch noch eine Zeit lang heiß bleiben und schwere Verbrennungen verursachen.**
- **Die unsachgemäße Verwendung dieses Produkts kann zu schweren Verletzungen oder zum Tod des Benutzers und anderer Personen führen. Um Ihre eigene Sicherheit und die Sicherheit anderer zu gewährleisten, lesen und befolgen Sie die Anweisungen in der Bedienungsanleitung.**
- **Um Schäden am Modell zu vermeiden, stellen Sie sicher, dass das Produkt und das Modell vor dem Gebrauch korrekt installiert sind.**
- **Schalten Sie immer zuerst den Empfänger und dann den Sender aus. Das Ausschalten des Empfängers vor dem Sender kann zu einem Kontrollverlust führen.**
- **Vergewissern Sie sich vor der Verwendung, dass sich alle Servos und Motoren in die richtige Richtung bewegen.**
- **Achten Sie darauf, innerhalb der Reichweite zu bleiben, um einen Kontrollverlust zu vermeiden.**



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

2. Sicherheitshinweise zum Akku

Gefahr

 Der Akku dieses Produkts ist wiederaufladbar und nicht herausnehmbar. Entfernen Sie den Akku nicht aus dem Produkt.

 Setzen Sie den Akku keinen Flüssigkeiten aus.

■ Verwenden Sie keine feuchte Batterie. Halten Sie Ihre Hände während des Gebrauchs trocken und lassen Sie Batterien nicht in Bereichen mit hoher Luftfeuchtigkeit liegen.

 Loten, reparieren, modifizieren oder zerlegen Sie die Batterie nicht.

 Laden Sie die Batterie nicht in direktem Sonnenlicht, in einem heißen Auto oder in der Nähe von heißen Gegenständen wie Herden usw.

 Verwenden Sie den Akku nicht in der Nähe von brennbaren Flüssigkeiten oder Gasen.

WARNUNG

 Berühren Sie das Ladegerät oder den Akku während des Ladevorgangs nicht.

■ Dies kann zu Verbrennungen führen.

 Halten Sie den Akku von Wärmequellen fern, wenn er ausläuft oder seltsame Gerüche verursacht.

■ Kann Feuer fangen oder explodieren.

 Lagern Sie die Batterie nicht in staubigen oder feuchten Umgebungen.

■ Entfernen Sie Staub vom Stromanschluss, bevor Sie ihn einstecken.

 Laden Sie keine Akkus, die Anzeichen von Beschädigung, Alterung, Auslaufen oder Kontakt mit Flüssigkeiten aufweisen.

 Berühren Sie nicht die positiven und negativen Pole der Batterie miteinander.

 Werfen Sie die Batterie nicht ins Feuer.

 Laden Sie die Batterie nicht ohne Belüftung.

 Laden Sie die Batterie des Senders vor dem Gebrauch auf.

■ Wenn während des Fluges nicht genügend Strom zur Verfügung steht, kann dies zu einem Flugzeugabsturz führen.

 Werfen Sie den Akku nicht und setzen Sie ihn keinen Stößen aus.

■ Dies kann zu einem Brand oder einer Explosion führen.

 Kleben Sie vor dem Recycling etwas Klebeband auf die Pole des Akkus.

■ Wenn der Kurzschluss zu Feuer, Hitze, Bruch usw. führt.

 Laden Sie den Akku nicht, wenn er extremer Hitze oder Kälte ausgesetzt ist.

■ Dies kann zu einer Verringerung der Akkuleistung führen. Um eine maximale Leistung zu gewährleisten, laden Sie den Akku immer innerhalb des Temperaturbereichs von 10 °C bis 30 °C auf.



3. Produktbeschreibung

Der PL18 Ultra-Sender ist ein komfortabler und ergonomischer Luftsender. Er verfügt über das 2,4-GHz-AFHDS-3-Protokoll (Automatic Frequency Hopping Digital System der dritten Generation) und bietet 18-Kanal-Kommunikation. Dieser Sender ist mit dem RM303-HF-Modul kompatibel, um verschiedene Kommunikationsprotokolle zu unterstützen, und kann bis zu 50 Modellkonfigurationen speichern. Er verfügt über eine Vielzahl integrierter Menüs zur Einstellung des Modelltyps, die eine flexible Anpassung an verschiedene RC-Modelle wie Flugzeuge, Segelflugzeuge, Hubschrauber, Multikopter, Autos, Boote und Roboter ermöglichen.

3.1 Systemmerkmale

AFHDS 3 (automatisches Frequenzsprung-Digitalsystem der dritten Generation) ist ein neu entwickeltes digitales Funksystem mit unabhängigen geistigen Eigentumsrechten von FLYSKY. Es ist kompatibel mit einseitiger und zweiseitiger Echtzeit-Datenpaketübertragung und transparenter Datenstromübertragung. Mit anderen Worten: Dieses System vereint die Vorteile der Funksysteme AFHDS 2A und WS2A. Es ist mit einem brandneuen 2,4-GHz-Chip ausgestattet, bietet eine stabile und zuverlässige Verbindung, eine gute Echtzeitleistung und unterstützt verschiedene Konfigurationen. Damit erhalten Sie die optimale Konfiguration für die Leistung in verschiedenen Anwendungsszenarien.

Kompatibel mit unidirektionaler/bidirektionaler Echtzeit-Datenübertragung	Das System unterstützt Einweg- und Zweiwegverbindungen. Wenn der Sender im Einwegübertragungsmodus arbeitet, kann der Empfänger Daten vom Sender empfangen. Wenn der Sender im Zweiwegübertragungsmodus arbeitet, kann der Empfänger Daten vom Sender empfangen und der Sender kann auch Daten vom Empfänger sowie die Informationen aus den Temperatur- und Geschwindigkeitssensormodulen empfangen.
Transparente Datenübertragung	Das unabhängige Modul für die transparente Datenübertragung ist in das HF-System integriert und ermöglicht die Datenübertragung über einen Sender sowie die transparente Übertragung. Es kann für die Datenübertragung der Flugsteuerung verwendet werden.
Intelligente HF-Konfiguration	Zum Einstellen der Parameter, die die RF-Übertragungsreichweite, Geschwindigkeit und Störungsunterdrückung beeinflussen, wie z. B. Anzahl der Kanäle, Auflösung, Bandbreite und Empfängerempfindlichkeit. Das System kann entsprechend den unterschiedlichen Anwendungsanforderungen eingestellt werden, um die optimale Leistung zu erzielen.
Mehrkanal-Frequenzsprungverfahren	Die Bandbreite dieses Systems reicht von 2,402 GHz bis 2,480 GHz. Durch die Einstellung intelligenter HF-Konfigurationen entsprechend Ihren Anforderungen können Sie Störungen durch andere Sender mit derselben Frequenz vermeiden oder reduzieren, indem Sie unterschiedliche Konfigurationen, unterschiedliche Einschaltzeiten des Senders, verschiedene Muster für die Sprungfrequenz und verschiedene Frequenzpunkte verwenden.
Einzigartiges ID-Erkennungssystem	Jeder Sender und Empfänger hat seine eigene eindeutige ID. Sobald Sender und Empfänger miteinander verbunden sind, speichern sie die ID des jeweils anderen und verbinden sich nur miteinander. Wenn das System in Betrieb ist und die IDs übereinstimmen, wird die Verbindung hergestellt, andernfalls besteht keine Verbindung zwischen Sender und Empfänger. Diese eindeutige ID-Erkennungssystem widersteht Störungen, wodurch das System stabiler und zuverlässiger wird.
Geringer Stromverbrauch	Es besteht aus hochempfindlichen Komponenten mit geringem Stromverbrauch. Es arbeitet mit Intervall-Datenübertragung, um die Übertragungseffizienz effektiv zu verbessern und die Betriebszeit der Batterie deutlich zu verlängern, während es nur ein Zehntel der Energie eines Standard-FM-Systems verbraucht.



微信公众号



Bilibili



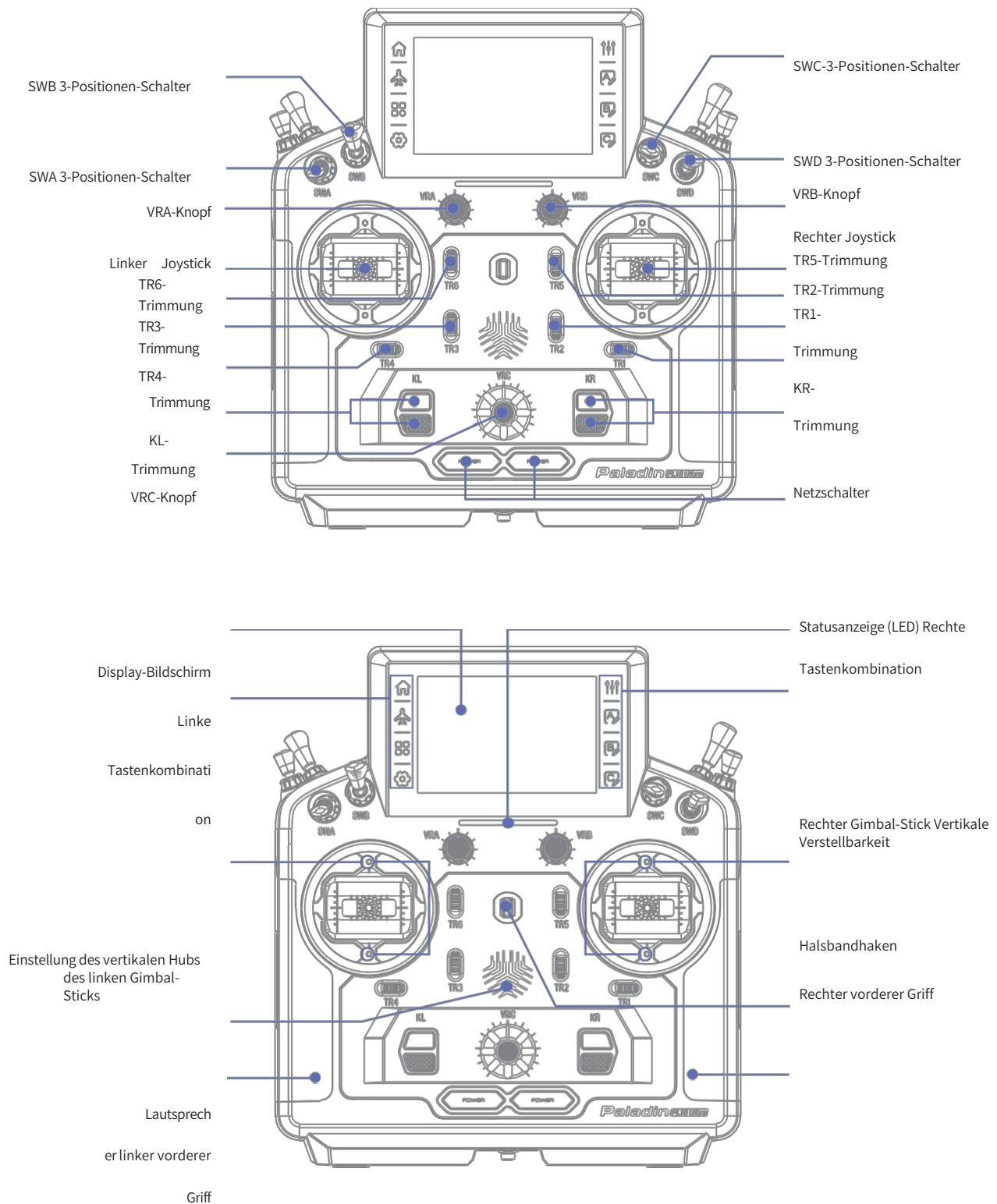
Website



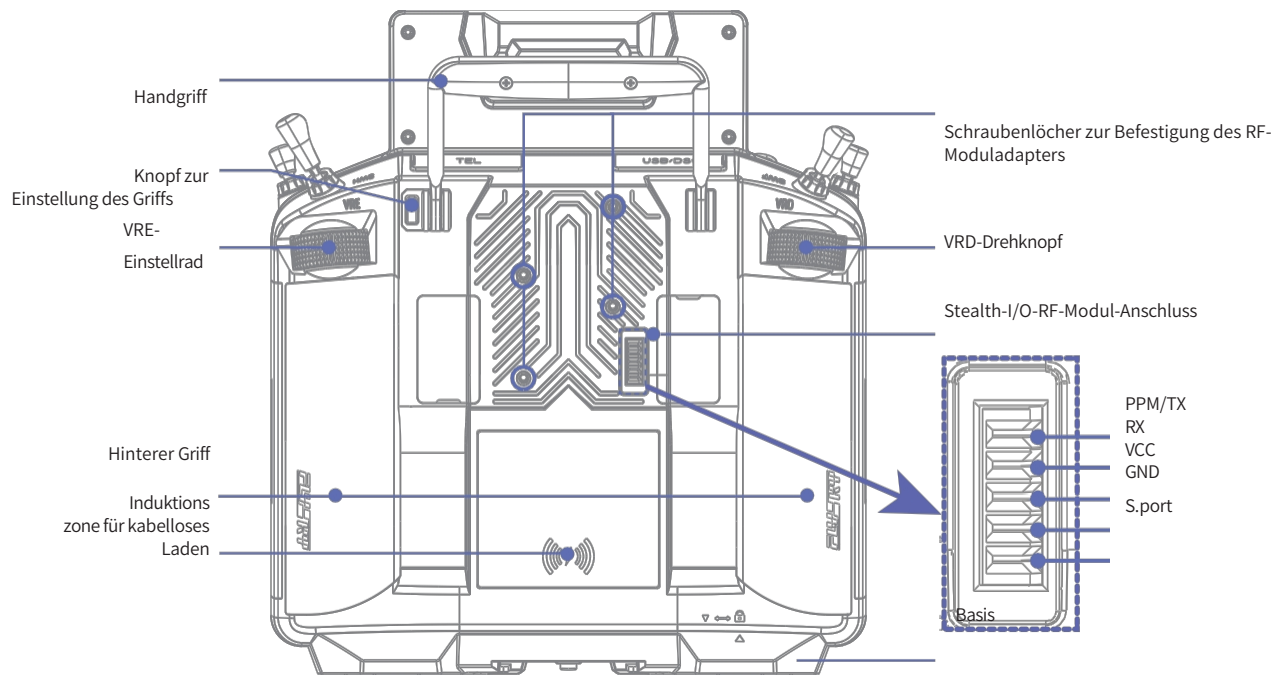
Facebook

3.2 Übersicht über den Sender

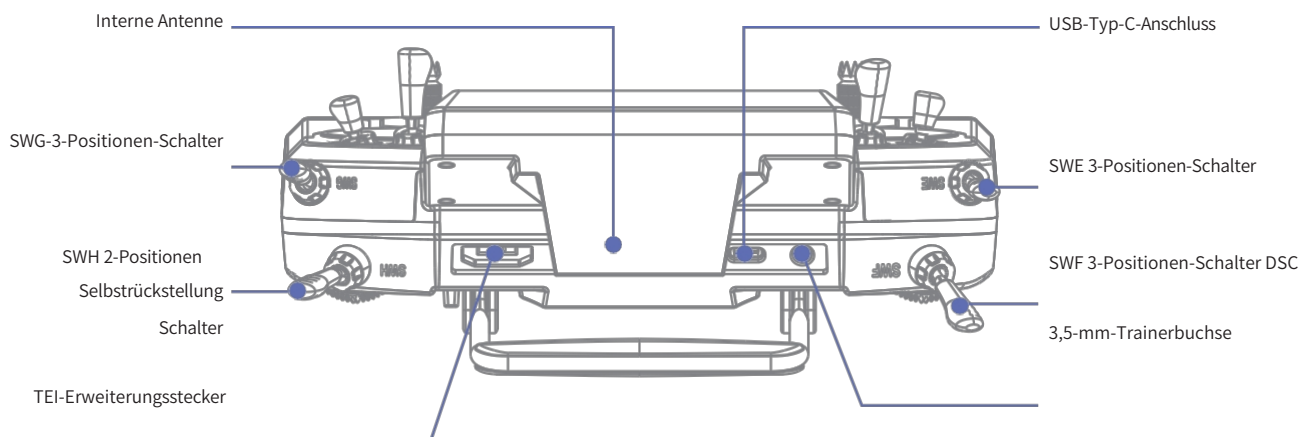
Vorderansicht



Rückansicht



Draufsicht



微信公众号



Bilibili

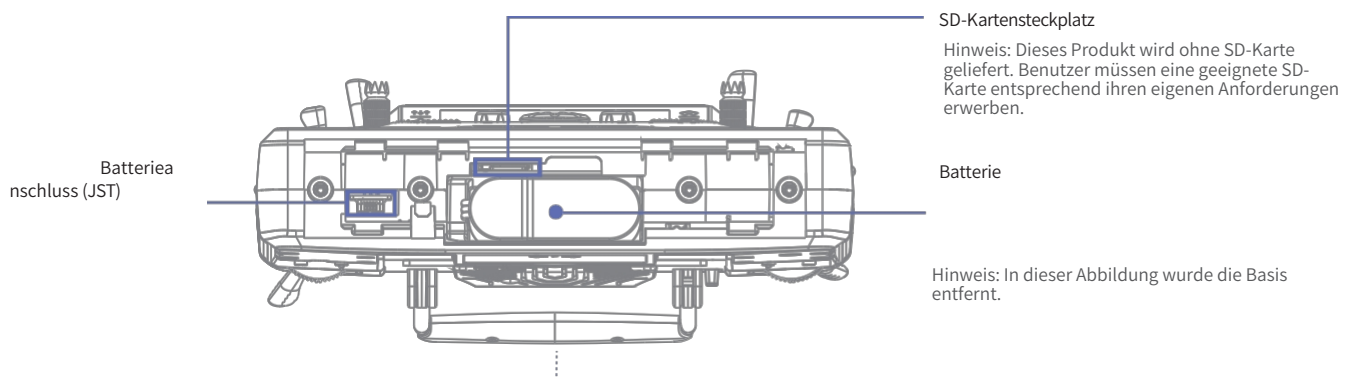
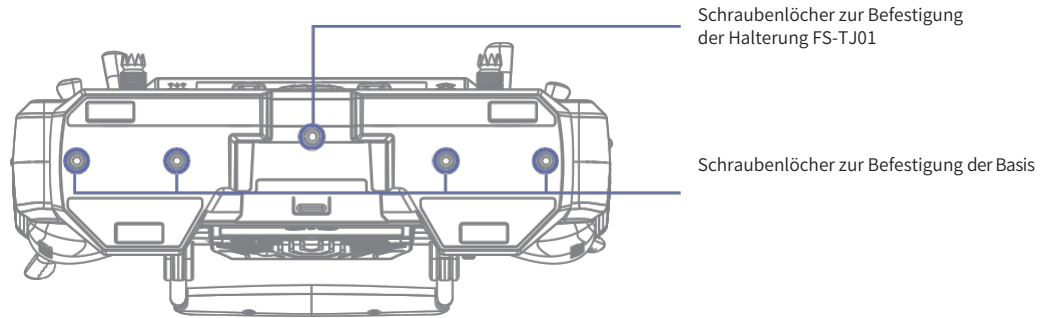


Website

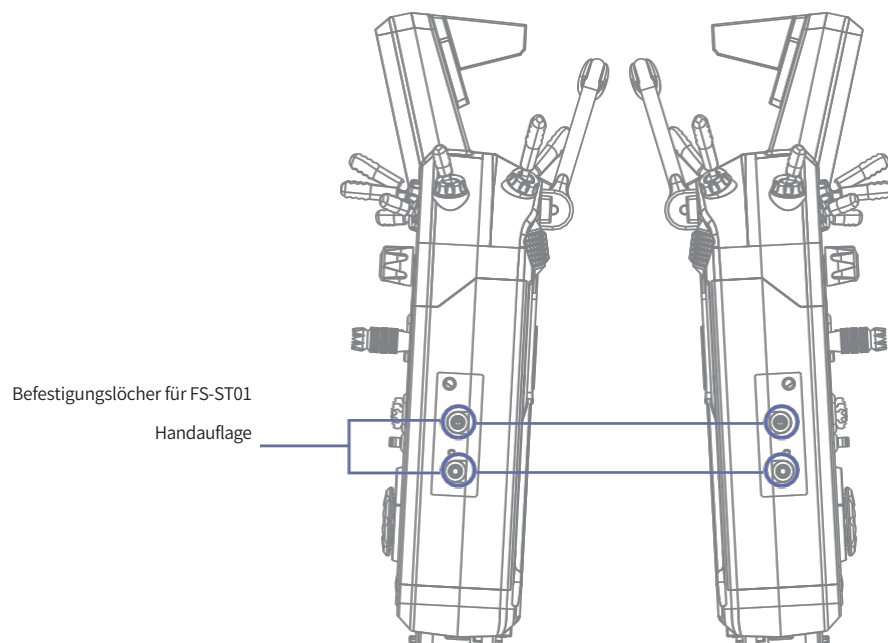


Facebook

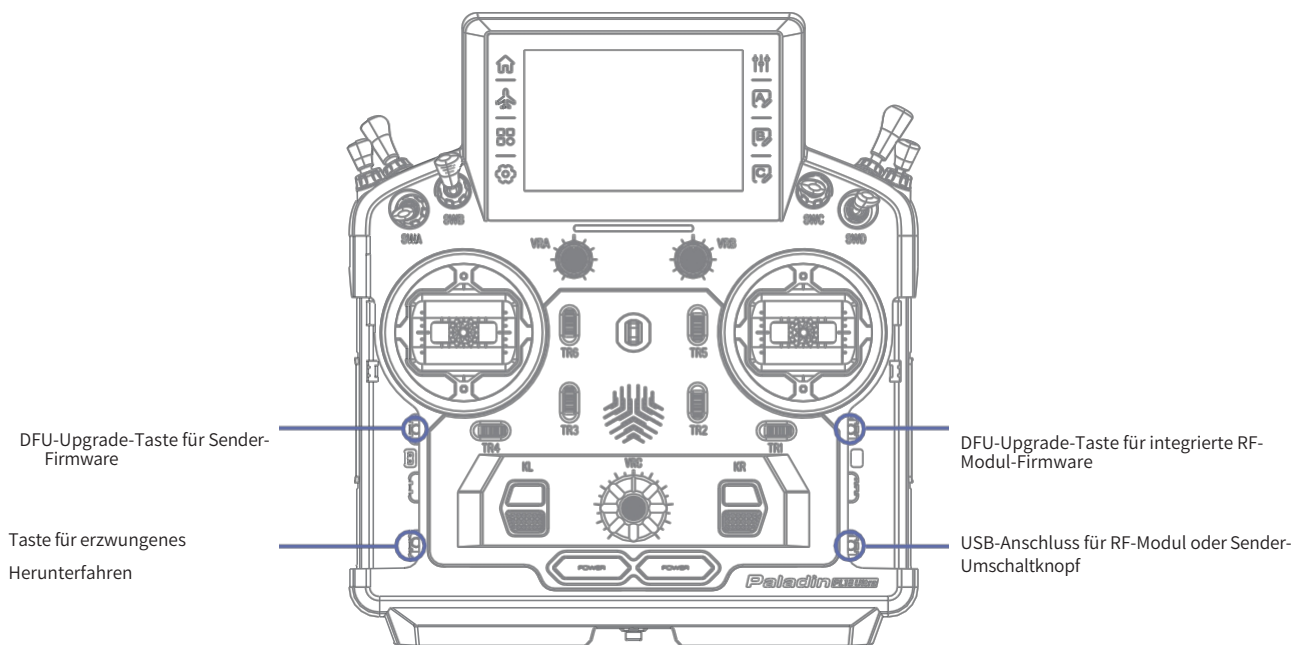
Ansicht von unten



Seitenansicht



Tasten unter dem linken und rechten Griff



Die Positionen der „DFU-Upgrade-Taste für die Sender-Firmware“, der „Taste für erzwungenes Herunterfahren“, der „DFU-Upgrade-Taste für die integrierte RF-Modul-Firmware“ und der „USB-Verbindung für RF-Modul oder Sender-Umschalttaste“ sind in der Abbildung oben dargestellt. Sie müssen den Griff auseinandernehmen, um sie zu finden. Drücken Sie die vier oben gezeigten Tasten mit einem langen, dünnen Werkzeug.

Achtung: Verwenden Sie keine scharfen oder metallischen Gegenstände, um die vier Tasten wie in der Abbildung gezeigt zu betätigen, um Schäden an der inneren Struktur zu vermeiden.

Taste für erzwungenes Herunterfahren

Falls sich der Sender nicht durch Drücken der beiden Netzschalter ausschalten lässt, setzen Sie den Sender bitte mit dieser Taste zurück.

Einrichtung:

1. Ziehen Sie den Griff auf der linken Seite des Senders und suchen Sie die Taste für die Zwangsabschaltung unter dem Griff.
2. Führen Sie ein langes, dünnes Werkzeug in das kleine runde Loch ein und drücken Sie die dort befindliche Taste zum erzwungenen Herunterfahren. Der Sender schaltet sich sofort nach dem Drücken aus.



VORSICHT

- Nach dem Zurücksetzen sind die vor dem Zurücksetzen vorgenommenen Einstellungen möglicherweise ungültig.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

3.2.1 Sendeantenne

Der Sender PL18 verfügt über zwei integrierte Antennen. Wenn der Sender in Betrieb genommen wird, werden die Antennen automatisch aktiviert, ohne dass zusätzliche Maßnahmen erforderlich sind.



VORSICHT

- Um einen guten Empfang zu gewährleisten, darf die Antenne nicht abgedeckt oder blockiert werden.

3.2.2 Stick/Knopf/Drehregler/Schalter/Taste

Der PL18 Ultra verfügt über zwei Joysticks (links und rechts), drei Knöpfe (VRA, VRB und VRC), acht Schalter (SWA, SWB, SWC, SWD, SWE, SWF, SWG und SWH), zwei Drehregler (VRD und VRE) und acht Trimmknöpfe (TR1, TR2, TR3, TR4, TR5, TR6, KL und KR).

Joysticks: Sie geben je nach ihrer Position unterschiedliche Werte aus und können kontinuierliche Signale ausgeben. Sie können als Funktionssteuerungen sowie als Schalter zum Ein- und Ausschalten von Funktionen verwendet werden.

Knöpfe/Drehregler: Sie können die gleichen Funktionen wie Sticks ausführen. Einige von ihnen können auch als Trimmregler sowie als Schalter zum Ein- und Ausschalten von Funktionen verwendet werden.

Schalter: Es gibt Schalter mit zwei Positionen, drei Positionen und Selbstrückstellung. Verschiedene Werte entsprechen verschiedenen Positionen. Sie können als Funktionsregler sowie als Schalter zum Ein- und Ausschalten von Funktionen verwendet werden.

Trimm Tasten: Sie geben unterschiedliche Werte aus, wenn sie nach oben oder unten geschaltet werden. Sie können als Funktionssteuerungen verwendet werden; detaillierte Informationen finden Sie in Abschnitt 7.8 über digitale Trimmung.

Hinweis: Diese Funktion wurde in Version 2.2.18 aktualisiert.

3.2.3 Status-LED

Die Statusanzeige (LED) dient zur Anzeige des Stromversorgungs- und Betriebsstatus des Senders.

- Die LED ist aus: Zeigt an, dass der Sender ausgeschaltet ist und sich nicht im Ladezustand befindet.

Wenn der Sender eingeschaltet ist, kann die LED zwei Zustände annehmen: blinken oder dauerhaft leuchten.

- Die LED ist aus: Der Sender wird heruntergefahren.
- Die LED blinkt rot: Zeigt einen Alarm an, z. B. einen ausgelösten Sensor-Alarm, eine Unterbrechung der Empfänger Verbindung oder einen Alarm der Einschaltsteuerung.
- Die LED blinkt grün: Zeigt an, dass die Bindung läuft oder der PWM-Konverter konfiguriert wird.
- Die LED leuchtet grün: Zeigt an, dass eine Verbindung zum Empfänger besteht.
- Die LED leuchtet blau: Zeigt an, dass kein Empfänger angeschlossen ist oder nach dem Empfänger gesucht wird.
- Die LED leuchtet dauerhaft cyanfarben: Zeigt an, dass der Sender eingeschaltet wird.
- Die LED leuchtet gelb: Zeigt an, dass die HF-Funktion nicht aktiviert ist.

Wenn sich der Sender im eingeschalteten Ruhezustand befindet und nicht aufgeladen wird:

- Die LED blinkt langsam blau: Zeigt an, dass der Akkustand hoch ist.
- Die LED blinkt langsam rot: Zeigt an, dass der Akkustand niedrig ist.
- Die LED blinkt langsam gelb: Zeigt an, dass der Akkustand mittel ist.

Wenn sich der Sender im Ruhezustand oder ausgeschaltetem Zustand befindet und aufgeladen wird: Die LED leuchtet cyanfarben, um Schnellladen anzuzeigen, und orange, um langsames Laden anzuzeigen.



Die LED verfügt über 4 einzelne Lichter im Inneren.

- Die erste LED blinkt langsam: Zeigt an, dass der aktuelle Akkustand weniger als 25 % beträgt.
- Die erste LED leuchtet dauerhaft und die zweite LED blinkt langsam: $25\% \leq \text{aktueller Akkustand} < 50\%$.
- Die erste und zweite LED leuchten dauerhaft und die dritte LED blinkt langsam: $50\% \leq \text{aktueller Batteriestand} < 75\%$.
- Die ersten drei LEDs leuchten dauerhaft und die vierte LED blinkt langsam: $75\% \leq \text{aktueller Akkustand} < 99\%$.
- LED leuchtet dauerhaft: Der Akku ist vollständig geladen und das Ladegerät ist angeschlossen.

3.2.4 Stick-Modus

Dieses System unterstützt vier Stick-Modi. Was die Flugzeugmodelle betrifft, so sind die Kanäle 1 bis 4 standardmäßig dem Querruder, dem Höhenruder, dem Gashebel und dem Seitenruder zugewiesen. Es gibt vier voreingestellte Modi für die Sticks, um den unterschiedlichen Anforderungen gerecht zu werden. Sie können den geeigneten Modus aus **Mode1**, **Mode2**, **Mode3** und **Mode4** auswählen. Der grüne Rahmen zeigt den aktuell ausgewählten Modus an, wobei **Modus 2** der Standardmodus ist. Sie können den gewünschten Modus auswählen. Anschließend müssen Sie die Kardanringe entsprechend dem Modus einstellen. Befolgen Sie dazu die folgenden Schritte.

Einrichtung:

Rufen Sie die Modellkonfiguration über „“ (Grundeinstellungen) > „Models“ auf und tippen Sie dann auf das Funktionsfeld neben „Stick“, um die Stick-Modus-Oberfläche aufzurufen.

Wählen Sie den gewünschten Modus aus. Klicken Sie dann auf „“, um zurückzukehren.

Dies kann auch nach einem Firmware-Upgrade oder einem Zurücksetzen auf die Werkseinstellungen durchgeführt werden.



微信公众号



Bilibili



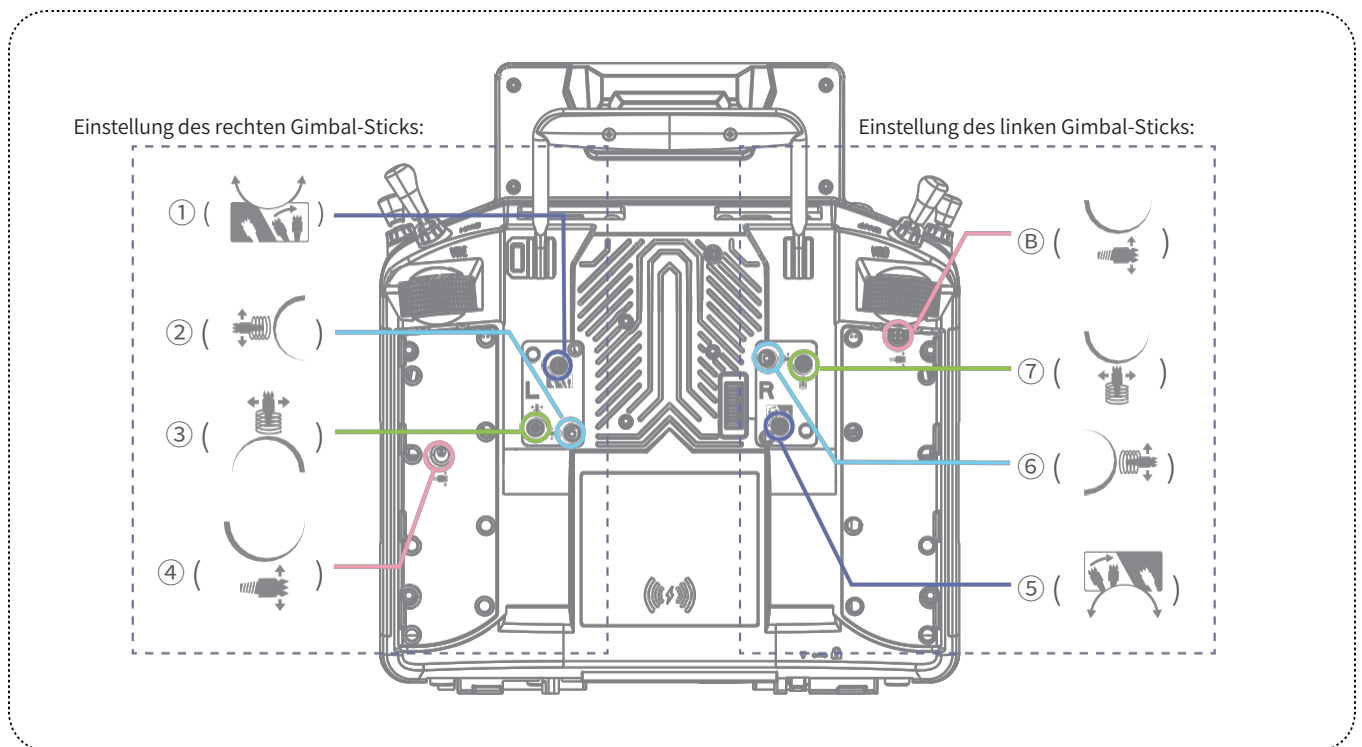
Website



Facebook

3.2.5 Einstellung der Gimbal-Baugruppe

Gimbal-Baugruppe nicht selbstzentrierend (selbstzentrierend)/ Reibungs-/Spannungsanpassung



Wie oben gezeigt, kann der Gimbal-Stick durch Einstellen der Schrauben, die sich in den Schraubenlöchern auf der Rückseite des Senders befinden, entweder auf Selbstzentrierung oder Nicht-Selbstzentrierung eingestellt werden, wobei im Falle der Nicht-Selbstzentrierung die Reibung und im Falle der Selbstzentrierung die Stick-Spannung geändert werden kann (entfernen Sie die Griffe, um die entsprechenden Schraubenlöcher und Schrauben zu finden). Die Schraubenbeschreibung lautet wie folgt:

① . ⑤	Einstellung der Selbstzentrierung/Nicht-Selbstzentrierung des Gimbal-Sticks	② . ⑥	Einstellung der vertikalen Spannung des Gimbal-Sticks
③ . ⑦	Einstellung der horizontalen Spannung des Gimbal-Sticks	④ . ⑧	Einstellung der vertikalen Reibung des Gimbal-Sticks

! Führen Sie beim Drehen der Schrauben immer einen Stick-Spannungstest durch, um sicherzustellen, dass die Stick-Spannung nicht zu locker oder zu fest ist. Ein zu festes Anziehen einer Schraube kann die Feder beschädigen. Ein zu starkes Lösen einer Schraube kann dazu führen, dass eine Feder aus dem Sender herausfällt und möglicherweise die Schaltkreise im Inneren beschädigt. Achten Sie beim Einstellen auf die Kraft.

Nehmen Sie den rechten Gimbal-Stick als Beispiel.

Nicht selbstzentrierend zu selbstzentrierend

1. Drehen Sie die Schraube ① (siehe vorherige Abbildung) mit dem Schraubendreher gegen den Uhrzeigersinn, bis der Kardanhebel selbstzentrierend ist.
2. Stellen Sie die Schraube ④ gegen den Uhrzeigersinn ein, um die Reibungskraft anzupassen.
3. Wenn Sie die horizontale oder vertikale Zentrierkraft einstellen müssen, drehen Sie die entsprechende Schraube ③ oder ② entsprechend. Die Kraft nimmt im Uhrzeigersinn zu und im Gegenuhrzeigersinn ab.



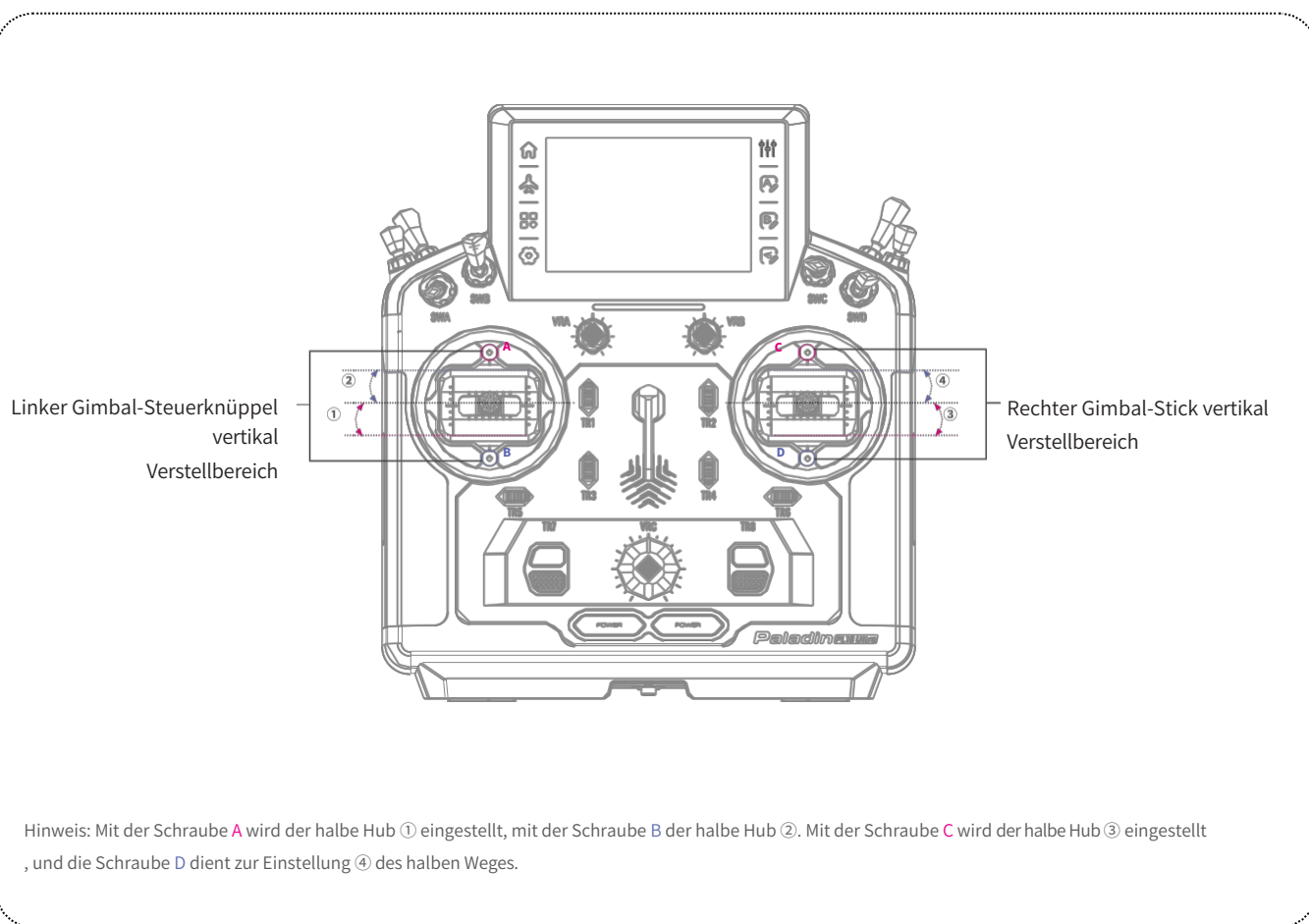
Selbstzentrierend zu nicht selbstzentrierend

1. Drehen Sie die Schraube ① mit dem Schraubendreher im Uhrzeigersinn, bis sie fest angezogen ist, sodass der Gimbal-Stick nicht mehr selbstzentrierend ist.
2. Drehen Sie die Schraube ④ im Uhrzeigersinn, um die Reibungskraft zu verstärken.
3. Wenn Sie die horizontale Zentrierkraft einstellen müssen, drehen Sie die Schraube ③ entsprechend. Die Kraft nimmt im Uhrzeigersinn zu und im Gegenuhrzeigersinn ab.

Einstellung des vertikalen Hubs der Gimbal-Baugruppe

Bei der Gimbal-Baugruppe des Senders beträgt der einstellbare Bereich des mechanischen Hubs 38° bis 54°. Der Hub kann nach Ihren Wünschen eingestellt werden.

! Nach Abschluss der Einstellung muss der Stick neu kalibriert werden.



Hinweis: Achten Sie beim Einstellen auf die Kraft.

Die Schritte sind wie folgt:

1. Verwenden Sie einen 1,5-mm-Inbusschlüssel, um die entsprechende Schraube im Uhrzeigersinn zu drehen und den Hub zu vergrößern.
2. Drehen Sie die entsprechende Schraube gegen den Uhrzeigersinn, um den Hub zu verringern.



微信公众号



Bilibili



Website

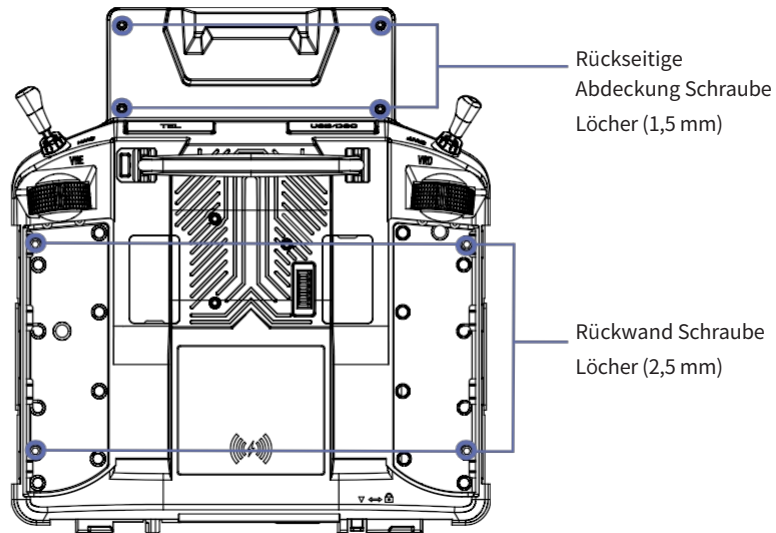


Facebook

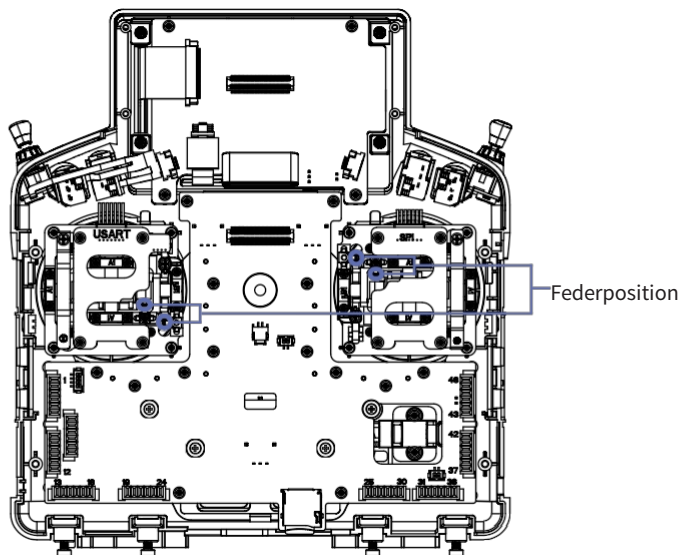
3.2.6 Austausch der Kardanfeder

Wenn die Gimbal-Feder nicht elastisch genug oder beschädigt ist, kann der Benutzer sie austauschen. Befolgen Sie dazu die folgenden Schritte:

1. Entfernen Sie die 8 Schrauben mit einem geeigneten Inbusschlüssel, nachdem Sie den Griff des Senders entfernt haben.



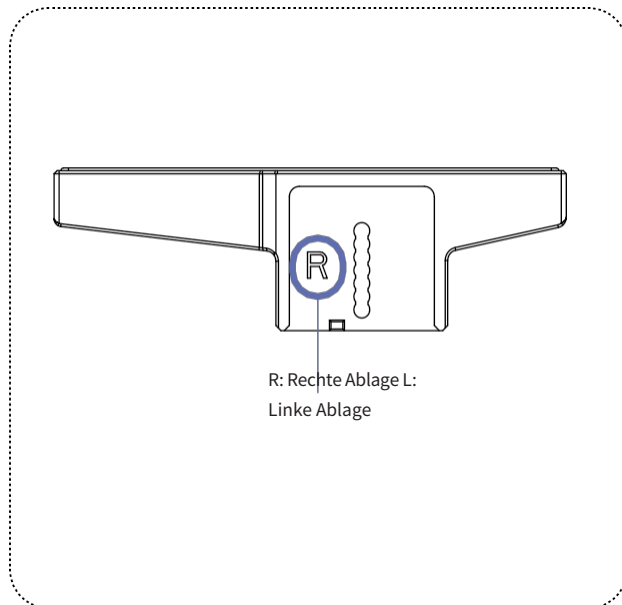
2. Nach dem Entfernen der Rückabdeckung des Senders kann die Feder mit einem geeigneten Werkzeug, z. B. einer Pinzette, ausgetauscht werden.



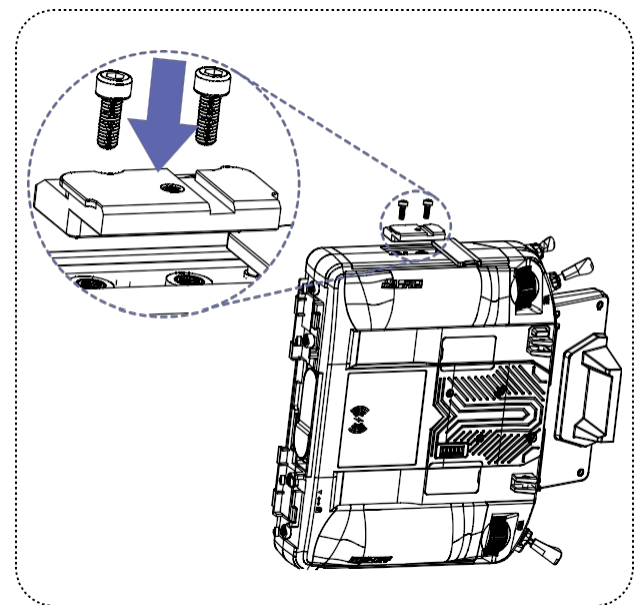
3.2.7 Einbau der Handschale

Befolgen Sie die folgenden Schritte, um die rechte Handschale zu installieren. Die linke Handschale kann mit denselben Schritten installiert werden.

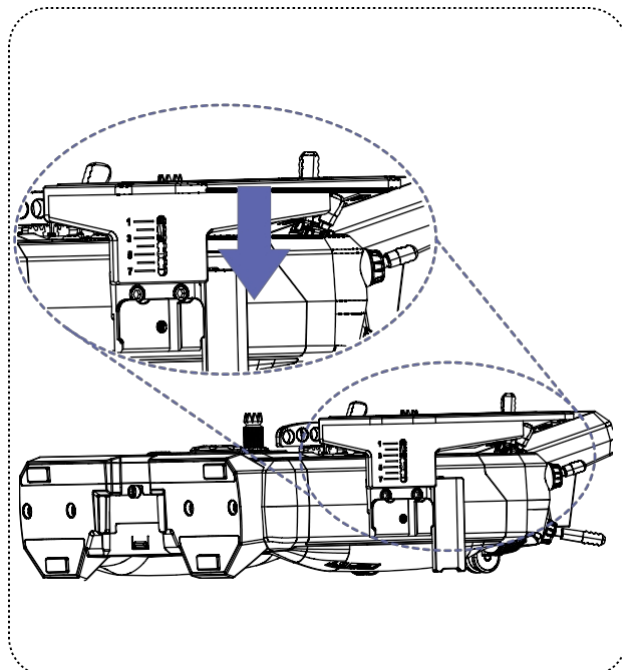
1. Anhand der Buchstaben auf der Handauflage können Sie feststellen, ob es sich um die rechte oder die linke Handauflage handelt.



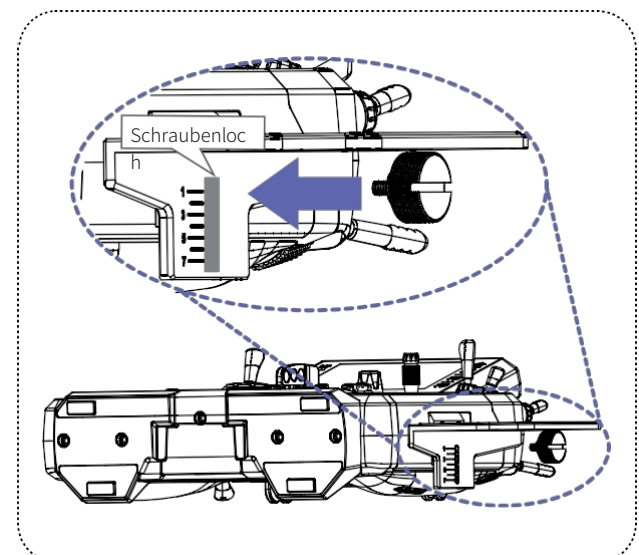
2. Nachdem Sie die Position der Schraubenlöcher der rechten Ablage überprüft haben, befestigen Sie die Schrauben mit einem 2,5-mm-Inbusschlüssel.



3. Drücken Sie die rechte Ablage wie abgebildet in Pfeilrichtung, bis sie nicht mehr leicht herausfällt.



4. Setzen Sie die Schraube in Pfeilrichtung wie abgebildet ein und wählen Sie die geeignete Position anhand der Skalenmarkierungen auf der rechten Ablage für die Montage, bis die rechte Ablage fest sitzt und sich nicht mehr leicht lösen lässt.



微信公众号



Bilibili



Website

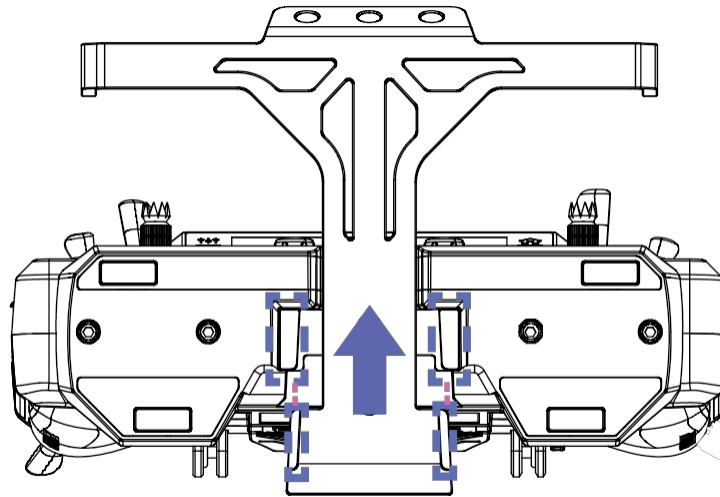


Facebook

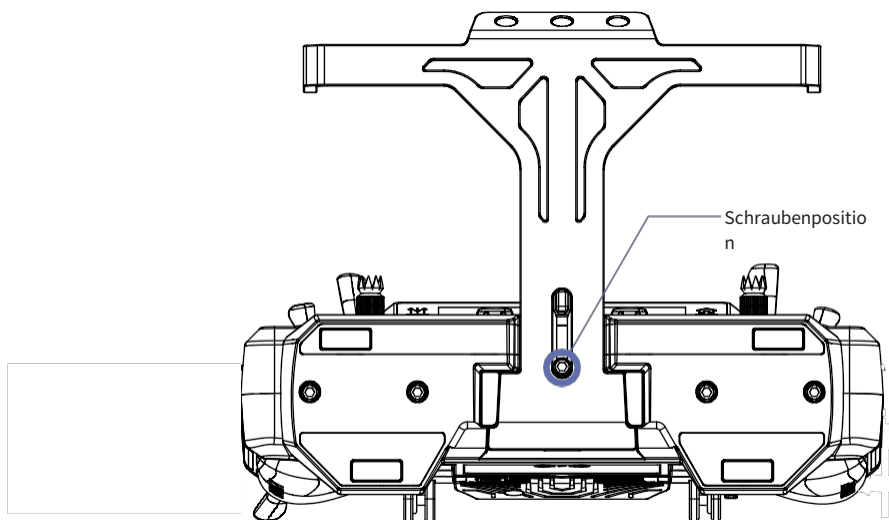
3.2.8 Montage der Halterung

Befolgen Sie die folgenden Schritte, um die Halterung zu installieren:

1. Richten Sie die Halterung an der Schlitzposition der Senderbasis aus und drücken Sie die Halterung wie abgebildet in Pfeilrichtung, bis sie richtig einrastet.



2. Verwenden Sie einen 2,5-mm-Inbusschlüssel, um die Schraube anzubringen und die Halterung zu befestigen.

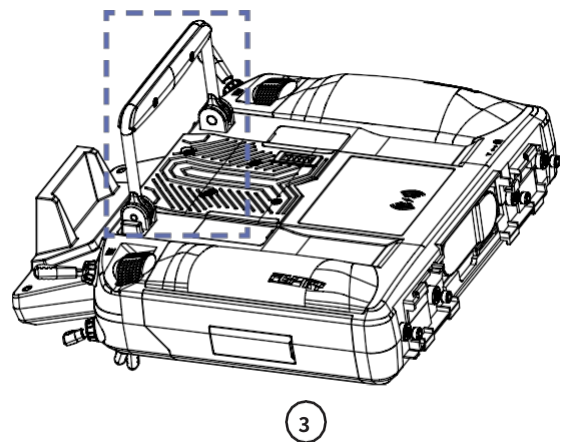
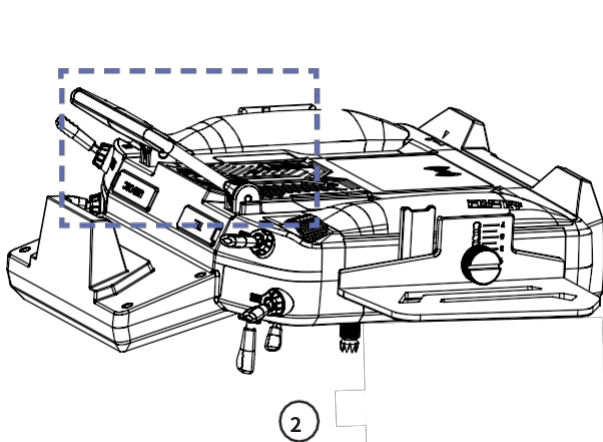
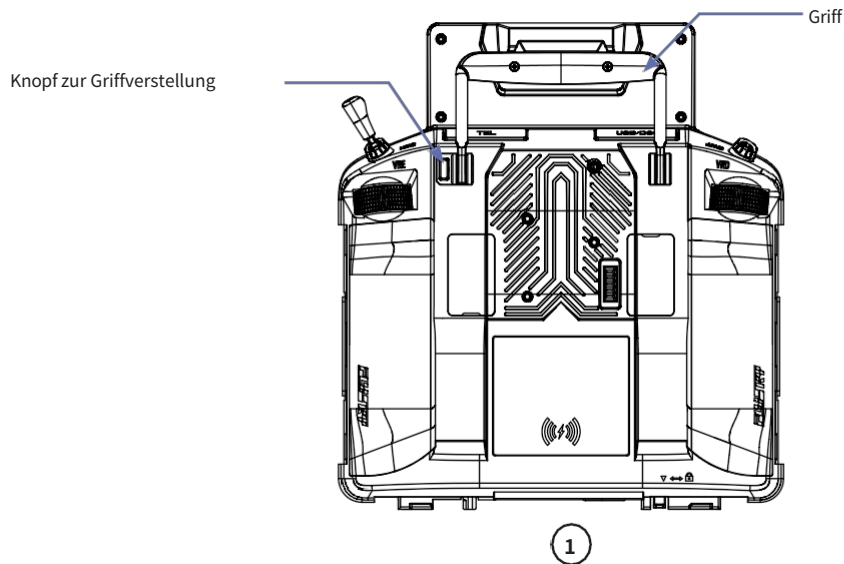


3.2.9 Einstellung des Griffs

Der Griff kann entsprechend den beiden Positionen in Abbildung 2 und Abbildung 3 eingestellt werden.

Schritte:

Drücken Sie den Knopf zur Einstellung des Griffs und drehen Sie den Griff. Lassen Sie dann den Griff los, bis er einrastet.



Hinweis: Der Griff kann zur leichteren Aufbewahrung auf seine maximale oder minimale Position eingestellt werden.



微信公众号



Bilibili



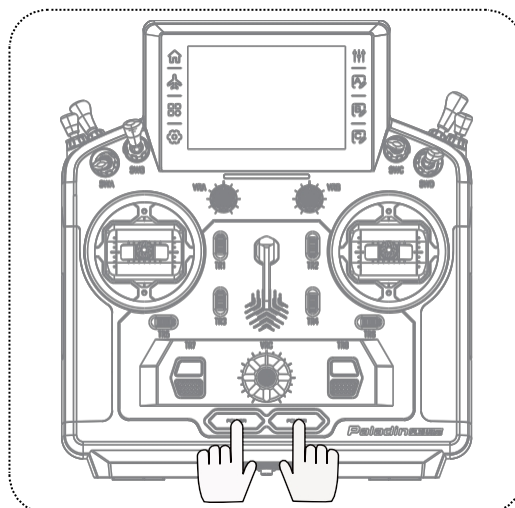
Website



Facebook

3.2.10 Netzschalter

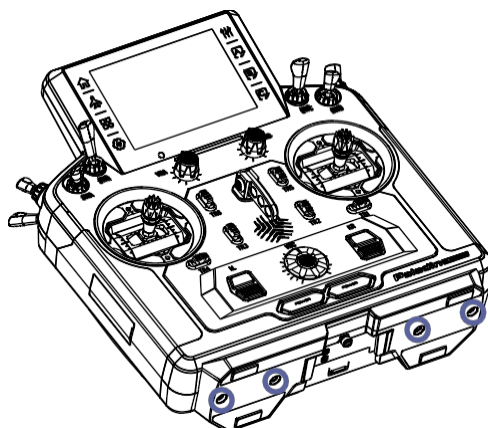
Um eine versehentliche Auslösung zu verhindern, befinden sich im unteren Teil des Senders zwei Schalter. Der Sender wird ein- oder ausgeschaltet, wenn beide Schalter gleichzeitig gedrückt werden.



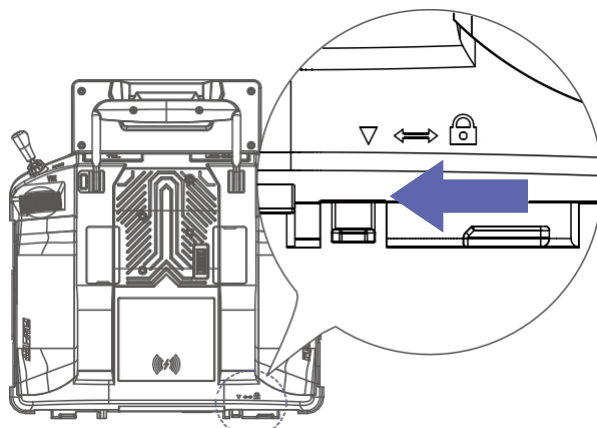
3.2.11 Einbau der Batterie

Befolgen Sie die folgenden Schritte, um die Batterie des Senders einzulegen:

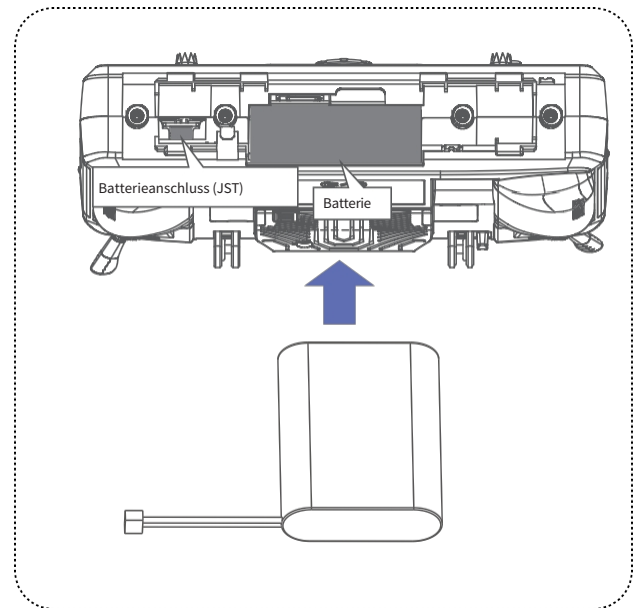
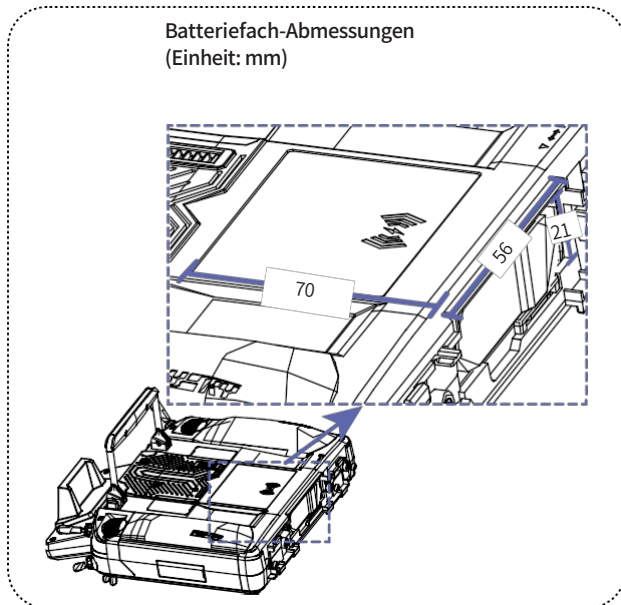
1. Entfernen Sie die 4 Schrauben, mit denen die Basis befestigt ist.



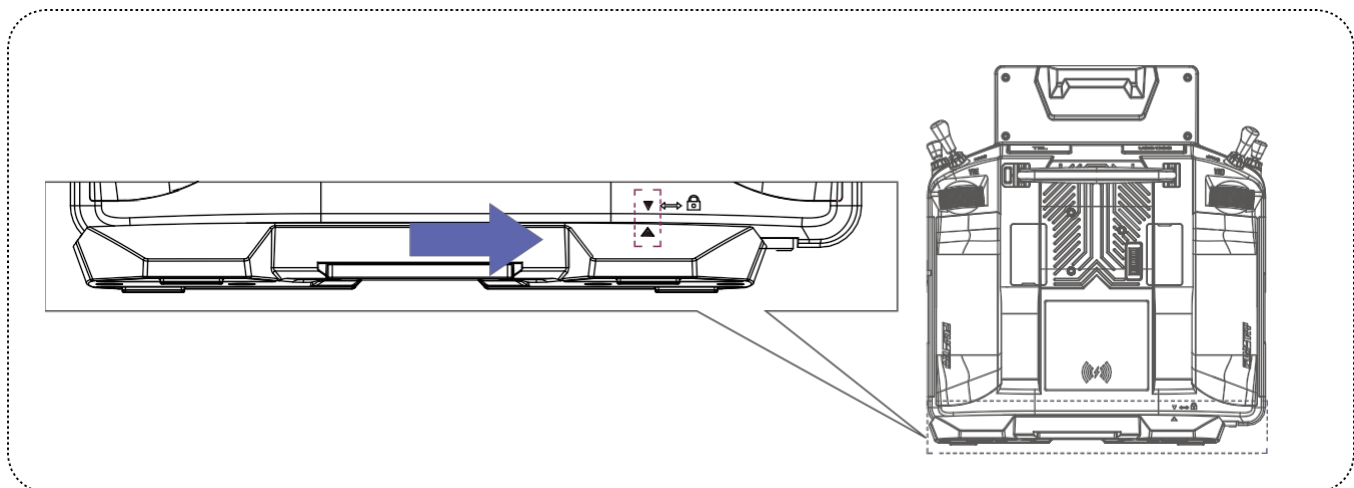
2. Drücken Sie die Basis wie abgebildet in Pfeilrichtung, bis sie sich löst.



3. Legen Sie den 1S-LiPo-Akku in das Akkufach ein und schließen Sie die Akkuverkabelung an den Akkuanschluss (JST) an.



4. Nachdem Sie die Symbole auf der Basisstation und dem Sender ausgerichtet haben, drücken Sie die Basisstation in Pfeilrichtung, bis sie einrastet. Ziehen Sie dann die Schrauben fest und achten Sie darauf, dass Sie die Batteriekabel nicht einklemmen.



微信公众号



Bilibili



Website

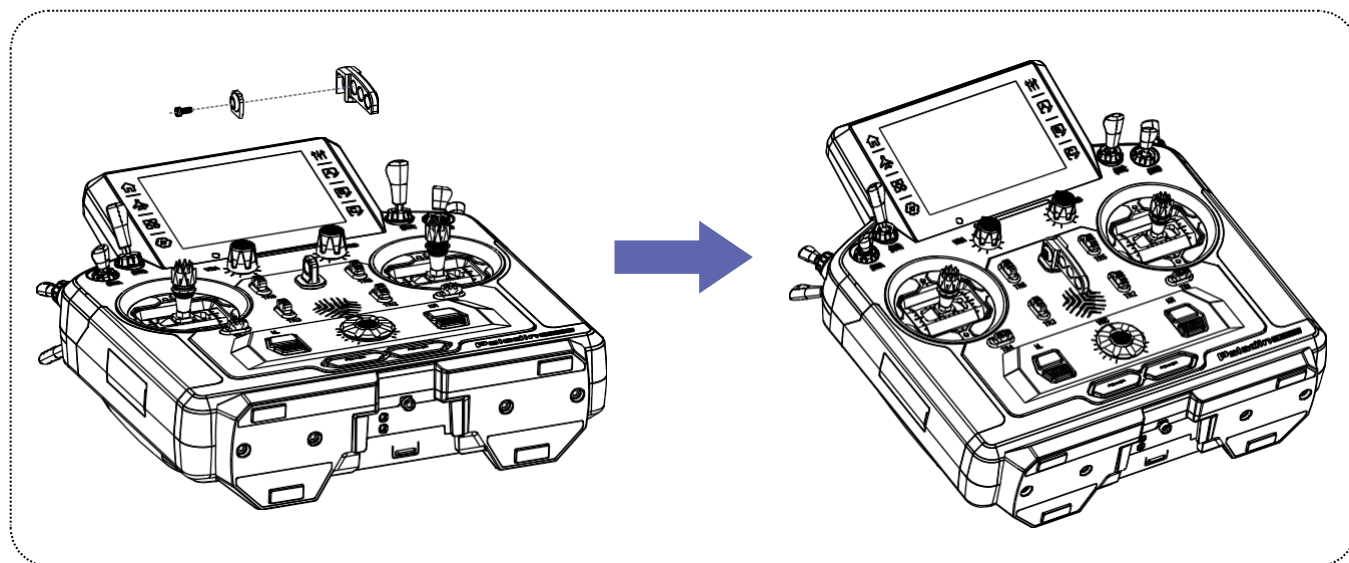


Facebook

3.2.12 Installation Informationen zum Schwerpunktregler

Der Schwerpunktregler kann je nach Anwendungsszenario installiert werden. Die Schritte sind wie folgt:

Richten Sie die Schraube, die Unterlegscheibe und den Schwerpunktregler nacheinander wie abgebildet auf die Mitte des Halsriemenhakens aus und befestigen Sie sie an der Position des Halsriemenhakens.

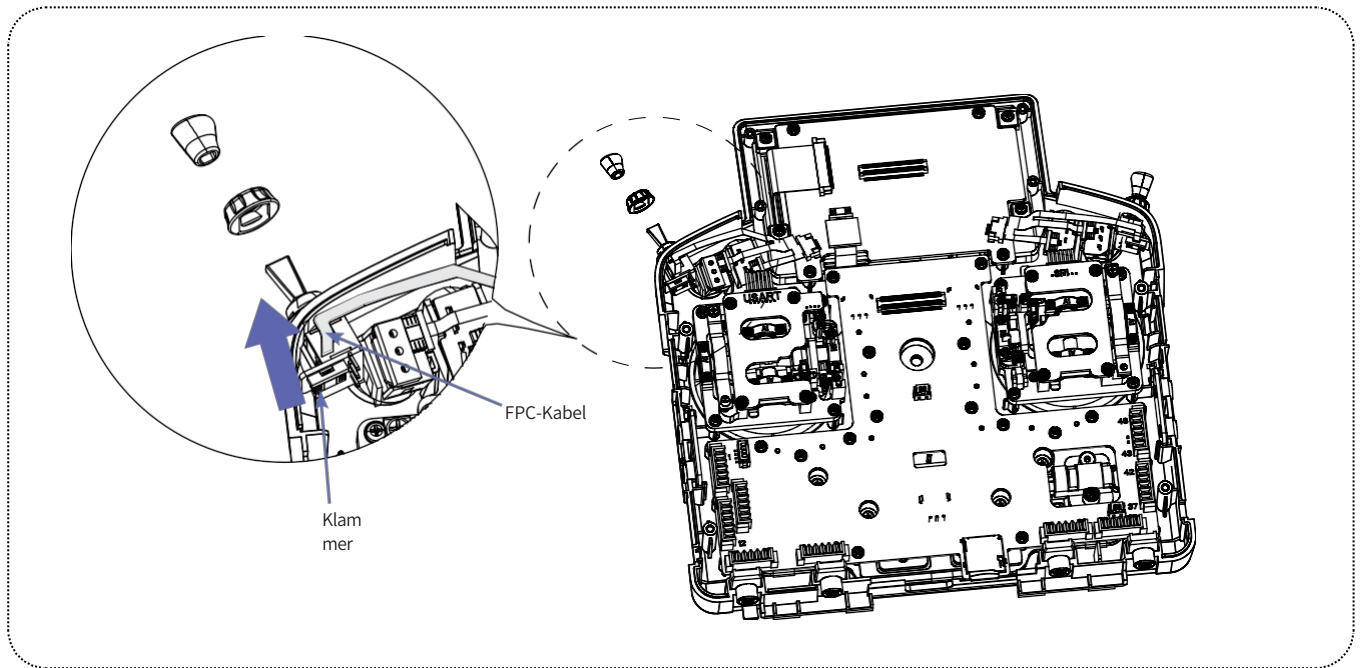


3.2.13 Austausch des SW-Typ-3-Positionen-/2-Positionen-Schalters

Dieser Sender unterstützt den Austausch von SW-Typ 3-Positionen-/2-Positionen-Schaltern, die von einem 3-Positionen-Schalter zu einem 2-Positionen-Schalter oder umgekehrt umgestellt werden können.

Die Schritte sind wie folgt:

1. Entfernen Sie die Griffe gemäß den vorherigen Schritten und lösen Sie dann die acht Schrauben, mit denen die hintere Abdeckung befestigt ist.
2. Entfernen Sie die hintere Abdeckung des Senders.
3. Wenn die Abdeckung des Schalters angebracht ist, entfernen Sie diese zunächst vom Schalter. Lösen und entfernen Sie anschließend mit einem geeigneten Schraubenschlüssel die Hülse des Schalters. Lösen Sie dann vorsichtig die Klammer auf der Leiterplatte des Schalters. Entfernen Sie abschließend das FPC-Kabel.



4. Entnehmen Sie den Schalter aus dem Inneren des Senders.
5. Setzen Sie den zu ersetzenden Schalter (mit abgenommener Schalterabdeckung) in die Befestigungsbohrung ein, die den Schalter von der Innenseite des Senders aus sichert. Lösen Sie anschließend die Klammer auf der Schalterplatine und setzen Sie den FPC-Kabelstecker in die Klammer ein. Befestigen Sie dann die Klammer und vergewissern Sie sich, dass das FPC-Kabel sicher sitzt. Ziehen Sie zum Schluss die Schalterhülse mit einem Schraubenschlüssel fest und setzen Sie die Schalterabdeckung auf.
6. Ziehen Sie die 8 Schrauben fest, mit denen die hintere Abdeckung befestigt ist, und bringen Sie dann nacheinander die Griffe an.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

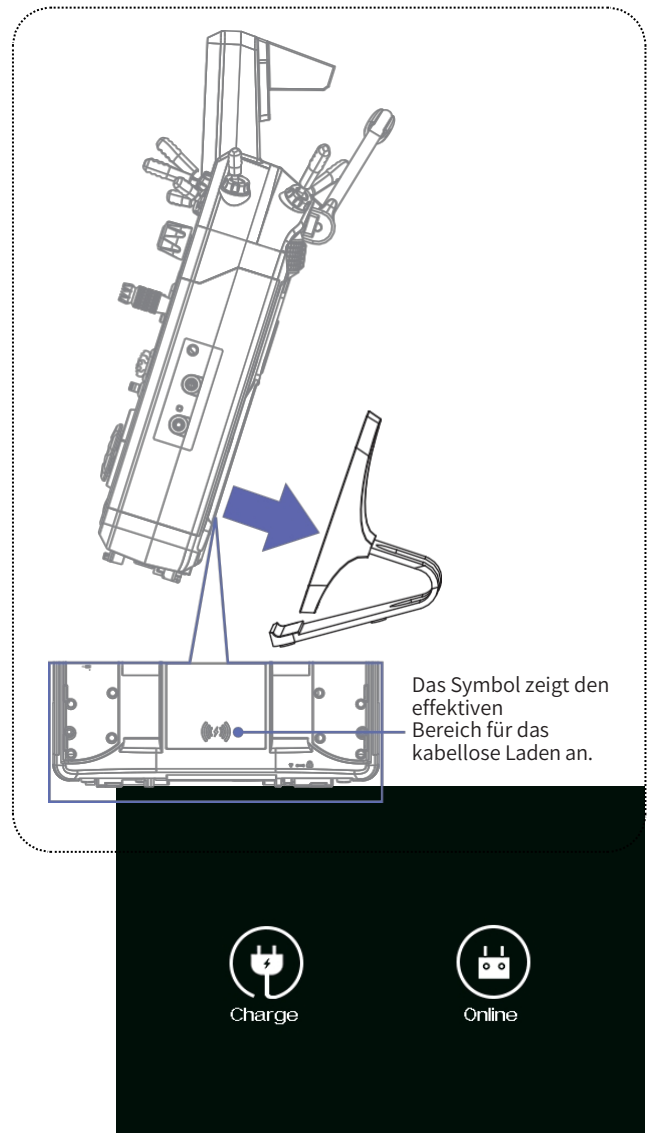
3.2.14 Lademodus

Der Sender kann auf zwei Arten aufgeladen werden: kabelgebundenes Laden (USB-Laden) und kabelloses Laden.

- Kabelgebundenes Laden: Das USB-Typ-C-Kabel wird an einem Ende an die Stromversorgung und am anderen Ende an den USB-Typ-C-Anschluss des Senders angeschlossen.
- Kabelloses Laden: Verwenden Sie zum Laden die kabellose Ladestation (wie in der Abbildung gezeigt).

Das kabelgebundene Laden unterstützt Schnellladen mit bis zu 18 W, das kabellose Laden unterstützt Schnellladen mit bis zu 12 W. Beide werden als Schnelllademodus angezeigt. Wenn Sie ein Schnellladegerät verwenden, das vom Sender nicht erkannt wird, wird es als normales Laden angezeigt.

Hinweis: Wenn Sie das Gerät im ausgeschalteten Zustand aufladen, werden durch Antippen des Senderbildschirms Informationen zum Lademodus angezeigt.



VORSICHT

- **Bitte verwenden Sie das mit diesem Sender mitgelieferte Micro-USB-Kabel. Eine unsachgemäße Verwendung kann zu Schäden am Akku und einer Verkürzung seiner Lebensdauer führen.**

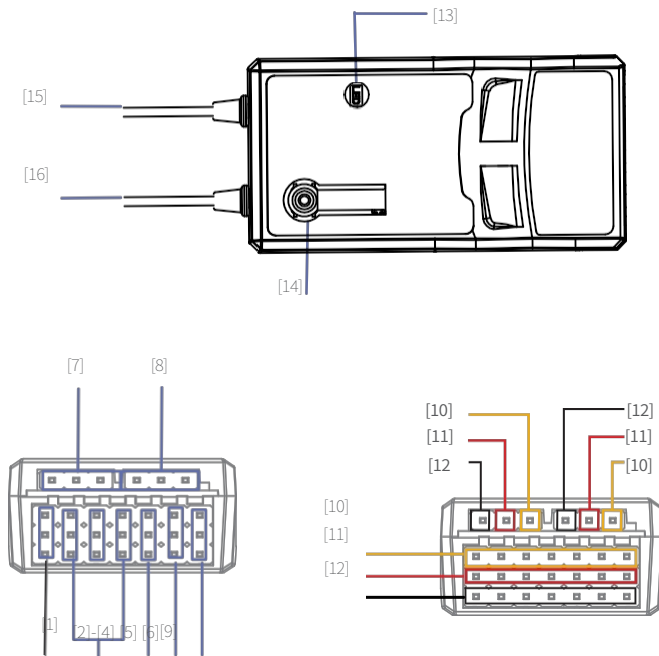
Hinweise:

1. Bevor der Sender eingeschaltet wird, wird er über das USB-Typ-C-Kabel mit dem Computer verbunden. Nach dem Einschalten des Senders erscheint ein Pop-up-Fenster, in dem Sie die USB-Funktion auswählen können: „Laden“ oder „Online“. Wenn Sie „Laden“ wählen, kommuniziert der Sender nicht mit dem Computer. Wenn Sie „Online“ wählen, kommuniziert der Sender mit dem Computer, d. h., Sie können auf FlySky Assistant oder die Simulator-Software zugreifen.
2. Standardmäßig hat das kabelgebundene Laden Vorrang vor dem kabellosen Laden, d. h., wenn der Sender sowohl an das kabellose als auch an das kabelgebundene Laden angeschlossen ist, wird das kabelgebundene Laden aktiviert und das kabellose Laden deaktiviert.
3. Bei niedrigen Temperaturen verringern sich die Batteriekapazität und die Lebensdauer.
4. Lagern Sie den Akku nicht länger als ein halbes Jahr. Laden Sie ihn mindestens einmal, wenn Sie ihn ein halbes Jahr lang lagern, und laden Sie ihn alle drei Monate, wenn Sie ihn länger lagern.
5. Wenn die Batterie aus dem Sender entfernt wurde oder sich im Überentladungsschutz befindet, kann der Sender nicht durch Anschließen des Netzteils über das USB-Typ-C-Kabel eingeschaltet werden. Er kann jedoch durch erneutes Einlegen der Batterie oder wenn die Batterie wieder in einen nutzbaren Zustand aufgeladen ist, eingeschaltet werden.



3.3 Übersicht über den Empfänger (am Beispiel des FTr8B)

3.3.1 Übersicht über den Empfänger



- [1] CH1
- [2]-[4] CH2-CH4
- [5] CH5 (NPD)
- [6] CH6 (NPC)
- [7] CH7 (NPB)
- [8] CH8 (NPA)
- [9] BVD/ VCC
(Batteriespannungserkennung/Stromversorgungsschnittstelle)
- [10] S (Signalpin)
- [11] + (Leistungsanode)
- [12] - (Leistungskathode)
- [13] LED
- [14] BIND-Taste
- [15] Antenne 1 (rechte Antenne)
- [16] Antenne 2 (linke Antenne)

3.3.2 Statusanzeige

Die LED (Statusanzeige) dient zur Anzeige des Stromversorgungs- und Betriebsstatus des Empfängers.

- Aus: Der Empfänger ist nicht an die Stromversorgung angeschlossen.
- Leuchtet rot: Der Empfänger ist an die Stromversorgung angeschlossen und funktioniert ordnungsgemäß.
- Schnelles Blinken: Der Empfänger befindet sich im Bindungsmodus.
- Langsames Blinken: Der Sender, mit dem der Empfänger verbunden ist, ist ausgeschaltet, das Signal ist unterbrochen oder die Firmware des Empfängers wird aktualisiert.
- Dreimal blinken, einmal aus: Der Empfänger ist in den erzwungenen Firmware-Aktualisierungsmodus gewechselt.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

4. Einrichtung vor der Inbetriebnahme

Befolgen Sie vor der Verwendung die Anweisungen und Richtlinien in diesem Kapitel.

4.1 Installation von Empfänger und Servo

Stellen Sie sicher, dass der Empfänger an einer geeigneten Stelle im Modell angebracht ist, um ein stabiles Signal, maximale Reichweite und eine Minimierung externer Störungen zu gewährleisten. Befolgen Sie dazu die folgenden Richtlinien:

Beachten Sie bei der Installation des Empfängers Folgendes:

1. Stellen Sie sicher, dass der Empfänger nicht in der Nähe von ESCs oder anderen Quellen elektrischer Störungen installiert wird.
2. Halten Sie die Antenne des Empfängers von leitfähigen Materialien wie Kohlenstoff oder Metall fern. Um eine normale Funktion zu gewährleisten, achten Sie darauf, dass zwischen der Antenne und dem leitfähigen Material ein Abstand von mindestens 1 cm besteht.



VORSICHT

- Um Schäden zu vermeiden, schalten Sie den Empfänger während der Installation nicht ein.



5. Bedienungsanleitung

Befolgen Sie diese Richtlinien zur Verwendung des Senders und Empfängers.

Hinweis: Diese Funktion wurde in Version 2.2.18 aktualisiert.

5.1 Einschalten

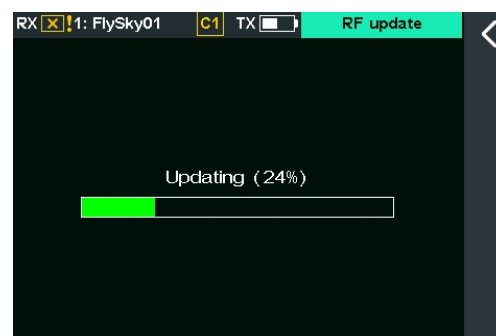
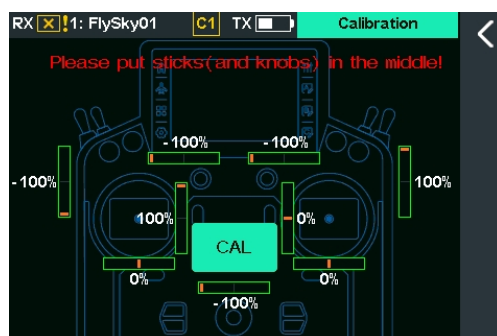
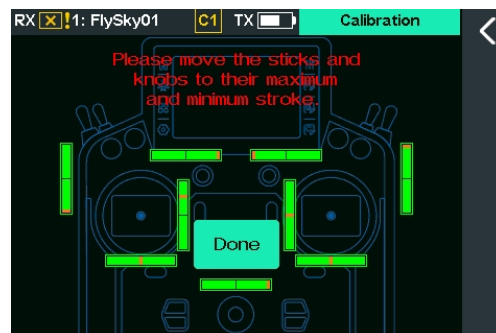
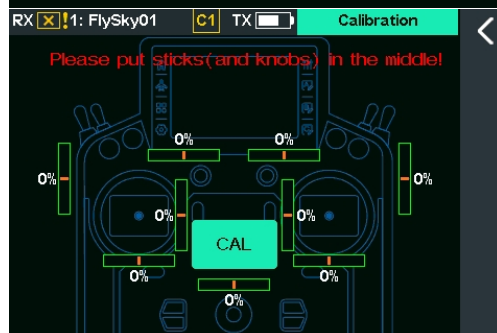
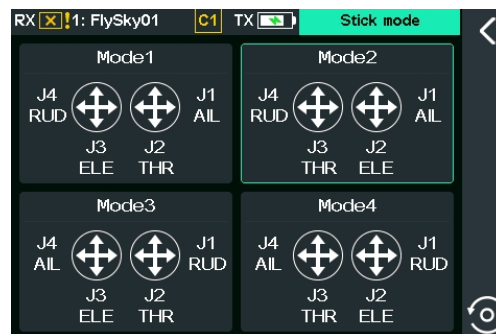
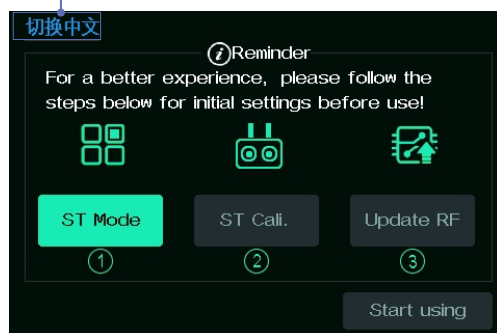
Wenn der Sender zum ersten Mal eingeschaltet wird, erscheint die Benutzeroberfläche des Einschalt-Assistenten. Beenden Sie die Einstellungen für Stick-Modus (ST-Modus), Stick-Kalibrierung (ST Cali.) und RF-Aktualisierung gemäß den Anweisungen auf dem Bildschirm und klicken Sie dann auf „Start using“ (Verwenden starten).

Der Sender ruft die Einschalt-Assistent-Funktion auch auf, nachdem die Firmware über die TX-Firmware-Update-Funktion aktualisiert oder über die Funktion „Werkseinstellungen zurücksetzen“ zurückgesetzt wurde.

Darüber hinaus führen Sie bitte die folgenden Schritte aus, um den Sender einzuschalten:

1. Vergewissern Sie sich, dass der Akku vollständig geladen ist.
2. Halten Sie die beiden Netzschalter gleichzeitig gedrückt, bis sich der Bildschirm einschaltet.
3. Befolgen Sie die Pop-up-Anweisungen, um den Sender einzuschalten.
 - Ob die Sendefunktion aktiviert werden soll. Wenn RF nicht erforderlich ist

Tippen Sie hier, um die Sprache



Bei diesem Einschaltvorgang kann die Sendefunktion ausgeschaltet werden.

- Ob sich der Schalter in einer sicheren Position befindet. (Ein roter Hintergrund auf einer Steuerung zeigt an, dass die Position angepasst werden muss.) Überprüfen Sie die Position der Steuerung gemäß den Anweisungen und bewegen Sie sie in die richtige Position.
- Ob das aktuelle Modell auf Failsafe eingestellt ist. Um die Erinnerung an die Failsafe-Einstellung beim Einschalten des Geräts zu deaktivieren, klicken Sie auf „Ignorieren“ oder deaktivieren Sie „Startup reminder failsafe is not set“ (Start-Erinnerung: Failsafe ist nicht eingestellt) unter „General“ (Allgemein).

VORSICHT	• Das System ist jetzt aktiv. Achten Sie darauf, keine Schäden oder Verletzungen zu verursachen.
VORSICHT	• Wenn sich die Schalter SWA/SWB/SWC/SWD/SWE/SWF/SWG/SWH nicht in ihrer sicheren Position befinden und der Gashebel nicht in seiner unteren Position ist, wenn der Sender eingeschaltet wird. Es erscheint eine Meldung, die Sie daran erinnert, diese Schalter und den Gashebel in die richtige Position zu bringen. Es wird empfohlen, der Erinnerung zu folgen und sie in die richtige Position zu bringen. Der Sender wird gestartet. Wenn Sie auf „Go“ klicken, um den Sender zu starten, ohne Wenn Sie sie nicht an den richtigen Stellen anbringen, kann dies zu Gefahren führen.



Hinweis: Diese Funktion wurde in Version 2.2.18 aktualisiert.

5.2 Bindung

Der Sender und der Empfänger wurden werkseitig vorgebunden. Wenn Sie einen neuen Empfänger neu binden oder binden müssen, befolgen Sie die folgenden Schritte. Die Flysky AFHDS 3-Empfänger bestehen aus Empfängern der Classic Edition und Empfängern der Enhanced Edition. Die Bindungsmethode unterscheidet sich zwischen diesen beiden Editionen geringfügig.

Hinweis: Zu den Flysky AFHDS 3 Classic Edition-Empfängermodellen gehören FTr10, FGr4, FGr4s, FGr4P, FTr4 und FTr16S. Alle anderen Flysky AFHDS 3-Empfänger gelten als Enhanced Edition-Empfänger.



WARNUNG

- **Schalten Sie den Servo aus, während Sender und Empfänger gekoppelt werden. Andernfalls kann es zu Gefahren kommen.**
- **Schalten Sie nach Abschluss des Bindungsvorgangs den Empfänger aus und dann wieder ein und überprüfen Sie, ob Sender und Empfänger erfolgreich gebunden wurden.**

Um die Bindungseinstellungen aufzurufen, gehen Sie zu „**88**“ (Basis) > „**RX-Einstellungen**“. Die Bindungsschnittstelle des Empfängers der erweiterten Edition:

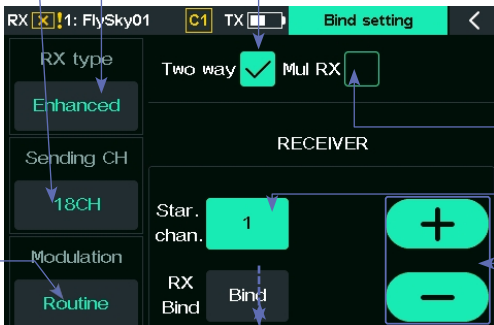
Kopplung 1 Empfänger

Anzeige der Anzahl der Ausgangskanäle. Klicken Sie, um die Anzahl der Ausgangskanäle zu ändern: [18CH], [12CH], [8CH] oder [4CH (Fast)].

Wählen Sie einen Empfänger mit der entsprechenden Anzahl von Kanälen basierend auf der Kanalanzahl des Senders. Wenn der Empfänger zu wenige Kanäle hat, kann dies die Funktionalität des Senders beeinflussen. Wenn Sie beispielsweise 8 oder weniger Kanäle benötigen (wie beim FTr8B, der nur über 8 PWM-Kanalausgänge verfügt), kann der Sender auf 8 Kanäle eingestellt werden. Für den Dual-Empfänger-Modus oder die 18-Kanal-Erweiterung (über PWM-Konverter) sollte die Kanalanzahl des Senders auf 18 Kanäle eingestellt werden.

Modulationsmodus anzeigen; zum Umschalten anklicken: [Routine] oder [Antijamming Priorität].

Weitere Details finden Sie in der folgenden Tabelle.



RX-Typ anzeigen; Klicken Sie hier, um den RX-Typ zu wechseln: [Enhanced] oder [Classic].

Zweige: Zum Einstellen des Senders und Empfängers für die Verbindung im Einweg- oder Zweigwegmodus. Ein Häkchen (✓) zeigt eine Zweigwegverbindung an.

Hinweis: Wenn die Einweg-Kommunikation ausgewählt ist, erfolgt keine Telemetrie-Rückmeldung an den Sender.

Einstellung für mehrere Empfänger. Wenn ein Häkchen (✓) angezeigt wird, können mehrere Empfänger gebunden werden, andernfalls kann nur ein Empfänger gebunden werden. Startkanal des Empfängers

Tippen Sie auf den Wert, um ihn zu ändern. Klicken Sie auf +, um den Wert zu erhöhen, und auf -, um ihn zu verringern.

Klicken Sie auf „Binden“, um den Sender in den Bindungsmodus zu versetzen. Danach erscheint ein Menü, das den Bindungsvorgang anzeigt.

Binden von 2 Empfängern (1 primärer, 1 sekundärer)

Um den Startkanal des primären Empfängers einzustellen, und der Bereich reicht von 1 bis 18. Wenn [Sending CH] auf 4 CH eingestellt ist, reicht der Einstellbereich für den Startkanal des primären/sekundären Empfänger 1 bis 4.

Zum Binden des Senders mit dem primären Empfänger. Klicken Sie darauf, um den Sender in den Bindungsmodus zu versetzen. Nach Abschluss der Bindung wird „Connected“ (Verbunden) angezeigt, sobald die Bindung abgeschlossen ist.



Aktivieren oder deaktivieren Sie die Option „S-Tele“. Diese Option ist standardmäßig aktiviert und ermöglicht die Bindung nur eines sekundären Empfängers, der nur seine eigenen Informationen an den Sender zurücksendet.

Um den Startkanal des sekundären Empfängers einzustellen, wobei der Bereich von 1 bis 18 reicht.

Um beispielsweise eine 18-Kanal-Ausgabe mit zwei Empfängern zu erzielen, können Sie folgende Einstellung vornehmen: Nehmen Sie den primären Empfänger als FTr12B und den sekundären Empfänger als FTr8B. Der Startkanal des sekundären Empfängers sollte auf 13 eingestellt werden. Auf diese Weise gibt Kanal 1 des sekundären Empfängers den Kanal 13 des Senders aus, und Kanal 6 gibt den Kanal 18 des Senders aus.

So verbinden Sie den Sender mit dem sekundären Empfänger. Klicken Sie darauf, um den Sender in den Verbindungsmodus zu versetzen.

2 Empfänger verbinden (1 primärer, mehrere sekundäre)




Hier finden Sie eine Einführung zu [Routine] und [Antijamming-Priorität].

Modulation	Wichtige Funktionen	Anwendungsszenarien
Routine	Im Modus [Routine] bietet das System eine ausgewogene Leistung mit moderaten Störungsunterdrückungsfunktionen und einer moderaten maximalen Steuerreichweite.	Der Modus [Routine] eignet sich für die meisten nicht anspruchsvollen Szenarien, wie z. B. die gelegentliche Nutzung am Wochenende im Park. Diese Umgebungen zeichnen sich in der Regel durch offene mit gelegentlichen WLAN-Signalen oder 2,4-GHz-Geräten (jedoch ohne starke Störungen). In solchen Fällen sind weder eine extreme Steuerreichweite noch eine hohe Störfestigkeit erforderlich.
Antijamming-Priorität	Im Modus [Antijamming-Priorität] verwendet das System Datenpakete mit hoher Dichte. Dadurch bleibt die Kommunikation auch bei starken Störungen und Paketverlusten zuverlässig. Bei geringen Störungen hilft dies jedoch nicht bei der Entfernung.	Dieser Modus priorisiert eine stabile Verbindung in komplexen elektromagnetischen Umgebungen. Durch die Einschränkung der maximalen Reichweite wird eine zuverlässige Leistung in Szenarien mit starken Störungen gewährleistet, wie RC-Modellausstellungen oder überfüllten Flugzonen bei Veranstaltungen.

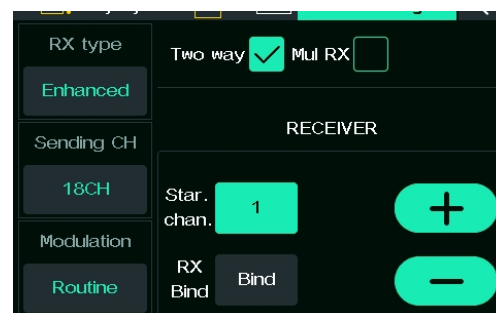
Mehrere Empfänger binden: Wenn Sie „Mul RX“ aktivieren und „S-Tele“ nicht aktivieren, können Sie mehrere Empfänger binden. In diesem Fall:

1. Primärer Empfänger: In diesem Modus wird die RX-ID weder während der Bindung noch während der Kommunikation übertragen. Bitte beachten Sie:
 - Wenn Sie mehrere Empfänger binden, schalten Sie die primären Empfänger nicht gleichzeitig ein, da dies zu Konflikten bei den Telemetriedaten des Senders durch das Umschalten zwischen den Geräten führen und Anzeigefehler verursachen kann. Binden Sie daher nur einen primären Empfänger. Alle weiteren Empfänger sollten über den sekundären Empfängereintrag gebunden werden.
 - Wenn in diesem Modus mehrere Empfänger über verschiedene Modelle hinweg verbunden sind, können alle auf diese Weise unter diesen Modellen verbundenen Empfänger mit demselben Sender gesteuert werden. Stellen Sie daher sicher, dass während der Verwendung nur der dem aktuellen Modell entsprechende Empfänger eingeschaltet ist.
2. Sekundärer Empfänger:
 - In diesem Modus verfügen Geräte, die über die sekundäre Empfängerschnittstelle gebunden sind, nicht über Telemetriefunktionen.
 - Vor dem Binden eines sekundären Empfängers müssen der Startkanal und das Schnittstellenprotokoll im Voraus festgelegt werden. Diese Einstellungen können nur vor dem Bindungsprozess konfiguriert werden und können nach erfolgreicher Bindung nicht mehr geändert werden.

Nehmen wir als Beispiel den Empfänger FTr8B.

Schritte zum Binden eines Empfängers:

1. Tippen Sie auf „“ (Grundeinstellungen) > „RX-Einstellung“ > „Bind-Einstellung“, um die Bind-Einstellungsfläche aufzurufen (der RX-Typ ist standardmäßig auf „Erweitert“ eingestellt).
2. Basierend auf den praktischen Anwendungsanforderungen:
 - Aktivieren/Deaktivieren der bidirektionalen Kommunikation. Aktivieren Sie das Kontrollkästchen, um die bidirektionale Kommunikation zu aktivieren (deaktivieren Sie es für die unidirektionale Kommunikation).
 - Senden CH (Ausgangskanalanzahl) einstellen. Klicken Sie auf das Funktionsfeld unter „Senden CH“ und wählen Sie dann im Popup-Fenster „Ja“, um die Optionen umzuschalten.



微信公众号



Bilibili



Website

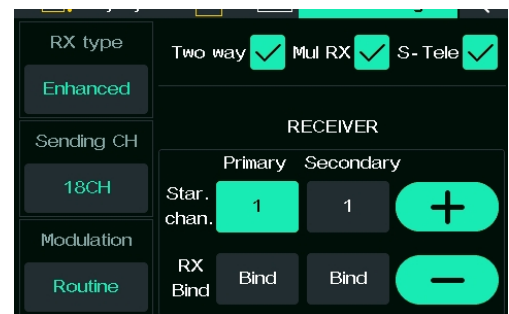


Facebook

- Modulationsmodus einstellen. Klicken Sie auf das Funktionsfeld unter „Modulation“ und wählen Sie dann im Popup-Fenster „Ja“, um die Optionen umzuschalten.
 - Startkanal einstellen. Klicken Sie auf das Funktionsfeld rechts neben „Startkanal“ und passen Sie den Wert mit „+“ / „-“ an.
3. Tippen Sie auf „Binden“, und der Sender wechselt in den Bindungsmodus.
 4. Halten Sie die BIND-Taste am Empfänger gedrückt, während Sie ihn einschalten. Die LED des Empfängers blinkt schnell, um anzuzeigen, dass er in den Bindungsmodus gewechselt ist.
 5. Der Bindungsvorgang ist abgeschlossen, wenn die LED des Empfängers nicht mehr blinkt und dauerhaft leuchtet.
 - Wenn der Sender im Einwegmodus in den Bindungszustand wechselt, nachdem die LED des Empfängers langsam zu blinken beginnt, beenden Sie den Bindungszustand des Senders, indem Sie „X“ (Bindung beenden) antippen. Zu diesem Zeitpunkt leuchtet die LED des Empfängers dauerhaft und zeigt damit an, dass die Bindung erfolgreich war.
 6. Vergewissern Sie sich, dass Sender und Empfänger ordnungsgemäß funktionieren. Ist dies nicht der Fall, wiederholen Sie die oben genannten Schritte.

Schritte zum Binden von zwei Empfängern:

1. Zweiwege, Mul RX und S-Tele sind aktiviert (wenn Mul RX aktiviert ist, ist S-Tele standardmäßig aktiviert).
2. Um den primären Empfänger zu binden, führen Sie die folgenden Schritte aus:
 - Beziehen Sie sich auf Schritt 2 des Verfahrens „Empfänger binden“, um den Sendekanal und den Modulationsmodus zu konfigurieren.
 - Legen Sie den Startkanal fest. Standard: 1. Sie können den geeigneten Startkanal nach Bedarf festlegen. Wenn er beispielsweise auf 1 eingestellt ist, entspricht CH1 des primären Empfängers CH1 des Senders.
 - Klicken Sie auf „Binden“, der Sender wechselt in den Bindungsmodus, und versetzen Sie dann den primären Empfänger in den Bindungsmodus, um die Bindung abzuschließen.
3. Um den sekundären Empfänger zu binden, führen Sie die folgenden Schritte aus:
 - Legen Sie den Startkanal fest. Standard: 1. Sie können den geeigneten Startkanal nach Bedarf festlegen. Wenn er beispielsweise auf 7 eingestellt ist, entspricht CH1 des sekundären Empfängers CH7 des Senders.
 - Klicken Sie auf „Binden“, der Sender wechselt in den Bindungsmodus, und versetzen Sie dann den sekundären Empfänger in den Bindungsmodus, um die Bindung abzuschließen.
4. Überprüfen Sie, ob Sender und Empfänger ordnungsgemäß funktionieren. Ist dies nicht der Fall, wiederholen Sie die oben genannten Schritte.



Schritte zum Binden von mehr als zwei Empfängern:

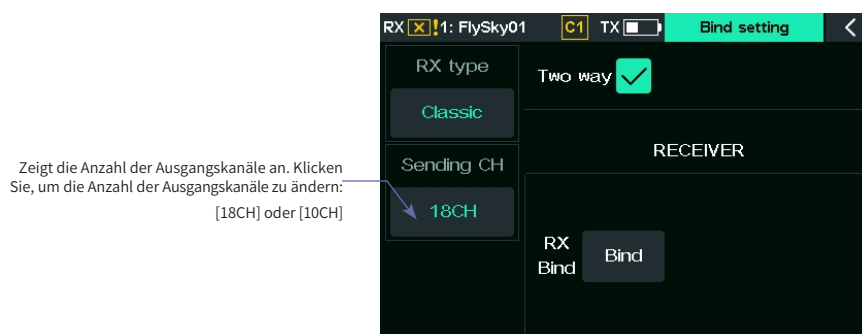
1. Aktivieren Sie die Kontrollkästchen für „Zweiwege“ und „Mul RX“, aber nicht das Kontrollkästchen für „S-Tele“.
2. Befolgen Sie Schritt 2 des Verfahrens „Zwei Empfänger binden“, um die Bindung für den primären Empfänger abzuschließen.
3. Um den sekundären Empfänger 1 zu binden, müssen Sie zunächst das Schnittstellenprotokoll und den Startkanal für diesen Empfänger einstellen, bevor Sie mit dem Bindungsvorgang beginnen. Beachten Sie, dass diese Einstellungen nach Abschluss der Bindung nicht mehr geändert werden können. Führen Sie die folgenden Schritte aus:
 - Konfigurieren Sie das Newport-Schnittstellenprotokoll über „Custom Interface Protocol“ (Benutzerdefiniertes Schnittstellenprotokoll). Siehe Schritt 3 des Verfahrens „Zwei Empfänger verbinden“, um den Startkanal einzustellen. Schließen Sie die Bindung mit dem sekundären Empfänger 1 ab.
4. Fahren Sie fort und verbinden Sie weitere sekundäre Empfänger mit dem Sender.
5. Überprüfen Sie, ob Sender und Empfänger ordnungsgemäß funktionieren. Ist dies nicht der Fall, wiederholen Sie die oben genannten Schritte.

Hinweise:

1. Die Bindungsmethode kann je nach Empfänger variieren. Spezifische Bindungsmethoden finden Sie auf der offiziellen Website von FLYSKY in der Empfängeranleitung oder anderen relevanten Informationen.
2. Nachdem Sender und Empfänger eine stabile bidirektionale Kommunikation hergestellt haben, erscheint ein Pop-up-Fenster, wenn der Empfänger als kompatibler Empfänger einer nicht von FlySky autorisierten Drittmarke identifiziert wird. Gleichzeitig wird die Funkfrequenz unterbrochen.

Der Empfänger der Classic-Version unterstützt 18-Kanal-Kommunikation mit Einweg- und Zweiweg-Bindung und ermöglicht die Bindung mit einem einzelnen Empfänger.

Die Bindungsschnittstelle des Empfängers der klassischen Version:



Sekundäre RX1-Schnittstelle verbinden



Sekundäre RX2-Schnittstelle verbinden



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „“ (Grundeinstellungen) > „RX-Einstellung“ > „Bind-Einstellung“, um die Bind-Einstellungsschnittstelle aufzurufen.
2. RX-Typ einstellen.
 - Klicken Sie auf das Funktionsfeld unter „RX-Typ“ und wählen Sie im Pop-up-Fenster „Ja“, um „Classic“ einzustellen.
3. Sende-Kanal einstellen.
 - Beziehen Sie sich auf Schritt 2 des Verfahrens „Empfänger binden“, um den Sendekanal zu konfigurieren.
4. Tippen Sie auf „Binden“, damit der Sender in den Bindungsmodus wechselt.
5. Stecken Sie das Bindungskabel in die BIND-Schnittstelle des Empfängers und schließen Sie das Netzkabel an einen beliebigen anderen Anschluss an. Zu diesem Zeitpunkt blinkt die LED des Empfängers schnell, um anzuzeigen, dass er in den Bindungsmodus gewechselt ist.
6. Entfernen Sie das Verbindungskabel und das Netzkabel vom Empfänger, wenn die LED des Empfängers nicht mehr blinkt und dauerhaft leuchtet.
 - Wenn der Sender im Einwegmodus in den Bindungszustand wechselt und die LED des Empfängers langsam blinkt, drücken Sie die Taste „“, um den Sender aus dem Bindungszustand zu nehmen.
7. Schließen Sie das Netzkabel wieder an den Empfänger an. Die LED des Empfängers leuchtet dauerhaft und zeigt damit an, dass die Bindung erfolgreich war.
8. Überprüfen Sie, ob Sender und Empfänger normal funktionieren, und wiederholen Sie die oben genannten Schritte, wenn Probleme auftreten.



5.3 Überprüfungen vor der Inbetriebnahme

Führen Sie vor jedem Betrieb immer die folgenden Schritte durch:

1. Überprüfen Sie das gesamte System, um sicherzustellen, dass alles wie erwartet funktioniert.
2. Führen Sie einen Reichweitentest durch, wie im Abschnitt **14.6 „Reichweitentest“** der Bedienungsanleitung beschrieben.

 GEFAHR	• Verwenden Sie das Modell nicht, wenn während des Tests ungewöhnliche Verhaltensweisen auftreten.
 GEFAHR	• Überschreiten Sie während des Betriebs nicht die maximale Nennreichweite.
 VORSICHT	• Störungen durch andere Sendegeräte können die Signalqualität beeinträchtigen.



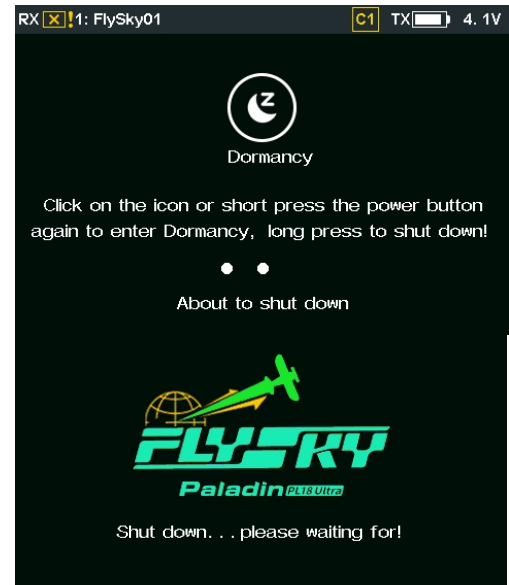
Hinweis: Diese Funktion wurde in Version 2.2.18 aktualisiert.

5.4 Ausschalten

Befolgen Sie diese Schritte, um das System auszuschalten:

1. Schalten Sie den Empfänger aus.
2. Halten Sie beide Netzschalter am Sender gedrückt. Der Bildschirm wird dann dunkler und zeigt die Meldung „Herunterfahren... bitte warten!“ an. Danach schaltet sich der Bildschirm aus, was anzeigt, dass der Sender ausgeschaltet wurde.

Hinweis: Wenn Sie beide Netzschalter am Sender drücken, wird eine Meldung mit der Dauer des Herunterfahrens und dem Symbol für den Ruhemodus angezeigt. Weitere Informationen zur Ruhefunktion finden Sie in Abschnitt 14.2.5 Ruhemodus.



 GEFAHR	• Um jegliches Risiko eines Kontrollverlusts über das Modell zu vermeiden, schalten Sie immer zuerst den Empfänger aus, bevor Sie den Sender ausschalten.
---	---

5.5 Niederspannungsalarm (Popup/akustisch)

Wenn der Sender eingeschaltet ist und sich nicht im Ruhemodus befindet und das System eine Niederspannung feststellt, ertönt ein akustischer Alarm und es erscheint ein Popup-Alarm mit den entsprechenden Informationen, wie unten beschrieben.

- Wenn das System eine Spannung unter 3,5 V feststellt, wird die Popup-Alarmmeldung „Transmitter voltage low!“ (Niedrige Senderspannung!) und ein akustischer Alarm ausgelöst. In diesem Status werden sowohl die Popup-Alarmmeldung als auch der akustische Alarm einmalig ausgelöst.
- Wenn das System eine Spannung unter 3,46 V feststellt, wird auf dem Bildschirm die Meldung „Transmitter voltage very low“ (Senderspannung sehr niedrig) angezeigt, begleitet von einem akustischen Alarm, der alle 20 Minuten wiederholt wird.
- Wenn das System eine Spannung unter 3,42 V feststellt, erscheint auf dem Bildschirm die Meldung „Transmitter Voltage Low, please charge“ (Transmitterspannung niedrig, bitte aufladen) und es ertönt alle 10 Minuten ein akustisches Alarmsignal.
- Wenn die Spannung des Senders unter 3,2 V fällt, schaltet sich das System automatisch ab und es erscheint die Popup-Meldung „Transmitter voltage low, automatic shutdown!“ (Transmitterspannung niedrig, automatische Abschaltung!) auf dem Bildschirm, begleitet von einem akustischen Alarm.

Hinweise:

1. Um den akustischen Alarm auszuschalten, gehen Sie zu „System“ > „General“ (Allgemein) > „Sound“ (Ton) und deaktivieren Sie den Alarmton.
2. Wenn der Sender gerade gebunden wird, eingeschaltet oder ausgeschaltet wird, die Firmware des RF-Moduls aktualisiert wird oder andere Vorgänge stattfinden, wird kein Alarm wegen niedriger Spannung ausgelöst.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

5.6 Manuelles Aufrufen des Ruhemodus

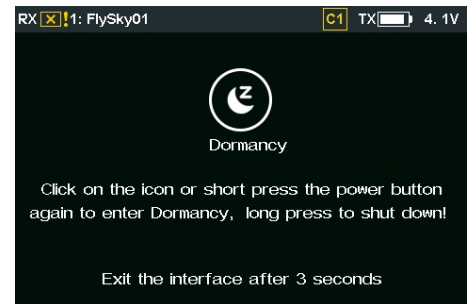
Befolgen Sie diese Schritte, um das System auszuschalten:

Das System unterstützt das manuelle Aufrufen des Ruhemodus. Einrichtung:

1. Drücken Sie beide Netzschalter am Sender gleichzeitig, bis die Meldung „Klicken Sie auf das Symbol oder drücken Sie erneut kurz die Ein-/Aus-Taste, um den Ruhemodus zu aktivieren, und drücken Sie sie lange, um das System herunterzufahren!“ angezeigt wird, und lassen Sie dann die Ein-/Aus-Schalter los.
2. Tippen Sie auf „☾“ (Sender-Reset) oder drücken Sie erneut beide Netzschalter (und lassen Sie sie innerhalb von 3 Sekunden los), damit der Sender in den Ruhemodus wechselt.

Hinweis: Wenn der Sender zu diesem Zeitpunkt normal mit dem Empfänger kommuniziert, wird durch Klicken auf „☾“ ein Dialogfeld mit der Frage „Diese Aktion führt dazu, dass der Empfänger die Steuerung verliert. Bestätigen Sie?“ angezeigt.

Hier finden Sie eine Einführung in den Ruhemodus des Senders und wie Sie den Ruhemodus beenden können.



Ruhezustand

Steuerungsstatus:

Stick-, Schalter-, Drehknopf-, Trimm- und Knopfbedienungen sind unwirksam.

RF-Status:

RF funktioniert nicht: Das integrierte RF-Modul ist ausgeschaltet, und am externen RF-Modulanschluss liegt kein Signal und keine Spannung an.

Hinweise:

1. Im Ruhemodus sind die an die Datenanschlüsse angeschlossenen Geräte nicht in Betrieb, wodurch der Stromverbrauch reduziert wird.
2. Nachdem der Sender in den Ruhemodus gewechselt ist, blinkt die LED des Senders langsam. Weitere Informationen finden Sie unter 3.2.3 Statusanzeige.
3. Es wird empfohlen, während des Trainings oder Wettkampfs den Ruhemodus zu verwenden, anstatt den Sender auszuschalten.

Beenden des Ruhemodus

So wecken Sie den Sender aus dem Ruhemodus.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf den Bildschirm oder drücken Sie beide Netzschalter am Sender gleichzeitig, bis die Meldung „Klicken Sie auf das Symbol oder drücken Sie erneut kurz die Ein-/Aus-Taste, um den Wiederherstellungsmodus aufzurufen“ erscheint, lassen Sie dann die Netzschalter los.
2. Tippen Sie auf „💡“ oder drücken Sie die Netzschalter (innerhalb von 3 Sekunden loslassen), und der Sender verlässt den Ruhemodus.

Hinweis: Wenn Sie beide Netzschalter gedrückt halten (ohne sie innerhalb von 3 Sekunden loszulassen), schaltet sich der Sender aus.



Der Sender verlässt unter bestimmten besonderen Umständen automatisch den Ruhemodus.

- Wenn der Sender einen niedrigen Batteriestand aufweist, schaltet er sich automatisch aus.
- Nach 6 Stunden im Ruhemodus schaltet sich der Sender automatisch aus, wodurch auch der Ruhemodus beendet wird.

Hinweis: Informationen zu den automatischen Ruhemodus-Einstellungen finden Sie in Abschnitt 14.2.5 „Ruhemodus“.



6. Hauptschnittstelle

Dies ist eine Einführung in die Hauptoberfläche des Senders.

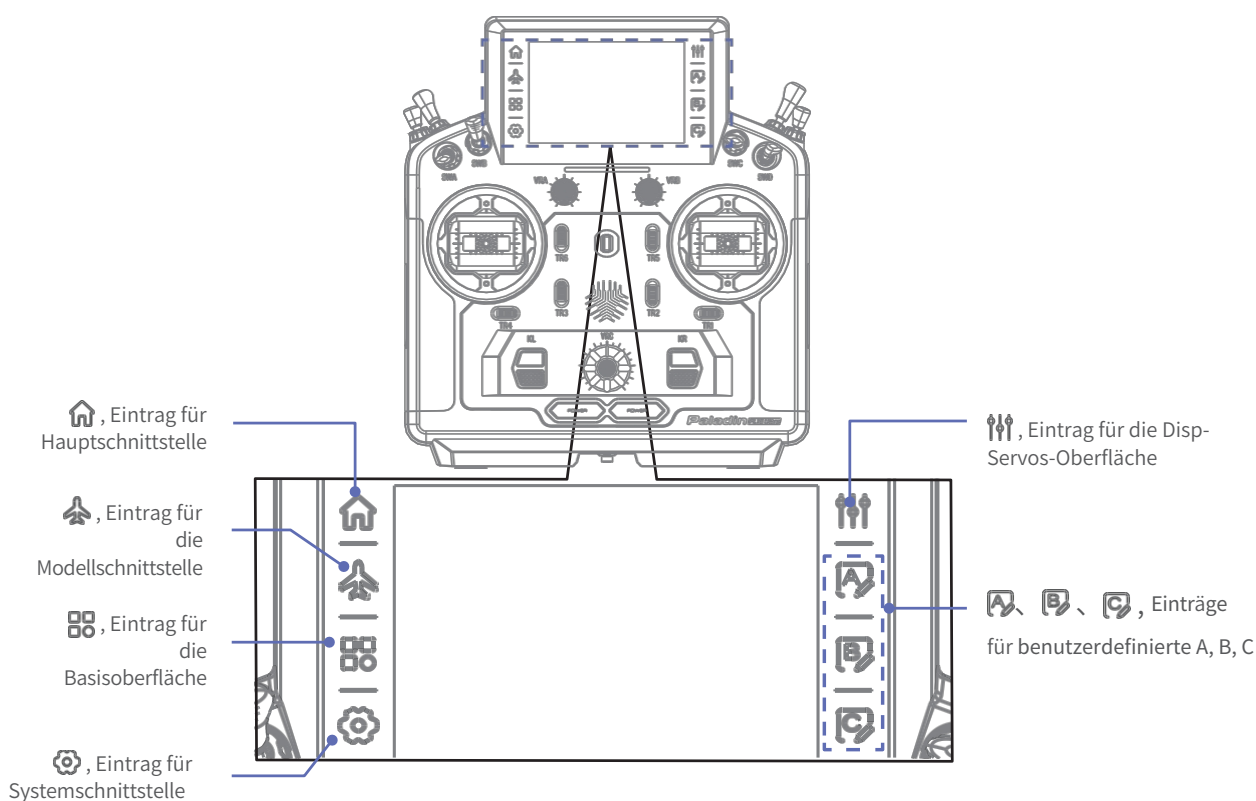
6.1 Übersicht über die

Hinweis: Diese Funktion wurde in Version 2.2.18 aktualisiert.

Hauptoberfläche

Die Hauptoberfläche zeigt in erster Linie Informationen zum Modell an, wie z. B. Sensordaten und Funktionsstatus, und bietet schnellen Zugriff auf diese Funktionen. Durch Antippen der entsprechenden Bereiche der Hauptoberfläche und der rechten Hauptoberflächen können Sie schnell auf die entsprechenden Funktionsoberflächen zugreifen.

Linke und rechte Verknüpfungen



Hinweis: Die benutzerdefinierten Funktionen A, B und C der rechten Verknüpfung sind standardmäßig nicht zugewiesen und reagieren nicht auf Berührungen. Nachdem Sie die spezifischen Funktionen festgelegt haben, können Sie die Verknüpfung hier verwenden, um schnell auf die entsprechende Funktion zuzugreifen.



微信公众号



Bilibili

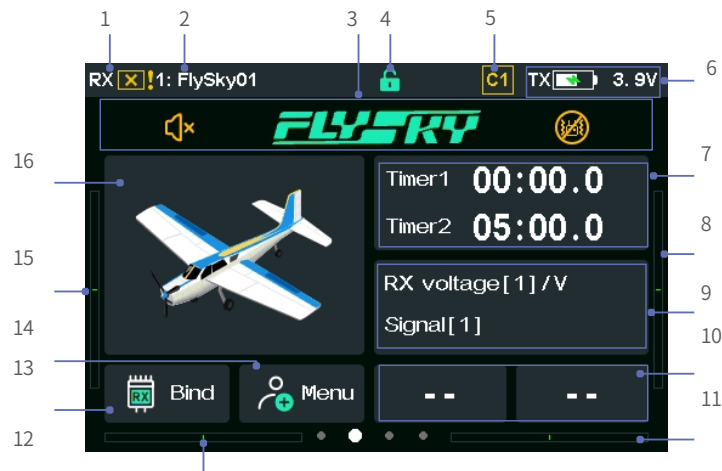


Website



Facebook

M6in-Schnittstelle



1. Anzeige der Signalstärke /RX ist nicht angeschlossen /RF ist deaktiviert

2. Modellname

3. Statusspalte

Einige Funktionssymbole werden in diesem Bereich angezeigt, wenn die entsprechenden Funktionen aktiviert sind, z. B. **Vibration** (🔊), **Ton** (🔊), **Logikschalter** (🔊) und **Kraftstoffalarm** (🔊). In diesem Bereich werden bei verschiedenen Modellen unterschiedliche Funktionssymbole angezeigt. Die Details sind wie folgt:

- Flugzeug: **Luftbremse** (🔊), **Drosselklappe** (🔊), **Drosselklappenabschaltung** (🔊) und **Leerlaufhoch** (🔊)
- Segelflugszeuge: **Luftbremse** und **Drosselklappe**
- Hubschrauber: **Gaswegnahme**, **Leerlauf hoch** und **Gas halten**
- Multikopter: **Throttle Hold** (🔊)
- Autos: **ABS** (🔊)

4. Sperrsymbol

Tippen Sie auf das Symbol, um den Bildschirm zu sperren; drücken Sie es lange, um ihn zu entsperren.

5. Aktueller Zustand

6. Anzeige der Senderleistung

7. Anzeige des Timer-Werts; Timer 1-Eingabe

8. TR2-Trimmwertanzeige

9. Sensoranzeige; Sensoreintrag

RX-Spannung [1]: Zeigt den Wert für die Niederspannungs-Sprachalarmierung an. Signal [1]: Zeigt den Signalstärkewert des primären Empfängers an. Wenn kein primärer Empfänger vorhanden ist, wird der Signalstärkewert des

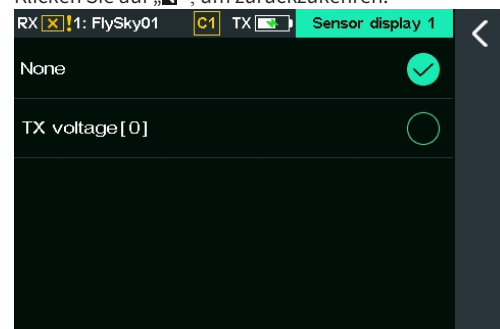
Sekundärer Empfänger.

Hinweis: Keine Wertanzeige, wenn das Einweg-Kommunikations-/externe RF-Protokoll PPM/CRSF/CRSF2 ist.

10. Benutzerdefinierte Sensoranzeige 1/2; Sensoranzeige 1/ Sensoranzeige 2 Eingabe

Anzeige der Sensordaten anpassen;

Tippen Sie auf, um die Einstellungsseite für die Sensoranzeige 1 aufzurufen, und tippen Sie dann auf die entsprechende Option. Klicken Sie auf „“, um zurückzukehren.



11. TR1-Trimmwertanzeige

12. TR4-Trimmwertanzeige

13. Bind-Einstellung Eingabe

Hinweis: Dieser Bereich wird nicht angezeigt, wenn die RF auf PPM, CRSF oder CRSF2 eingestellt ist.

14. Benutzerdefiniertes Menü

15. TR3-Trimmwertanzeige

16. Aktuelles Modellbild anzeigen; und Eintrag für Modellauswahl





Vier Punkte stehen für vier Seiten: Der weiße Punkt zeigt die aktuelle Seite an, die grauen Punkte stehen für die anderen Seiten. Um die anderen Seiten aufzurufen, wischen Sie den Bildschirm nach links oder rechts.



Popup-Benachrichtigung zum Modellalarm

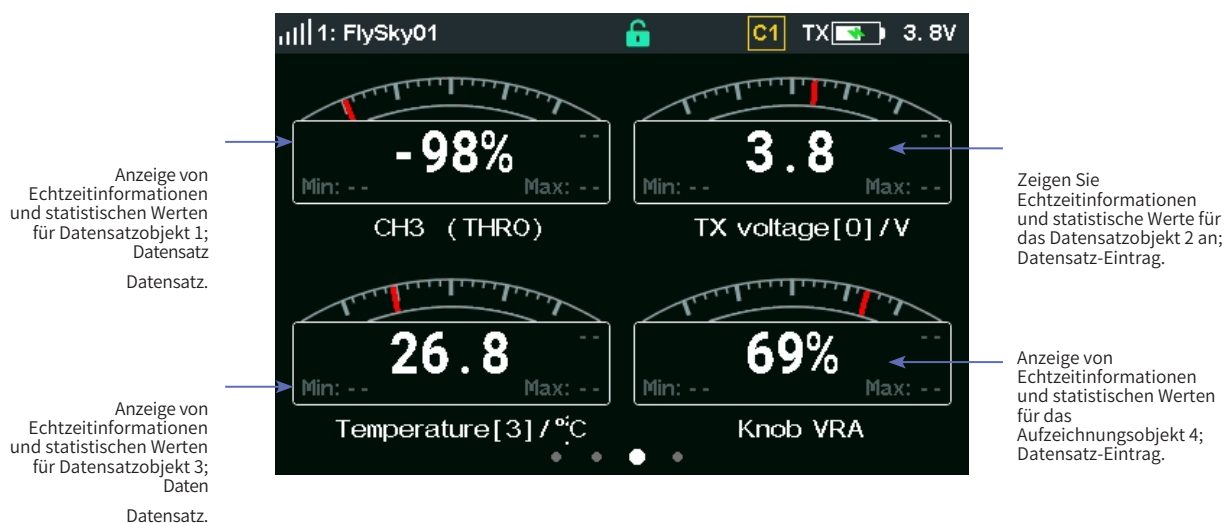
Hinweis: Dieses Popup-Fenster wird für alle Alarme unter der Funktion „Modellalarm“ angezeigt, mit Ausnahme des Einschaltalarms und des Telemetrieverlustalarms.

Tippen Sie auf das Popup-Fenster, um bis zu 3 Alarmmeldungen anzuzeigen.

Tippen Sie auf EXIT, um das Fenster zu schließen.



Rechte M6in-Schnittstelle 1



Hinweis: Das Aufzeichnungsobjekt kann auf „Sensordaten“, „Ausgangskanal“ oder „Stick oder Knopf“ eingestellt werden.



微信公众号



Bilibili

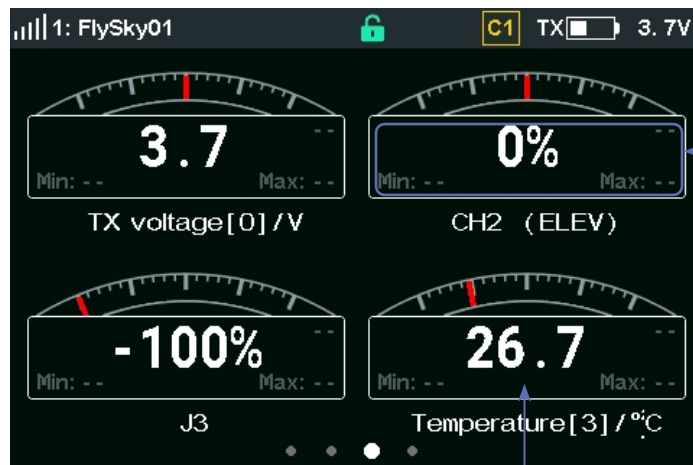


Website



Facebook

Nach der Einstellung des Aufzeichnungsobjekts:



Anzeige der Echtzeit-Maximal-, Minimal- und Durchschnittswerte des Aufzeichnungsobjekts innerhalb der Aufzeichnungsdauer anzeigen.

Echtzeitwert anzeigen.

Rechte M6in-Schnittstelle 2

Hinweis: Diese Funktion wurde in Version



Timer-Anzeige: 1
aktualisiert und der
Eintrag in Timer
Anzeige: 1

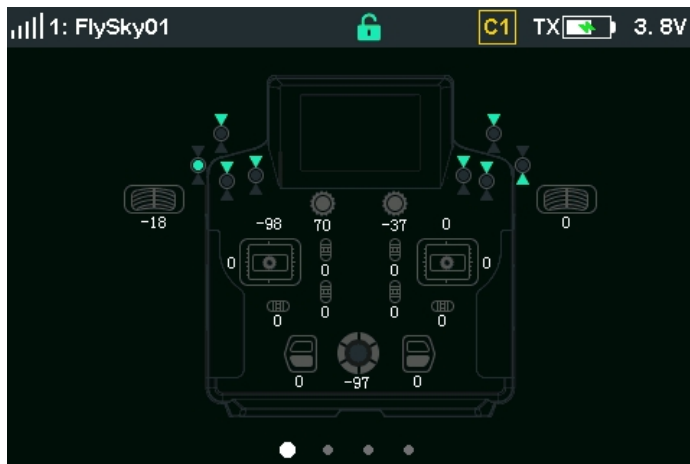
Timer-Anzeige: 2 ; und
Eintrag in Timer
Anzeige: 2

Anzeige der Zeitinformationen
Start/Stop: Klicken Sie auf
diesen Bereich, um die
Zeitmessung zu starten (oder
anzuhalten).

Zurücksetzen: Halten Sie diesen
Bereich 1 Sekunde lang
gedrückt, um den Timer
zurückzusetzen.



Linke Hauptschnittstelle



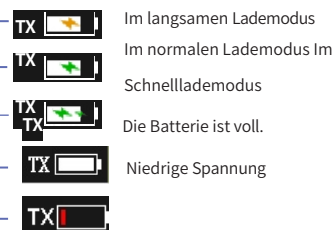
Für Schalter: Zeigt die aktuelle physische Position des Schalters an.

Für Knöpfe/Drehregler: Zeigt den aktuellen Wert des Knopfes an.

Für Sticks: Zeigt den aktuellen Wert des Sticks an. Für Trims:

Zeigt den aktuellen Wert des Trims an.

6.1.1 Statusleiste (oben)



Im langsamen Lademodus

Im normalen Lademodus Im

Schnelllademodus

Die Batterie ist voll.

Niedrige Spannung

Symbol „Entsperren“: Tippen Sie auf dieses Symbol, um den Bildschirm zu sperren.



Sperrsymbol: Tippen Sie 1 Sekunde lang auf dieses Symbol, um den Bildschirm zu entsperren.

Zeigt die aktuell ausgewählte Modellnummer und den Namen an.



Das RF-Modul ist aktiviert, aber der Empfänger ist nicht verbunden (Hinweis: Das Symbol wird nicht angezeigt, wenn der Sender im Einwegmodus mit dem Empfänger verbunden ist).

Tippen Sie auf dieses Symbol, um ein Popup-Menü anzuzeigen, und tippen Sie dann auf „Ja“, um die Bindungseinstellungen aufzurufen.



Anzeige der Signalstärke (Hinweis: Dieses Symbol wird nicht angezeigt, wenn ein Empfänger den Sender im Einwegmodus verbindet).

Das HF-Modul ist deaktiviert.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.2 Schnittstelle

Dieser Abschnitt enthält eine kurze Einführung zu den Symbolen der Schnittstelle.

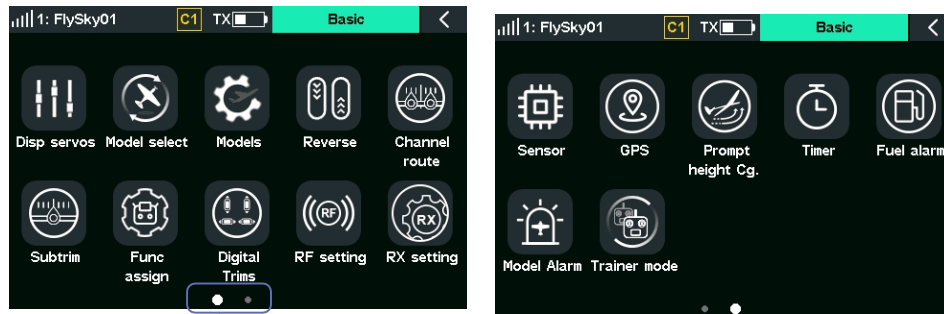
6.2.1 Funktionssymbole

	Der Bildschirm ist gesperrt.		Der Bildschirm ist entsperrt.
	Die Funktion ist deaktiviert.		Die Funktion ist aktiviert.
	Funktionen auf Standardeinstellungen zurücksetzen.		Für alle Bedingungen
	Schalter zuweisen.		Für die aktuelle Bedingung
	Tippen Sie, um den Wert zu erhöhen, drücken Sie lange, um ihn schnell zu erhöhen.		Tippen Sie, um den Wert zu verringern, und drücken Sie lange, um ihn schnell zu verringern.
	Dies zeigt an, dass das Funktionselement ausgewählt oder aktiviert wurde.		Dies zeigt an, dass das Funktionselement nicht ausgewählt oder aktiviert wurde.



7. Grundeinstellungen

In diesem Kapitel werden die Einstellungen der Grundfunktionen vorgestellt. Sie können die Benutzeroberfläche für die Grundfunktionen aufrufen, indem Sie auf „“ (Grundfunktionen) tippen.



Zwei Punkte zeigen an, dass die Benutzeroberfläche der Basisfunktion zwei Seiten umfasst. Ist ein Punkt weiß, bedeutet dies, dass es sich um die aktuelle Seite handelt.

Wischen Sie nach links, um zur anderen Seite zu gelangen.



微信公众号



Bilibili



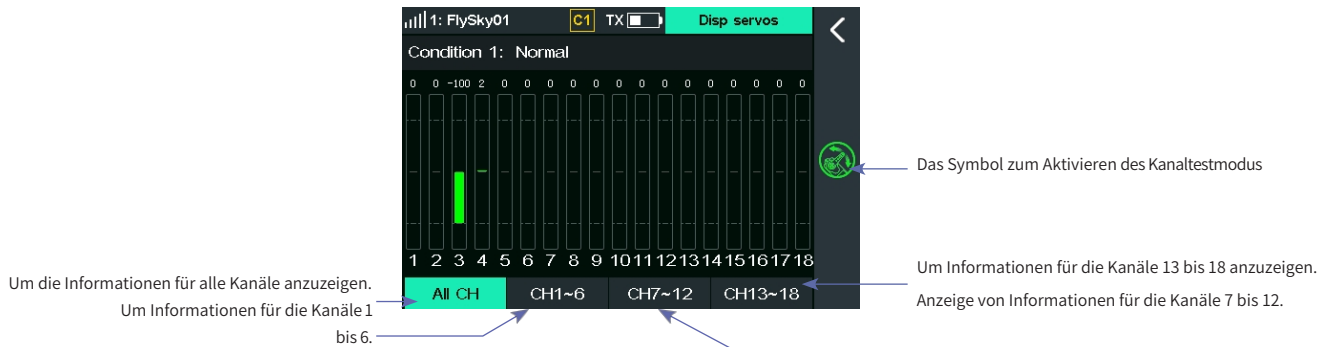
Website



Facebook

7.1 Servos anzeigen

Zeigt den Status der Kanäle in Echtzeit für den aktuellen Zustand an.



7.1.1 Servos anzeigen

Zeigt den Echtzeitstatus der Kanäle an. Einrichtung:

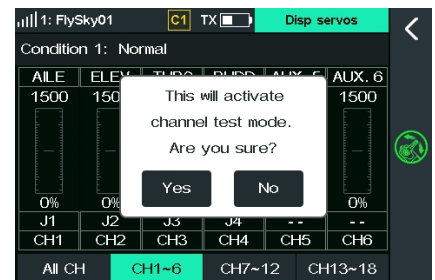
1. Tippen Sie auf „Servos anzeigen“.
2. Bedienen Sie die dem Kanal zugewiesene **Steuerung**.
3. Überwachen Sie den Ausgangswert des Kanals in der Schnittstelle „Servos anzeigen“.
4. Klicken Sie auf „“, um zur vorherigen Schnittstelle zurückzukehren.

7.1.2 Kanalttest

Das Servo kann getestet werden. Wenn die Funktion aktiviert ist, bewegen sich die Servos aller Kanäle langsam und wiederholt. Seien Sie vorsichtig, wenn die Funktion aktiviert ist und Servos angeschlossen sind.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „“, um den Kanalttestmodus zu aktivieren. Es erscheint eine Eingabeaufforderung. Drücken Sie „Yes“, um zu starten. Wenn der Testmodus aktiv ist, durchlaufen alle Kanäle langsam ihren gesamten Bewegungsbereich.
2. Klicken Sie auf „“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.



GEFAHR

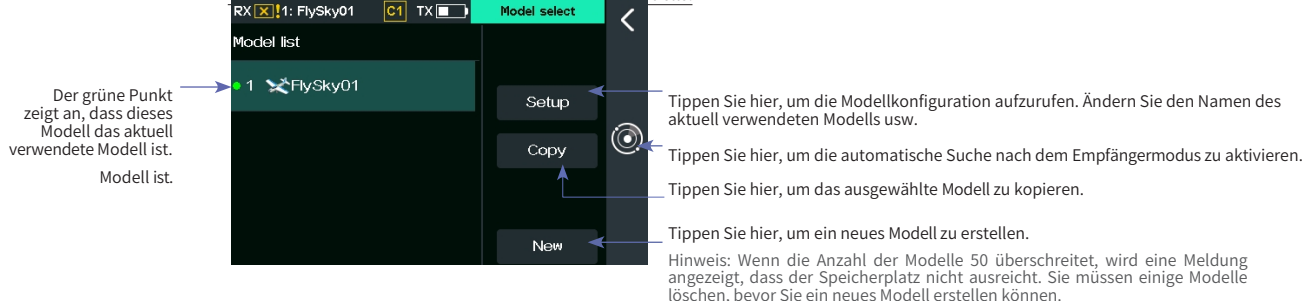
- Wenn der Modus zum Testen aller Kanäle aktiviert ist, drehen sich die Propeller/Drehflügel der Modelle unerwartet. Das ist sehr gefährlich! Aktivieren Sie diese Funktion nicht, wenn der Sender mit den Modellen verbunden ist oder die Motoren des Modells gestartet sind.



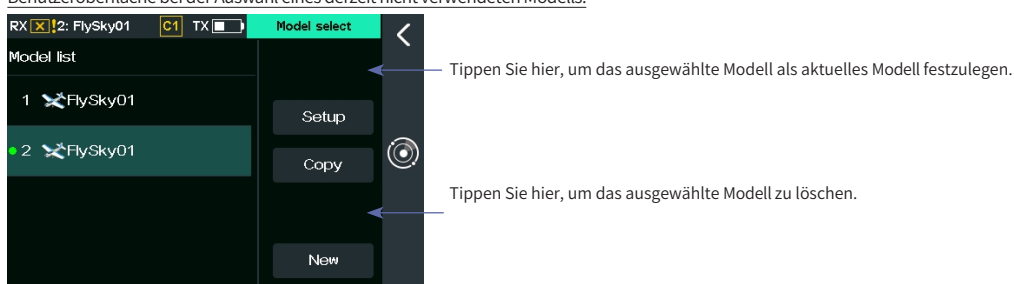
7.2 Modellauswahl

Es wird zum Kopieren oder Erstellen neuer Modelle verwendet und kann auch kodierte oder erstellte Modelle löschen. Da verschiedene RC-Modelle unterschiedliche Einstellungen haben, ermöglicht diese Funktion die bequeme Kompatibilität eines einzigen Senders mit einer Vielzahl verschiedener RC-Modelle.

Schnittstelle bei Auswahl des aktuell verwendeten Modells:



Benutzeroberfläche bei der Auswahl eines derzeit nicht verwendeten Modells:



7.2.1 Automatische Suche nach dem Empfänger

Wird verwendet, um nach einem Empfänger zu suchen, der eingeschaltet und im Zwei-Wege-Modus mit dem Sender verbunden ist. Nach dem Antippen von „🎯“ wechselt das System nacheinander zwischen den Modellen, um den Empfänger unter diesem Modell zu verbinden.

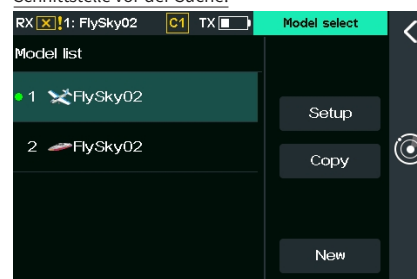
Einrichtung:

1. Schalten Sie den Empfänger ein.
2. Rufen Sie die Modellauswahlschnittstelle auf.
3. Tippen Sie auf „🎯“ (Empfänger suchen) auf der rechten Seite der Benutzeroberfläche, um automatisch nach dem Empfänger zu suchen. Es erscheint ein Fenster mit einer Eingabeaufforderung. Drücken Sie „Exit“ (Beenden), um die Suche zu beenden.
4. Nach Abschluss des Suchvorgangs bewegt sich der grüne Punkt zu dem Modell, das dem Empfänger entspricht, und zeigt damit an, dass der Sender eine normale Verbindung zum Empfänger hergestellt hat.

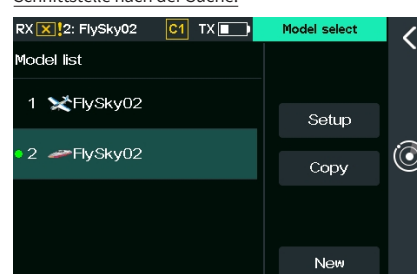
Hinweise:

1. Die HF-Funktion muss aktiviert sein.
2. Um diese Funktion zu nutzen, stellen Sie sicher, dass der Empfänger nur mit einem Modell dieses Senders verbunden ist, da doppelte Modelle möglicherweise nicht gesucht werden können.

Schnittstelle vor der Suche:



Schnittstelle nach der Suche:



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

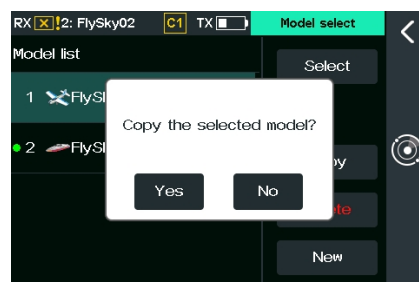
7.2.2 Kopieren eines Modells

Mit der Kopierfunktion können Sie ein neues Modell auf Basis der Daten des aktuell ausgewählten Modells erstellen. Beim Einrichten des neuen Modells können Sie diese Funktion nutzen, um die Daten eines vorhandenen Modells zu duplizieren und verschiedene Teile zu ändern, ohne den Einrichtungsprozess erneut durchlaufen zu müssen.

Einrichtung:

1. Rufen Sie die Oberfläche „Modell auswählen“ auf.
2. Tippen Sie auf das Modell, das Sie kopieren möchten.
3. Tippen Sie auf „Kopieren“ und klicken Sie im Popup-Fenster auf „Ja“, um den Vorgang abzuschließen. Klicken Sie anschließend auf „Zurück“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Hinweis: Nach dem Kopieren des Modells wird standardmäßig das neue Modell ausgewählt, das das letzte in der Liste ist.



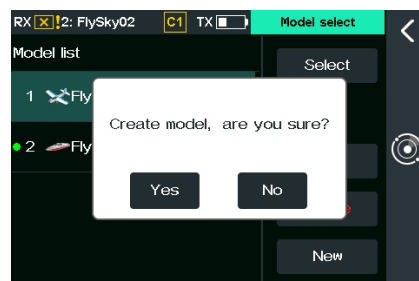
7.2.3 Neues Modell erstellen

Um ein neues Modell zu erstellen, können bis zu 50 neue Modellgruppen erstellt werden.

Einrichtung:

1. Rufen Sie das Fenster „Modell auswählen“ auf.
2. Tippen Sie auf „Neu“ und klicken Sie im Popup-Fenster auf „Ja“, um ein neues Modell zu erstellen. Klicken Sie anschließend auf „Zurück“, um zum vorherigen Fenster zurückzukehren.

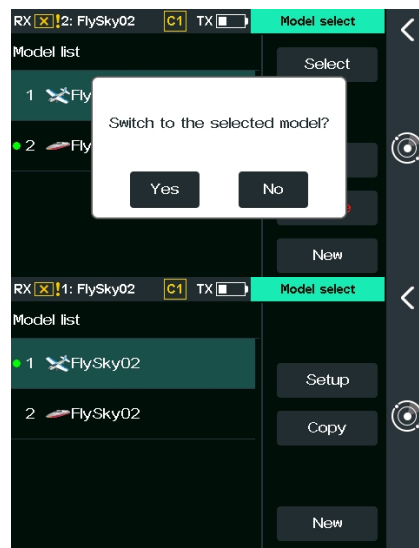
Hinweis: Nach Abschluss des Kopiervorgangs wird standardmäßig das neue Modell ausgewählt, das das letzte in der Liste ist.



7.2.4 Auswählen eines Modells

Um das ausgewählte Modell als aktuell verwendetes Modell festzulegen. Einrichtung:

1. Rufen Sie die Modellauswahl-Oberfläche auf.
2. Tippen Sie auf das Modell, das Sie festlegen möchten.
3. Tippen Sie auf „Auswählen“ und klicken Sie im Popup-Fenster auf „Ja“, um den Vorgang abzuschließen. Der grüne Punkt bewegt sich zum ausgewählten Modell. Klicken Sie anschließend auf „Zurück“, um zum vorherigen Fenster zurückzukehren.



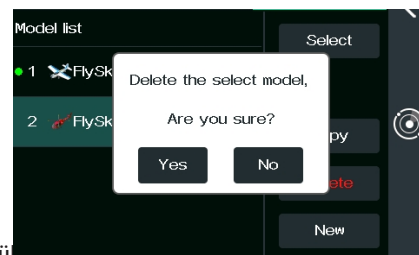
7.2.5 Löschen eines Modells

So löschen Sie ein Modell aus dem Speicher des Senders. Einrichtung:

1. Rufen Sie die Modellauswahlschnittstelle auf.
2. Tippen Sie auf das Modell, das Sie löschen möchten.
3. Tippen Sie auf „Löschen“ und klicken Sie im Popup-Fenster auf „Ja“, um den Vorgang abzuschließen. Tippen Sie anschließend auf „Zurück“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Hinweis: Das derzeit verwendete Modell kann nicht gelöscht werden.

Warnung: Modelldaten können über FlyskyAssist6nt (FlyskyAssist6nt Firmware Ver. 3.0 und höher) ü



7.3 Modell-

Einrichtung

Hinweis: Diese Funktion wurde in Version 2.2.18 aktualisiert.

 GEFAHR	Überprüfen Sie vor dem Betrieb unbedingt, ob der Status jedes Kanals sicher ist. Befindet sich der Kanal nicht in einem sicheren Zustand, kann dies zur Zerstörung der Flugzeugstruktur führen. Oder wenn das Modellflugzeug direkt startet, kann dies zu Verletzungen oder anderen Unfällen führen.
---	--

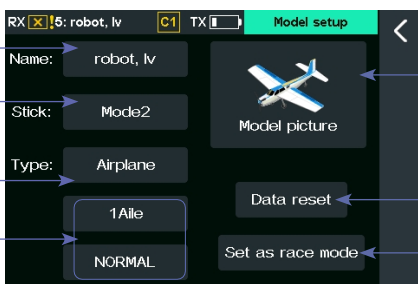
Der Sender umfasst eine Vielzahl von Optionen für Modelle, darunter Flugzeuge, Hubschrauber, Segelflugzeuge, Multikopter, Autos, Boote und Roboter. Sie können die entsprechenden Einstellungen für Modelle vornehmen, z. B. Konfigurationen und Funktionen.

Tippen Sie auf , um die Oberfläche zum Umbenennen des Modells aufzurufen.

Tippen Sie, um die Oberfläche zur Auswahl des Stick-Modus aufzurufen. Hinweis: Bei Auto-, Roboter- oder Schiffsmodellen ist der Stick-Modus auf Modus 2 eingestellt und kann nicht geändert werden.

Tippen Sie auf , um die Oberfläche zur Auswahl des Modelltyps aufzurufen.

Für Flugzeuge/Segelflugzeuge tippen Sie auf „Einstellungen für Flügel und Heck“ und wählen Sie die entsprechenden Einstellungen aus. Für Autos/Roboter richten Sie die Bewegungseinstellungen ein. Für Hubschrauber konfigurieren Sie den Taumelscheibentyp. Für Schiffsmodelle stellen Sie die Antriebsstruktur ein. Für Multikopter wird hier nichts angezeigt und Sie können nicht darauf tippen.



Tippen Sie auf das Bild, um das Modellbild auszuwählen.

Tippen Sie auf das entsprechende Bild und dann auf „Zurück“, um zurückzukehren.

Tippen Sie hier, um alle Daten für das Modell zurückzusetzen.

Tippen Sie hier, um den Rennmodus einzustellen. Dient zum Deaktivieren des signalbezogenen Alarms.

Modelltyp-Einrichtung

Legt den Modelltyp und die zugehörigen Parameter und Funktionen fest. Für **Flugzeuge/Segelflugzeuge** können Sie „Wing“, „Tail“ und „Optional“ einstellen. Für **Hubschrauber** können Sie „Swash plate“ und „Optional“ einstellen. Für **Autos und Roboter** können Sie „Move setup“ und „Optional“ einstellen.

Hinweis: Wenn der Modelltyp geändert wird, werden die Modelldaten zurückgesetzt, die Unterstruktur geändert und die Funktionszuweisungsschnittstelle entsprechend angepasst.

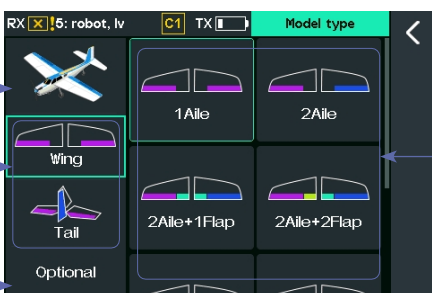
Modellkategorien

Zeigen Sie das Standardbild des Modells an.

Modell-Unterstruktur

Die Funktionselemente unterscheiden sich je nach Modellkategorie.

Modelloption



Zeigen Sie das entsprechende Element an, nachdem die Modellkategorie und die Modellunterkonfiguration ausgewählt wurden.



微信公众号



Bilibili

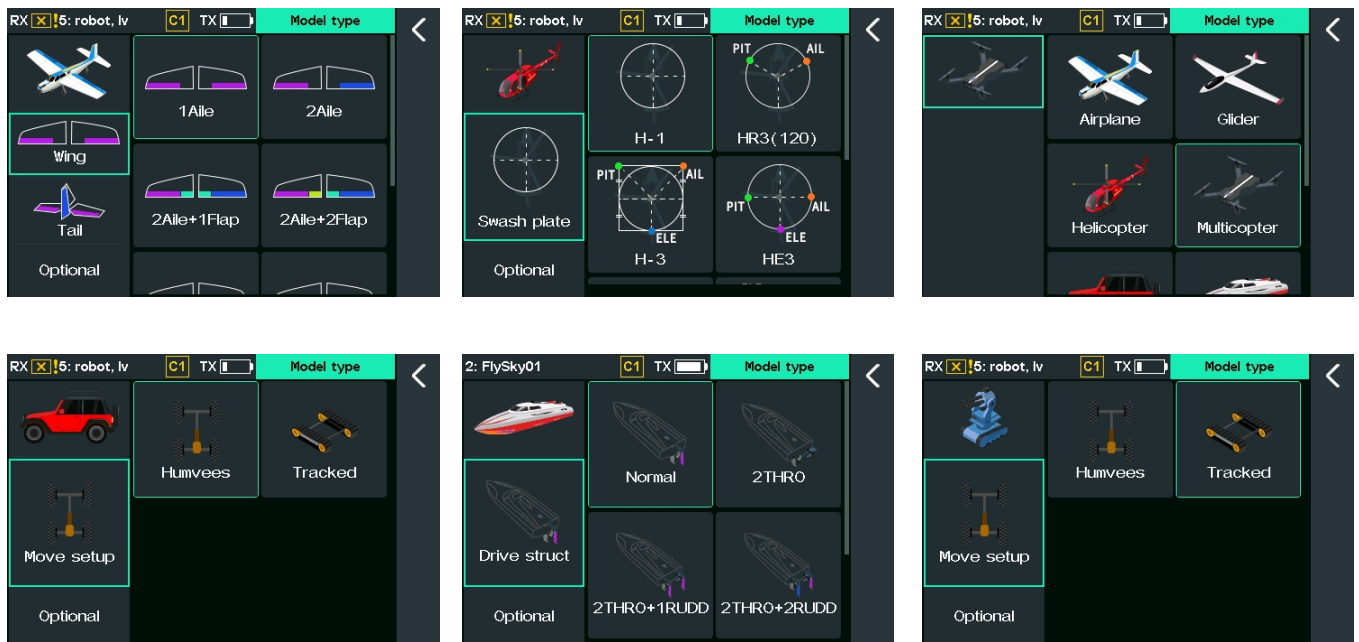


Website



Facebook

Die Parameter und optionalen Funktionen können je nach Modelltyp variieren.



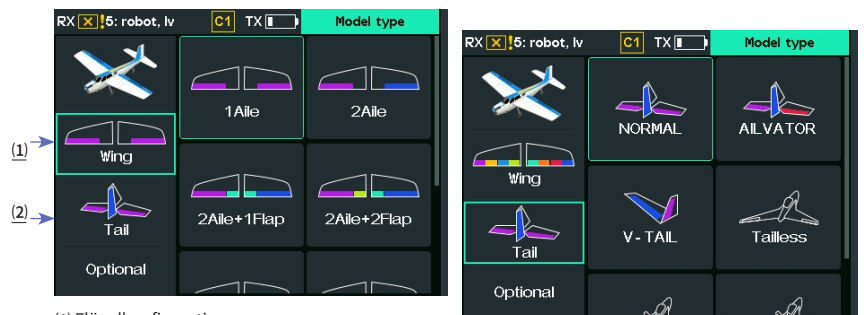
Hinweis: Bei windgetriebenen Booten ändert sich „THRO“ in den Funktionsschnittstellen zu „Segelwinkel“.

Nehmen wir das Flugzeug als Beispiel; die Einstellungsschritte sind wie folgt. Die entsprechenden Einstellungen für andere Modelle entnehmen Sie bitte den folgenden Schritten.

Einrichtung:

1. Rufen Sie die Schnittstelle „Modelltyp“ auf.
2. Klicken Sie direkt auf „Flügel“, da das Flugzeug das Standardmodell ist, und tippen Sie dann auf die entsprechende Flügelkonfiguration entsprechend dem tatsächlichen Modell. Danach geht es automatisch zur nächsten Einstellung.
3. Klicken Sie auf die dem tatsächlichen Modell entsprechende Heckkonfiguration, dann gelangen Sie automatisch zur nächsten Einstellung.
4. Klicken Sie auf das entsprechende Funktionselement entsprechend dem tatsächlichen Modell. Klicken Sie anschließend auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

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



(1) Flügelkonfiguration

(2) Heckkonfiguration

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

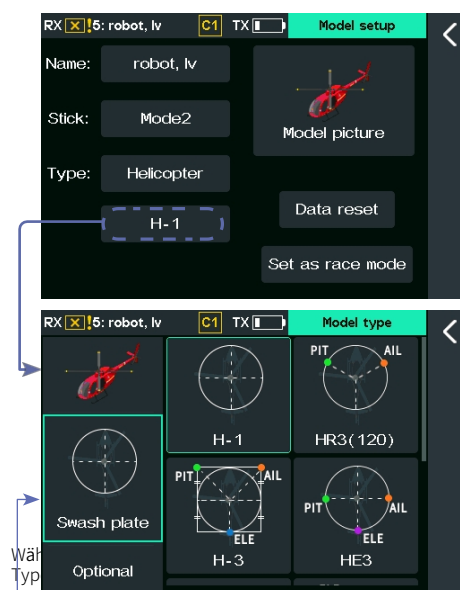


Tippen Sie auf die Menge, um sie festzulegen. Bei einigen Funktionen können Sie mehr als eine Menge festlegen, bei der Drosselklappe sind es bis zu 4.



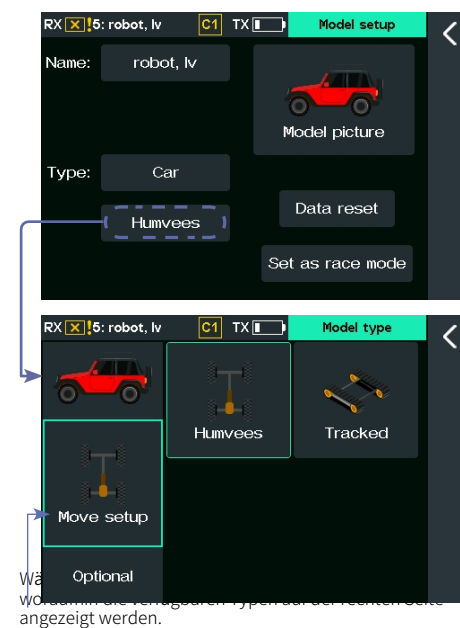
Für den Hubschrauber befolgen Sie die folgenden Schritte, um den Taumelscheibentyp zu ändern.

1. Rufen Sie die **Modellkonfiguration** auf.
2. Tippen Sie auf **H-1**.
3. Tippen Sie auf die für das jeweilige Modell geeignete Taumelscheibe. Klicken Sie anschließend auf „“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.



Für Autos oder Roboter befolgen Sie die folgenden Schritte, um die Bewegungseinstellungen zu ändern.

1. Rufen Sie die **Modellkonfiguration** auf.
2. Tippen Sie auf „**Humvees**“.
3. Tippen Sie auf den entsprechenden Eintrag entsprechend dem tatsächlichen Modell. Klicken Sie anschließend auf „“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

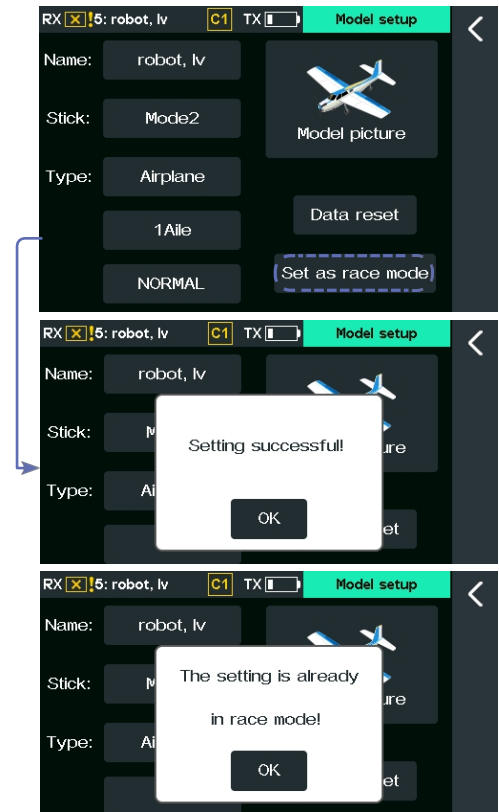
7.3.1 Für Rennen

Diese Funktion dient dazu, den Alarm für schwaches Signal und Telemetrieverlust schnell zu deaktivieren und damit signalbezogene Alarme effektiv auszuschalten. Es wird empfohlen, diese Funktion zu verwenden, um den Alarm für schwaches Signal und Telemetrieverlust vor dem Rennen zu deaktivieren. Nach dem Rennen können Sie anhand des tatsächlichen Anwendungsszenarios entscheiden, ob Sie diese beiden Alarmfunktionen wieder aktivieren möchten (zum Aktivieren navigieren Sie zu Hauptschnittstelle > „“ (Grundeinstellungen) > „Model Alarm“).

Einrichtung:

1. Rufen Sie die **Modell-Einrichtungsschnittstelle** auf.
2. Tippen Sie auf „**Set 6s r6ce mode**“ (Rennmodus einstellen). Das System zeigt eine Meldung an, dass die Einstellung erfolgreich war, d. h. die entsprechenden Alarme wurden deaktiviert. Tippen Sie auf „**OK**“, um das Popup-Fenster zu schließen.

Wenn Sie erneut auf „**Set 6s r6ce mode**“ tippen, erscheint eine Popup-Meldung, die darauf hinweist, dass sich das System bereits im Rennmodus befindet. Tippen Sie auf „**OK**“, um das Popup-Fenster zu schließen.



7.4 Umkehren

Zum Umkehren der Ausgangsrichtung jedes Kanals.

Diese Funktion kann verwendet werden, um die Richtung der Servoaktion zu korrigieren, die aufgrund unterschiedlicher Servotypen oder Installationsmethoden entgegengesetzt zur beabsichtigten Funktion ist. Die Servorichtungen können für 18 Kanäle eingestellt werden.

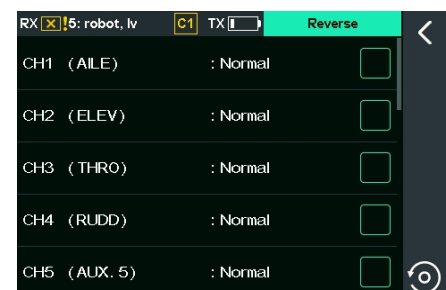
Normal: Zeigt an, dass die Kanalausgabe in der Standardrichtung erfolgt.

Umkehren: Zeigt an, dass die Richtung des Kanals umgekehrt wurde. Hinweise:

1. Wenn ein neues Modell angeschlossen wird, stellen Sie sicher, dass der entsprechende Kanal des Servos korrekt ist.
2. Bewegen Sie den zu jedem Kanal gehörenden Hebel, Schalter oder Drehknopf, um sicherzustellen, dass die Richtung korrekt ist.

Einrichtung:

Tippen Sie auf das Kästchen rechts neben dem Kanalnamen, um die Umkehrung für diesen Kanal umzuschalten. Wenn das Kästchen angekreuzt ist, bedeutet dies, dass der Kanal umgekehrt ist.

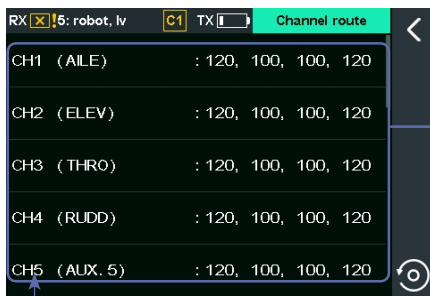


7.5 Kanalroute

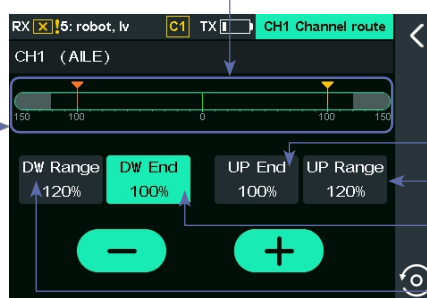
Ändern Sie den maximalen Bereich und die Bewegungsbereichsbeschränkungen (Mindest- und Höchstwerte) für jeden Kanal.

Mit „End“ wird der maximale Bewegungswert für den Bewegungsbereich des Servos definiert, während mit „Range“ der Grenzwert festgelegt wird. Sobald „Range“ eingestellt ist, überschreitet der Bewegungsbereich des Servos diesen Wert nicht mehr, selbst wenn die Mischfunktion den Bewegungswert des Servos erhöht, wodurch das Servo geschützt wird.

Wenn die Neutralstellung des Servos erheblich von der erforderlichen Konfigurationsposition abweicht, kann die Positionsanpassung allein mit dieser Funktion möglicherweise nicht den gewünschten Effekt erzielen. Passen Sie zunächst die Neutralstellung des Servos mit „Subtrim“ an. Mit dieser Funktion können Sie die maximale Servobewegung für jeden der 18 Kanäle einzeln einstellen.



Klicken Sie auf einen Kanal, um die nächste Einstellungsfläche für diesen Kanal aufzurufen.



Grün steht für den aktuellen Positionswert der Steuerung, Grau für die eingestellten oberen und unteren Bereichswerte. Die Position des Dreiecks entspricht den eingestellten oberen und unteren Endwerten.

Tippen Sie, um das obere Ende auszuwählen. Tippen Sie, um den oberen Bereich auszuwählen.
Tippen Sie, um das untere Ende auszuwählen.

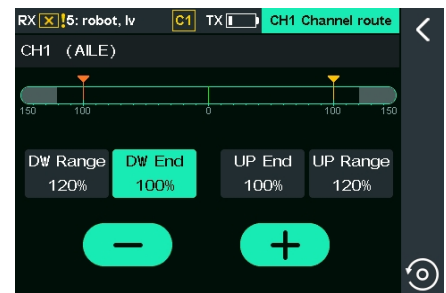
Tippen Sie auf „DW-Bereich“, um diesen auszuwählen.

Hinweis: Der Endpunktwert sollte nicht größer als der Bereichswert sein.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf den anzupassenden Kanal und rufen Sie die Einstellungsseite auf.
2. Tippen Sie auf DW-Bereich 120 %.
3. Klicken Sie auf + oder -, um den entsprechenden Wert für den Verfahrbereich einzustellen. Klicken Sie anschließend auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Informationen zu „Low End“, „Up Range“ und „Up End“ finden Sie unter „DW Range“ für Funktionseinstellungen.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

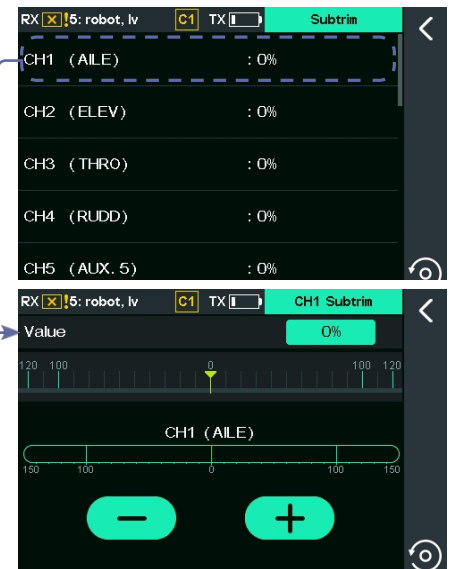
7.6 Subtrim

Zum Einstellen der Neutralposition jedes Servos.

Diese Funktion kann verwendet werden, um das Problem der Winkeldifferenz zwischen dem Servo und der Modellstruktur zu beheben, unabhängig davon, ob diese durch die Installation oder das dem Servo inhärente strukturelle Spiel verursacht wird. Um die Subtrimmung einzustellen, schalten Sie zunächst die Trimmung in die neutrale Position.

Einrichtung:

1. Klicken Sie auf den Kanal, den Sie einstellen möchten, um ihn aufzurufen.
2. Klicken Sie auf + oder -, um den Wert für die Neutralstellung des Kanals auf den gewünschten Punkt einzustellen. Klicken Sie anschließend auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.



7.7 Funktionszuweisung

Weisen Sie allen Kanälen die entsprechenden Funktionen, Steuerelemente und Trimmasten zu. Nach dem Erstellen eines neuen Modells weist das System automatisch Standardfunktionen basierend auf dem Modelltyp zu. Wenn Sie personalisierte Zuweisungen nach Ihren Vorlieben vornehmen möchten, können Sie diese hier konfigurieren.

Vorschau trimmen

Vorschau

Steuerung

Hinweis: Der Name der Steuerung/Trimmung ist rot, was bedeutet, dass die Steuerung/Trimmung zugewiesen ist.

Funktionselemente, die den Kanälen entsprechen. Zurück-Taste:

Tippen Sie darauf, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Legen Sie die spezifische Trimmaste für diese Funktion fest. Wenn das kleine Dreieck unten rechts im Funktionsfeld cyanfarben ist, gilt die Einstellung für alle Bedingungen. Wenn sie orange ist, gilt die Einstellung für die aktuelle Bedingung.

Legen Sie die spezifische Steuerung für diese Funktion fest. Wenn das kleine Dreieck unten rechts im Funktionsfeld cyanfarben ist, gilt die Einstellung für alle Bedingungen. Wenn es orange ist, gilt die Einstellung für die aktuelle Bedingung.

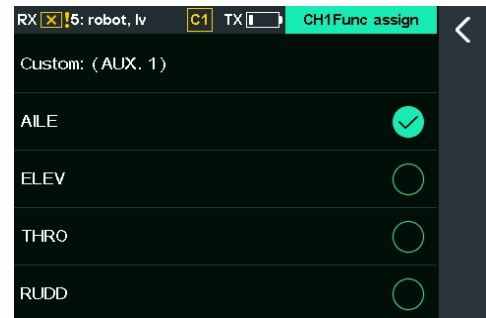


7.7.1 Funktionselemente zuweisen

Legen Sie die Funktionen fest, die von jedem Kanal gesteuert werden. Einrichtung:

1. Tippen Sie auf das einzustellende Funktionselement und rufen Sie die nächste Oberfläche auf.
2. Tippen Sie auf die entsprechende Funktion.
3. Wenn Sie eine Funktion anpassen möchten, können Sie „Custom:(AUX.1)“ auswählen, um die Software-Pad-Oberfläche aufzurufen und einen geeigneten Namen festzulegen. Klicken Sie anschließend auf die Eingabetaste oder auf „↵“, um zurückzukehren.

Hinweis: Der benutzerdefinierte Kanalname sollte für verschiedene Sprachen separat definiert werden.



7.7.2 Steuerungszuweisung

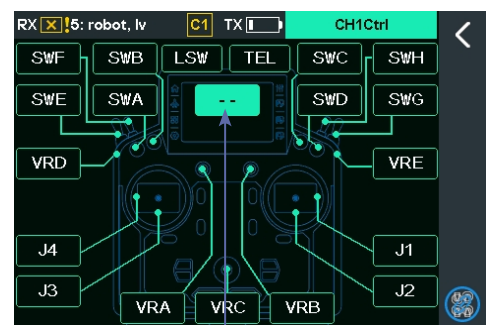
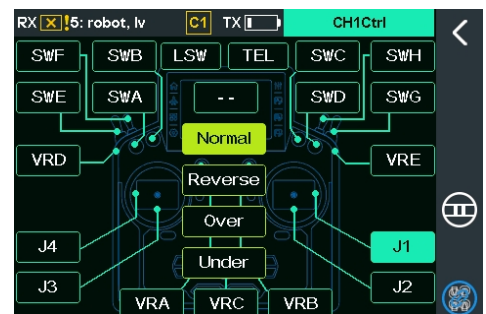
Um jedem Kanal eine bestimmte Steuerung zuzuweisen.

Die zuweisbaren Steuerungen sind die Schalter SWA bis SWH, die Logikschalter LSW (LS1 bis LS4), die Steuerknüppel J1 bis J4, die Trimmknöpfe VRA bis VRE und die Telemetristeuerungen TEL.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf das Steuerelement, das Sie zuweisen möchten, um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Tippen Sie in der Oberfläche auf „Steuerung“ oder schalten Sie die Steuerung am Sender um, um sie auszuwählen. Damit ist die Steuerungszuweisung abgeschlossen.

Hinweis: Wenn Sie einen Logikschalter oder Telemetrieschalter als Funktionssteuerung zuweisen, können Sie die Zuweisung nur abschließen, indem Sie auf der Benutzeroberfläche auf [LSW] oder [TEL] klicken und dann auf den entsprechenden Schalter klicken.



Klicken Sie hier, um die Zuweisung der Steuerung abzubrechen.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Sie können die entsprechenden Parameter einstellen, nachdem die Steuerungszuweisung abgeschlossen ist. Die Parameter unterscheiden sich je nach Steuerung.

- Bei Schaltern vom Typ „konsekutiv“ können Sie zwischen „Normal“, „Reverse“, „Over“ und „Under“ auswählen.

Normal bedeutet, dass sich das entsprechende Steuerungsverhältnis von „-100 % bis 100 %“ ändert, wenn die Steuerung von „unten“ nach „oben“ bewegt wird.

Bei „**Reverse**“ ist es umgekehrt. Mit anderen Worten: Wenn die aufeinanderfolgenden Schalter von „unten“ nach „oben“ bewegt werden, ändert sich das entsprechende Steuerungsverhältnis von „100 % bis -100 %“.

Für „**Über**“ (Aufwärtsseite) oder „**Unter**“ (Abwärtsseite)

Das Regelverhältnis schaltet nur zwischen -100 % und 100 % um, und der mittlere Bereich ist der Hysterese-Bereich.

Die Auswahl von „**Oberseite**“ bedeutet, dass das Regelverhältnis in der hohen Position 100 % und in der niedrigen Position -100 % beträgt. Bei „**Unterseite**“ (Unterseite) ist es umgekehrt.

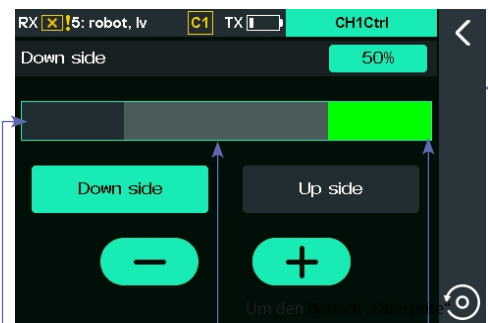
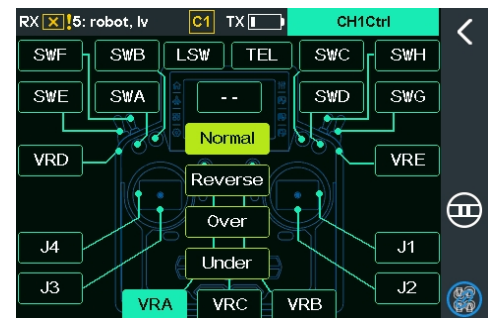
Nehmen wir **VRA** als Beispiel.

Einrichtung:

- Tippen Sie auf **VRA** und klicken Sie dann auf „Normal“ oder „Umgekehrt“.
- Klicken Sie auf „Over“ und dann auf „Down side“ oder „Up side“, um zum nächsten Bildschirm zu gelangen. Nachdem Sie „Down side“ oder „Up side“ ausgewählt haben, klicken Sie auf „+“ oder „-“, um die Werte für „Up-side“ und „Down-side“ auf den gewünschten Punkt einzustellen. Klicken Sie dann auf „↩“, um zum vorherigen Bildschirm zurückzukehren.

Hinweise:

- Sie können auf „☑“ klicken, um auszuwählen, ob Sie die Einstellung nur für die aktuelle Bedingung oder für alle Bedingungen vornehmen möchten.
- In der Schnittstelle „Control / Trim assignment“ (Steuerung/Trimmung zuweisen) hat das Klicken auf die linken und rechten Tastenkombinationen (bereits zugewiesene Funktionen) keine Auswirkung.



Um den Bereich „Down side“ anzuzeigen.

Um den Hysterese-Bereich anzuzeigen.

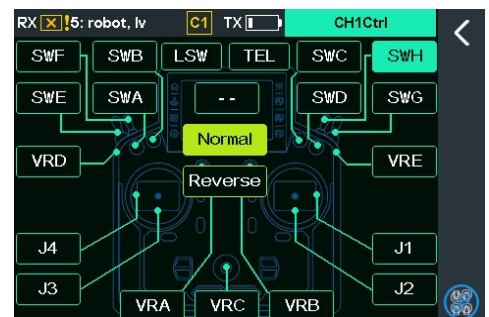
Um den Bereich „Up side“ anzuzeigen.

- Für Schalter, die nach SW-Zeichen benannt sind, können Sie Folgendes einstellen
Normal oder **Umkehrung**.

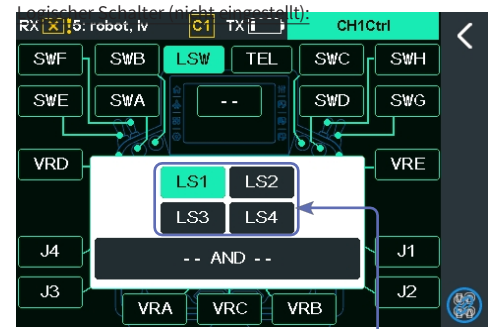
Normal bedeutet, dass das Regelverhältnis -100 % beträgt, wenn sich der Regler in der unteren Position befindet, und 100 %, wenn sich der Regler in der oberen Position befindet (das Regelverhältnis in der Neutralstellung des 3-Positionen-Schalters beträgt 0 %).

Bei „**Reverse**“ ist es umgekehrt. Mit anderen Worten: Das Steuerungsverhältnis von SW-Schaltern beträgt 100 % in der unteren Position und

-100 % in der oberen Position.

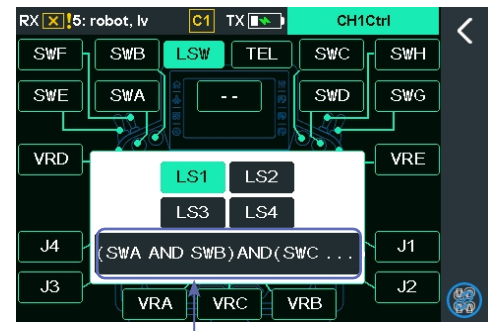


- Bei logischen Steuerungen beträgt das entsprechende Steuerverhältnis 100 %, wenn sich der Schalter im EIN-Zustand befindet, und , beträgt das entsprechende Steuerverhältnis -100 %. Durch Klicken auf die LSW-Steuerung auf der Benutzeroberfläche können Sie die logischen Schalter LS1 bis LS4 als Steuerungen im Popup-Fenster auswählen. Nach der Auswahl können Sie die aktuellen Einstellungen der logischen Schalter auf der unteren Schaltfläche der Benutzeroberfläche anzeigen und durch Klicken auf diese Schaltfläche die Schnittstelle für die Einstellungen der logischen Schalter aufrufen, um Änderungen vorzunehmen.



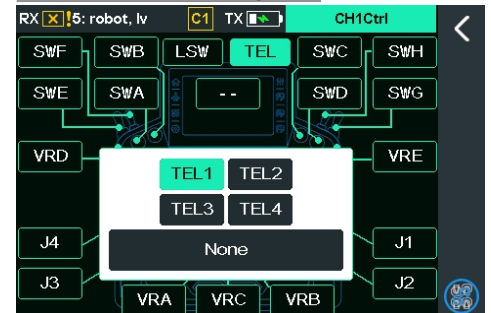
Tippen Sie auf „Logischer Schalter“, um ihn auszuwählen.

Logischer Schalter (Einstellung):

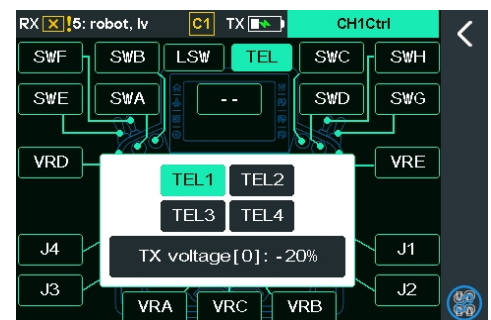


- Für TEL-Telemetriesteuerungen legen Sie die relevanten Parameter in der Telemetriesteuerungsfunktion fest, wobei Sie die in Echtzeit erfassten Werte als Steuerung verwenden. Durch Klicken auf die TEL-Telemetriesteuerung auf der Oberfläche können Sie TEL1 bis TEL4 als Steuerungen im Popup-Fenster auswählen. Nach der Auswahl können Sie die aktuellen Einstellungen der Telemetriesteuerungen über die Schaltfläche unten auf der Oberfläche anzeigen und durch Klicken auf diese Schaltfläche die Oberfläche für die Telemetriesteuerungseinstellungen aufrufen, um Änderungen vorzunehmen.

Telemetrie-Schalter (nicht eingestellt):



Telemetrie-Schalter (eingestellt):



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.7.3 Funktion Trim-Zuweisung

Um jedem Kanal eine Trimmaste zuzuweisen.

Einrichtung:

1. Rufen Sie die **Trimm**-Schnittstelle auf.
2. Tippen Sie auf die Trimm-Taste auf der Benutzeroberfläche oder schalten Sie die Trimm-Taste um, die Sie zuweisen möchten. Damit ist die Trimm-Zuweisung abgeschlossen.

Nach Abschluss der Trimmzuweisung können Sie die entsprechenden Parameter für die Trimmaste einstellen. Der **Trimmodus** und die **Trimrate** können eingestellt werden.

Im **Trimmodus** können Sie zwischen „Normal“, „Cen Max“ (Mitte MAX), „H-Max“ (High-End MAX) und „L-Max“ (Low-End MAX) wählen.

„Normal“ bedeutet normalen Trimmbetrieb (linear). „Cen Max“ bedeutet die maximale Trimmverstellung in der Neutralstellung und keine Trimmverstellung in der untersten und obersten Position.

H-Max bedeutet, dass die Trimmungseinstellung maximal ist, wenn sich der Funktionsregler in der höchsten Position befindet; wenn sich der Regler dem unteren Ende nähert, nimmt die Einstellung allmählich ab, bis sie in der untersten Position auf 0 sinkt.

L-Max bedeutet, dass bei der niedrigsten Position der Funktionssteuerung die Trimmungseinstellung maximal ist; wenn sich die Steuerung dem oberen Ende nähert, nimmt die Einstellung allmählich ab, bis sie an der höchsten Position auf 0 sinkt.

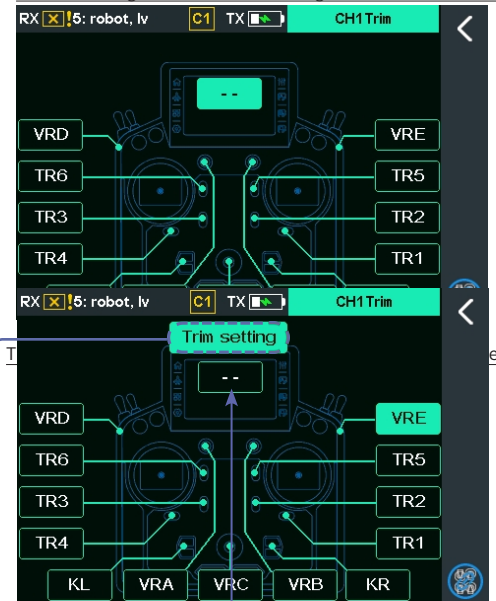
Trimrate Der gesamte Bewegungsbereich des Kanals, der mit dem Trimmknopf gesteuert werden kann. Ein negativer Wert bedeutet das Gegenteil.

Hinweis: Unter allen Bedingungen sind die Einstellungen für das Trimmverhältnis sowie der Trimmodus identisch. Wenn keine Trimmung zugewiesen ist, können keine Trimm-Einstellungen vorgenommen werden, und die eingestellten Parameter bleiben erhalten.

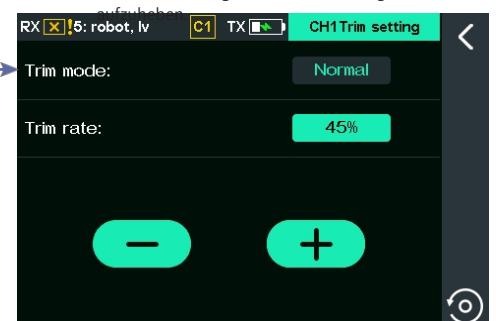
Befolgen Sie die folgenden Schritte, um die Einstellung vorzunehmen:

1. Tippen Sie auf „**Trimmungseinstellung**“, um die Trimmungseinstellungs-Oberfläche aufzurufen.
2. Klicken Sie auf das Optionsfeld rechts neben „**Trim mode**“ (Trimmodus) und wählen Sie den entsprechenden Trimmodus gemäß der obigen Beschreibung aus.
3. Tippen Sie auf „**Trim rate**“ und klicken Sie auf „+“ oder „-“, um den Trimmwert auf den gewünschten Wert einzustellen. Klicken Sie anschließend auf „**OK**“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Trim-Zuweisungsbildschirm für keine ausgewählte Trimmsteuerung.



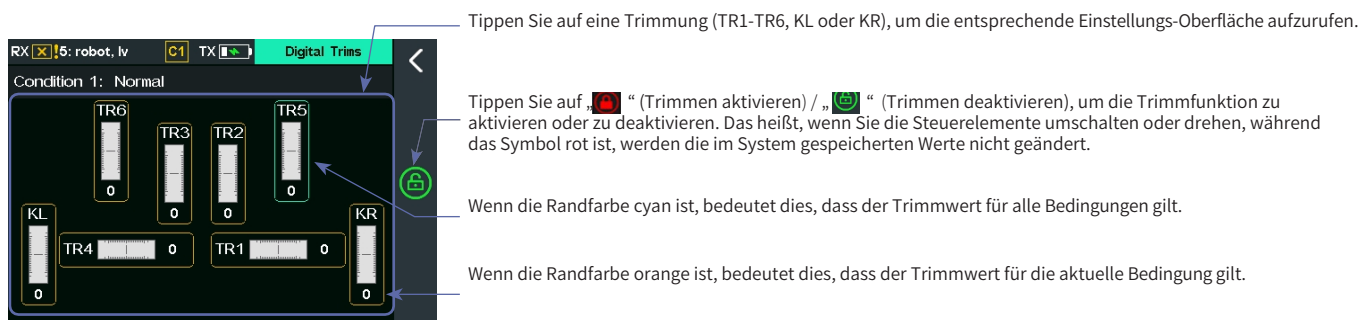
Um die Zuweisung der Trimmsteuerung aufzuheben.



7.8 Digitale Trimmung

In dieser Vorschauoberfläche können Sie die Trimmwerte von **TR1-TR6**, **KR** und **KL** anzeigen. Sie können den entsprechenden Schrittwert und den Backup-Trimmwert für den aktuellen Zustand/alle Zustände einstellen.

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



7.8.1 Einstellung TR1 Trimmen

Legen Sie den Trimmschrittwert fest. Sie können ihn für alle Bedingungen oder für die aktuelle Bedingung festlegen. Es wird nur eine einmalige Speicherung unterstützt.

Sichern und Aufrufen der Einstellung für die TR1-Trim-Taste

Backup-Wert für TR1-Trim-Taste einstellen.

Einrichtung:

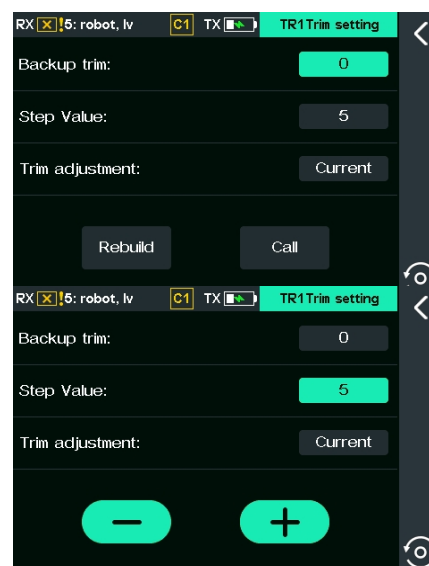
1. Tippen Sie auf **TR1**, um die Einstellungsseite aufzurufen. Der zuvor eingestellte Backup-Wert wird im Bereich „Backup trim“ angezeigt.
2. Stellen Sie **TR1** am Sender auf den gewünschten Wert ein.
3. Klicken Sie auf „Rebuild“, um ihn auf den Backup-Wert zu setzen.
4. Klicken Sie auf „Call“, um den Backup-Wert aufzurufen. Klicken Sie anschließend auf „“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Schrittwert-Einstellung für TR1-Trimmknopf

Stufenwert für die TR1-Trimmtaste einstellen.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf **TR1**, um die Einstellungs-Oberfläche aufzurufen.
2. Klicken Sie auf „Step Value“ und dann auf „+“ oder „-“, um den Wert auf den gewünschten Wert einzustellen. Klicken Sie anschließend auf „“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Einstellung der Trimmung für die TR1-Trim-Taste

Stellen Sie die Trimm-Einstellung für die TR1-Trim-Taste ein.

1. Tippen Sie auf „TR1“, um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Klicken Sie auf „Trim adjustment“ und dann auf „Yes“, um die Einstellung anzupassen. Klicken Sie anschließend auf „X“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Hinweis: Wenn „Für alle Bedingungen“ aktiviert ist, rufen die Trimmwerte in allen Bedingungen den aktuellen Trimmwert auf. Gehen Sie daher bitte vorsichtig vor.

Weitere Einstellungen finden Sie in den entsprechenden Einstellungen von TR1.



7.9 RF-Einstellung

Einstellung und Anzeige von HF-bezogenen Parametern/Daten, wie z. B. Aktivierung der HF-Funktion, Einstellung der Sendefunktion und des HF-Modus, die standardmäßig beim Einschalten aktiviert werden sollen, sowie der Bindungsfunktion.

7.9.1 Senden

Sie haben die Möglichkeit, die Sendefunktion zu aktivieren oder zu deaktivieren. Wenn Sie die Sendefunktion nicht benötigen, z. B. wenn der Sender als

USB-Simulator fungiert, können Sie sie über diese Funktion deaktivieren.

Einrichtung:

Klicken Sie auf das Kontrollkästchen neben „Transmit“. „v“ bedeutet, dass die Funktion aktiviert ist.

Hinweis: Aus Sicherheitsgründen kann die RF-Funktion nicht deaktiviert werden, wenn der Empfänger mit dem Sender verbunden ist.



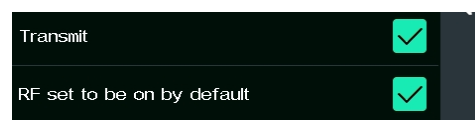
7.9.2 RF standardmäßig auf „Ein“ gesetzt

Legen Sie fest, ob die Übertragungsfunktion beim Start aktiviert werden soll. Wenn diese Option nicht aktiviert ist, ruft das System nach dem Einschalten die Auswahlanschnittstelle zum Aktivieren der Übertragungsfunktion auf. Wenn diese Option aktiviert ist, umgeht das System die Auswahl und aktiviert die Übertragungsfunktion direkt beim Start.

Standardmäßig ist die Übertragungsfunktion so eingestellt, dass sie beim Start aktiviert wird.

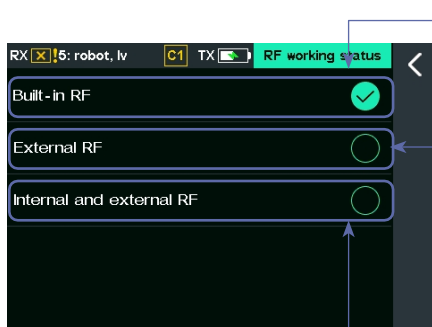
Einrichtung:

Klicken Sie auf das Kontrollkästchen neben dem RF-Set, das standardmäßig aktiviert ist. „✓“ bedeutet, dass die Funktion aktiviert ist.



7.9.3 RF-Betriebsstatus

Drei RF-Modi: Integriertes RF, externes RF, internes und externes RF.



Standardmäßig ist diese Option ausgewählt. Der Sender versorgt das integrierte RF-Modul mit Strom.

Bitte beachten Sie: Wenn Sie kein externes HF-Modul ausgewählt haben, müssen Sie den HF-Betriebsstatus nicht ändern.

Wenn Sie zu einem externen RF-Modul wechseln möchten, können Sie diese Funktionsoption auswählen.

Es unterstützt das Flysky FRM303 RF-Modul sowie RF-Module, die mit den Protokollen PPM, CRSF oder CRSF2 kompatibel sind.

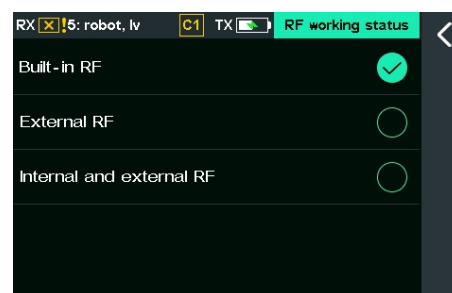
Nach der Installation kann der Sender das externe RF-Modul mit Strom versorgen, oder Sie können auch eine separate Stromversorgung verwenden, um das externe RF-Modul mit Strom zu versorgen.

Interne und externe HF-Module arbeiten gleichzeitig. Kompatibel mit HF-Modulen mit PPM- oder CRSF-Protokollen.

Nach der Installation kann der Sender sowohl interne als auch externe HF-Module gleichzeitig mit Strom versorgen.

Einrichtung:

1. Klicken Sie auf „RF-Betriebsstatus“, um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Tippen Sie auf das entsprechende RF, und das Symbol rechts neben dem ausgewählten Element ändert sich zu „✓“ (RF-Status anzeigen).
3. Klicken Sie auf „⏮“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren. Das ausgewählte Element wird nach dem RF-Betriebsstatus angezeigt.



Hinweis: Wenn der RF-Betriebsstatus auf „Externe RF“ eingestellt ist, ist die Standardoption FRM303. Wenn der RF-Betriebsstatus auf „Interne und externe RF“ eingestellt ist, ist die Standardoption PPM.

Wenn der RF-Arbeitsstatus auf „Extern RF“ eingestellt ist, enthält die RF-Einstellungsschnittstelle zwei zusätzliche Optionen: „Extern RF type“ (Externer RF-Typ) und „FRM303 RF setting“ (FRM303 RF-Einstellung). Bei Einstellung auf „Intern RF“ und „Extern RF“ enthält die Schnittstelle eine zusätzliche Option: „Extern RF type“ (Externer RF-Typ).



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.9.4 Externer RF-Typ

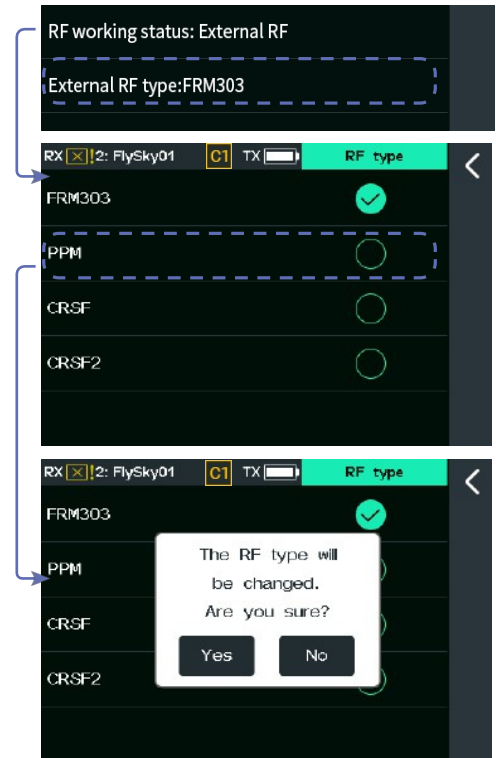
Dient zur Auswahl eines geeigneten RF-Typs gemäß dem Kommunikationsprotokoll des mit dem Sender verbundenen Empfängers. Dieser Punkt wird unter „RF-Modus: Extern“ oder „RF-Modus: Intern und extern“ angezeigt.

FRM303 verwendet das AFHDS 3-Protokoll und ist mit Empfängern der Classic Edition und Enhanced Edition kompatibel; PPM für RF-Module, die das PPM-Protokoll verwenden, CRSF für RF-Module, die das CRSF-Protokoll verwenden, und CRSF2 für das Black Sheep RF-Modul, das mit dem CRSF2-Protokoll kompatibel ist.

Einrichtung:

1. Klicken Sie auf „Externer RF-Typ“, um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Tippen Sie auf den entsprechenden externen HF-Typ und klicken Sie im Popup-Fenster auf „Ja“, um den Vorgang abzuschließen. Klicken Sie anschließend auf „“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Hinweis: Wenn der externe HF-Typ auf CRSF2 eingestellt und erfolgreich mit dem Empfänger verbunden ist, können RSSI-Parameter und die aktuell verbundenen Flugsteuerungsparameter abgerufen werden, darunter Flugsteuerungsspannung, Strom und Batteriekapazität. Die Telemetriedaten können über „Model Alarm“ > „Custom alarm“ für Alarme eingestellt werden.



7.9.5 FRM303-HF-Modul

Wenn das FRM303-HF-Modul verwendet wird, können Sie diese Funktion nutzen, um den HF-Typ auf FRM303 einzustellen. Nach der Einstellung kann der HF-Summeralarm in der FRM303-HF-Einstellungsschnittstelle aktiviert oder deaktiviert werden. Sobald der Summer aktiviert ist, ertönt der Alarm bei niedrigem Signal oder niedriger Spannung sowie bei zu hoher oder zu niedriger Temperatur. Darüber hinaus werden drei Leistungsversionen unterstützt: die nicht einstellbare Version, die Version mit 25 mW bis 1 W und die Version mit 25 mW bis 2 W.

Bei Verwendung des FRM303-RF-Moduls müssen Sie zunächst über den FGPZ03-Adapter eine Verbindung zum Sender herstellen. Stellen Sie dann am FRM303-RF-Modul das Eingangssignal auf ein



1,5-M-UART-Signal (Closed-Source-Protokoll) ein. Die

Einrichtung erfolgt wie folgt:

1. Um den Einstellungsmodus für das Eingangssignal aufzurufen, schalten Sie das FRM303-HF-Modul ein, während Sie die Fünf-Wege-Taste des FRM303-Wege-Taste des FRM303 mehr als 3 Sekunden, aber weniger als 9 Sekunden lang gedrückt halten. Zu diesem Zeitpunkt leuchtet die LED blau.
2. Drücken Sie die Aufwärts-Taste nach oben oder die Abwärts-Taste nach unten, um das Eingangssignal umzuschalten. Wenn die LED wiederholt im Modus „drei Mal blinken, einmal aus“ leuchtet, ist das Eingangssignal korrekt.
3. Halten Sie die Mitteltaste 3 Sekunden lang gedrückt, um die Einstellungen zu speichern.
4. Drücken Sie die linke Taste nach links, um den Signal-Einstellungsmodus zu verlassen.

Die FRM303-LED blinkt langsam blau, was bedeutet, dass ein passendes Signal empfangen wurde.

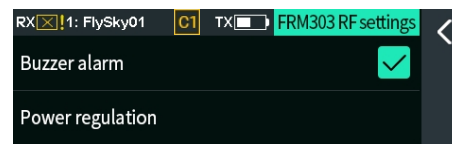
Hinweis: Weitere Informationen finden Sie im Handbuch des FRM303.

Summeralarm

Um den Summeralarm zu aktivieren oder zu deaktivieren, wird die Alarmfunktion unter den folgenden Bedingungen ausgelöst: wenn die Temperatur des RF-Moduls zu hoch ist, wenn die externe Versorgungsspannung zu niedrig ist oder wenn das Signal schwach ist.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „FRM303 RF settings“, um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Tippen Sie auf „Buzzer alarm“. „✓“ bedeutet, dass die Funktion aktiviert ist. Klicken Sie auf „↩“, um zurückzukehren.



Leistungsregelung

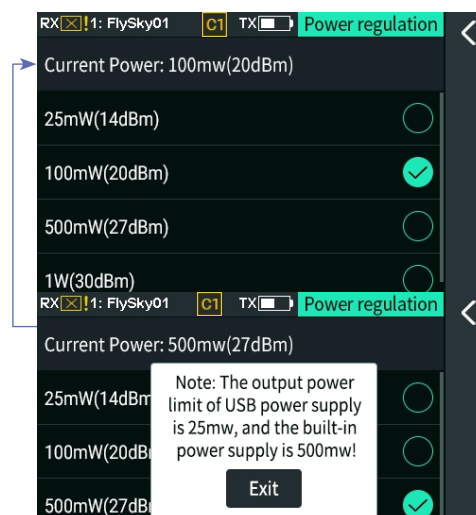
Die Schnittstelle zur Leistungsanpassung variiert je nach den verschiedenen einstellbaren Versionen. Beachten Sie, dass der Stromversorgungsmodus des FRM303-HF-Moduls auch die tatsächliche Ausgangsleistung beeinflusst. Das heißt, wenn die Leistungseinstellung den Grenzbereich überschreitet, wird die maximale Leistung innerhalb des Grenzbereichs ausgegeben. Wenn die Leistung auf einen anderen Wert als 25 mW umgeschaltet wird, erscheint ein Pop-up-Fenster.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Power Regulation“, um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Tippen Sie auf einen geeigneten Leistungswert. Klicken Sie auf „↩“, um zurückzukehren.

Hinweis: Der externe HF-Typ ist auf FRM303 eingestellt, die HF-Temperatur und die externe HF-Spannung können abgerufen werden. Die abgerufenen Daten können über „Model 616rm > Custom 616rm“ als Alarm eingestellt werden.

Haftungsausschluss: Die werkseitig voreingestellte Sendeleistung dieses Produkts beträgt ≤ 20 dBm. Bitte passen Sie diese entsprechend den örtlichen Gesetzen an. Die Folgen von Schäden, die durch unsachgemäße Einstellungen verursacht werden, gehen zu Lasten des Benutzers.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.9.6 PPM-Einrichtung

Wenn der RF-Typ auf PPM eingestellt ist, zeigt die RF-Einstellungsschnittstelle PPM-Einrichtungsoptionen zur Konfiguration der PPM-signalbezogenen Parameter an.

Signalpolarität: Standardmäßig positiv, d. h. ein hoher Spannungspegel wird als gültiges Signal angesehen. Wenn einige Geräte einen niedrigen Spannungspegel als gültiges Signal erkennen, kann die Signalpolarität auf negativ eingestellt werden, d. h. ein niedriger Spannungspegel wird als gültiges Signal angesehen.

Anzahl der Kanäle: Dient zum Einstellen der Anzahl der in einem PPM-Signal enthaltenen Kanäle. Standardmäßig umfasst ein PPM-Signal 8 Kanäle, aber die Anzahl der Kanäle kann je nach den spezifischen Umständen angepasst werden.

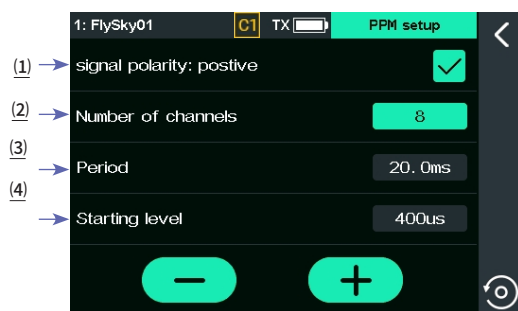
Periode: Bezieht sich auf die Zeit, die zur Übertragung eines PPM-Signals benötigt wird. Die Standardperiode für ein 8-Kanal-PPM-Signal beträgt 20 ms. Bei Verwendung von weniger Kanälen kann eine kürzere Periode eingestellt werden, um die für die Übertragung des Signals erforderliche Zeit zu verkürzen und somit die Latenz zu verringern.

Die Anpassung der Periode kann jedoch nur die Dauer der Leerlaufzeit verkürzen, nicht jedoch die Dauer des effektiven Signals. Daher führt eine Verkürzung der Periode nicht zu einer Verringerung der Anzahl der Signalkanäle. Wenn die Anzahl der Kanäle so stark zunimmt, dass die effektive Signalübertragungszeit die Periode überschreitet, verarbeitet das System das Signal mit der Methode der minimalen Leerlaufzeit, und der Einstellungswert der Schnittstelle ändert sich nicht entsprechend.

Startniveau: Dient zur Identifizierung des Startindexzeitpunkts des PPM-Signals, mit einem Standardwert von 400 us. Entsprechende Werte können basierend auf den tatsächlichen Bedingungen eingestellt werden, wobei der Einstellbereich zwischen 100 us und 700 us liegt.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „**Signalpolarität**“, um die Signalpolarität einzustellen. „✓“ bedeutet, dass das Signal positiv ist.
2. Tippen Sie auf „**Anzahl der Kanäle**“. Klicken Sie dann auf „+/-“, um eine geeignete Anzahl von Kanälen einzustellen.
3. Klicken Sie auf „**Period**“ (**Periode**). Klicken Sie dann auf + / -, um einen geeigneten Periodenwert festzulegen.
4. Tippen Sie auf „**Startniveau**“ und klicken Sie auf „+/-“, um einen geeigneten Wert einzustellen. Klicken Sie anschließend auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.



(1) Tippen Sie hier, um die Signalpolarität umzuschalten.

(2) Tippen Sie auf die Funktion „Anzahl der Kanäle“, um sie auszuwählen.

(3) Tippen Sie auf , um die Funktion „Periode“ auszuwählen.

(4) Tippen Sie auf , um die Funktion „Startpegel“ auszuwählen.



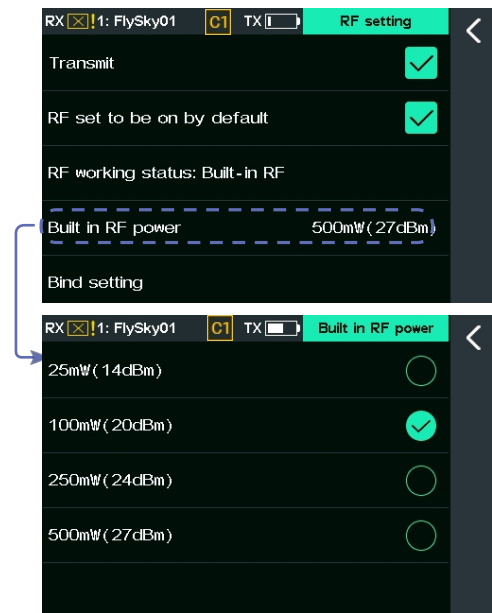
7.9.7 Integrierte HF-Leistung

Diese Funktion wird angezeigt, wenn die Firmware des Senders die Version mit einstellbarer Leistung ist und der HF-Betriebsstatus auf „Integrierte HF“ oder „Interne und externe HF“ eingestellt ist.

Diese Funktion dient zur Einstellung der internen HF-Sendeleistung. Sie kann auf 25 mW (14 dBm), 100 mW (20 dBm), 250 mW (24 dBm) oder 500 mW (27 dBm) eingestellt werden.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Integrierte HF-Leistung“, um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Tippen Sie auf ein geeignetes Leistungselement. Klicken Sie dann auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.



Haftungsausschluss: Die werkseitig voreingestellte Sendeleistung dieses Produkts beträgt ≤ 20 dBm. Bitte passen Sie diese entsprechend den örtlichen Gesetzen an. Die Folgen von Schäden, die durch unsachgemäße Einstellungen verursacht werden, gehen zu Lasten des Benutzers.

7.9.8 Bindungseinstellung

Diese Funktion wird verwendet, um den Sender in den Bindungszustand zu versetzen, um ihn mit dem Empfänger zu verbinden.

Weitere Informationen finden Sie unter 5.2 „Binden“.

Hinweis: Wenn der RF-Betriebsstatus auf „External RF and PPM“, CRSF oder CRSF2 ausgewählt ist, wird dieser Funktionspunkt nicht angezeigt.



微信公众号



Bilibili



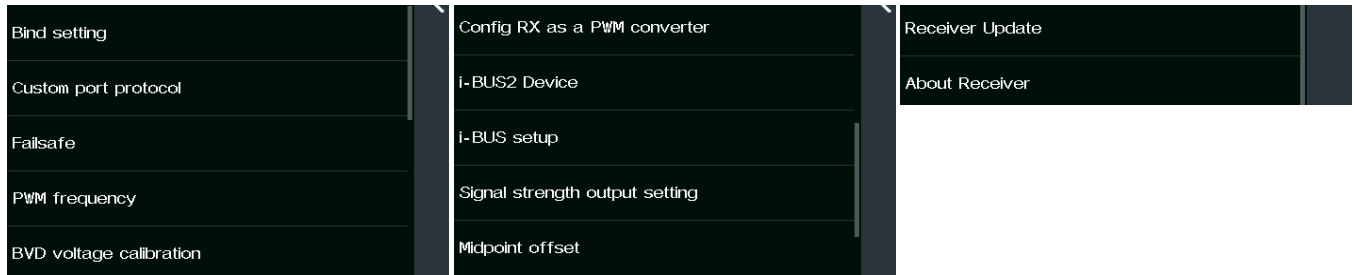
Website



Facebook

7.10 RX-Einstellung

Informationen zu Empfängerfunktionen. Damit können verschiedene Funktionen eingestellt werden, bevor der Empfänger betriebsbereit ist.



7.10.1 Bind-Einstellung

Diese Funktion dient dazu, den Sender in den Bindungszustand zu versetzen, um ihn mit dem Empfänger zu verbinden.

Ausführliche Informationen zu Bindungsvorgängen finden Sie unter 5.2 Bindung.

7.10.2 Benutzerdefiniertes Port-Protokoll

Legen Sie den Signaltyp fest, der von den Empfängeranschlüssen ausgegeben wird. Auf der linken Seite dieser Schnittstelle werden die konfigurierbaren Anschlüsse angezeigt, während auf der rechten Seite die verfügbaren Protokolloptionen angezeigt werden.

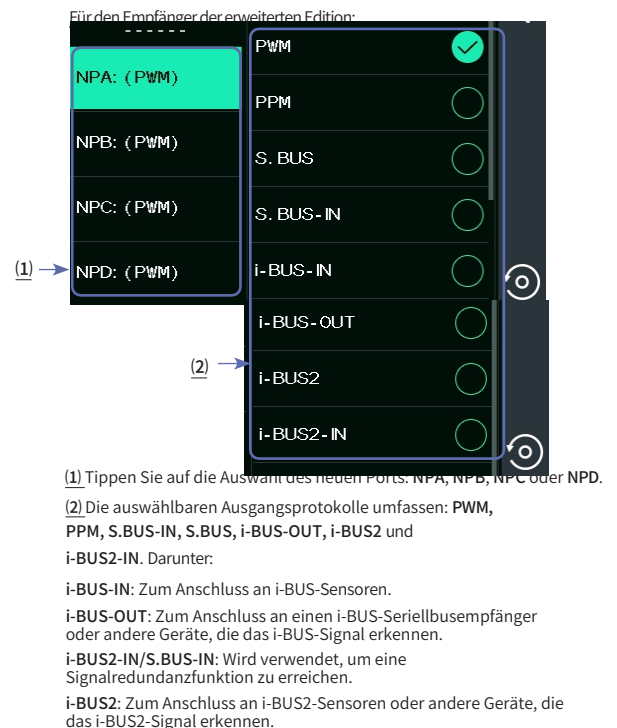
Nur die erweiterte Version des Empfängers unterstützt die Ausgabe von i-BUS2-Protokollsignalen über den Anschluss.

Für den Empfänger der erweiterten Edition: Wenn keine Verbindung zu einem Empfänger besteht, werden standardmäßig 4 konfigurierbare Newport-Anschlüsse angezeigt; nach dem Anschließen des Empfängers werden die von diesem Empfänger unterstützten Newport-Anschlüsse. Die Protokolltypen, die für Newport-Anschlüsse eingestellt werden können, umfassen PWM, PPM, S.BUS, S.BUS-IN, i-BUS-IN, i-BUS-OUT, i-BUS2 oder i-BUS2-IN. Bei Einstellung auf i-BUS2-IN oder S.BUS-IN kann eine Signalredundanzfunktion erreicht werden.

Für den Classic Edition-Empfänger: Wenn keine Verbindung zu einem Empfänger besteht, werden standardmäßig i-BUS/Servo und CH1 angezeigt; nach dem Anschließen des Empfängers werden die Anschlüsse angezeigt, die für diesen Empfänger eingestellt werden können.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Benutzerdefiniertes Portprotokoll“, um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Tippen Sie auf den Newport, den Sie einstellen möchten, z. B. NPA. Klicken Sie dann auf das entsprechende Protokoll.
3. Klicken Sie auf „“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.



Hinweis: Weder der Empfänger der Classic Edition noch der Empfänger der Enhanced Edition unterstützen die Einstellung i-BUS-IN, wenn sie in einer Einwegverbindung mit dem Sender verbunden sind. Weitere Hinweise finden Sie unten:

Für Empfänger der erweiterten Edition:

- Bei Doppelempfängern können Sie die Art der Ausgangssignale für die Schnittstellen des primären und sekundären Empfängers separat einstellen. Der sekundäre Empfänger unterstützt jedoch keine externen Sensoren. Daher kann das Schnittstellenprotokoll nicht auf i-BUS-IN eingestellt werden.
- Die Signaltypen, die einmalig für mehrere Newport-Geräte ausgewählt werden können: PPM, S.BUS, i-BUS-IN und i-BUS-OUT. Wenn NPA auf i-BUS-OUT eingestellt ist, können NPB, NPC und NPD nicht mehr auf i-BUS-OUT eingestellt werden.
- Wenn i-BUS für ein Newport-Gerät ausgewählt ist, kann i-BUS2 für kein anderes Newport-Gerät ausgewählt werden. Wenn i-BUS2 für ein Newport-Gerät ausgewählt ist, kann i-BUS für kein anderes Newport-Gerät ausgewählt werden. Die Optionen i-BUS2 und PWM können für Newport-Geräte wiederholt ausgewählt werden.
- Zwei Empfänger/Mehrfachempfänger: Die Schnittstellenprotokolle für den primären und sekundären Empfänger können separat eingestellt werden. Bitte beachten Sie, dass im Mehrfachempfängermodus das Schnittstellenprotokoll für den sekundären Empfänger vor der Bindung eingestellt werden muss und nach Abschluss der Bindung nicht mehr geändert werden kann.
- Sobald eine Newport-Schnittstelle auf i-BUS2-IN eingestellt ist, können andere Schnittstellen nicht auf S.BUS-IN eingestellt werden und umgekehrt.

Für Empfänger der Classic Edition:

- Für CH1 können Sie nur PPM oder PWM auswählen. Wenn der Empfänger keine PPM-Signalausgabe unterstützt, ist die Einstellung ungültig.
- Bei Empfängern mit SENS-Anschluss unterstützt i-BUS/Servo i-BUS-IN nicht.

Signalredundanzfunktion (i-BUS2-IN/S.BUS-IN) Einführung

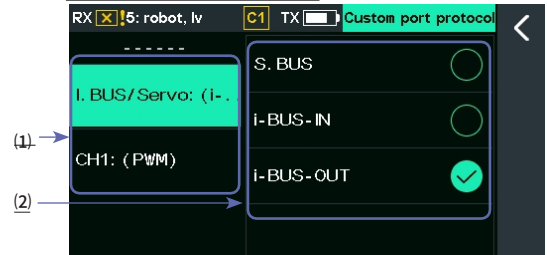
Hinweise:

1. Zu den Empfängern der erweiterten Edition, die mit Redundanzfunktionalität kompatibel sind, gehören: Empfänger für Automodelle FGr4B, FGr8B, FGr12B und FGr4D sowie die Empfänger für Flugmodelle FTr8B, FTr12B, Tr8B und TMr. Diese Empfänger verfügen nach dem Update auf die Firmware-Version V1.0.22 oder höher über eine Signalredundanzfunktion (Informationen zur Empfänger-Version finden Sie unter [7.10.12 Über den Empfänger]). Einige Empfänger, wie z. B. der FTr8B, können über die mit dem Sender mitgelieferte Firmware aktualisiert werden, während andere, wie z. B. der TMr, Firmware-Updates mit FlySky Assistant erfordern (es werden nur Versionen 3.0 und höher unterstützt, die Firmware kann von der offiziellen Website www.flysky-cn.com heruntergeladen werden).
2. Beide Empfänger-Firmware-Versionen, die Redundanz über i-BUS2-IN implementieren, müssen V1.0.22 oder höher sein. Für Redundanz, die über S.BUS-IN implementiert wird, muss die Firmware-Version des Empfängers mit Redundanzfunktionen V1.0.22 oder höher sein, während der andere Empfänger einfach S.BUS-Signale ausgeben kann.
3. Wenn der Empfänger keine Redundanzfunktion unterstützt, sind die entsprechenden Einstellungen unwirksam, und der Newport-Anschluss bleibt auf der Standardeinstellung.

Wenn das Newport-Anschlussprotokoll des Empfängers auf i-BUS2-IN oder S.BUS-IN eingestellt ist, verfügt der Empfänger über eine Signalredundanzfunktion. Dadurch kann der Empfänger Signale empfangen, die über die Protokollanschlüsse i-BUS2-IN oder S.BUS-IN eingegeben werden, und nach Durchführung einer Redundanzprüfung diese Signale zur Steuerung des Geräts verwenden. Diese Funktion stellt sicher, dass das gesteuerte Gerät mit dem Signal mit der geringsten Verzögerung, der besten Signalqualität oder dem Signal, das nicht außer Kontrolle geraten ist, betrieben werden kann.

Ein Empfänger mit Redundanzfunktion wird als

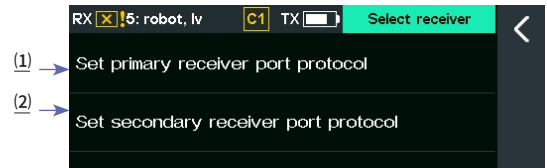
Für den Classic Edition-Empfänger:



(1) Tippen Sie auf i-BUS/Servo oder CH1, um die Auswahl zu treffen.

(2) Tippen Sie auf , um den Signaltyp für i-BUS/Servo oder CH1 auszuwählen.

Die Schnittstelle ist für doppelte Empfänger/Mul-RX vorgesehen.



(1) Eintrag für das Menü zur Einstellung des Portprotokolls für den primären Empfänger.

(2) Eintrag für das Menü zur Einstellung des Portprotokolls für den sekundären Empfänger



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

RX1 und der andere Empfänger als RX2 bezeichnet. Wenn das Newport-Anschlussprotokoll von RX1 auf i-BUS2-IN und das Newport-Anschlussprotokoll von RX2 auf i-BUS2 eingestellt ist und diese beiden Newport-Anschlüsse mit einem doppelten Dupont-Jumperkabel mit einer maximalen Länge von 1 Meter verbunden sind, kann RX1 die vom Newport-Anschluss von RX2 ausgegebenen Signale empfangen.

- Wenn RX1 und RX2 mit demselben Sender verbunden sind, kann die Signalredundanzbeurteilung eine Redundanz auf Paketebene durchführen. Die Redundanzbeurteilung gibt immer die neuesten Steuersignale aus und stellt so sicher, dass die Gerätesteuerung das Signal mit der geringsten Latenz verwendet.
- Wenn RX1 und RX2 mit unterschiedlichen Sendern verbunden sind und RX1 keine Steuersignale empfängt und festgestellt wird, dass RX2 die Steuerung nicht verloren hat, werden die Signale von RX2 zur Ausgabe an das gesteuerte Gerät verwendet.

Wenn RX1 (S.BUS-IN) mit RX2 (S.BUS) verbunden ist, d. h. nachdem das Newport-Anschlussprotokoll von RX1 auf S.BUS-IN eingestellt wurde, kann es Signale empfangen, die vom Newport-Anschluss von RX2 ausgegeben werden, der auf das S.BUS-Protokoll eingestellt ist. In diesem Fall verfügt der Empfänger nicht über eine Redundanzbeurteilung auf Paketebene.

Wenn sich RX1 und RX2 in einem bidirektionalen Kommunikationszustand befinden und RX2 externe Sensoren unterstützt, können diese Parameter in der Sensorschnittstelle des Senders angezeigt werden, z. B. „RSSI-RX2“.

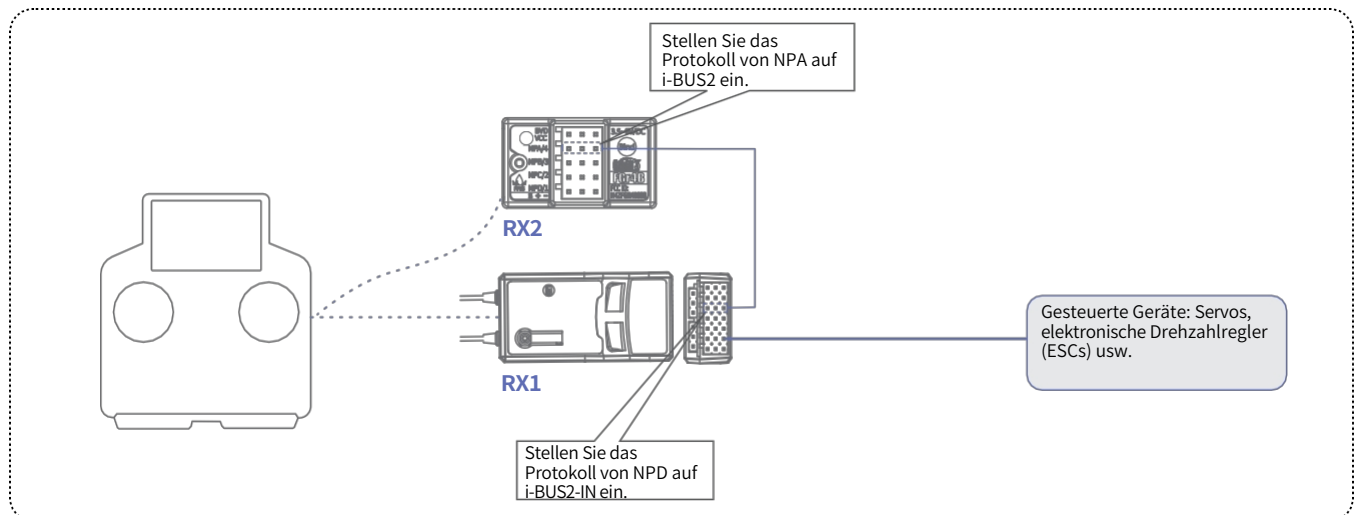
Wenn sowohl RX1 als auch RX2 als außer Kontrolle befindlich eingestuft werden, gibt das System den entsprechenden Failsafe-Wert gemäß den Failsafe-Einstellungen von RX1 aus.

Einführung eines Anwendungsszenarios für die Signalredundanzfunktion.

Die Schritte zum Einrichten der Signalredundanzfunktionen mit RX1 und RX2, die an einen einzigen Sender gebunden sind, lauten wie folgt:

1. Beziehen Sie sich auf das folgende Diagramm, um RX1 und RX2 anzuschließen.

- Verwenden Sie ein Dupont-Kabel mit zwei Buchsen, um den NPD-Anschluss von RX1 mit dem NPA-Anschluss von RX2 zu verbinden.
- Schließen Sie das gesteuerte Gerät an den Anschluss von RX1 an.



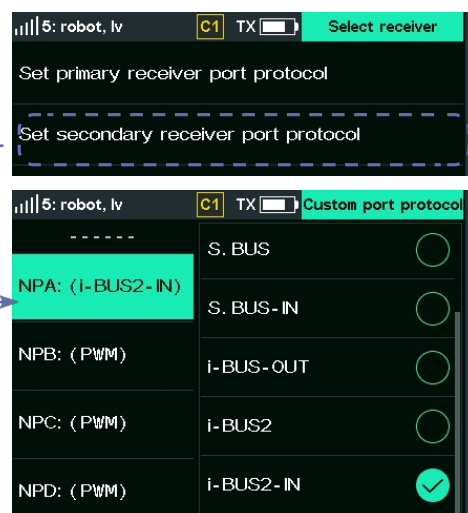
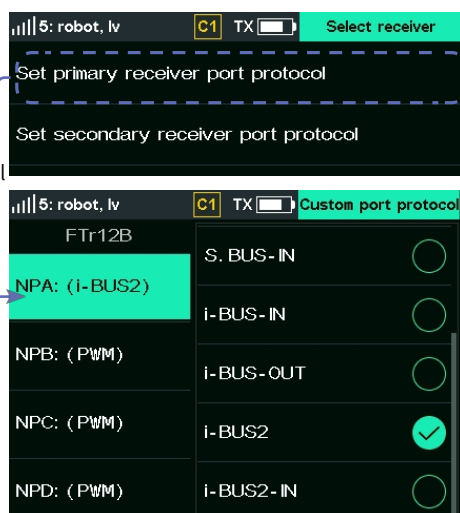
2. Binden Sie RX1 und RX2 separat.

- Rufen Sie das Menü „RX-Einstellung > Bindungseinstellung“ auf. Wählen Sie „Erweitert“ und aktivieren Sie die drei Optionen „Zweiwege“, „Mul RX“ und „S-Tele“.
- Binden Sie RX2 als primären Empfänger an den Sender.
- Binden Sie den RX1 als sekundären Empfänger an den Sender.



3. Stellen Sie die Newport-Anschlussprotokolle für RX1 und RX2 ein.

- Wählen Sie „RX-Einstellung > Benutzerdefiniertes Portprotokoll“ > Primäres Empfängerportprotokoll festlegen > NPA, auf i-BUS2 klicken und dann auf „↩“ klicken, um zurückzukehren.
- Sekundäres Empfängerport-Protokoll auswählen > NPD, klicken Sie auf „i-BUS2-IN“ und dann auf „↩“, um zurückzukehren.



4. Zeigen Sie die entsprechenden Informationen in der Sensorfunktionalität an.

- Rufen Sie die Schnittstelle „Sensor function“ auf und scrollen Sie nach oben und unten, um die entsprechenden Informationen anzuzeigen. Wenn die Schnittstelle Informationen wie „RX Voltage – RX1“ anzeigt, bedeutet dies, dass die Einrichtung abgeschlossen ist und die Signalredundanzfunktion aktiviert werden kann.

Hinweis: Bevor Sie den Mul RX-Modus (der Signalredundanz unterstützt) verwenden, müssen das Newport-Schnittstellenprotokoll und der Startkanal des sekundären Empfängers im Voraus konfiguriert werden. Die Bindung sollte erst nach Abschluss der Konfiguration durchgeführt werden, um eine ordnungsgemäße Funktionalität sicherzustellen.

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



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.10.3 Failsafe

Für die Ausfallsicherheit bietet der PL18 Ultra-Sender die folgenden Einstellungen:

- Zum Einstellen der Failsafe-Beurteilungszeit. Das System unterstützt die Einstellung der **Failsafe-Beurteilungszeit**, wobei die Standard-Beurteilungszeit je nach RC-Modell variiert.
- Sie können die Funktion „Start-Erinnerung“ aktivieren/deaktivieren, **wenn kein Failsafe-Modell eingestellt ist**.
- Einstellung zum Deaktivieren der Signalausgabe der i-BUS-Out- und PPM-Protokollanschlüsse im Falle einer Fehlsteuerung, d. h. keine Ausgabe an den i-BUS-Out- und PPM-Anschlüssen im Falle einer Fehlsteuerung.
- Sie können die Ausfallsicherheitswerte für jeden Kanal einzeln festlegen. Es stehen vier Modi zur Auswahl: 1) **Nicht festgelegt (keine Ausgabe)**, 2) **Keine Ausgabe** (die Einstellungen gelten nur für bestimmte Modelle oder bestimmte Erkennungsports der Flugsteuerungsplatine), 3) **Halten** und 4) **Fester Wert**.
- So stellen Sie alle Kanäle ein: Mit dieser Funktion können Sie den Ausgangswert für alle Kanäle festlegen, die im Falle einer Steuerungsstörung auf einen festen Wert eingestellt wurden.
- Die Failsafe-Funktion kann getestet werden. Das Modell kann einen Kontrollverlust simulieren, woraufhin der Sender die HF-Ausgabe abschaltet und das Modell in einen Failsafe-Zustand übergeht, wobei alle Kanäle gemäß den Failsafe-Einstellungen ausgeben.

Einstellungsempfehlungen:

1. Da das Flugzeug/der Segelflugzeug ohne Antrieb gleiten kann, können Benutzer den Gashebel auf den niedrigsten Wert oder eine niedrige Leerlaufdrehzahl einstellen und die übrigen Kanäle auf ruhigen Flug (oder Schwebeflug) einstellen.
2. Der Gashebel des Hubschraubers wird auf den niedrigsten Wert eingestellt, die übrigen Kanäle auf sanften Flug.
3. Informationen zu den Einstellungen für Multikopter finden Sie im entsprechenden Handbuch.
4. Wenn das an den Empfänger angeschlossene Gerät Anforderungen an die Failsafe-Einstellung stellt, kann diese entsprechend eingestellt werden.

Hinweis: Die oben genannten Vorschläge dienen nur als Referenz. Die spezifischen Einstellungen hängen von den tatsächlichen Flugbedingungen ab.

5: robot, lv C1 TX Failsafe

Failsafe 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

Eingabe für die Failsafe-Zeit-Schnittstelle.

Tippen Sie auf diese Option, um die Start-Erinnerung zu aktivieren oder zu deaktivieren. Das Modell-Failsafe ist nicht eingestellt. Failsafe-Test-Symbol.

Tippen Sie hier, um die Einstellung „i-BUS-Ausgang & PPM auf keine Ausgabe setzen“ zu aktivieren oder zu deaktivieren.

Tippen Sie hier, um die Einstellungsschnittstelle des entsprechenden Kanals aufzurufen.

Stellen Sie alle Ausgangswerte aller Kanäle, die auf einen festen Wert eingestellt wurden, für den Fall einer außer Kontrolle geratenen Situation ein.



Failsafe-Beurteilungszeit

Dient zum Einstellen der Failsafe-Beurteilungszeit, der Einstellbereich liegt zwischen 250 ms und 1000 ms.

Die Standard-Beurteilungszeit variiert je nach RC-Modell. Für Flugzeuge, Segelflugzeuge, Hubschrauber und Multikopter beträgt die Standard-Failsafe-Beurteilungszeit 700 ms, während sie für Autos, Schiffe und Roboter 300 ms beträgt.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Failsafe-Beurteilungszeit“, um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Klicken Sie auf „+/-“, um den entsprechenden Wert einzustellen, und klicken Sie dann auf



Start-Erinnerung Modell Failsafe ist nicht eingestellt

Dient zum Aktivieren oder Deaktivieren der Option „Startup reminder model failsafe is not set“ (Start-Erinnerung „Failsafe“ nicht eingestellt).
Hinweis: Wenn die Funktion „Startup reminder failsafe is not set“ (System > General) aktiviert ist und sich alle Kanäle im Status „Not Set“ (Keine Ausgabe) befinden, wird beim Einschalten des Senders ein Popup-Fenster angezeigt, das darauf hinweist, dass „Failsafe“ nicht eingestellt ist.

Einrichtung:

Tippen Sie auf das Kästchen rechts neben der Funktion. Wenn es nicht angekreuzt ist (v), bedeutet dies, dass die Funktion deaktiviert ist.

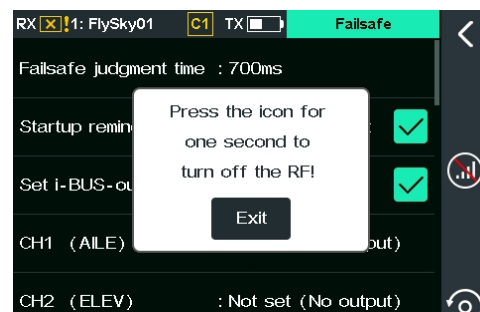


Failsafe-Testfunktion

Dient zur Simulation eines außer Kontrolle geratenen Szenarios. Wenn das Modell außer Kontrolle gerät, schaltet der Sender die HF-Übertragung ab, wodurch das Modell in einen außer Kontrolle geratenen Zustand versetzt wird. Zu diesem Zeitpunkt geben alle Kanäle Signale entsprechend ihren Failsafe-Einstellungen aus.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „“ (Failsafe-Test aktivieren), woraufhin ein Popup-Fenster erscheint. Halten Sie „“ (Failsafe-Test deaktivieren) länger als 1 Sekunde gedrückt, woraufhin das System die HF-Übertragung deaktiviert. Danach gibt der Empfänger Kanalwerte gemäß den Failsafe-Einstellungen aus.
2. Lassen Sie „“ los, um die RF-Funktion zu aktivieren und die Verbindung wiederherzustellen.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

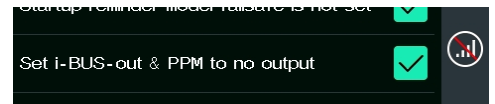
Einstellung von i-BUS-out & PPM auf „No Output“ (Keine Ausgabe)

Diese Funktion ist für i-BUS- und PPM-Signale vorgesehen. Nach Aktivierung von „Set i-BUS-out & PPM to no output“ werden diese beiden Arten von Failsafe-Signalen unabhängig von der Failsafe-Einstellung immer auf „no output“ gesetzt. Wenn die Funktion deaktiviert ist, können Sie nach einem Kontrollverlust jeden Kanal einzeln einstellen: entweder auf einen festen Wert oder auf Beibehaltung des letzten Ausgabewerts. Standardmäßig ist diese Funktion aktiviert.

Einrichtung:

Wenn das Kontrollkästchen rechts neben der Option nicht aktiviert ist (■), bedeutet dies, dass die Funktion deaktiviert ist. Nach Kontrollverlust den Failsafe-Wert pro Kanal ausgeben: entweder einen festen Wert oder den letzten Ausgabewert beibehalten.

Hinweis: Wenn „Set i-BUS-OUT&PPM signal to no output“ nicht ausgewählt ist und ein Kanal auf keine Ausgabe eingestellt ist, wird im Falle eines Kontrollverlusts der letzte Wert ausgegeben.



Einstellung eines Kanals

Mit dieser Funktion können Sie die Ausgangssignalzustände für die Kanäle 1 bis 18 einzeln einstellen. Die verfügbaren Modi sind:

Nicht eingestellt (kein Ausgang): Dies bedeutet, dass die Ausfallsicherung dieses Kanals nicht eingestellt wurde.

Keine Ausgabe: Dies bedeutet, dass im Falle einer Fehlfunktion keine Ausgabe erfolgt.

Halten: Dies bedeutet, dass der letzte Kanalwert bei einem Kontrollverlust beibehalten wird.

Fester Wert: Dies bedeutet, dass Sie den Failsafe-Ausgangswert durch Bewegen des Reglers einstellen können, woraufhin der eingestellte Wert bei einem Kontrollverlust ausgegeben wird.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf den Kanal, den Sie einstellen möchten, und rufen Sie die nächste Ebene der Benutzeroberfläche auf.
2. Tippen Sie auf die gewünschten Funktionsoptionen. Wenn der feste Wert ausgewählt ist, drehen Sie den Stick (Schalter, Knopf oder LSW) in die gewünschte Position und halten Sie ihn gedrückt. Klicken Sie dann auf „■“, um die Einstellungen abzuschließen.



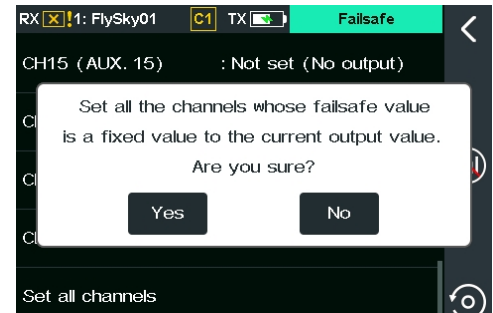
Einstellung aller Kanäle mit festem Wert

Wird verwendet, um die Ausgangswerte aller Kanäle einzustellen, die im Falle einer Fehlfunktion auf einen festen Wert eingestellt wurden.

Einrichtung

1. Tippen Sie auf „Alle Kanäle einstellen“, woraufhin ein Menü angezeigt wird.
2. Bewegen Sie alle Regler, die Kanälen mit festen Werten entsprechen, und halten Sie sie bei Bedarf gedrückt.
3. Tippen Sie auf „Ja“, um den Vorgang abzuschließen.

Hinweis: Informationen zu den von einer Steuerung gesteuerten Kanälen finden Sie im Abschnitt „FUNC. ASSGN“.



7.10.4 PWM-Frequenz

Die Ausgangsfrequenz der PWM-Signale des Empfängers kann reguliert werden. Theoretisch gilt: Je höher die Frequenz, desto schneller wird das Signal aktualisiert und desto schneller reagiert der Servo auf die Signaländerung. Einige Servos unterstützen jedoch möglicherweise keine PWM-Signale mit übermäßig hoher Frequenz. Bei diesen Einstellungen müssen Sie möglicherweise die Leistungsfähigkeit des Servos berücksichtigen.

Die Benutzeroberfläche dieser Funktion kann je nach Bindungsmodus variieren. Bei Empfängern der Enhanced Edition kann die PWM-Frequenz für jeden Kanal separat eingestellt werden, wobei folgende Optionen zur Auswahl stehen: **Analog-Servo** (50 Hz), **Digital-Servo** (333 Hz), **SR** (833 Hz), **SFR** (1000 Hz) und **Benutzerdefiniert**.

Wenn ein Empfänger der Classic Edition gebunden ist, werden alle Kanäle zusammen eingestellt und können nicht auf **SR** (833 Hz) und **SFR** (1000 Hz) eingestellt werden.

PWM-Frequenz – Empfänger der Enhanced Edition

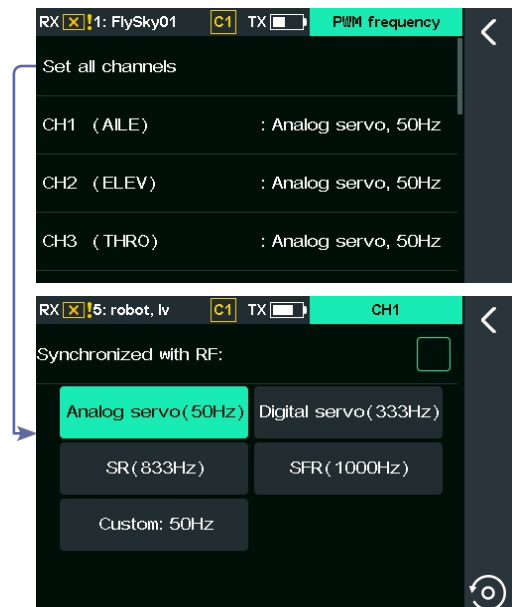
Stellen Sie die PWM-Frequenz ein, nachdem der Sender mit Empfängern der Enhanced Edition verbunden wurde.

Einstellung eines Kanals

PWM-Frequenz für jeden Kanal einstellen.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf den gewünschten Kanal, um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Tippen Sie entsprechend dem tatsächlichen Servo auf den entsprechenden Punkt. Klicken Sie dann auf „↩“, um zurückzukehren.
3. Für „Custom“ klicken Sie auf + / -, um einen geeigneten Frequenzwert einzustellen.
4. Klicken Sie bei „Synchronisiert mit RF“ auf das Kontrollkästchen rechts. „✓“ bedeutet, dass die Funktion aktiviert ist und der PWM-Ausgang mit dem Timing des (RF-)Funksignalempfangs synchronisiert wird.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Alle Kanäle einstellen

PWM-Frequenz für alle Kanäle einstellen.

Beachten Sie die Beschreibungen unter „Set 6 channel“ für die Einrichtung.

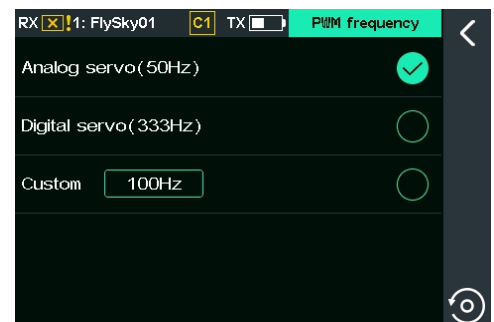
ACHTUNG

- Wenn SR (PWM-Frequenz: 833 Hz) und SFR (PWM-Frequenz: 1000 Hz) ausgewählt sind, wird die Gesamtverzögerung des Systems verringert, aber der Impulsbereich der PWM-Signale wird geändert. Bitte stellen Sie sicher, dass das Servo die entsprechende Frequenz unterstützt, es sich um ein digitales Servo handelt und die Einstellung korrekt ist. Andernfalls funktioniert das Servo möglicherweise nicht richtig oder wird sogar beschädigt.

PWM-Frequenz – Classic Edition-Empfänger

Stellen Sie die PWM-Frequenz ein, nachdem der Sender mit den Classic Edition-Empfängern verbunden wurde.

Informationen zur Einstellung der PWM-Frequenz finden Sie unter „Einstellung eines Kanals“.



Beschreibung der Dauer der effektiven PWM-Impulsbreite

Die folgenden relevanten Informationen enthalten Details wie die Dauer der effektiven PWM-Impulsbreite, die verschiedenen PWM-Frequenzen entspricht.

Element	FREQ	Dauer der effektiven PWM-Impulsbreite/ Entsprechende Kanalrate		
		Min	Max	Neutral
Analog-Servo	50 Hz	750 us/-150 %	2250 us/150 %	1500 us/0 %
Digitales Servo	333 Hz	750 us/-150 %	2250 us/150 %	1500 us/0 %
Benutzerdefiniert	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 %

Hinweise:

- Wenn der Mittelpunkt-Offset in der RX-Einstellung auf Offset 1520 eingestellt ist, gibt der Sender den Kanalwert mit einem Offset von 20 us aus.
- Der Kanalbereich kann zwar von -150 % bis 150 % eingestellt werden, SR (833 Hz) unterstützt jedoch nur den Bereich von -130 % bis 130 %. Das heißt, wenn die Kanalausgabe des Senders größer als 130 % oder kleiner als -130 % ist, gibt der Empfänger weiterhin 130 % oder -130 % aus.



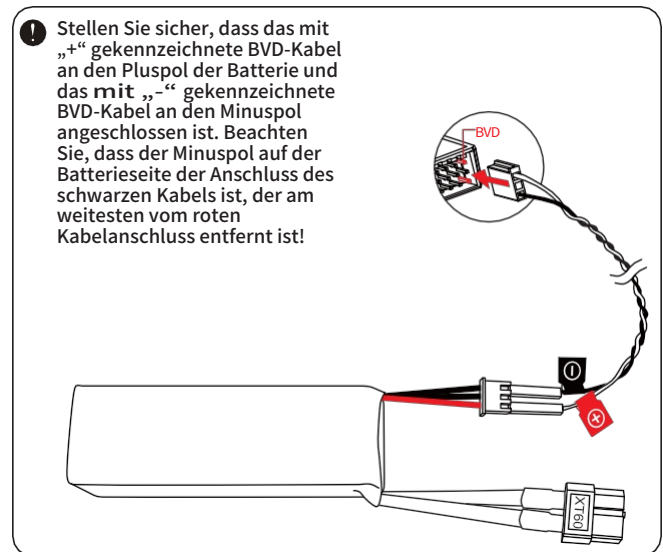
7.10.5 BVD-Spannungskalibrierung

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

Der BVD-Spannungserkennungsbereich reicht von 0 bis 70 V.

Hinweise:

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

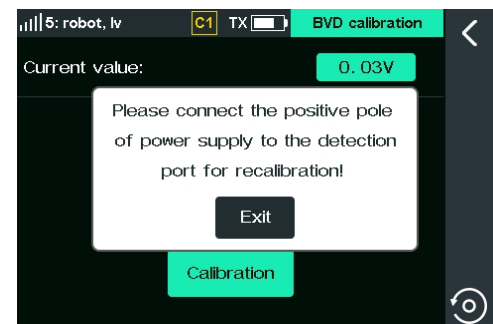


Einrichtung:

1. Stellen Sie sicher, dass Sender und Empfänger miteinander verbunden sind. Schließen Sie den BVD-Kabelbaum an die BVD-Schnittstelle des Empfängers an. Stellen Sie sicher, dass der Plus- und Minuspol mit dem Plus- und Minuspol der Batterie verbunden sind.
2. Tippen Sie auf „BVD-Spannungskalibrierung“, um den Kalibrierungsbildschirm aufzurufen.
3. Klicken Sie auf „+/-“, um die gemessene Spannung der Batterie einzustellen.
4. Klicken Sie auf „Kalibrieren“, um den Kalibrierungsfaktor anhand des aktuellen Werts und des vom Sensor gemessenen Werts zu berechnen. Das Ergebnis wird an den Empfänger gesendet, um die BVD-Erkennungsfunktion zu kalibrieren.

Hinweise:

1. Diese Funktion kalibriert die BVD-Spannung des primären Empfängers. Um den sekundären Empfänger (Doppelempfänger) zu kalibrieren, müssen Sie die BVD-Spannung dieses sekundären Empfängers kalibrieren, bevor Sie ihn mit dem Sender verbinden.
2. Stellen Sie sicher, dass die Batterie während der Kalibrierung ordnungsgemäß angeschlossen ist. Um eine genaue Kalibrierung zu gewährleisten, muss der Stromwert bei der Kalibrierung auf den gemessenen Spannungswert der Batterie eingestellt werden. Führen Sie gegebenenfalls eine Neukalibrierung durch.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.10.6 RX als PWM-Wandler konfigurieren

Hinweis: Diese Funktion ist nicht für alle Empfänger verfügbar. Bei den klassischen Empfängern ist sie nur für die Empfänger FGr4 und FTr10 verfügbar.

Stellen Sie den Empfänger so ein, dass er als PWM-Wandler fungiert, um eine PWM-Kanalerweiterung zu erreichen. Sobald die Einstellung erfolgreich ist, arbeitet der Empfänger als PWM-Wandler, wobei der Anschluss PWM-Signale ausgibt.

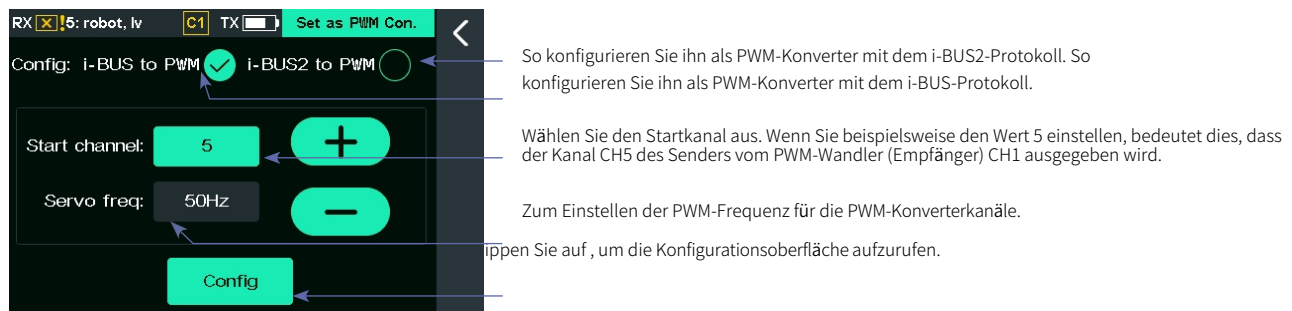
Für den klassischen Empfänger:

- Wenn er über die Einstellung „i-BUS zu PWM“ als PWM-Wandler eingestellt ist, sollte sein SENS-Anschluss mit dem i-BUS-OUT-Anschluss des Empfängers verbunden werden.
- Wenn er über die Einstellung „i-BUS2 zu PWM“ als PWM-Wandler eingestellt ist, sollte sein SENS-Anschluss mit dem i-BUS2-Anschluss des Empfängers verbunden werden.

Für den Empfänger der Enhanced Edition:

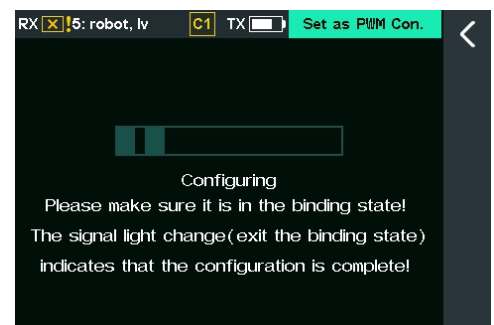
- Wenn er über die Einstellung „i-BUS zu PWM“ als PWM-Wandler eingestellt ist, sollte sein NPA-Anschluss mit dem i-BUS-OUT-Anschluss des Empfängers verbunden werden.
- Wenn er über die Einstellung „i-BUS2 zu PWM“ als PWM-Wandler eingestellt ist, sollte sein NPA-Anschluss mit dem i-BUS2-Anschluss des Empfängers verbunden werden.

Ein Empfänger, der als PWM-Konverter eingestellt wurde, kann durch erneutes Koppeln mit dem Sender wieder in einen Empfänger zurückgeschaltet werden. Sobald die Kopplung mit dem Sender erfolgreich ist, kann er normal als Empfänger verwendet werden.



Einrichtung:

1. Rufen Sie die Schnittstelle von Config RX 6s 6 PWM-Konverter auf.
2. Tippen Sie auf „Start channel“ oder „Servo freq“ und klicken Sie dann auf „+ / -“, um einen geeigneten Wert einzustellen. Klicken Sie anschließend auf „Config“, um die Konfigurationsoberfläche aufzurufen.
3. Versetzen Sie den Empfänger in den Bindungsmodus. Wenn die LED-Anzeige des Empfängers von schnellem Blinken zu langsamem Blinken wechselt, ist die Konfiguration abgeschlossen. Klicken Sie dann auf „↩“, um zurückzukehren.



Wenn Sie den Empfänger als i-BUS2-PWM-Konverter einstellen möchten, gibt es keine Einstellungen wie „Starting Channel“ (Startkanal). Der i-BUS2-PWM-Konverter kann nach der Einstellung über das Menü

Menü „i-BUS2-PWM Converter Settings“ konfiguriert werden.

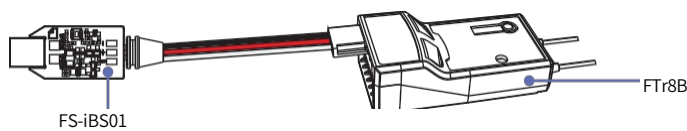


7.10.7 i-BUS2-Gerät

Zeigen Sie die vom Sender erkannten i-BUS2-Geräte in einer Vorschau an und richten Sie sie ein (im Zwei-Wege-Bindungszustand zwischen dem Sender und dem Empfänger der erweiterten Edition), sodass Sie die Namen, Anschlussstecker und Nummerierungsinformationen jedes i-BUS2-Geräts anzeigen können. Darüber hinaus können Sie je nach den angeschlossenen i-BUS2-Geräten unterschiedliche Einstellungen vornehmen.

Wenn der Sender beispielsweise ein i-BUS2-HUB-Gerät erkennt, wird diese Einstellungsschnittstelle aufgerufen, und Sie können das i-BUS2-HUB-Gerät als PWM-Wandler einstellen (mit derselben Funktionalität wie bei der Einstellung des Empfängers als PWM-Wandler). Wenn ein i-BUS2-Drehzahlsensor erkannt wird, können Sie die Anzahl der Propeller für den Sensor einstellen. Einzelheiten finden Sie in der entsprechenden Beschreibung.

i-BUS2-Geräteanschlussdiagramm:

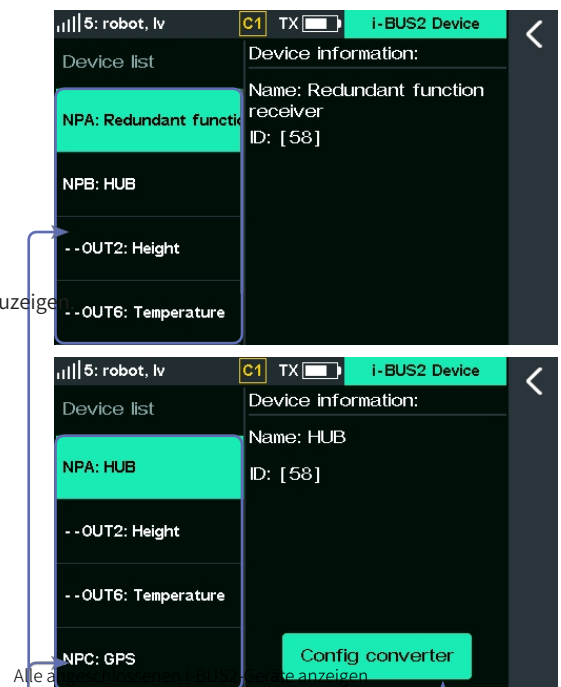


Hinweis:

1. i-BUS2-Geräte sind nur mit den Empfängern der AFHDS 3 Enhanced Edition kompatibel. Das Anschlussdiagramm wird am Beispiel des FS-IBS01-Sensors veranschaulicht; die Anschlussmethode für andere i-BUS2-Geräte ist identisch.
2. Die Abkürzungen für die Newports stehen für NPA, NPB, NPC und NPD. Der Empfänger der Enhanced Edition unterstützt bis zu 4 Newports.
3. i-BUS2-Geräte müssen an den Newport-Anschluss des Empfängers angeschlossen werden, und das Newport-Anschlussprotokoll muss über „RX Setup > Custom port protocol“ (RX-Einrichtung > Benutzerdefiniertes Anschlussprotokoll) auf i-BUS2 eingestellt werden.
4. Anweisungen zum Anschließen von i-BUS2-Geräten finden Sie im entsprechenden Handbuch oder in der Dokumentation.

Einrichtung:

Tippen Sie auf die Anzeige des i-BUS2-Geräts, um die zugehörigen Informationen anzuzeigen.



Rufen Sie die Einstellungsseite auf.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

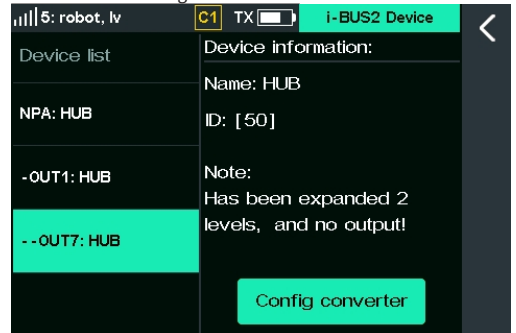
Beschreibung der Oberfläche:

- Die Schnittstelle zeigt die vom Sender erkannten i-BUS2-Geräte an. (i-BUS2-Geräte müssen korrekt an den Empfängeranschluss angeschlossen sein, der auf das i-BUS2-Protokoll eingestellt wurde).
- Das i-BUS2-HUB-Signal (FS-iBH07) unterstützt nur zwei Erweiterungsebenen (der Name des angeschlossenen Geräteanschlusses lautet OUT), wie unten beschrieben:
 - Wenn der Empfänger nur über einen Anschluss verfügt, der für das i-BUS2-Protokoll eingestellt ist, kann der mit diesem Anschluss verbundene i-BUS2-HUB-Ausgang wieder an den i-BUS2-HUB angeschlossen werden. Dieser HUB-Anschluss kann weiterhin i-BUS2-Signale ausgeben und an das i-BUS2-Gerät angeschlossen werden. Beispiel: „- OUT1: HUB“ bedeutet, dass der HUB an den Anschluss 1 des HUBs der ersten Ebene angeschlossen ist; „- -OUT7: RPM“ bedeutet, dass der Drehzahlsensor an den Anschluss 7 des HUBs der zweiten Ebene angeschlossen ist.
 - Wenn der Empfänger über zwei oder mehr Anschlüsse verfügt, die auf das i-BUS2-Protokoll eingestellt sind, wurde das Signal bereits vom Empfänger bereits einmal erweitert. In diesem Fall kann der mit dem Anschluss verbundene i-BUS2-HUB-Ausgang nicht zum Anschluss eines weiteren HUBs zur Erweiterung verwendet werden, aber es kann zum Anschluss anderer i-BUS2-Geräte verwendet werden. Beispielsweise bedeutet „- -OUT1 : HUB“, dass der HUB mit dem Anschluss 1 des HUBs der ersten Ebene verbunden ist. „- -OUT4: RPM“ bedeutet, dass der Drehzahlsensor mit dem Anschluss 4 des HUBs der ersten Ebene verbunden ist.

Schnittstelle zum Anschluss mehrerer i-BUS2-Geräte an einen Newport:



i-BUS2 HUB (FS-iBH07) Signal-Sekundärerweiterungsschnittstelle:



Schnittstelle zum Anschluss mehrerer i-BUS2-Geräte an mehrere Newport-Geräte:



Anzeige von Informationen zu angeschlossenen i-BUS2-Geräten.

i-BUS2 HUB (FS-iBH07) Signal-Sekundärerweiterungsschnittstelle:



Einrichten des i-BUS2 HUB als PWM-Wandler

Wenn der Sender ein i-BUS2 HUB-Gerät erkennt, kann das i-BUS2 HUB-Gerät so eingestellt werden, dass es als PWM-Wandler konfiguriert werden (mit derselben Funktionalität wie bei der Konfiguration des Empfängers als PWM-Wandler).

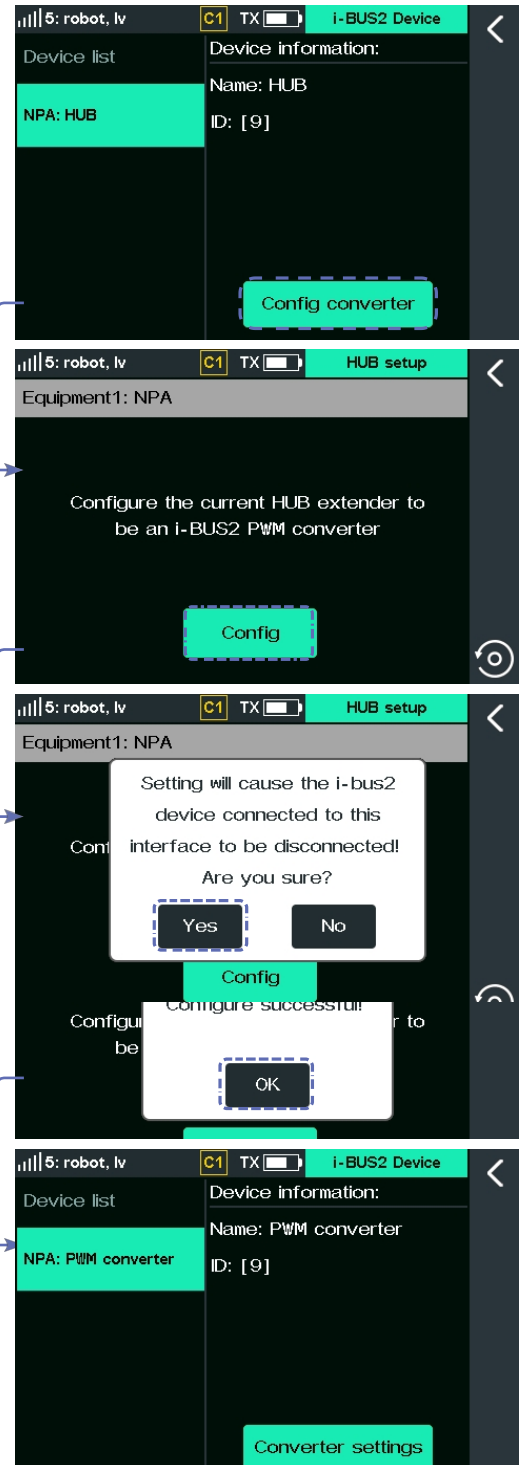
Hinweis: Derzeit wird nur FS-iBH07 unterstützt.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Config as converter“, um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Tippen Sie auf „Config“, klicken Sie im Popup-Fenster auf „Yes“ und tippen Sie anschließend auf „OK“, um die Einrichtung abzuschließen. Die Benutzeroberfläche kehrt automatisch zur Einstellungsseite für das i-BUS2-Gerät zurück.

Hinweise:

1. Diese Funktion ist nur verfügbar, wenn solche i-BUS2-Geräte angeschlossen sind.
2. Das i-BUS2-HUB-Gerät wird an einen der NPA~NPD-Anschlüsse (benutzerdefiniertes Portprotokoll auf i-BUS2 eingestellt) des Enhanced Edition-Empfängers angeschlossen und stellt eine Verbindung zum Sender her.
3. Wenn der i-BUS2-Geräteanschluss bereits mit anderen Geräten verbunden ist, trennt sich der i-BUS2 HUB nach der Konfiguration als PWM-Wandler von den zuvor angeschlossenen Geräten.



微信公众号



Bilibili



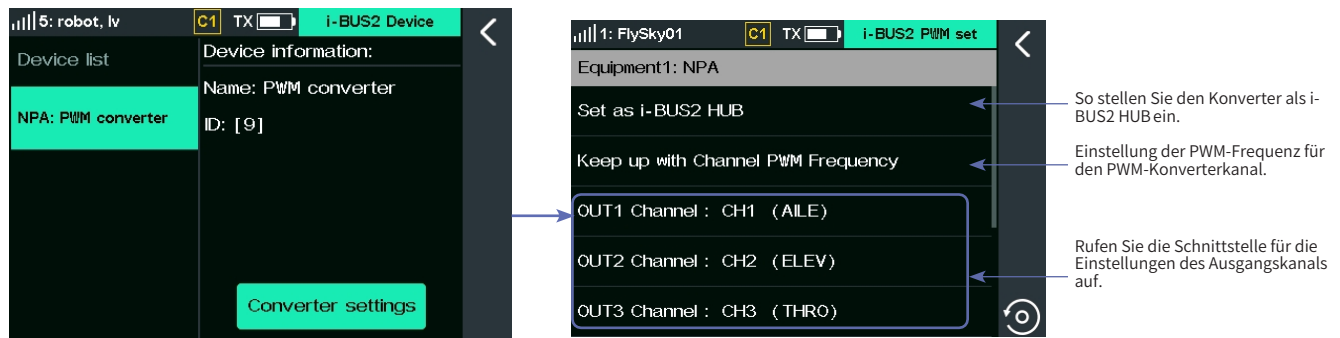
Website



Facebook

Einstellung des i-BUS2-PWM-Wandlers

Richten Sie die zugehörigen Funktionen des i-BUS2-PWM-Wandlers ein, sodass Sie den PWM-Wandler als i-BUS2-Erweiterung konfigurieren, die PWM-Frequenz für den Wandleranschluss einstellen und die Kanäle für die Ausgabe am Wandleranschluss definieren können.



Einstellung als i-BUS2 HUB

Um den PWM-Wandler wieder auf den i-BUS2 HUB zurückzusetzen.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Konverter-Einstellungen“, um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Tippen Sie auf Als i-BUS2 HUB einstellen, um den PWM-Konverter wieder auf den i-BUS2 HUB zurückzusetzen.

Hinweis: Wenn der Konverter von einem Empfänger konfiguriert wird, schlägt die Einstellung fehl. Der Empfänger unterstützt die Verwendung als HUB nicht.

Einstellungen für die PWM-Frequenz des synchronen Kanals

Einstellung der Ausgangsfrequenz des PWM-Signals des Wandleranschlusses.

Einrichtung:

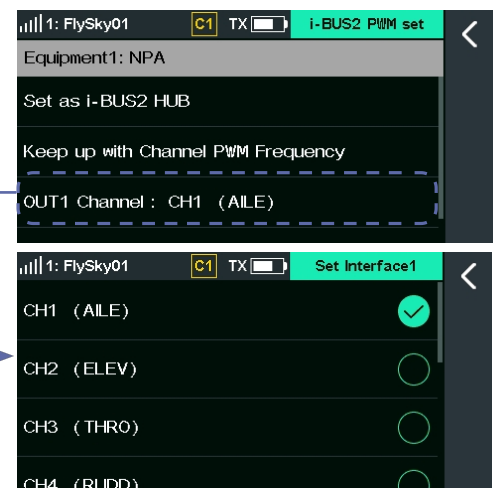
Tippen Sie auf „Keep up the channel PWM frequency“ (PWM-Frequenz des Kanals beibehalten). Es erscheint eine Popup-Eingabeaufforderung. Nach Abschluss des Vorgangs wird eine Abschlussmeldung angezeigt.

Ausgangskanal einstellen

Konfigurieren Sie die Ausgangskanäle für die verschiedenen Anschlüsse des Wandlers.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf den Kanal, den Sie einstellen möchten, und rufen Sie die Einstellungsmaske auf.
2. Tippen Sie auf einen geeigneten Eintrag. Klicken Sie dann auf „OK“, um zurückzukehren.

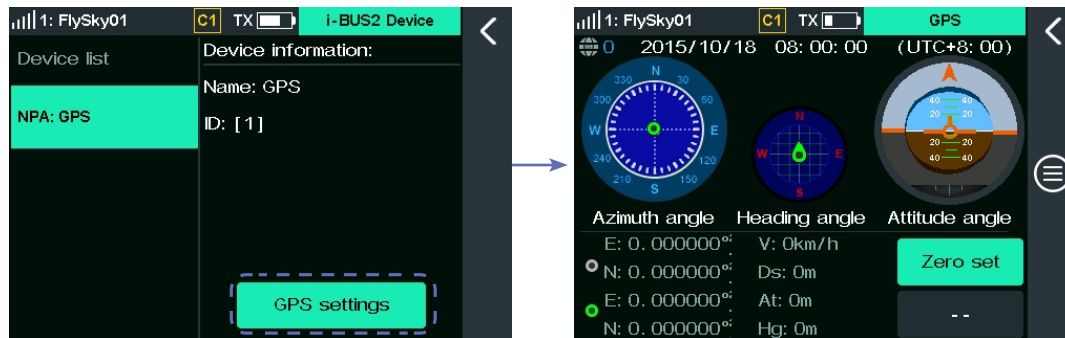


i-BUS2 GPS-Sensoreinstellung

Hinweis: Diese Funktion wurde in Version 2.2.18 aktualisiert.

Diese Funktion gilt für das GPS-Modul des i-BUS2-Protokolls. Mit dieser Funktion können Sie die Standardzeitzone einstellen, die Kalibrierung des Gyroskops durchführen und die GPS-Parameteranzeige aufrufen, um relevante Informationen abzurufen.

Hinweis: Informationen zum korrekten Anschluss des Sensors finden Sie im Handbuch des FS-IBG01 GPS-Sensors.

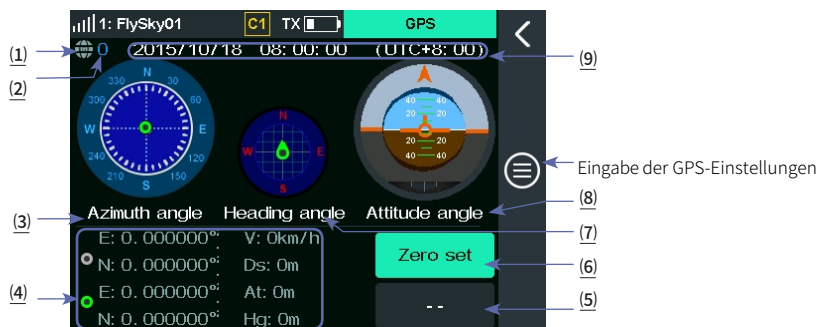


GPS-Anzeige

Zur Anzeige der vom GPS-Sensor zurückgegebenen Informationen.

Einrichtung:

Tippen Sie auf „GPS-Einstellungen“, um die entsprechenden Informationen anzuzeigen. Klicken Sie auf „“, um zurückzukehren.



(1) Zeigen Sie an, ob die Positionierung erfolgreich war: Blau bedeutet erfolgreiche Positionierung, während Grau einen Fehler bei der Positionierung anzeigt.

(2) Zeigt die Anzahl der vom GPS gemeldeten Satelliten an. Hinweis: Wenn die Anzahl der angezeigten Satelliten 10 übersteigt, ist die GPS-Positionsgenauigkeit hoch; andernfalls besteht die Gefahr von Positionsfehlern.

(3) Azimutwinkel: Die Richtung des Modells relativ zum Nullpunkt. Der grüne Punkt bewegt sich entsprechend der Richtung auf dem Zifferblatt und zeigt die aktuelle Peilung des Modells vom Startpunkt aus an. Der Mittelpunkt des Peilwinkels stellt die Startposition dar, und der Ort, an dem das Gerät eingeschaltet wurde, ist der Standard-Startpunkt.

(4) Anzeige von Informationen zu Breiten- und Längengrad, Entfernung, Höhe, Elevation und Geschwindigkeit. Oben werden der Breiten- und Längengrad der Position angezeigt, wenn die Entfernung auf Null gesetzt ist, und unten werden der Breiten- und Längengrad der Position des RC-Modells in Echtzeit angezeigt. Die Geschwindigkeit ist die

relative Geschwindigkeit zum Boden, die Höhe ist die Höhe des Modells relativ zum Boden und die Entfernung ist die Entfernung von der aktuellen Position des Modells zum Startpunkt.

(5) Anzeige der zugewiesenen Schaltersteuerungen; Eingabe der Nullstellung der Schalterzuweisung

(6) Klicken Sie hier, um den Entfernungswert und den Höhenwert auf Null zu setzen, wodurch der aktuelle Standort als Referenzpunkt für die Messung von Entfernung und Höhe festgelegt wird.

(7) Kurswinkel: Zeigt den Echtzeit-Kurswinkel des sich bewegenden Modells an.

(8) Lagewinkel: Die vertikale Bewegung der Mitte stellt den Neigungswinkel des Modells dar, während die Drehung des Außenrings den Rollwinkel des Modells darstellt.

(9) Anzeige von Datum und Uhrzeit, wobei das Datum im Format Jahr/Monat/Tag und die Uhrzeit im 24-Stunden-Format angezeigt wird.



微信公众号



Bilibili



Website



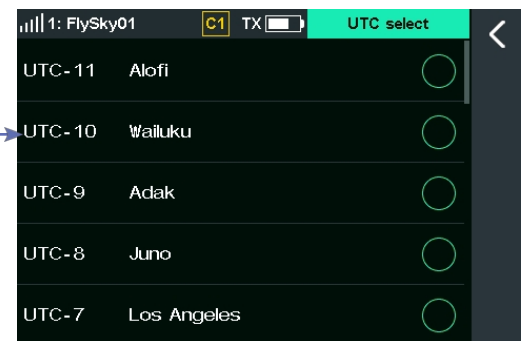
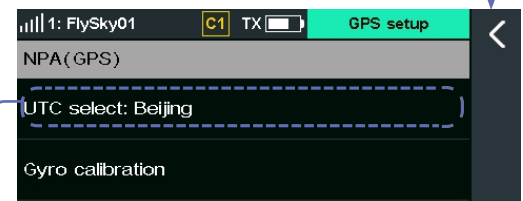
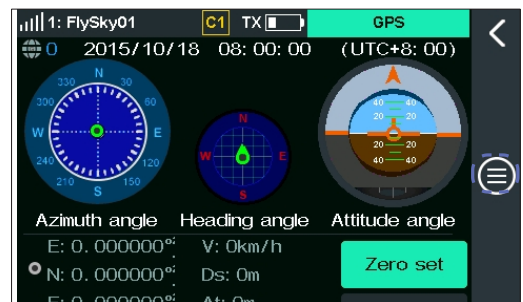
Facebook

UTC-Auswahl

Zum Einstellen von

UTC. Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „UTC auswählen“, um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Tippen Sie auf eine geeignete Zeitzone. Klicken Sie dann auf „OK“, um zurückzukehren.

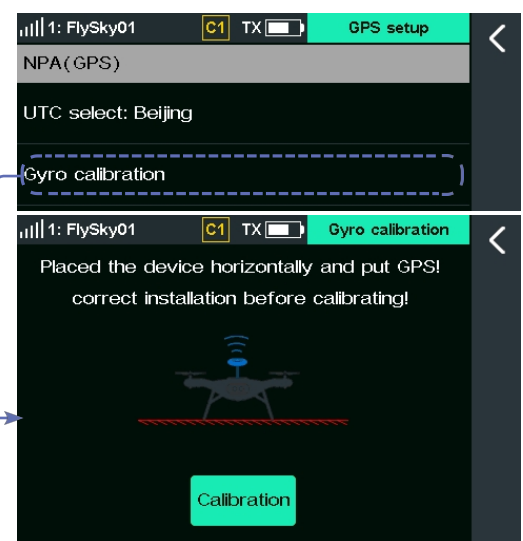


Kalibrierung des Gyroskops

Kalibrieren Sie das Gyroskop. Bevor Sie mit der Kalibrierung beginnen, schließen Sie bitte den GPS-Sensor korrekt an das Gerät an und stellen Sie sicher, dass das Gerät waagrecht steht.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Gyro-Kalibrierung“, um den Vorgang zu starten.
2. Tippen Sie auf „Kalibrierung“. Das System kalibriert sich automatisch.
3. Wenn die Kalibrierung erfolgreich ist oder fehlschlägt, zeigt das System einen Popup-Bildschirm an, der den Erfolg oder Misserfolg der Kalibrierung anzeigt. Klicken Sie auf dem Eingabeaufforderungsbildschirm auf „OK“, um zum vorherigen Bildschirm zurückzukehren.



i- Einrichtung des BUS2-Drehzahlsensors

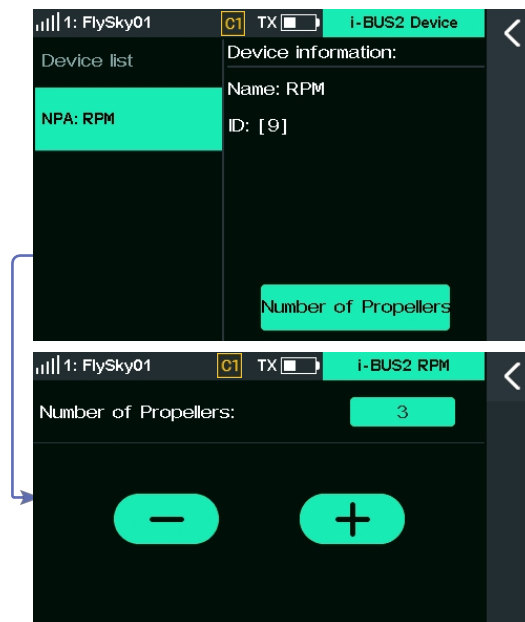
Wenn der Sender den i-BUS2-Drehzahlsensor erkennt, wird in der Geräteliste neben dem angeschlossenen Newport-Anschluss „RPM“ angezeigt. Zu diesem Zeitpunkt können Sie die Anzahl der Propeller des i-BUS2-Drehzahlsensors einstellen.

Hinweis: Informationen zum korrekten Anschluss des Sensors finden Sie im Handbuch des FS-iBS01-Drehzahlsensors.

Einrichtung:

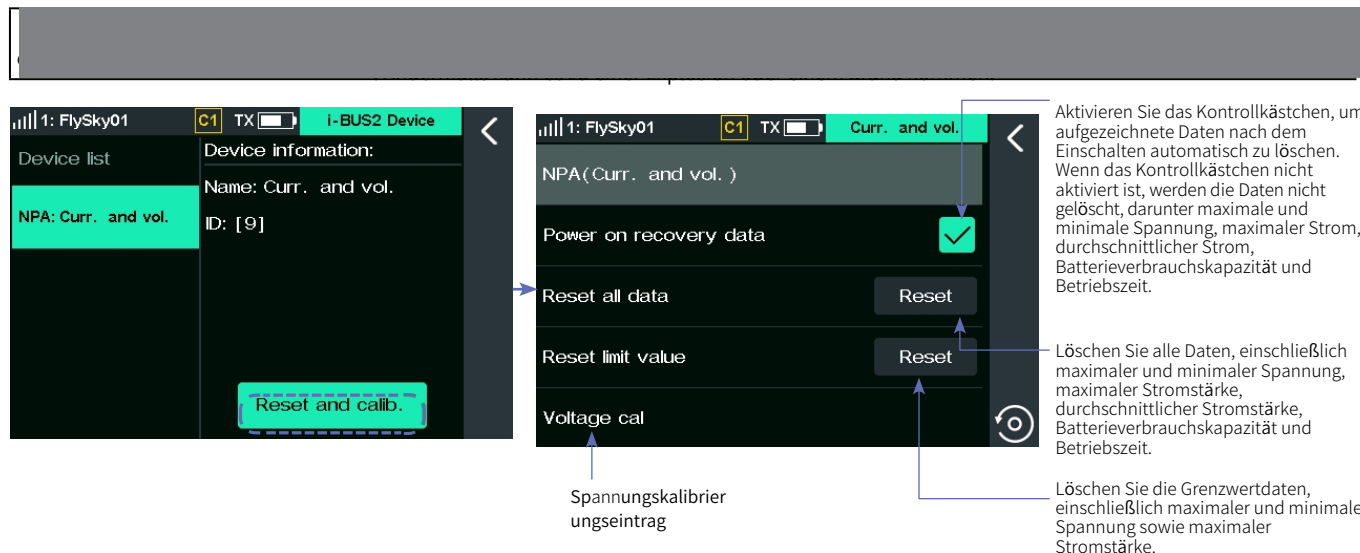
1. Tippen Sie auf „Anzahl der Propeller“, um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Klicken Sie auf „+“/„-“, um einen geeigneten Wert für die Propeller einzustellen. Klicken Sie anschließend auf „↩“, um zurückzukehren.

Hinweis: Die Anzahl der Propeller kann zwischen 1 und 12 eingestellt werden.



Einrichtung des i-BUS2-Strom- und Spannungssensors

Dient zum Zurücksetzen und Kalibrieren von Informationen zu Strom- und Spannungssensoren.



微信公众号



Bilibili



Website

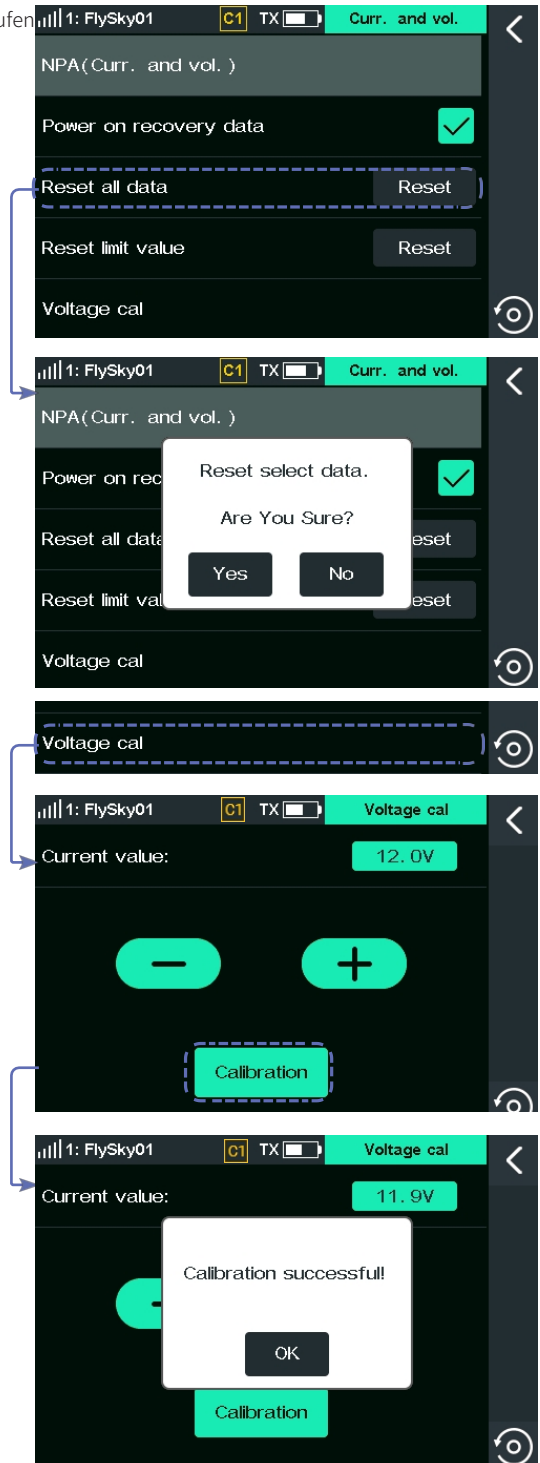


Facebook

Hinweis: Bitte beziehen Sie sich für die Kalibrierung auf den vom Multimeter gemessenen Spannungswert.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Zurücksetzen und kalibrieren“, um die Funktionsschnittstelle aufzurufen.
2. Wenn Sie verhindern möchten, dass aufgezeichnete Daten nach dem Einschalten automatisch gelöscht werden,
 - Tippen Sie auf das Kästchen rechts neben der Funktion. Wenn es nicht aktiviert ist, werden die Daten nicht gelöscht.
3. Wenn Sie alle Daten zurücksetzen möchten:
 - Tippen Sie auf „Zurücksetzen“ rechts neben „Alle Daten zurücksetzen“ und klicken Sie dann im Popup-Fenster auf „Ja“, um den Vorgang abzuschließen.
4. Wenn Sie Extremwertdaten zurücksetzen möchten
 - Tippen Sie auf „Zurücksetzen“ rechts neben „Grenzwertdaten zurücksetzen“ und klicken Sie dann im Popup-Fenster auf „Ja“, um den Vorgang abzuschließen.
5. Spannungskalibrierung
 - Beachten Sie, dass Sie vor der Kalibrierung die Messleitung des Sensors korrekt an das zu prüfende Gerät anschließen müssen. Klicken Sie auf „Spannungskalibrierung“, um das Kalibrierungsfenster zu öffnen. Klicken Sie auf „+/-“, um die tatsächliche gemessene Spannung der Batterie einzustellen. Klicken Sie auf „Kalibrierung“. Das System meldet, dass die Kalibrierung erfolgreich war. Klicken Sie auf „OK“, um den Vorgang abzuschließen.



7.10.8 i-BUS-Einstellung

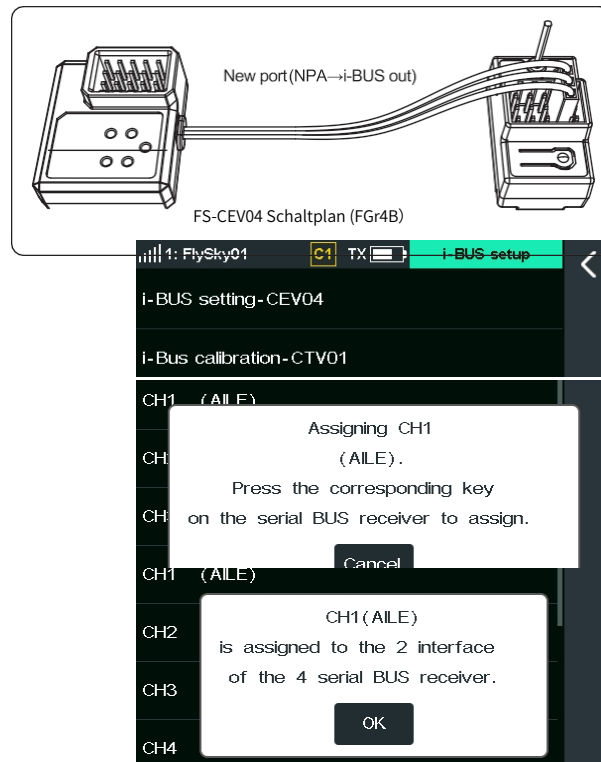
Diese Funktion dient zur Einstellung des externen Geräts, das das i-BUS-Protokoll unterstützt, und ermöglicht derzeit die Kompatibilität mit seriellen Busempfängern und Spannungssensoren.

Einstellung des seriellen Busempfängers FS-CEV04

Nach Abschluss der Einstellung kann FS-CEV04 das i-BUS-Signal in ein PWM-Signal umwandeln und das PWM-Signal ausgeben.

Einrichtung:

1. Stellen Sie sicher, dass Sender und Empfänger miteinander verbunden sind.
2. Verbinden Sie den FS-CEV04 mit dem SERVO-Anschluss des Empfängers.
3. Schließen Sie einen Servo an einen der C1-C4-Anschlüsse des FS-CEV04 an.
4. Navigieren Sie auf der Senderseite zur i-BUS-Einrichtungsfunktion, die sich in den RX-Einstellungen befindet. Wählen Sie den Kanal aus, den Sie zuweisen möchten. Wenn Sie auf den falschen Kanal klicken, klicken Sie auf „Abbrechen“, um Ihre Auswahl rückgängig zu machen.
 - Das System zeigt ein Popup-Fenster mit der Meldung „Drücken Sie die entsprechende Taste am seriellen Busempfänger, um die Zuweisung vorzunehmen“ an.
5. Drücken Sie die entsprechende Taste. Sobald die Kanalzuhewisierung erfolgreich war, erscheint ein Popup-Fenster.
 - Wenn die Zuweisung erfolgreich war, werden die Kanalnummer und die Schnittstellennummer angezeigt.
6. Wiederholen Sie diese Schritte, um weitere Kanäle einzurichten.
 - Wenn das i-BUS-Empfängermodul überlastet ist, versorgen Sie es bitte separat mit Strom, um Schäden an der Verkabelung durch übermäßigen Stromfluss zu vermeiden.

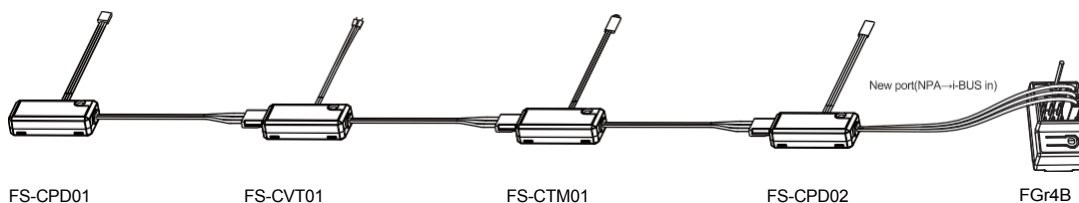


i-BUS FS-CVT01 Spannungssensor kalibrieren

Es kann ein Kalibrierungsfaktor eingestellt werden, um die vom i-BUS-Spannungssensor FS-CVT01 gemeldeten Spannungswerte zu korrigieren. Dieser Kalibrierungsfaktor wird im Sender gespeichert und sollte bei jedem Wechsel des Batterietyps neu kalibriert werden.

Beziehen Sie sich auf das folgende schematische Diagramm, um den i-BUS-Spannungssensor anzuschließen.

Anschlussdiagramm für Sensoren der i-BUS-Serie:



Hinweise:

1. Bei Empfängern der erweiterten Edition müssen Sie vor dem Anschließen des Sensors an den Empfänger den Ausgangssignaltyp für NPA



微信公众号



Bilibili



Website



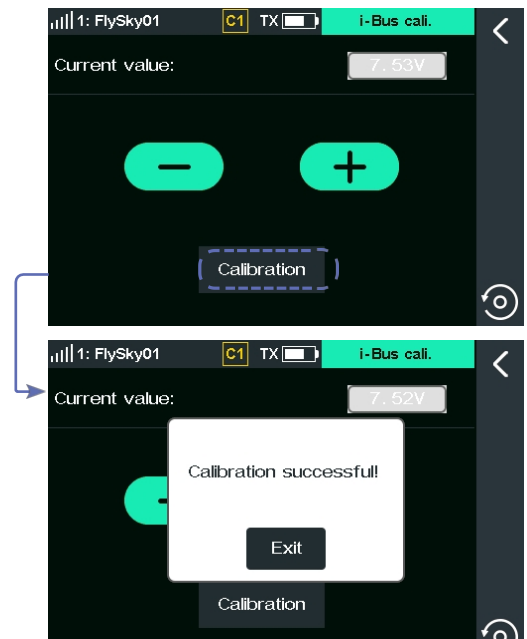
Facebook

(Newport A) über die Funktion „Basic > RX setting > Custom port protocol“ auf „i-BUS-IN“ einstellen.

- Das System unterstützt nur einen Newport-Anschluss, der auf i-BUS-IN eingestellt ist; gleichzeitig können die anderen Newport nicht auf i-BUS2 eingestellt werden.

Einrichtung:

- Stecken Sie die positiven und negativen Kabelstecker in die Stecker der jeweils erkannten Batterie. Das rote Kabel ist der Pluspol. Achten Sie darauf, dass Plus- und Minuspol korrekt angeschlossen sind.
- Tippen Sie auf i-BUS-Kalibrierung FS-CTV01.
- Klicken Sie entsprechend dem Spannungswert des tatsächlichen Geräts auf +/-, um den entsprechenden Spannungswert einzustellen.
- Klicken Sie auf „Kalibrieren“ und nach Abschluss der Kalibrierung auf „Beenden“.



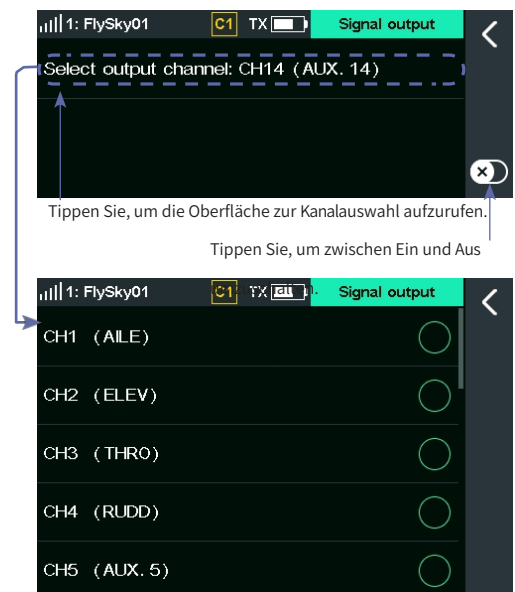
7.10.9 Einstellung der Signalstärkeausgabe

Mit dieser Funktion können Sie einen Kanal auswählen, um den Signalstärkewert des Empfängers auszugeben. Sobald die Funktion aktiviert ist, führt der ausgewählte Kanal nicht mehr die Ausgabe der entsprechenden Kanalfunktion des Senders aus, sondern den Signalstärkewert des Empfängers aus. Diese Funktion ist für Benutzer erforderlich, die Traverser mit FPV-Brillen bedienen. Wir empfehlen, zu diesem Zweck CH14 oder einen beliebigen Zusatzkanal auszuwählen. Sie können entsprechende Anpassungen in den Flugsteuerungseinstellungen vornehmen, um die Signalstärkeinformationen auf Ihrer FPV-Brille anzuzeigen.

Einrichtung:

- Tippen Sie auf „Ausgangskanal auswählen“, um die Einstellungsseite aufzurufen.
- Tippen Sie auf einen geeigneten Kanal. Die Anzeige kehrt automatisch zurück.

Hinweis: Die Funktion ist standardmäßig deaktiviert.



Tippen Sie, um die Oberfläche zur Kanalauswahl aufzurufen.

Tippen Sie, um zwischen Ein und Aus

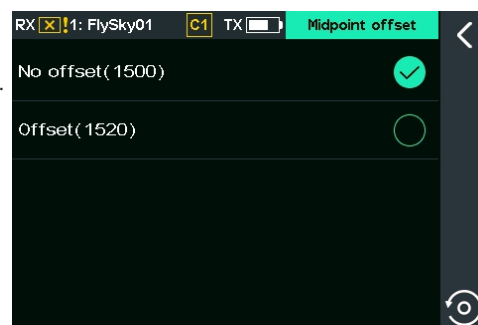


7.10.10 Mittlerer Punkt-Offset

Diese Funktion ist für einige Servos mit einem Mittelwert von 1520 vorgesehen. Normalerweise weist der Sender dem Empfänger den Kanalmittelwert 1500 zu. Nach Auswahl des Offsets gibt der Sender den Kanalwert mit einer Überlagerung von 20 an das Servo aus. Wenn Sie Standardgeräte mit S.BUS-Protokoll verwenden, z. B. eine Vbar-Gyroskop-Flugsteuerung, kann diese Funktion als Offset eingestellt werden, um den Mittelpunkt-Offset für alle Kanäle zu erreichen.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Midpoint offset“ (Mittelwert-Offset).
2. Tippen Sie auf einen geeigneten Funktionspunkt. Klicken Sie auf „↩“, um zurückzukehren.



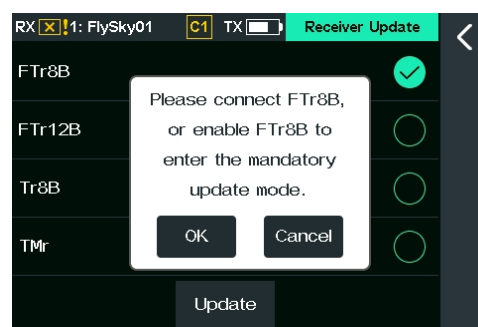
7.10.11 Empfänger aktualisieren

Um die Firmware des Empfängers zu aktualisieren. Der PL18 Ultra-Sender enthält die Firmware von FTr8B, FTr12B usw. Die enthaltene Firmware variiert je nach Firmware-Version. Wenn der Empfänger nicht mit dem Sender kompatibel ist oder ein unerwarteter Fehler auftritt, muss die Firmware des Empfängers aktualisiert werden. Dies kann auch über FlyskyAssistant erfolgen. Bitte beachten Sie, dass diese Funktion für FlyskyAssistant-Firmware-Versionen 3.0 und höher verfügbar ist.

Einrichtung:

1. Der Sender und der Empfänger sind normal verbunden.
2. Tippen Sie auf „Receiver Upd6te“, um den Empfänger auszuwählen, den Sie aktualisieren möchten.
3. Klicken Sie auf „Upd6te“ und dann im Popup-Fenster auf „OK“, um den Empfänger in den Aktualisierungsmodus zu versetzen.
4. Nach Abschluss der Aktualisierung kehrt das Gerät automatisch zur vorherigen Benutzeroberfläche zurück.

Hinweis: Wenn die Firmware des Empfängers auf dem neuesten Stand ist, zeigt das System eine entsprechende Erinnerung an und es ist keine Aktualisierung erforderlich.



 ACHTUNG	• Wenn der Sender nach der Aktualisierung seiner Firmware keine Verbindung zum Empfänger herstellen kann, muss die Firmware des Empfängers zwangsweise aktualisiert werden.
--	---



微信公众号



Bilibili



Website



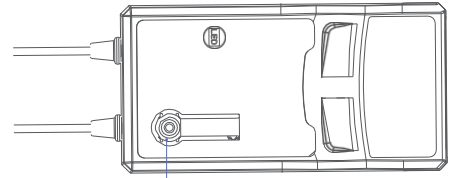
Facebook

Versetzen Sie den Empfänger zunächst in den erzwungenen Aktualisierungsmodus und führen Sie dann die oben genannten Schritte zur Aktualisierung durch.

Die Methoden zum Aufrufen des erzwungenen Modus variieren je nach Modell. Einzelheiten finden Sie im Handbuch des Empfängers.

Am Beispiel des Empfängers FTr8B wird gezeigt, wie Sie ihn in den erzwungenen Aktualisierungsmodus versetzen.

- Halten Sie die Bind-Taste am Empfänger beim Einschalten des Empfängers länger als zehn Sekunden gedrückt und lassen Sie die Bind-Taste los, nachdem die LED des Empfängers wiederholt im Zustand „drei Mal blinken, einmal aus“ aufleuchtet.
- Schalten Sie zuerst den Empfänger ein und halten Sie dann die BIND-Taste länger als 10 Sekunden gedrückt. Die LED des Empfängers blinkt dreimal und erlischt dann einmal. Lassen Sie anschließend die BIND-Taste los.



Bind-Taste

7.10.12 Über den Empfänger

Zum Anzeigen der Informationen des verbundenen Empfängers.

Einrichtung:

Tippen Sie auf „Über den Empfänger“ und zeigen Sie die Informationen an.

Hinweis: Wenn zwei Empfänger an den Sender angeschlossen sind, werden die Informationen zum primären Empfänger angezeigt.

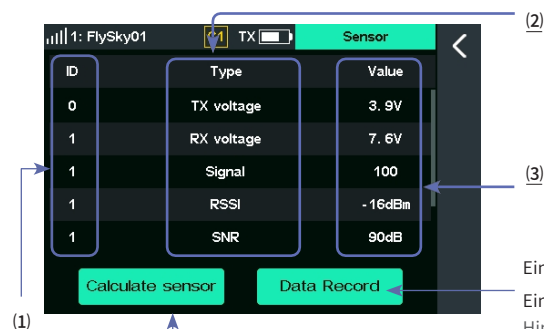


7.11 Sensoren

Zum Einstellen oder Anzeigen der zugehörigen Daten der Sensoren.

7.11.1 Anzeigen von Sensoren

Diese Liste zeigt Informationen zu allen angeschlossenen Sensoren an, einschließlich Typ, Anzahl und Echtzeitmesswerten.



Eintrag für D6t6-Datensatz

Eintrag für C6lcul6te-Sensor

Hinweis: Die Funktionsparameter der folgenden Sensoren können über diese Funktion eingestellt werden:

Höhenmesser: FS-CAT01 (i-BUS), FS-iBA01 (i-BUS2) und der im INr6-HS-Empfänger integrierte barometrische Höhenmesser;

Geschwindigkeitssensoren: FS-CPD01 (i-BUS), FS-CPD02 (i-BUS) und FS-iBS01 (i-BUS2).

(1) Sensor-ID anzeigen

- Die ID-Nummer 0 steht für den Sender.
- Die ID-Nummer 1 steht für den Empfänger oder den primären Empfänger (zwei angeschlossene Empfänger) und die zugehörigen Informationen wie Signalstärke, RSSI, Rauschen oder SNR.
- Die ID-Nummer 2 steht für den sekundären Empfänger und die zugehörigen Informationen wie Signalstärke, RSSI, Rauschen oder SNR.
- Bei i-BUS2-Geräten wird die Nummerierung nach dem Anschließen des Geräts automatisch von der Firmware vergeben. Wenn sich die Anzahl der angeschlossenen Geräte oder die benutzerdefinierten Schnittstellenprotokolleinstellungen für die i-BUS2-Schnittstellen ändern, kann die Gerätenummerierung neu zugewiesen werden. Beachten Sie, dass die Nummer des i-BUS2-GPS-Sensors fest auf 1 festgelegt ist und aufgrund der oben genannten Änderungen nicht neu zugewiesen wird. Bei i-BUS-Geräten beginnt die Nummerierung bei 3 und wird fortlaufend erhöht, sodass maximal 15 Sensoren vom Typ i-BUS angeschlossen werden können.

(2) Sensortyp anzeigen

- TX-Spannung: Zur Anzeige der Spannung für die Batterie des Senders.
- RX-Spannung: Zeigt die Versorgungsspannung für den Empfänger an.
- Signalstärke: Zeigt die Signalstärke zwischen Sender und Empfänger an. Sie wird anhand des SNR berechnet. Die Signalstärke wird als Wert zwischen 0 und 100 angezeigt. Wenn der Wert unter 60 fällt, verkürzen Sie umgehend die Reichweite, um ein Herauslaufen aus der Steuerung zu vermeiden. In derselben Umgebung gilt: Je größer die Entfernung, desto kleiner der Wert. Wenn die Signalstärke kleiner oder gleich dem eingestellten Schwellenwert ist, löst das System einen Alarm für schwaches Signal aus, wie konfiguriert.
- RSSI: Zeigt die Stärke des vom Empfänger empfangenen Signals an. 0 bis -40 dBm: Zeigt an, dass der Abstand zwischen Sender und Empfänger gering ist und die Kommunikationsqualität optimal ist. -40 dBm bis -85 dBm: Die Kommunikationsqualität

gut. Weniger als -85 dBm: Zeigt an, dass sich ein Hindernis zwischen Sender und Empfänger befindet oder die Entfernung groß ist. Bitte verkürzen Sie die Steuerungsentfernung, um einen Verlust der Steuerung zu vermeiden.

- SNR: Das Signal-Rausch-Verhältnis bezieht sich auf die Dezibel-Differenz zwischen dem Signal und dem vom Empfänger empfangenen Rauschen. Das Signal-Rausch-Verhältnis entspricht den RSSI-Daten abzüglich der Rauschdaten und ist ein entscheidender Parameter für die Gesamtqualität des Signals. Wenn das SNR unter 11 fällt, reduzieren Sie schnell die Reichweite, um einen Kontrollverlust zu vermeiden.
- Rauschen: Rauschen entsteht durch Störungen von anderen Sendern in der Nähe, wie z. B. WLAN. An Orten, an denen es zu viele Sender gibt, beeinträchtigt übermäßiges Rauschen die Reichweite der Funksteuerung.

Hinweis: Das Suffix „-RX1“ in der Spalte „Typ“ kennzeichnet Informationen zum redundanten Funktionsempfänger (RX1), die vom anderen Empfänger (RX2), der zusammen mit RX1 arbeitet, um Redundanz zu erreichen, an den Sender zurückgesendet werden. Das Suffix „-RX2“ kennzeichnet Informationen zum anderen Empfänger (RX2), die vom redundanten Funktionsempfänger (RX1) an den Sender zurückgesendet werden.

(3) Anzeige der von einem Sensor zurückgegebenen Daten.

Diese Liste zeigt Daten in Echtzeit an. Wenn ein Sensor mit dem Empfänger verbunden wird, wird die Liste aktualisiert und enthält den Typ und die Details des neuen Sensors. Umgekehrt werden bei der Trennung eines Sensors der Typ und die Daten dieses Sensors aus der Liste entfernt.

Hinweise:

Für den Temperatursensor FS-CTM01 (i-BUS):

Befestigen Sie den FS-CTM01 mit doppelseitigem Schaumstoffklebeband an einer geeigneten Stelle (z. B. Motor, Batteriegehäuse) und achten Sie darauf, dass er engen Kontakt mit der Oberfläche des zu prüfenden Objekts hat.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Schließen Sie ihn an den SENS-Anschluss des Empfängers oder an Newport (i-BUS-IN) an. Anschließend können Sie die entsprechenden Informationen über die Sensor-Funktion anzeigen.

Für den Temperatursensor FS-iBT01 (i-BUS2):

Informationen zum korrekten Anschluss des Sensors finden Sie in dessen Handbuch.

Nachdem Sie den Sensor korrekt angeschlossen haben, können Sie die zugehörigen Informationen über die Sensor-Funktion anzeigen.

7.11.2 Sensor-Einstellungen berechnen

Diese Funktion dient zum Einstellen von Parametern für barometrische Höhensensoren und Drehzahlsensoren (RPM).

- Höhenmesser können kalibriert werden, um eine Nullhöhe festzulegen, und unterstützen die Verwendung eines Höhen-Nullstellungsschalters zur Kalibrierung.
- Drehzahlsensoren können die Drehzahl und Geschwindigkeit des Motors überwachen.

Einrichtung des Höhensensors

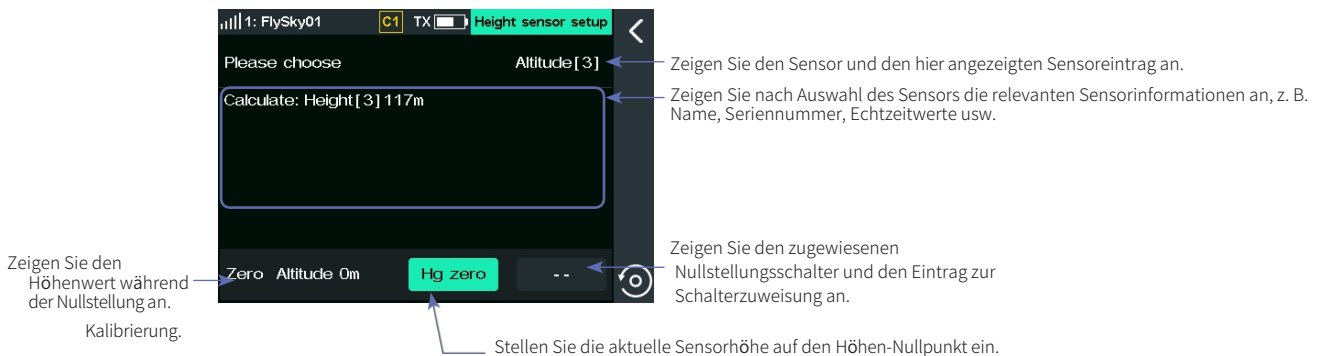
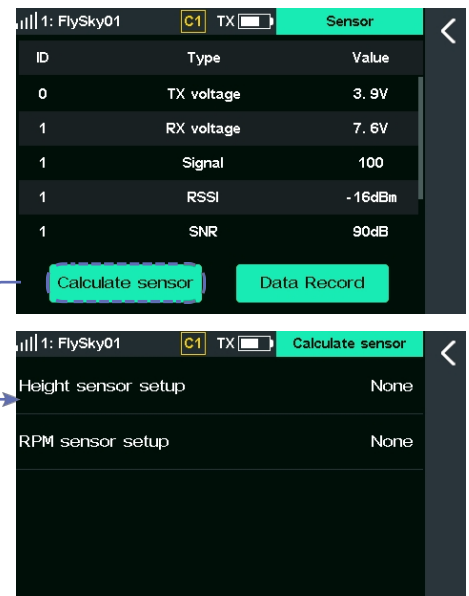
Stellen Sie die Parameter für den Höhensensor ein.

Für den FS-iBA01 lesen Sie bitte vor der Einrichtung die Anleitung zur Installation.

Für den FS-CAT01 befolgen Sie die unten angegebenen Schritte zur Installation.

Installationsschritte:

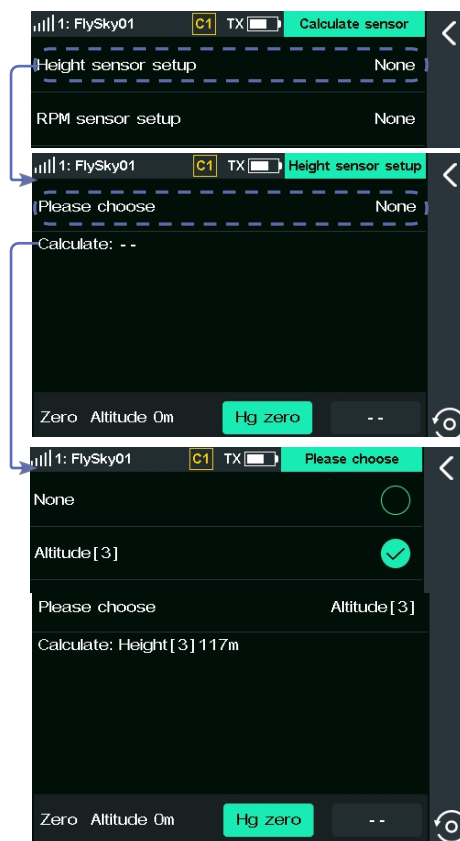
1. Befestigen Sie den FS-CAT01-Sensor sicher mit doppelseitigem Klebeband.
2. Verbinden Sie den FS-CAT01-Sensor mit dem Newport-Anschluss des FTr8B-Empfängers.
3. Gehen Sie zu „“ (Grundeinstellungen) > „RX setting“ (Empfangeinstellungen) > „Custom port protocol“ (Benutzerdefiniertes Portprotokoll), um den mit dem Sensor verbundenen Newport-Anschluss als „i-BUS-IN“ festzulegen.
4. Gehen Sie zu „“ (Grundeinstellungen) > „Sensor“. Wenn der Sensor die Höhendaten anzeigt, ist die Installation abgeschlossen. Ist dies nicht der Fall, wiederholen Sie die oben genannten Schritte.



Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Sensor auswählen“, um die nächste Ebene aufzurufen.
 - Tippen Sie auf den entsprechenden Sensor und klicken Sie dann auf „, um zurückzukehren.
2. Tippen Sie auf „Hg zero“, um die Höhe des aktuellen Sensors als Nullpunkt für die Höhe festzulegen.
3. Klicken Sie auf --, um die Schnittstellenzuweisungs-Oberfläche aufzurufen.
 - Tippen Sie auf den Schnittstellenschalter und wählen Sie die Position „Ein“ oder „Aus“ aus. Klicken Sie anschließend auf „, um zurückzukehren.

Hinweis: Der Höhensensor misst Änderungen des Luftdrucks, um diese als Höhenänderungen darzustellen. Änderungen des Luftstroms können zu Fehlern bei der Überwachung führen.



Einrichtung des Drehzahlsensors

Stellen Sie die Parameter für den Drehzahlsensor ein.

Für FS-IBS01 lesen Sie bitte vor der Einrichtung die Anleitung zur Installation. Für FS-CPD01 und FS-CPD02 befolgen Sie die folgenden Schritte zur Installation.

FS-CPD01: Installation des magnetischen

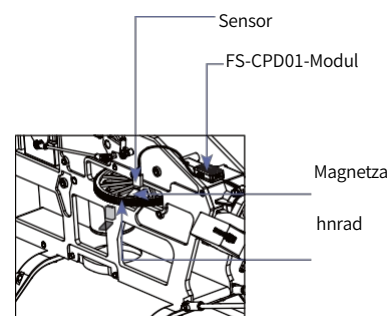
Induktionsgeschwindigkeitsmoduls

Installationsschritte:

1. Platzieren Sie den Sensor neben dem Magneten, der an einem rotierenden Teil des Modells, z. B. dem Getriebe eines Hubschraubers, befestigt ist.

Hinweis: Stellen Sie sicher, dass sich der Sensor innerhalb von 2 mm vom Magneten befindet und der Nord- oder Südpol des Magneten parallel zum Sensor ausgerichtet ist.
2. Schließen Sie den FS-CPD01-Sensor an den Newport-Anschluss des FTr8B-Empfängers an.
3. Gehen Sie zu „“ (Grundeinstellungen) > „RX-Einstellung“ > „Benutzerdefiniertes Portprotokoll“, um den mit dem Sensor verbundenen Newport-Anschluss als „i-BUS-IN“ festzulegen.
4. Gehen Sie zu „“ (Grundeinstellungen) > „Sensor“. Versuchen Sie, das Zahnrad zu drehen. Wenn sich der Drehzahlwert ändert, war die Installation erfolgreich. Andernfalls schließen Sie das Gerät erneut gemäß den oben genannten Schritten an.

Hinweis: RPM bedeutet, dass der Sensor die Drehzahl des Motors misst. 0 U/min ist der gemessene Drehzahlwert.



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

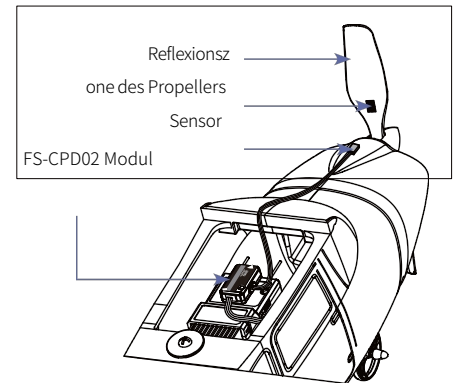
FS-CPD02: Optisches Induktionsgeschwindigkeitsmodul

Installationsschritte:

1. Befestigen Sie den Sensor und den reflektierenden Aufkleber sicher an der axialen Drehposition.
Hinweis: Halten Sie den reflektierenden Aufkleber flach und senkrecht zum Sensor und achten Sie auf den richtigen Abstand zwischen Sensor und Aufkleber.
2. Schließen Sie den Sensor FS-CPD02 an den Newport-Anschluss des Empfängers FTR8B an.
3. Gehen Sie zu „**FS**“ (Grundeinstellungen) > „**RX setting**“ (Empfängereinstellungen) > „**Custom port protocol**“ (Benutzerdefiniertes Portprotokoll), um den mit dem Sensor verbundenen Newport-Anschluss als „i-BUS-IN“ festzulegen.
4. Gehen Sie zu „**FS**“ (Grundeinstellungen) > „**Sensor**“. Versuchen Sie, den Propeller zu drehen. Wenn sich der Drehzahlwert ändert, war die Installation erfolgreich. Andernfalls schließen Sie das Gerät bitte erneut gemäß den oben genannten Schritten an.

Bitte beachten Sie bei der Einstellung des Übersetzungsverhältnisses, dass das Übersetzungsverhältnis 1 zu der Anzahl der Propeller beträgt, wenn Sie die Propeller erkennen möchten.

Hinweis: Die Anzahl der Propeller für den FS-iBS01 (i-BUS2)-Sensor kann über die Funktion „RX-Einstellung > i-BUS2-Geräteeinstellungen“ eingestellt werden.



Zeigen Sie den Sensor und die Einstellungen für den hier angezeigten Sensoreintrag an.

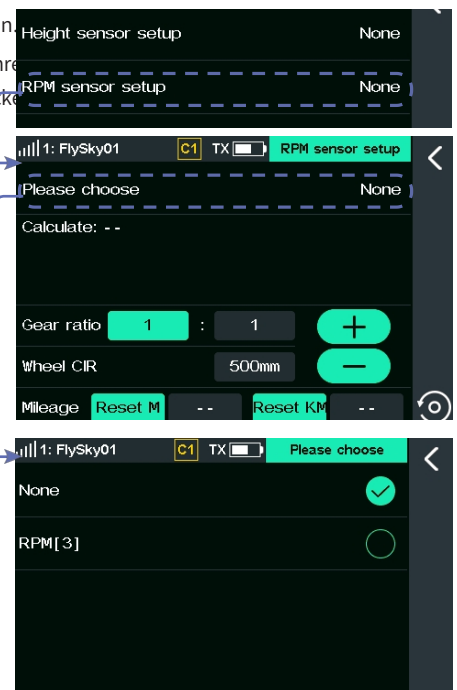
Nachdem Sie den Sensor ausgewählt haben, zeigen Sie die relevanten Informationen an: Korrekte Drehzahl, Fahrgeschwindigkeit und Kilometerstand.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „**Bitte wählen Sie**“, um zur nächsten Ebene der Benutzeroberfläche zu gelangen.
 - Tippen Sie auf den entsprechenden Sensor und klicken Sie dann auf „**OK**“, um zurückzukehren.
2. Tippen Sie auf das Funktionsfeld rechts neben „**Gear ratio**“ (Übersetzungsverhältnis) und klicken Sie auf +/- zum Einstellen des geeigneten Übersetzungsverhältnisses.
3. Tippen Sie auf das Funktionsfeld rechts neben „**Wheel CR**“ und klicken Sie auf +/- auf, um den geeigneten Radumfang einzustellen.
4. Klicken Sie auf „**--**“, um die Schnittstelle für die Schalterzuweisung aufzurufen.
 - Tippen Sie auf den Schnittstellenschalter und wählen Sie die Position „**Ein**“ oder „**Aus**“ aus. Klicken Sie anschließend auf „**OK**“, um zurückzukehren.

Hinweise:

1. Das System berechnet die Geschwindigkeit anhand des Radumfangs und der überwachten Drehzahl und kombiniert diese Werte dann mit der Zeit, um die zurückgelegte Strecke zu berechnen. Daher wirken sich die Einstellungen für Übersetzungsverhältnis und Umfang sowohl auf die Geschwindigkeit als auch auf die Strecke aus.
2. Das Übersetzungsverhältnis ist das Verhältnis zwischen der Anzahl der Zähne des tatsächlich überwachten Zahnrads und der Anzahl der Zähne des zu überwachenden Zahnrads.
3. Wenn es nicht möglich ist, einen Sensor an dem Gerät mit der gewünschten Drehzahl anzubringen, können Sie versuchen, die Drehzahl der Getriebeteile zu testen und ein geeignetes Übersetzungsverhältnis festzulegen, um die Drehzahl dieses Geräts zu überwachen. Beispielsweise können Sie die Drehzahl der Propellerblätter überwachen, um die Drehzahl der Welle zu überwachen.
4. Bei Modellen mit Rädern können Sie den Radumfang einstellen und diesen mit dem Drehzahlwert des Rades kombinieren, um die Fahrgeschwindigkeit des Fahrzeugs zu bestimmen.



7.11.3 Datenaufzeichnung

Dient zur Anzeige und Einstellung von Datenaufzeichnungsinformationen.

Sie können 4 Aufzeichnungsobjekte definieren, die als „Sensordaten“, „Ausgangskanäle“ oder „Stick oder Knopf“ eingestellt werden können. Nach Aktivierung der Aufzeichnung können die Wertänderungen der Aufzeichnungsobjekte über einen bestimmten Zeitraum aufgezeichnet werden.

Zeigt die zugewiesenen Schalter an; die Datenaufzeichnungsfunktion kann über die Schalter aktiviert werden. Eintrag für die Schalterzuweisungsschnittstelle.

Die horizontale Achse zeigt die Aufzeichnungszeit an, die vertikale Achse den Wertebereich der aufgezeichneten Objekte.

Hinweis: Wenn die Datenaufzeichnung mehr als eine Seite umfasst, können Sie nach dem Ausschalten der Aufzeichnungsfunktion nach links oder rechts wischen, um verschiedene Seiten anzeigen.

Zeigen Sie die Gesamtzahl der Seiten mit aufgezeichneten Daten und die aktuelle Seitenzahl an.

Eintrag für die Schnittstelle zur Einstellung der Aufzeichnungsobjekte.

Aktivieren Sie den Schalter für die Aufzeichnungsfunktion.

Aufzeichnungen Zurücksetzen der Schaltfläche Tippen Sie hier, um alle Aufzeichnungsdaten zu löschen.

Symbole zum Vergrößern und Verkleinern. Durch Antippen wird die Länge der auf einer Seite angezeigten Zeitachse angepasst. 1x bedeutet, dass die gesamte Dauer der Aufzeichnung auf einer Seite angezeigt wird, während 10x bedeutet, dass 1/10 der Dauer auf einer Seite angezeigt wird.

Schnittstelle nach dem Festlegen der

Verschiedenfarbige Kurven stehen für unterschiedliche Aufzeichnungs-Objekte. Hinweis: Wenn die Aufzeichnung nicht eine ganze Seite ausfüllt, wird die letzte Aufzeichnungsposition als vertikale Linie angezeigt.

Zeigen Sie die eingestellten Aufzeichnungsobjekte an; durch Antippen können Sie umschalten, ob diese Kurve im Koordinatensystem angezeigt wird, wobei ein „√“ anzeigt, dass das Aufzeichnungsobjekt angezeigt wird.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „D6t6 Record“, um den Modus
2. Um die Datenaufzeichnungsfunktion zu aktivieren/deaktivieren, klicken Sie auf „“ oder verwenden Sie den zugewiesenen Schalter, um die Datenaufzeichnungsfunktion zu aktivieren/deaktivieren.
 - Tippen Sie auf das Kästchen rechts neben dem „Aufzeichnungsschalter“, um die Schnittstelle für die Schalterzuweisung aufzurufen. Tippen Sie auf den Schnittstellenschalter und wählen Sie die Position „Ein“ oder „Aus“. Klicken Sie anschließend auf , um zurückzukehren.
3. Tippen Sie auf „Record Object“, um die Einstellungsschnittstelle aufzurufen.
 - Um die Dauer einzustellen, klicken Sie auf das Feld rechts neben der Dauer. Sie können die Dauer auf 3 Minuten (50 Hz) oder 30 Minuten (5 Hz) einstellen.
 - Tippen Sie auf das Kästchen rechts neben der Kurve, die Sie einstellen möchten, um die Einstellungsschnittstelle aufzurufen, und klicken Sie dann entsprechend Ihren tatsächlichen Anforderungen auf das gewünschte Aufzeichnungsobjekt. Wenn das Aufzeichnungsobjekt auf einen Sensor eingestellt ist, können Sie dessen Wertebereich festlegen. Klicken Sie auf den Bereich „Wertebereich“ rechts neben der Kurve, um die nächste Ebene der Benutzeroberfläche aufzurufen. Dort können Sie den Mindest- und Höchstwert festlegen und durch Klicken auf +/- die entsprechenden Zahlen einstellen. Klicken Sie anschließend auf , um zurückzukehren.

Hinweis: Um die korrekte Drehzahl und Fahrgeschwindigkeit eines Drehzahlsensors aufzuzeichnen, müssen Sie zunächst den Sensor über „Calculate sensor“ (Sensor berechnen) auswählen.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.12 GPS

Wenn der Sender ein GPS-Modul mit dem i-BUS2-Protokoll erkennt, können Sie diese Funktion verwenden, um die Standardzeitzone einzustellen, die Gyroskopkalibrierung durchzuführen und die GPS-Parameteranzeige aufzurufen, um relevante Informationen abzurufen.

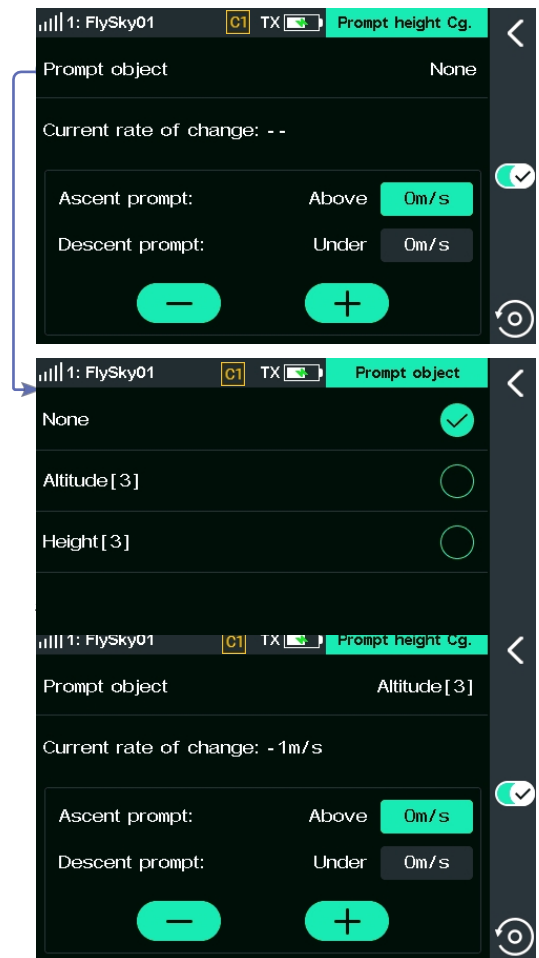
Eine ausführliche Einführung finden Sie unter 7.10.7 i-BUS2-Geräteeinstellungen > i-BUS2-GPS-Sensoreinstellungen.

7.13 Höhenanzeige Cg.

Mit dieser Funktion können Sie den Wert für die Geschwindigkeitsänderung beim Aufstieg oder Sinkflug des Objekts festlegen und Warnmeldungen bei Höhenänderungen aktivieren oder deaktivieren. Dies hilft Benutzern dabei, festzustellen, ob sich der Gleitschirm in einem Aufwind befindet und ob er steigt oder sinkt, und die Flugzeit des Gleitschirms entsprechend anzupassen.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Höhenanzeige Cg.“, um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Tippen Sie auf „Objekt auffordern“, um die nächste Ebene aufzurufen.
 - Tippen Sie auf das entsprechende Objekt und klicken Sie auf „↩“, um zurückzukehren.
3. Um die Aufwärts- oder Abwärtsanzeige einzustellen.
 - Klicken Sie auf das Funktionsfeld rechts neben der entsprechenden Funktion und klicken Sie auf +/-, um den entsprechenden Wert einzustellen. Klicken Sie nach der Einstellung auf „↩“, um zurückzukehren.
4. Wenn Sie die Funktion deaktivieren möchten, klicken Sie auf „✔“.



7.14 Timer

Mit dieser Funktion können Sie verschiedene Timer einstellen, die in der Regel zur Berechnung der Gesamtlauzeit des Modells, der Zeit in bestimmten Wettbewerben oder der Sendezeit usw. verwendet werden.

7.14.1 Timer 1/2

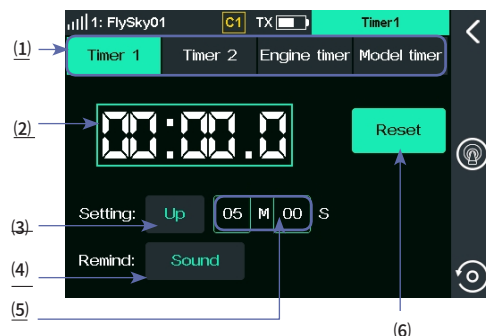
Timer 1 und Timer 2 haben die gleiche Funktion. Im Folgenden wird nur eine Timer-Einstellungsmethode vorgestellt.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf **Timer 1**.
2. Tippen Sie auf „Up“, um den Timer-Typ zu wechseln.
3. Tippen Sie auf das Funktionsfeld neben **M** oder **S**, + oder - wird angezeigt. Klicken Sie dann auf + / -, um den Wert auf den gewünschten Punkt einzustellen.
4. Tippen Sie auf „Sound“, um durch den Erinnerungsmodus zu scrollen.
5. Klicken Sie auf „ⓘ“ und stellen Sie die Schalter für „Stört switch“, „Stop switch“ oder „Reset switch“ ein. Mit den Schaltern können Sie den Timer starten, stoppen oder zurücksetzen. Klicken Sie anschließend auf „⏮“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Hinweise:

1. Der Start-/Stopp-Schalter des Timers ist ein Aktionsschalter. Wenn kein Stopp-Schalter zugewiesen ist, fungiert der Start-Schalter vom Start bis zum Ende als Stopp-Schalter des Timers. Wenn zwei Timer gleichzeitig starten und zu unterschiedlichen Zeiten stoppen sollen, können Sie ihnen unterschiedliche Stopp-Schalter zuweisen. Sie können den Start/Stopp auch umschalten, indem Sie auf den Display-Timer-Bereich der Benutzeroberfläche klicken. Diese Funktion ist sehr nützlich für Elektro-Segelflugwettbewerbe.
2. Wenn Timer 1 oder Timer 2 auf „Erinnern“ eingestellt ist, sendet das System genau zur vollen Minute eine Erinnerung. Außerdem sendet es 30 Sekunden vor Ablauf dieser Zeit eine Countdown-Erinnerung.



- (1) Tippen Sie hier, um den Timer auszuwählen.
- (2) Zeigen Sie die aktuelle Uhrzeit an. Tippen Sie wiederholt, um den Timer zu starten/anzuhalten.
- (3) Tippen Sie, um die Zeitmessmethode auszuwählen.
- (4) Tippen Sie auf „+“, um den Erinnerungsmodus auszuwählen.
- (5) Tippen Sie auf das Kästchen neben **M** (Minute) oder **S** (Sekunde). +/- wird angezeigt. Klicken Sie dann auf + / -, um die gewünschte Zeit einzustellen.
- (6) Tippen Sie darauf, um die Zeit während des Zeitmessvorgangs zurückzusetzen.

7.14.2 Motor-Timer

Schalten Sie den Timer ein, indem Sie den Gashebel-Auslösewert einstellen, und berechnen Sie dann die Betriebszeit des Gashebels, nachdem der Auslösewert erreicht wurde.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Motortimer“.
2. Klicken Sie auf + / -, um einen geeigneten Auslösewert einzustellen. Wenn die Drosselklappe den eingestellten Wert überschreitet und diese Funktion aktiviert ist, startet der Timer.
3. Tippen Sie bei Bedarf auf „Zurücksetzen“, um die gesammelte Zeit zurückzusetzen.
4. Tippen Sie auf „ⓘ“, um die Funktion zu aktivieren. Klicken Sie anschließend auf „⏮“, um zurückzukehren.

Hinweis: Sie müssen diese Funktion manuell aktivieren, da sie standardmäßig deaktiviert ist.



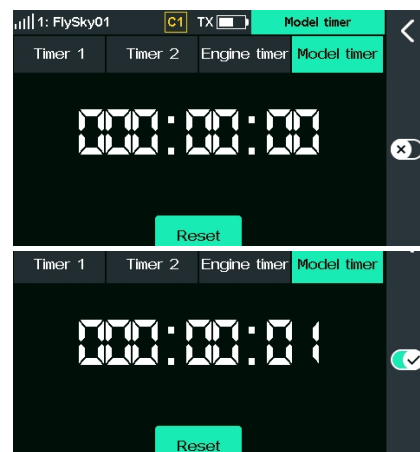
Tippen Sie hier, um den Motor-Timer ein- oder auszuschalten.

7.14.3 Modell-Timer

Zur Berechnung der Gesamtarbeitszeit des Modells, standardmäßig deaktiviert.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Model timer“ (Modell-Timer).
2. Klicken Sie auf „ⓘ“, um diese Funktion zu aktivieren, und klicken Sie dann auf „⏮“, um sie zu deaktivieren.
3. Tippen Sie auf „Zurücksetzen“ und klicken Sie dann im Popup-Fenster auf „Ja“, um die gesammelte Zeit zurückzusetzen. Klicken Sie anschließend auf „Zurück“, um zurückzukehren.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.15 Kraftstoffalarm

Dient zur Überwachung des Kraftstoffverbrauchs in Echtzeit. Sie können das Verhältnis zwischen Gashebelbewegung und Kraftstoffverbrauch anhand Ihrer Erfahrungen einstellen. Das System zeigt den Kraftstoffverbrauch an und gibt Warnmeldungen aus, indem es die Position des Gashebels überwacht. Nachdem diese Funktion aktiviert wurde, wird das Symbol für den Kraftstoffverbrauch (🛢️/🛢️) in der oberen Statusleiste der Hauptoberfläche angezeigt.

„--“ zeigt einen nicht zugewiesenen Schalter an. Anzeige zugewiesen

Reset-Taste Schalter. Eintrag für die Schalterzuweisungs-Schnittstelle.

Zum Einstellen der Startposition des Gashebels, niedrige oder mittlere Position.

Einstellung entsprechend der tatsächlichen Kraftstofftankkapazität des Modells.

Einstellung der Kraftstoffverbrauchskurve entsprechend der Änderung der Drosselklappenstellung: Bei positivem Wert wird Kraftstoff

Einstellung eines geeigneten Kraftstoffs Verbrauchsbereich.

Der Verbrauch ändert sich bei niedriger Drehzahl schnell, und wenn er negativ ist, ändert er sich bei hoher Drehzahl schnell.

Anzeige des verbleibenden Kraftstoffs in Echtzeit.

Aufzeichnungsschalter; Dies ist ein Eintrag für die Schalterzuweisung.

Anzeige des aktuellen Kraftstoffverbrauchs.

Zur Anzeige des Alarmkraftstoffs.

Anzeige der zugewiesenen

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf **FUEL 616rm**, um das Menü aufzurufen.
2. So starten Sie die verbleibende Kraftstoffanzeige neu:
 - Tippen Sie auf „Zurücksetzen“.
 - Oder zurücksetzen durch Zuweisen von Schaltern: Tippen Sie auf „--“, um die Schnittstelle für die Schalterzuweisung aufzurufen. Tippen Sie auf den Schnittstellenschalter und wählen Sie die Position „Ein“ oder „Aus“. Klicken Sie auf „↩“, um zurückzukehren.
3. Um die Parameter für die Berechnung des Kraftstoffverbrauchs festzulegen, tippen Sie auf „Remaining fuel calculation“ (Berechnung des verbleibenden Kraftstoffs), um das Menü aufzurufen.
 - Tippen Sie auf das Feld rechts neben „Start throttle“, um den entsprechenden Startwert festzulegen.
 - Tippen Sie zunächst auf das Feld rechts neben „Tankkapazität“ und klicken Sie dann auf + / -, um eine geeignete Kapazität einzustellen.
 - Tippen Sie zunächst auf das Kästchen rechts neben „Fuel C. range“ und klicken Sie dann auf + / -, um eine geeignete Reichweite einzustellen.
 - Tippen Sie zuerst auf das Kästchen rechts neben „Fuel Exp“ und klicken Sie dann auf + / -, um einen geeigneten Wert einzustellen.
4. Tippen Sie auf das Feld rechts neben „Alarm Fuel“ (Alarmkraftstoff) und klicken Sie dann auf + / -, um einen geeigneten Kraftstoffwert einzustellen.
5. Um die Alarmmethode einzustellen, tippen Sie auf das entsprechende Funktionsfeld rechts neben „A. type“ (Alarmtyp), um die Einstellungsseite für Ton oder Vibration aufzurufen.
 - Tippen Sie auf die entsprechende Funktion für Ton oder Vibration und klicken Sie dann auf „↩“, um zurückzukehren.
6. Die Kraftstoffalarmfunktion ist standardmäßig deaktiviert. Sie können auf „⚙“ (Einstellungen) klicken, um sie zu aktivieren, oder einen Aufzeichnungsschalter einstellen, um die Funktion ein- oder auszuschalten.
 - Tippen Sie auf das Kästchen rechts neben „Record switch“ (Aufnahmeschalter), tippen Sie dann auf den Schnittstellenschalter und wählen Sie die Position „Ein“ oder „Aus“. Klicken Sie anschließend auf „↩“ (Zurück), um zurückzukehren.

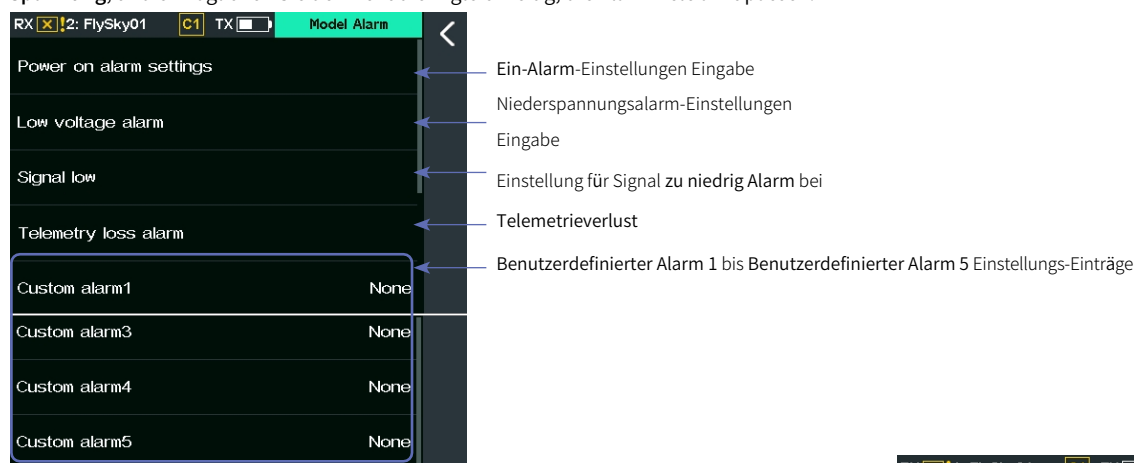
Hinweise:

1. Wenn der Systemton und der Alarmton ausgeschaltet sind (Allgemein > Ton > Systemton/Alarmton), ertönt der Alarm auch dann nicht, wenn er hier aktiviert ist.
2. Das Symbol für den Kraftstoffverbrauch in der Statusleiste oben auf der Hauptoberfläche ist rot, was bedeutet, dass der aktuell verbleibende Kraftstoff den eingestellten Alarmwert erreicht hat.
3. Wenn der Aufzeichnungsschalter auf „Aus“ gestellt ist, wird das Symbol für den Kraftstoffverbrauch nicht in der Hauptoberfläche angezeigt. Die Berechnung des Kraftstoffverbrauchs wird ohne Alarmmeldungen angehalten.



7.16 Modellalarm

Richten Sie Alarmfunktionen ein, darunter **Einstellungen für den Einschaltalarm, den Alarm bei niedrigem Signal und den Alarm bei niedriger Spannung**, und ermöglichen Sie den Benutzern gleichzeitig, die Alarmziele anzupassen.



7.16.1 Alarmeinstellungen beim Einschalten

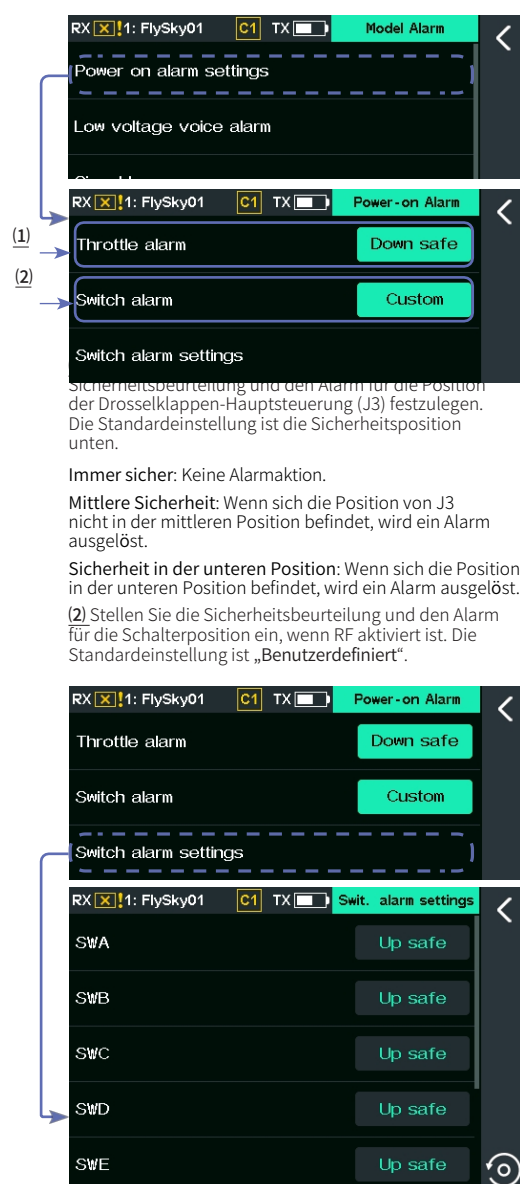
Sie können Alarmfunktionen für die Drosselklappen- und Schalterposition sowie die spezifischen Standorte für die Alarmerichten.

Einrichtung:

- Tippen Sie auf „Gashebelalarm“.
 - Sie können zwischen „Immer sicher“, „Mittleres Sicherheitsniveau“ und „Niedriges Sicherheitsniveau“ wechseln.
- Tippen Sie auf „Schalteralarm“.
 - Sie können zwischen „Custom“ und „Alw6ys s6fe“ wechseln. Nachdem Sie „Custom“ ausgewählt haben, klicken Sie auf „Switch alarm settings“, um zur nächsten Ebene der Benutzeroberfläche zu gelangen.
 - Klicken Sie auf den entsprechenden Schalter. Klicken Sie dann auf „↩“, um zurückzukehren.

Hinweise:

- Die Drosselklappen-Alarmfunktion erkennt nur, ob sich die Position der J3-Steuerung in der untersten Position befindet.
- Wenn J3 nicht als Drosselklappensteuerung zugewiesen ist oder in einem speziellen Modus verwendet wird, überlegen Sie bitte, ob Sie den Alarm entsprechend seiner tatsächlichen Verwendung auswählen möchten.



Immer sicher: Keine Alarmaktion.

Mittlere Sicherheit: Wenn sich die Position von J3 nicht in der mittleren Position befindet, wird ein Alarm ausgelöst.

Sicherheit in der unteren Position: Wenn sich die Position J3 nicht in der unteren Position befindet, wird ein Alarm ausgelöst.

(2) Stellen Sie die Sicherheitsbeurteilung und den Alarm für die Schalterposition ein, wenn RF aktiviert ist. Die Standardeinstellung ist „Benutzerdefiniert“.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.16.2 Niederspannungsalarm

Hinweis: Diese Funktion wurde in Version 2.2.18 aktualisiert.

m

Sie können die Alarmspannung, den Batterietyp, den Alarmwert für niedrige Spannung, den Alarmschwellenwert für extrem niedrige Spannung und die Alarmempfindlichkeit einstellen. Nach der Einstellung löst der Sender einen Sprachalarm aus, wenn die Batteriespannung des entsprechenden Geräts unter die festgelegte Alarmspannung fällt, und warnt den Benutzer mit den Sprachansagen „Niedrige Spannung“ oder „Extrem niedrige Spannung“.

Eingabe der Alarmspannung

Zeigen Sie den zugewiesenen Schalter an; Eintrag zum Zuweisen des Alarmaktivierungsschalters. Der Schalter, mit dem die Funktion aktiviert oder deaktiviert wird.

Eingabe der Batterieart

Um „+“ auszuwählen, wählen Sie „Low Voltage“. Um den Alarm für extrem niedrige Spannung auszuwählen.

Um die Alarmempfindlichkeit auszuwählen.

Der Alarm wird ausgelöst, wenn die Batteriespannung für eine in den Einstellungen festgelegte Dauer unter der eingestellten Alarmspannung bleibt.

Einrichtung:

- Tippen Sie auf „Alarmvoltage“, um die nächste Ebene der Benutzeroberfläche aufzurufen.
 - Stellen Sie die entsprechende Funktion entsprechend dem tatsächlichen Gerät ein und klicken Sie dann auf „↩“, um zurückzukehren.
- Tippen Sie auf „Battery Type“, um zur nächsten Ebene zu gelangen.
 - Wählen Sie den geeigneten Batterietyp entsprechend dem tatsächlichen Spannungstyp des Geräts aus und klicken Sie dann auf „↩“, um zurückzukehren.
- Tippen Sie auf die Funktionsoption „Low voltage“ (Niedrige Spannung) oder „Ultra-low voltage“ (Extrem niedrige Spannung).
 - Stellen Sie den geeigneten Spannungsalarmwert basierend auf der tatsächlichen Spannung des Geräts ein, indem Sie auf +/- klicken.
- Stellen Sie die Alarmempfindlichkeit ein.
 - Tippen Sie auf „+/-“, um den entsprechenden Schwellenwert einzustellen. Der Schwellenwert wird im Funktionsfeld rechts neben „Alarmempfindlichkeit“ angezeigt.
- Um die Alarmfunktion zu deaktivieren, tippen Sie auf „☑“, um den Alarm zu deaktivieren (bei Deaktivierung ändert sich die Anzeige zu „☒“). Alternativ können Sie einen Schalter zur Steuerung des Alarms zuweisen.
 - Tippen Sie auf das Feld rechts neben „Alarmschalter“, um die Schnittstelle für die Schalter-Einstellungen aufzurufen.
 - Tippen Sie auf den Schalter in der Oberfläche und wählen Sie die Position „Ein“ oder „Aus“ aus. Klicken Sie anschließend auf „↩“, um zurückzukehren.

Hinweise:

- Informationen zum Aktivieren und Deaktivieren der Soundfunktion finden Sie unter 14.1.3 Ton.
- Bei Auswahl der BVD-Spannung muss der Empfänger über einen BVD-Anschluss verfügen und die BVD-Erkennungsleitung zur Messung der BVD-Spannung verwenden.
- Wenn zwei Empfänger gebunden sind, gilt die Einstellung für den Empfängerspannungsalarm für die Spannung des primären Empfängers.

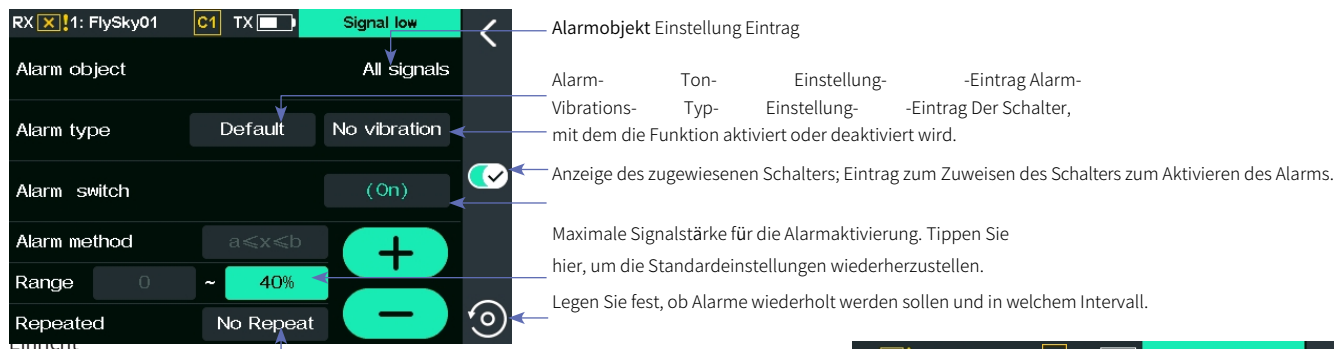
Verbindung mit i-BUS2-Protokoll-Geräteschnittstelle:

Anschluss an die i-BUS-Protokoll-Geräteschnittstelle:



7.16.3 Alarm bei niedrigem Signal

Diese Funktion dient zur Konfiguration der Alarmfunktion für die Signalstärke während der bidirektionalen Kommunikation zwischen Sender und Empfänger. Sie ermöglicht die Einstellung des Alarmobjekts, des Alarmtyps und des Alarmschalters. Darüber hinaus können Sie den Schwellenwert für die Alarmlautstärke festlegen, wiederholte Alarme aktivieren oder deaktivieren und das Zeitintervall für wiederholte Alarme einstellen.



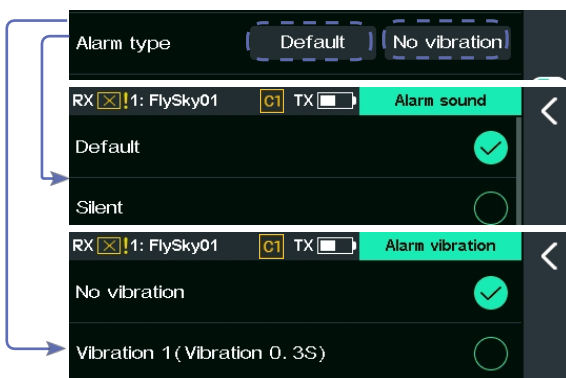
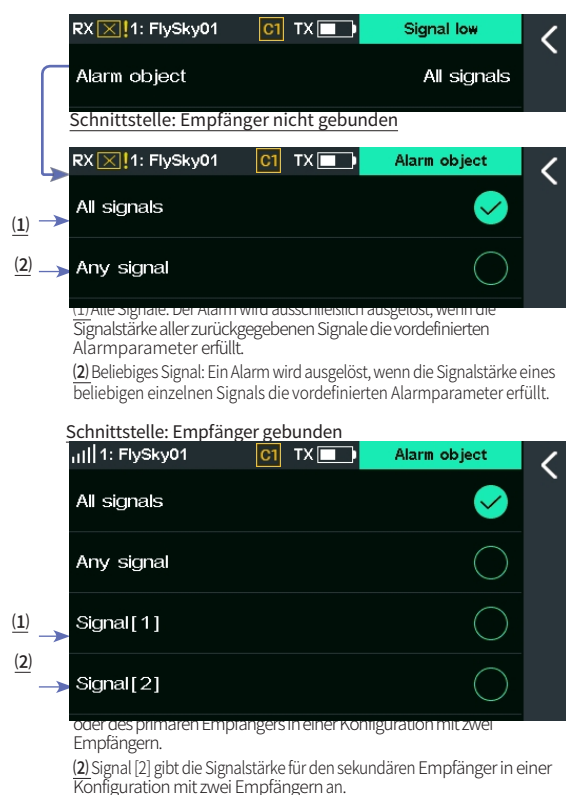
ung:

1. Tippen Sie auf „Alarmobjekt“, um die nächste Ebene der Benutzeroberfläche aufzurufen.
 - Klicken Sie entsprechend der aktuellen Situation auf die entsprechende Funktion und dann auf „↩“, um zurückzukehren.
2. Um den Alarmtyp einzustellen, tippen Sie auf das entsprechende Feld rechts neben „Alarm Type“ (Alarmtyp), um die Schnittstelle für die Ton- oder Vibrations-einstellungen aufzurufen.
 - Tippen Sie auf die entsprechende Ton- oder Vibrationsfunktion und klicken Sie dann auf „↩“, um zurückzukehren.
3. Legen Sie den Schwellenwert für die Alarmlautstärke fest.
 - Tippen Sie auf „+/-“, um den entsprechenden Schwellenwert festzulegen. Der Schwellenwert wird im Funktionsfeld rechts neben „Bereich“ angezeigt.
4. Legen Sie fest, ob der Alarm wiederholt werden soll und in welchem Intervall.
 - Tippen Sie auf das Funktionsfeld rechts neben „Wiederholt“. Tippen Sie darauf, um festzulegen, ob und wie oft wiederholt werden soll.
5. Um die Alarmfunktion zu deaktivieren, tippen Sie auf „☑“ (Alarm deaktivieren) (bei Deaktivierung ändert sich die Anzeige zu „☐“). Alternativ können Sie einen Schalter zur Steuerung des Alarms zuweisen.
 - Tippen Sie auf das Feld rechts neben „Alarmschalter“, um die Schnittstelle für die Schaltereinstellungen aufzurufen.
 - Tippen Sie auf den Schalter der Oberfläche und wählen Sie die Position „Ein“ oder „Aus“ aus. Klicken Sie anschließend auf „↩“, um zurückzukehren.

Wenn die Signalstärke des Empfängers unter den eingestellten Schwellenwert fällt, blinkt die LED des Senders und löst einen Alarm bei niedrigem Signal aus, wie konfiguriert.

Hinweise:

1. Wenn der Alarmton (☑ system > Allgemein > Ton > Alarmton) und die Vibration (Allgemein > Vibration) deaktiviert sind, lösen der hier eingestellte Alarmton und die Vibration keine Benachrichtigungen aus.
2. Durch Aktivieren der Funktion „Als Rennmodus festlegen“ wird der zugewiesene Alarmaktivierungsschalter automatisch deaktiviert, sodass eine manuelle Neukonfiguration erforderlich ist.



微信公众号



Bilibili



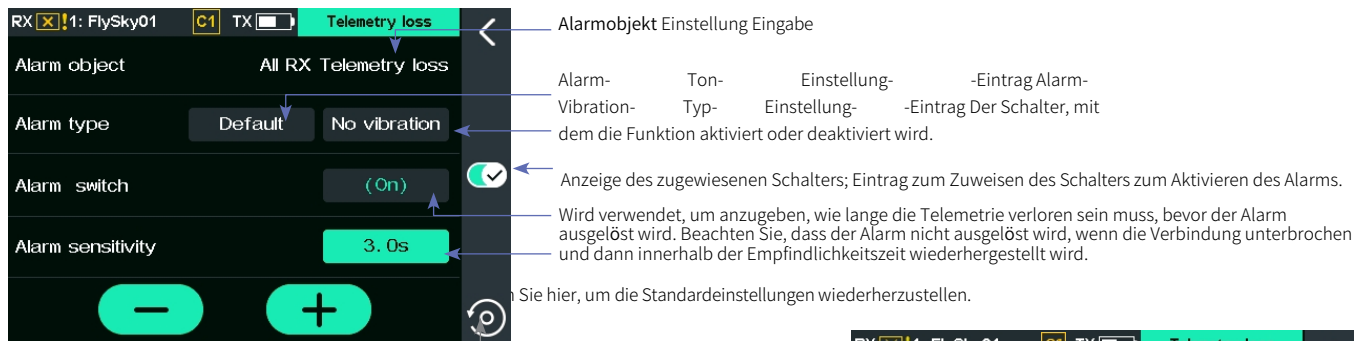
Website



Facebook

7.16.4 Alarm bei Telemetrieverlust

Dient zum Einrichten der Alarmfunktion für Telemetrieverlust, wenn Sender und Empfänger im Zweibein-Modus kommunizieren. Damit können Sie das Alarmobjekt, den Alarmtyp und den Alarmschalter einstellen. Zusätzlich können Sie den Schwellenwert für die Alarmempfindlichkeit festlegen.

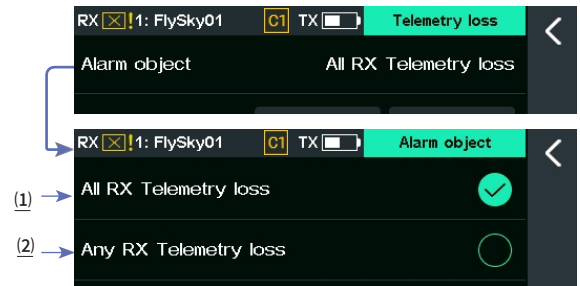


1. Tippen Sie auf „Alarmobjekt“, um die nächste Ebene der Benutzeroberfläche aufzurufen.
 - Klicken Sie entsprechend der aktuellen Situation auf die entsprechende Funktion und dann auf „↩“, um zurückzukehren.
2. Um den Alarmtyp festzulegen, tippen Sie auf das entsprechende Feld rechts neben „Alarmtyp“, um die Einstellungen für Ton oder Vibration aufzurufen.
 - Tippen Sie auf die gewünschte Ton- oder Vibrationsfunktion und klicken Sie dann auf „↩“, um zurückzukehren.
3. Stellen Sie die Alarmempfindlichkeit ein.
 - Tippen Sie auf „+/-“, um den entsprechenden Schwellenwert festzulegen. Der Schwellenwert wird im Funktionsfeld rechts neben „Alarmempfindlichkeit“ angezeigt.
4. Um die Alarmfunktion zu deaktivieren, tippen Sie auf „☑“, um den Alarm zu deaktivieren (bei Deaktivierung ändert sich die Anzeige zu „☒“). Alternativ können Sie einen Schalter zur Steuerung des Alarms zuweisen.
 - Tippen Sie auf das Feld rechts neben „Alarmschalter“, um die Schnittstelle für die Schalter-Einstellungen aufzurufen.
 - Tippen Sie auf den Schnittstellenschalter und wählen Sie die Position „Ein“ oder „Aus“ aus. Klicken Sie anschließend auf „↩“, um zurückzukehren.

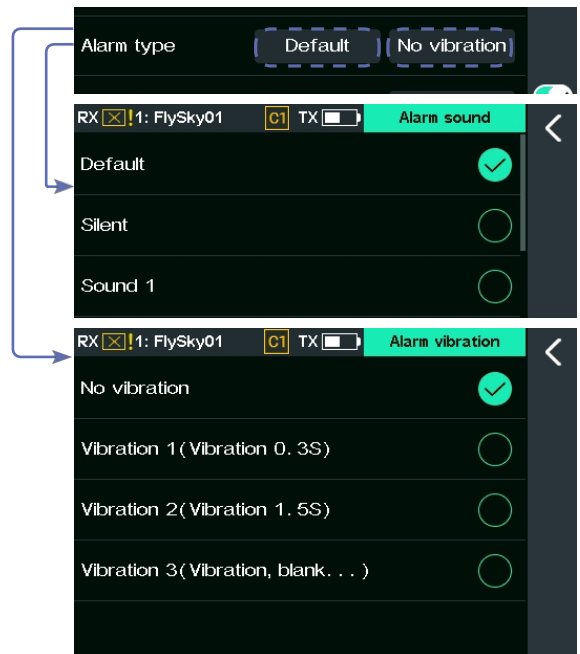
Nach dem Einstellen der Alarmfunktion blinkt die LED des Senders und löst einen Telemetrieverlustalarm gemäß der Konfiguration aus, wenn die Telemetrieverlustzeit des Empfängers die eingestellte Dauer überschreitet.

Hinweise:

1. Wenn der Alarmton (System > Allgemein > Ton > Alarmton) und die Vibration (Allgemein > Vibration) deaktiviert sind, lösen der hier eingestellte Alarmton und die Vibration keine Benachrichtigungen aus.
2. Durch Aktivieren der Funktion „Als Rennmodus festlegen“ wird der zugewiesene Alarmaktivierungsschalter automatisch deaktiviert, sodass eine manuelle Neukonfiguration erforderlich ist.



- (1) Verlust aller RX-Telemetriedaten: Ein Alarm wird nur ausgelöst, wenn von keinem der Empfänger ein Telemetriesignal empfangen wird.
 (2) Jeder RX-Telemetrieverlust: Ein Alarm wird ausgelöst, wenn einer der Empfänger sein Telemetriesignal verliert.



7.16.5 Benutzerdefinierter Alarm

Sie können Alarmziele und deren Parameter anpassen. Sie können beispielsweise einen Alarm so einstellen, dass er ausgelöst wird, wenn „Sensordaten“, „Ausgangskanal“ oder „Stick oder Knopf“ innerhalb eines bestimmten Bereichs liegen. Das System unterstützt die Einrichtung von bis zu 5 Gruppen benutzerdefinierter Alarme.



Alarmobjekt-Einstellungseintrag

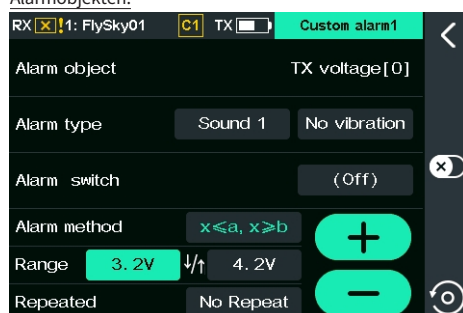
Alarm- Typ (Sound oder Vibration) Einstellung -Eingabe Der Schalter, mit dem die Funktion aktiviert oder deaktiviert wird. Zeigen Sie den zugewiesenen Schalter an; Eingabe zum Zuweisen des Alarmaktivierungsschalters.

Einstellung der Alarmmethode. Einstellung des Bereichs.

Legen Sie fest, ob Alarme wiederholt werden sollen, und stellen Sie das Intervall für die Wiederholung ein.

Schnittstelle nach der Einstellung von

Alarmobjekten:



Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Benutzerdefinierter Alarm 1“, um die nächste Ebene der Benutzeroberfläche aufzurufen.
2. Tippen Sie auf „Alarmobjekt“, um die nächste Ebene aufzurufen.

- Tippen Sie auf „Sensor D6t6“, „Ausgangskanal“ oder „Stick oder Knopf“, um die nächste Ebene aufzurufen, und wählen Sie die entsprechende Funktion aus.

3. Um den Alarmtyp festzulegen, tippen Sie auf das entsprechende Feld rechts neben „Alarmtyp“, um die Schnittstelle für die Ton- oder Vibrationseinstellungen aufzurufen.

- Tippen Sie auf die entsprechende Ton- oder Vibrationsfunktion und klicken Sie dann auf „X“, um zurückzukehren.

4. So stellen Sie die Alarmmethode ein.

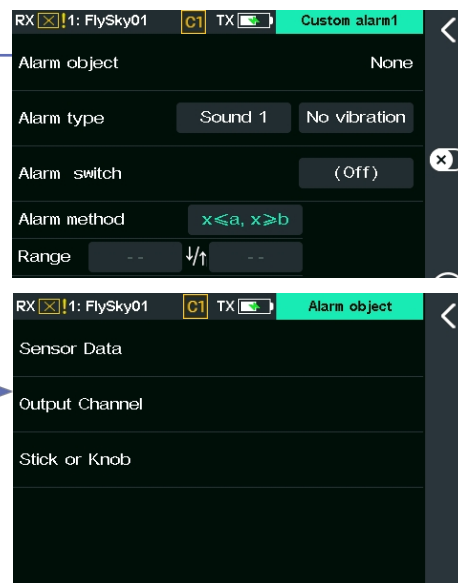
- Tippen Sie auf das Funktionsfeld rechts neben „Alarmmethode“, um zwischen den Alarmmethoden zu wechseln: Eine löst einen Alarm innerhalb eines festgelegten Wertebereichs aus (d. h. wenn $a \leq x \leq b$); die andere löst einen Alarm außerhalb des festgelegten Wertebereichs aus (d. h. wenn $x \leq a$, $x \geq b$).

5. Tippen Sie auf das Funktionsfeld rechts neben „Bereich“.

- Tippen Sie auf +/-, um den entsprechenden Alarmwert einzustellen.

6. Tippen Sie auf das Funktionsfeld rechts neben „Wiederholt“.

- Tippen Sie auf, um festzulegen, ob und wie oft wiederholt werden soll.



微信公众号



Bilibili



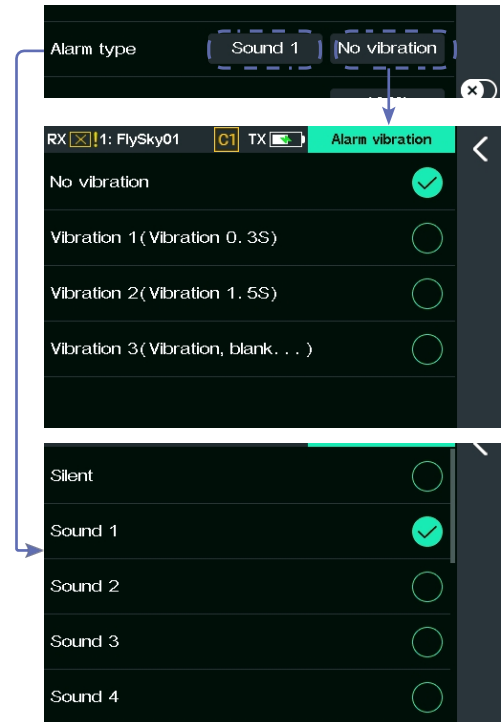
Website



Facebook

7. Um die Alarmfunktion zu aktivieren/deaktivieren, tippen Sie auf „“, um sie einzuschalten, oder weisen Sie einen Schalter zu, um sie ein- und auszuschalten.
- Tippen Sie auf das Kästchen rechts neben „Alarm Switch“, um die Schnittstelle für die Schalter-Einstellungen aufzurufen.
 - Tippen Sie auf den Schalter im Menü und wählen Sie die Position „Ein“ oder „Aus“ aus. Klicken Sie anschließend auf „“, um zurückzukehren.

Hinweis: Wenn der Alarmton ( System > Allgemein > Ton > Alarmton) und die Vibration (Allgemein > Vibration) ausgeschaltet sind, lösen der hier eingestellte Alarmton und die Vibration keine Benachrichtigungen aus.



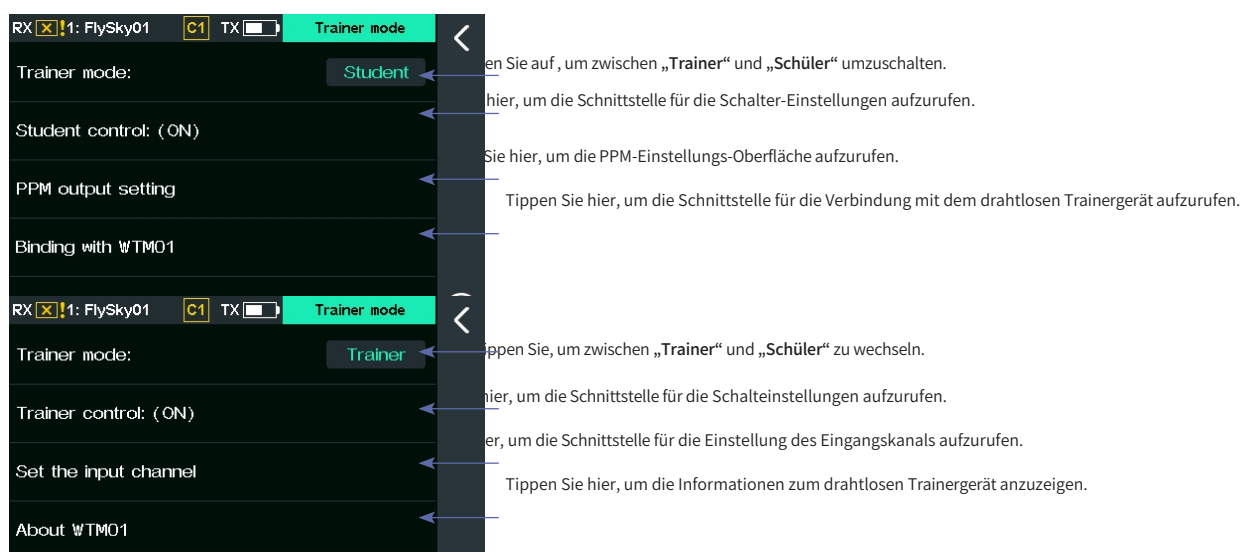
7.17 TrainerModus

Hinweis: Diese Funktion wurde in Version 2.2.18 aktualisiert.

Das System unterstützt zwei Funktionsmodi: Trainer-Modus und Schüler-Modus. Ein auf den Trainer-Modus eingestellter Sender kann externe Signale zur Steuerung des Modells empfangen, d. h. er kann externe PPM-Signaleingänge erkennen und eine ordnungsgemäß angeschlossene drahtlose Trainer-Einheit identifizieren. Im Gegensatz dazu gibt ein auf den Schüler-Modus eingestellter Sender nur PPM-Signale aus, erkennt keine Eingangssignale und kann keine angeschlossene drahtlose Trainer-Einheit identifizieren. Zwei Sender (einer im Trainer-Modus und einer im Schüler-Modus) können entweder über ein Trainerkabel oder über eine drahtlose Trainer-Einheit verbunden werden, wobei beide Verbindungsmethoden gleichzeitig verwendet werden können.

Hinweise:

1. Wenn Sie zwei Sender über ein Trainer-Kabel verbinden, stellen Sie sicher, dass das Kabel korrekt angeschlossen ist.
2. Wenn Sie eine Verbindung über eine drahtlose Trainer-Einheit herstellen, stellen Sie sicher, dass die Einheit ordnungsgemäß angeschlossen ist und normal kommuniziert.
3. Die Trainer-Buchse des Senders kann eingehende PPM-Signale adaptiv erkennen, sodass die meisten Geräte, die PPM-Ausgabe unterstützen, als externe Eingangssignalquelle für den Trainer-Modus dienen können. Einige Geräte unterstützen diese Funktion jedoch möglicherweise nicht. In solchen Fällen kann die PPM-Ausgabe der Trainer-Buchse so konfiguriert werden, dass sie den spezifischen Anforderungen der externen Geräte an die PPM-Signalerkennung entspricht.



7.17.1 Schülermodus

Wenn der Sender auf „Student“ eingestellt ist, unterstützt er nur die Funktionen des Studentenmodus. Zu diesem Zeitpunkt können Sie den Sender im Trainermodus anpassen, indem Sie die Steuerschalter für Studenten einstellen, den PPM-Ausgang der Trainerbuchse konfigurieren und die Funktionen der drahtlosen Trainereinheit binden, wodurch die Anwendung der Trainerfunktionen realisiert wird.

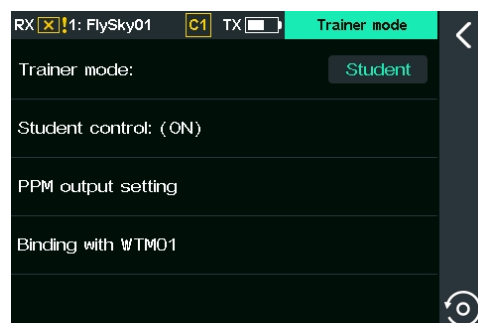
Trainer-Modus

Um zwischen dem Trainer-Modus und dem Schüler-Modus zu wechseln.

Einrichtung:

Klicken Sie wiederholt auf „Trainer-Modus“, um zwischen „Trainer“ und „Schüler“ zu wechseln.

Schüler.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Schülersteuerung

Schalten Sie den Schalter um, um festzulegen, ob der Schüler die Steuerung akzeptiert. Dieser Schalter ist in der Regel nur wirksam, wenn die Trainersteuerung im Trainermodus auf „Aus“ gestellt ist.

Einrichtung:

Klicken Sie auf „**Schülersteuerung**“, um das Menü für die Schalterzuweisung aufzurufen und die entsprechende Taste einzustellen. Siehe Kapitel 16 in diesem Handbuch.

Hinweis: Stellen Sie unter normalen Umständen sicher, dass der Schülersteuerungsschalter aktiviert ist. In diesem Fall kann das Schülersignal an den Trainersender gesendet werden. Normalerweise kann der Schalter auf „–“ und normalerweise auf EIN gestellt werden. Informationen zur Schalter-Einstellung finden Sie in Kapitel 16. Wenn der Trainer den Schülermodus verwendet, um den Schüler beim Üben aus der Ferne zu unterstützen, kann die Steuerungsberechtigung nur über diesen Schalter umgeschaltet werden, wenn die Steuerungsberechtigung umgeschaltet werden muss. Einzelheiten zu Anwendungsszenarien finden Sie im späteren Abschnitt.

PPM-Ausgangseinstellung

Stellen Sie den Typ des PPM-Signalausgangs vom Trainer-Anschluss ein, einschließlich der Einstellungen für Signarpolarität, Kanalnummer, Periode und Startpegel.

Eine Beschreibung der Einrichtung finden Sie im Abschnitt 7.9.6 „PPM-Einstellung“.

Verbindung mit FS-WTM01

Wenn zwei Sender über eine drahtlose Trainer-Einheit verbunden sind, stellt der Sender im Schülermodus eine Verbindung mit dem Trainer-Modus-Sender über die Funktion „Bindung mit WTM01“.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „**Bindung mit WTM01**“, um den Sender in den Bindungsmodus zu versetzen.
2. Schalten Sie die drahtlose Trainer-Einheit ein, um sie in den Bindungsmodus zu versetzen. Die LED der drahtlosen Trainer-Einheit leuchtet dauerhaft, wenn die Bindung erfolgreich war.

Hinweise:

1. Nach dem Wechsel des Modells muss die drahtlose Trainingseinheit neu verbunden werden; der Empfänger, der unter dem vorherigen Modell verbunden war, muss bei der nächsten Verwendung ebenfalls neu verbunden werden.
2. Stellen Sie beim Binden sicher, dass der Betriebsmodus der drahtlosen Trainingseinheit übereinstimmt. Einzelheiten finden Sie in der Bedienungsanleitung.

7.17.2 Trainer-Modus

Hinweis: Diese Funktion wurde in Version

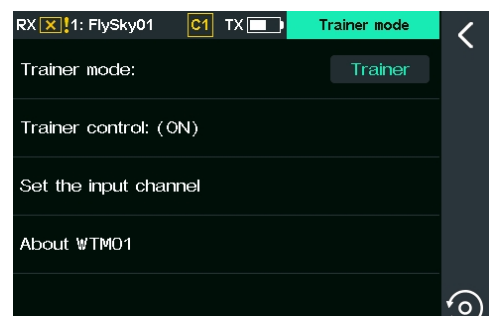
Wenn der Trainer-Modus auf „Trainer“ eingestellt ist, bedeutet dies, dass der Sender nur die Funktionen des Trainer-Modus unterstützt. Zu diesem Zeitpunkt kann der Sender durch Einstellen des Trainer-Steuerschalters und der Eingangskanäle usw. mit dem Sender im Schüler-Modus abgeglichen werden, um die Anwendung der Trainer-Funktionen zu realisieren.

Trainer-Modus

Umschalten zwischen Trainer-Modus und Schüler-Modus. Standardmäßig ist der Schüler-Modus eingestellt.

Einrichtung:

Klicken Sie auf „**Trainer-Modus**“, um zwischen Trainer- und Schülermodus zu wechseln.



Trainersteuerung

Der Trainer-Steuerungsschalter muss **ausgeschaltet** sein, bevor die externen Signale zur Steuerung des Modells verwendet werden können.

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

Einrichtung:

Tippen Sie auf „**Trainersteuerung**“, um das Menü für die Schalterzuweisung aufzurufen und die entsprechende Taste einzustellen. Siehe Kapitel 16 in diesem Handbuch.

Einstellung des Eingangskanals

Weisen Sie die Kanalsignale des Schülersenders den Funktionen zur Steuerung des Modells zu.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf die Kanäle **CH1-CH18**, um den entsprechenden Einstellungsbildschirm aufzurufen.
2. Tippen Sie auf „**Steuerobjekt**“, um den Einstellungsbildschirm für das Steuerobjekt aufzurufen.
 - Tippen Sie auf „**Stick**“ oder „**Knopf**“, um den Einstellungsbildschirm für das Steuerobjekt aufzurufen und den entsprechenden Stick oder Knopf auszuwählen.
 - Tippen Sie auf „**Grundfunktion**“, um den Einstellungsbildschirm aufzurufen, und wählen Sie den entsprechenden Funktionspunkt aus. Dieser Punkt ist nur für Flugzeugmodelle verfügbar.
 - Tippen Sie auf „**Ausgangskanal**“, um den Einstellungsbildschirm aufzurufen. Wählen Sie den entsprechenden Funktionspunkt aus.
3. Tippen Sie auf „**Mix-Modus**“, um den Einstellungsbildschirm aufzurufen. Wählen Sie „**Nicht gemischt**“ oder „**Gemischt**“.

Nicht gemischt bedeutet, dass das Modell vollständig vom Schüler-Sender gesteuert wird; **gemischt** bedeutet, dass die Signale sowohl vom Schüler-Sender als auch vom Trainer-Sender vor der Ausgabe kombiniert werden. Beachten Sie, dass der nicht an der Steuerung beteiligte Sender sicherstellen sollte, dass sich die Steuerungen in der Neutralstellung befinden.

Hinweise:

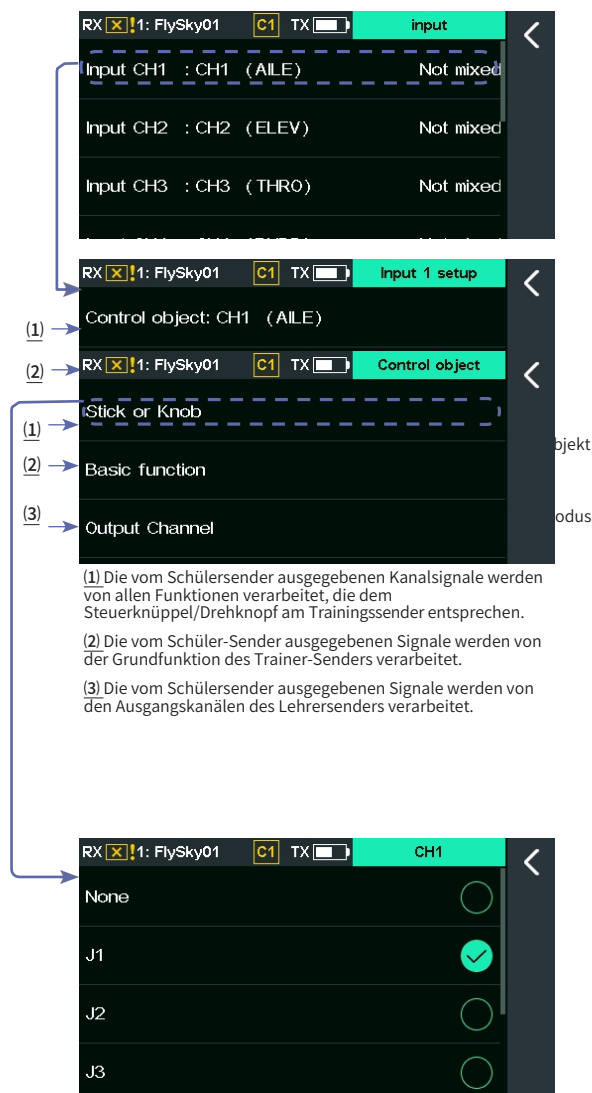
1. Wenn das Steuerobjekt auf einen Hebel/Knopf eingestellt ist, wird das externe Eingangssignal als Hebel-/Knopfwert behandelt und in der Funktion angewendet, die Änderungen des Steuerkanals ausführt. Wenn beispielsweise Stick oder Knopf J3 zugewiesen ist, J3 in der Funktionszuweisung des Trainermodus-Senders dem Gashebel zugewiesen ist oder wenn J3 auch anderen Funktionen als Steuerung zugewiesen ist, kann der Schülermodus-Sender die entsprechende Funktion steuern.
2. Wenn das Steuerobjekt einer Funktion zugewiesen ist, kann der externe Eingang als primärer Steuerwert für die Funktion verwendet werden.
3. Wenn das Steuerobjekt einem Kanal zugewiesen ist, wird das externe Eingangssignal als Kanalwert verwendet, und in diesem Fall sind die Mischsteuerung und die Trimmung des Trainersenders unwirksam.

Über FS-WTM01

Dient zur Anzeige der Informationen der drahtlosen Trainer-Einheit, die mit dem Sender verbunden ist.

Einrichtung:

Klicken Sie auf „**Über WTM01**“, um die Informationen anzuzeigen.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Anweisungen für die Verwendung im trainergestützten Training:

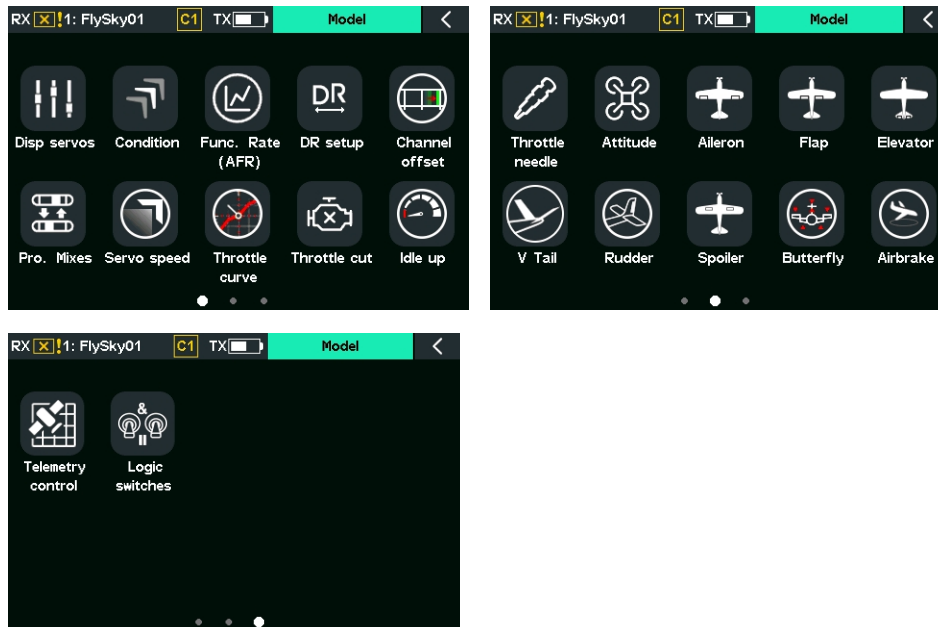
1. Dieser Sender unterstützt die Zuweisung von Schaltern, um zu steuern, ob die Funksteuersignale des Schülers an den Sender im Ausbildermodus gesendet werden, wenn dieser . Darüber hinaus kann der Trainer-Modus-Sender automatisch auf Trainersteuerung umschalten, wenn Anomalien in den Funksteuersignalen des Schülers auftreten (z. B. Signalverlust).
2. Basierend auf diesem Prinzip sollte der Schüler bei der Durchführung eines trainergestützten Trainings seinen Sender auf den Trainer-Modus einstellen und die Kanäle zuweisen, die den Trainer-Steuersignalen entsprechen, während der Trainer-Steuerschalter in der normalerweise geschlossenen Position bleibt. Der Trainer sollte seinen Sender auf den Schüler-Modus einstellen und einen Schalter zuweisen, um die Signale des Schülers zu steuern.
3. Während des Einsatzes kann der Ausbilder den Schalter umlegen, um die Steuerungsbefugnis des Schülers zu deaktivieren, sodass sich der Schüler auf das Üben mit dem RC-Modell konzentrieren kann, während der Ausbilder von der Seite aus beobachtet. Wenn der Ausbilder feststellt, dass der Schüler Hilfe benötigt, kann er die Steuerung übernehmen, indem er den Schalter umlegt.



8. Exklusive Funktionseinstellung für Flugzeuge/Segelflugzeuge

In diesem Kapitel werden die Funktionseinstellungen für RC-Flugzeuge/Segelflugzeuge hauptsächlich im Standardzustand vorgestellt. Nachdem Sie die entsprechenden Modellparameter über „**BB**“ (Basis) > „**Models**“ eingestellt haben, können Sie über „**Model**“ auf „**Model**“ zugreifen, um die entsprechenden Funktionen des Modells einzustellen.

Hinweis: Die Funktionsschnittstelle kann je nach Modellkonfiguration unterschiedlich sein.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.1 Servos anzeigen

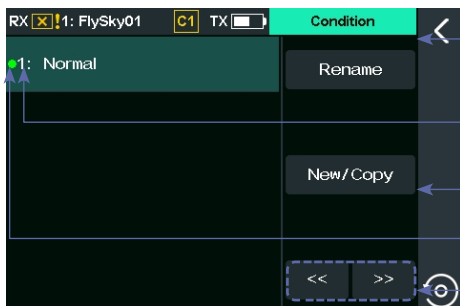
Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **7.1 Servos anzeigen**.

8.2 Bedingung

Sie können den Modus für die Bedingungsauswahl einstellen. Wenn Sie über den Schalter oder die Stickposition unterschiedliche Steuerungseffekte erzielen möchten, können Sie diese Funktion einstellen. Wenn Sie diese Funktion nicht einstellen müssen, arbeitet der Sender im Standardzustand, also in Zustand 1. Benutzer können bei Bedarf neue Zustände hinzufügen, indem sie die vorhandenen duplizieren. Das System unterstützt bis zu 5 Bedingungen, und allen Bedingungen außer der Standardbedingung muss eine Steuerung (z. B. ein Schalter oder ein Steuerknüppel) zugewiesen werden. Die Bedingungen werden über die Steuerung umgeschaltet, wobei spätere Bedingungen eine höhere Priorität haben. Wenn eine Bedingung an den Anfang der Benutzeroberfläche gesetzt wird, wird diese Bedingung zur Standardbedingung. Die aktuelle Bedingung kann anhand des Symbols für die Bedingung ermittelt werden, das auf der Hauptoberfläche oder den Oberflächen für die Bedingungeinstellungen angezeigt wird.

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

1. Funktionszuweisung: Für verschiedene Bedingungen können unterschiedliche Zuweisungen für Steuerung und Trimmung festgelegt werden, oder es können für alle Bedingungen die gleichen Einstellungen verwendet werden.
2. Digitale Trimmung (TR1~TR6, KL und KR): Für verschiedene Bedingungen können unterschiedliche Trimmwerte eingestellt werden, oder es können für alle Bedingungen die gleichen Werte verwendet werden.
3. DR-Einstellung: Der effektive Zustand kann ausgewählt werden (Mehrfachauswahl möglich). Die DR-Effektivität kann beim Wechsel zwischen verschiedenen Zuständen variieren.
4. Andere mit der Einstellung verbundene Elemente können separat durch Umschalten zwischen verschiedenen Einstellungen festgelegt werden, und die Kanalsteuerung kann entsprechend dieser Einstellung ausgeführt werden. In der Regel werden die Seriennummern und Namen der aktuellen Einstellung oben in diesen Funktionsschnittstellen angezeigt. Diese Einstellungselemente sind in den folgenden Funktionsschnittstellen enthalten: Funktionszuweisung, Kanalversatz, Pro.Mixes, Servogeschwindigkeit, Gashebelkurve, Querruder, Klappe, Bremsklappe, Höhenruder, Spoiler, Drosselklappe, V-Leitwerk, Pitchkurve, Gashebelgemisch, Taumelscheibe, Schwebefluganpassung, Gyroskop, Regler und Rudd-Verknüpfung.



Die Option, um die Schnittstelle zum Bearbeiten der Umbenennung aufzurufen.

Die Zahl 1 ist die Seriennummer der Bedingung, wobei es insgesamt 5 Bedingungen von 1 bis 5 gibt. Die Bedingung mit der Seriennummer 5 hat die höchste Priorität, während die Bedingung mit der Seriennummer 1 die Standardeinstellung ist und die niedrigste Priorität hat.

Klicken Sie hier, um eine neue Bedingung entsprechend der aktuellen Bedingung zu erstellen.

Der grüne Punkt hier zeigt an, dass die Bedingung die aktuell verwendete Bedingung ist.

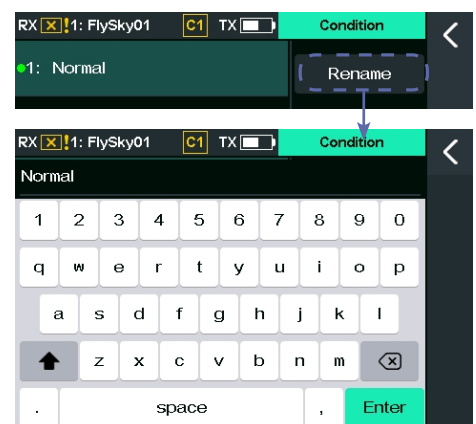
Mit dem Symbol können Sie die ausgewählte Bedingung vorwärts oder rückwärts verschieben. Wenn mehrere Bedingungen vorhanden sind, klicken Sie auf „<“, um die ausgewählte Bedingung rückwärts zu verschieben, oder auf „>“, um sie vorwärts zu verschieben.

8.2.1 Umbenennen

Um die ausgewählte Bedingung umzubenennen.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Rename“, um die Bearbeitungsoberfläche aufzurufen.
2. Tippen Sie auf die Zeichen, die Sie verwenden möchten. Das System unterstützt bis zu zehn Zeichen. Klicken Sie dann auf „Enter“ oder „Enter“, um zurückzukehren.



8.2.2 Einstellung „Switch“

Um einen Schalter einzustellen, mit dem zwischen den Bedingungen gewechselt werden kann.

Einrichtung:

Tippen Sie auf „Set switch“, um die Schalter-Einstellungsfläche aufzurufen.

Tippen Sie auf den entsprechenden Schalter und den Status. Klicken Sie dann auf „↩“, um zurück

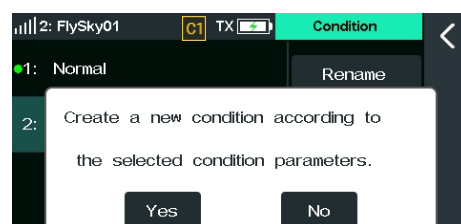


8.2.3 Erstellen/Kopieren einer Bedingung

So erstellen Sie eine neue Bedingung.

Einrichtung:

Tippen Sie auf „New/Copy“ (Neu/Kopieren), woraufhin ein Popup-Fenster erscheint. Klicken Sie auf „Yes“ (Ja), um den Vorgang abzuschließen. Klicken Sie anschließend auf „↩“ (Zurück), um zurückzukehren.



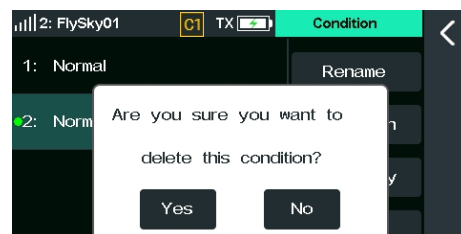
8.2.4 Löschen einer Bedingung

So löschen Sie eine ausgewählte

Bedingung. Einrichtung:

1. Tippen Sie auf die Bedingung, die Sie löschen möchten.
2. Klicken Sie auf „Löschen“ und ein Popup-Fenster wird angezeigt. Klicken Sie auf „Ja“, um den Vorgang abzuschließen. Klicken Sie anschließend auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Hinweis: Wenn es nur eine Gruppe von Bedingungen gibt, können Sie diese nicht löschen, d. h. es gibt keine Option „Löschen“.



8.2.5 Ändern der Reihenfolge der Bedingungen

Ändern Sie die Reihenfolge der Bedingungen, um die Priorität zu ändern. Die Bedingung mit der Seriennummer 5 hat die höchste Priorität, gefolgt von der Bedingung mit der Seriennummer 4.

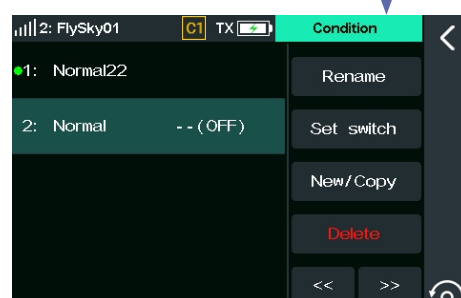
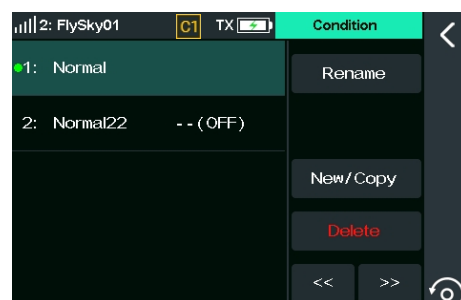
Das System arbeitet entsprechend dieser Reihenfolge.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf eine Bedingung, um sie auszuwählen.
2. Klicken Sie auf „◀“, um die ausgewählte Bedingung nach vorne zu verschieben. Klicken Sie auf „▶“, um die ausgewählte Bedingung nach hinten zu verschieben.

Hinweise:

1. Bedingung 1 ist die Standardbedingung und unterstützt keine Schalter-Einstellungen, d. h. die Seriennummer der Standardbedingung ist 1.
2. Nach dem Einschalten des Senders beurteilt das System automatisch, ob der Schalter für Bedingung 5 ein- oder ausgeschaltet ist. Ist er eingeschaltet, arbeitet das System unter Bedingung 5. Ist er nicht eingeschaltet, beurteilt das System, ob der Schalter für Bedingung 4 ein- oder ausgeschaltet ist. Ist er eingeschaltet, arbeitet das System unter Bedingung 4. Das System setzt diesen Vorgang der Reihe nach fort.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.3 FunktionRate(AFR) Hinweis: Diese Funktion wurde in Version 2.2.18 aktualisiert.

Sie können die Servovolumenänderungskurven aller dem Kanal zugewiesenen Hebel, Knöpfe und Schalter einstellen. Sie können zu verschiedenen Bedingungen wechseln, um jeweils unterschiedliche Kurven einzustellen. Die Servo-Lautstärkewechselkurve für die von DR gesteuerten Bedingungen wird nach Aktivierung des DR eingestellt. Diejenigen, die die Zuweisung der Mastersteuerung nicht unterstützen, wie z. B. Flap 2, können nicht eingestellt werden. Die Zuweisung derselben Funktion verschiedener Kanäle aus einem beliebigen Einstellungszugang in die Einstellungen ist identisch. Es wird empfohlen, die Func.-Rate nach Abschluss der Kanaltravel-Einstellung festzulegen. Die Func.-Rate-Funktion wird auf jede Mix-Quelle angewendet.

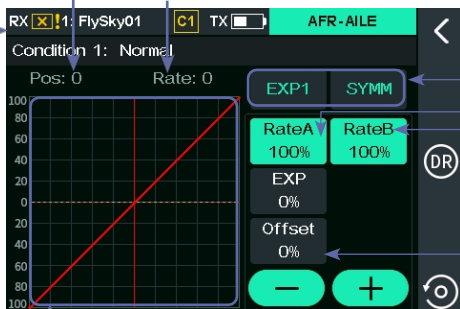


Hinweis: Grau angezeigte Funktionen sind nicht auswählbar.

Tippen Sie hier, um die Einstellungsschnittstelle für den entsprechenden Kanal aufzurufen.

Zeigen Sie die Echtzeitposition des dieser Funktion zugewiesenen Reglers an.

Zeigen Sie die Echtzeit-Ausgangsrate dieser Funktion an.



Tippen Sie wiederholt, um zwischen den Kurventypen zu wechseln.

Tippen Sie hier, um R6te A auszuwählen. Tippen

Sie hier, um R6te B

auszuwählen.

Tippen Sie auf , um die Schnittstelle für DR r6te aufzurufen.

Tippen Sie, um Offset auszuwählen.

Zeigen Sie den Echtzeitkurs und den Kurstyp an.



Tippen Sie auf EXPB, um diese Option auszuwählen.

Tippen Sie auf EXPA, um diese Option auszuwählen.

Hinweis: R6teA steht für das Verhältnis links von der Neutralstellung und R6teB für das Verhältnis rechts davon.

Für EXP1:

Linie:

Rate A/Rate B: Für jede Seite separat einstellbar. EXPA/EXPB: Global einstellbar (nicht seitenspezifisch).

SYMM:

Rate A/Rate B: Seitenspezifische, aber verknüpfte Einstellung. EXPA/EXPB: Global eingestellt (nicht seitenspezifisch).

Für EXP2:

SYMM:

Rate A/Rate B und EXPA/EXPB: Seitenspezifische, aber miteinander verbundene Einstellung. Linie: Rate A/Rate B und EXPA/EXPB: Für jede Seite separat einstellbar.



8.3.1 Einstellung des Kurventyps

Stellen Sie den Kurventyp ein.

Einrichtung:

1. Rufen Sie die Rate-Einstellungsschnittstelle auf. Tippen Sie wiederholt auf „EXP2“, um zwischen den Auswahlmöglichkeiten zu wechseln.
2. Tippen Sie auf [SYMM], um zwischen „Line“ und „SYMM“ zu wechseln.



8.3.2 Einstellung von Rate/EXP/Offset

Stellen Sie die entsprechenden Werte für **R6te**, **EXP** und **Offset** ein, nachdem Sie einen Linientyp ausgewählt haben. Nehmen wir als Beispiel die Rate-Einstellung.

Einrichtung:

1. Rufen Sie die Einstellungsseite auf.
2. Legen Sie den Wert für Rate fest.
 - Tippen Sie auf **Rate A**.
 - Klicken Sie auf + oder -, um einen geeigneten Wert für die Rate einzustellen.

Informationen zur Einstellung von **EXP** und **Offset** finden Sie unter der Einstellung von **R6te**.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.4 DR-Einrichtung

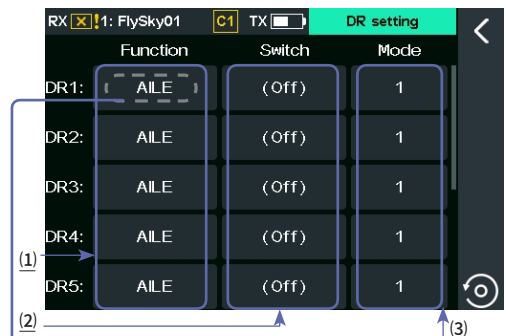
Stellen Sie die Funktion, den Schalter und die Wirkungsbedingung ein, um die Dual Rate (DR) zu aktivieren. Der Sender unterstützt 10 Gruppen von DR-Einstellungen. Wenn zwei oder mehr DR-Einstellungen derselben Funktion zugewiesen sind und beide aktiviert sind, hat diejenige mit der höheren Priorität Vorrang, die in der Reihenfolge später kommt.

Einrichtung:

1. Rufen Sie die DR-Einstellungsseite auf und tippen Sie auf ein Funktionsfeld, das einem DR entspricht, um es aufzurufen.
2. Tippen Sie auf eine geeignete Funktion und klicken Sie dann auf „“, um zur vorherigen Schnittstelle zurückzukehren.
3. Tippen Sie auf das Funktionsfeld, das dem DR unterhalb des Schalters entspricht, und stellen Sie einen Schalter auf die Funktion ein. Tippen Sie dann auf den Schnittstellenschalter und wählen Sie die Position „Ein“ oder „Aus“.
4. Klicken Sie dann auf „“, um zur vorherigen Schnittstelle zurückzukehren.
5. Tippen Sie auf das Funktionsfeld unter „Mode“ und dann auf den Modus, der den DR-Modus aktiviert. Klicken Sie auf „“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Hinweise:

1. Wenn alle 5 Bedingungen ausgewählt sind, wird „All“ angezeigt.
2. Wenn einige Bedingungen ausgewählt sind, wird die Seriennummer der ausgewählten Bedingung angezeigt.
3. Wenn keine Bedingung ausgewählt ist, wird „Deaktiviert“ angezeigt.
4. Die Funktion der Verknüpfungssteuerung unterstützt keine Einstellungen von DR.



- (1) Um die Funktionseinstellungs-Oberfläche aufzurufen.
- (2) Zum Aufrufen der Schnittstelle für die Schalterzuweisung.

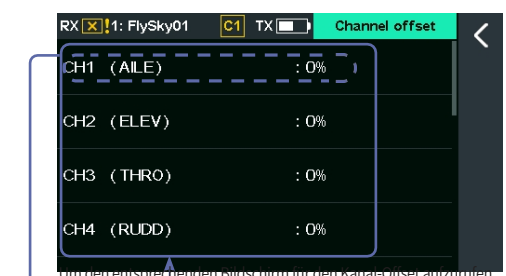


8.5 Kanal-Offset

Mit dieser Funktion können Sie den Neutralpunkt-Offset für jeden Kanal einstellen und unterschiedliche Offset-Werte für verschiedene Bedingungen festlegen. Für Funktionen, die unter verschiedenen Bedingungen unterschiedliche Neutralpunktpositionen erfordern, ermöglicht diese Funktion eine bequeme Einrichtung. Übermäßige Offset-Einstellungen können den Steuerbereich an einem Ende des Kanals verringern. Wenn das Flugzeug erhebliche strukturelle Abweichungen aufweist, ist es ratsam, das Flugzeug vor dem Fortfahren ordnungsgemäß zu kalibrieren.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf einen Kanal, den Sie anpassen möchten, um ihn aufzurufen.
2. Klicken Sie auf + oder -, um den Offset-Wert auf den gewünschten Punkt zu ändern. Klicken Sie anschließend auf „“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.



Um den entsprechenden Bildschirm für den Kanal-Offset anzuzeigen.

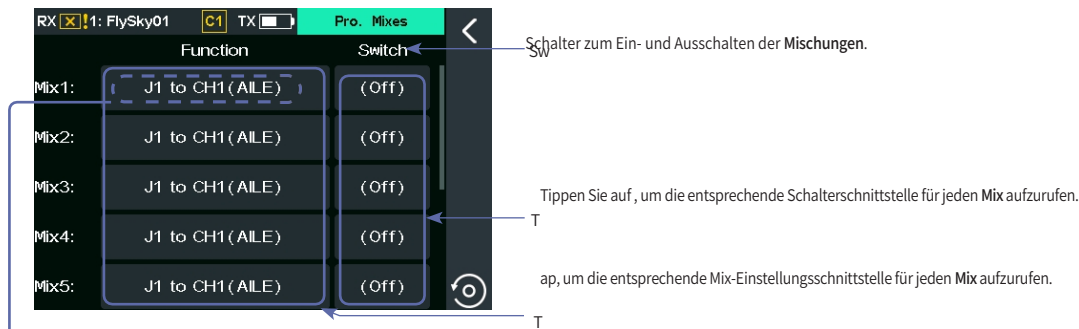


8.6 Programm-Mischungen

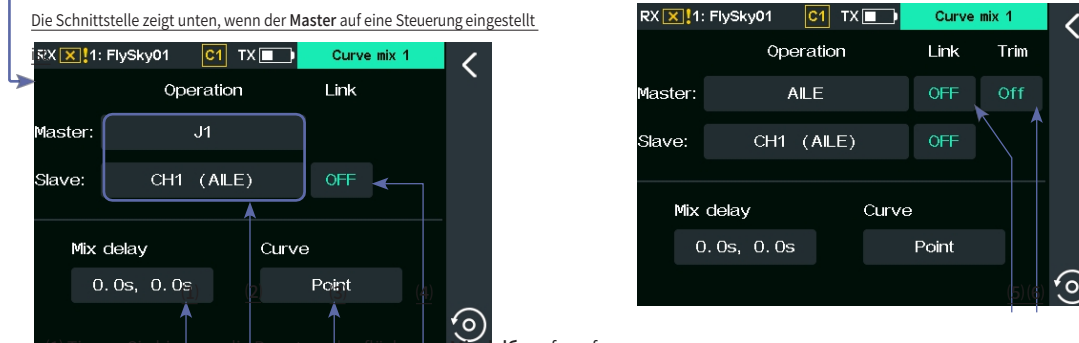
Es kann eine neue spezielle Steuerungskombination erstellt werden, um die Schwächen des Modells zu beheben. Sie können einen Stick/Knopf oder eine Funktion als **Master** auswählen. Bei der Auswahl einer Funktion können Sie festlegen, ob andere mit der Funktion verbundene Mixes den **Slave** innerhalb derselben Gruppe beeinflussen und ob die Trimmung den Slave beeinflusst. Mit dieser Funktion können Sie die Servoänderungen des Masters mithilfe einer benutzerdefinierten Kurve auf den Slave-Kanal abbilden. Sie können einen Schalter zum Aktivieren/Deaktivieren einstellen.

den **Mix**, und Sie können auch die Verzögerung zum Aktivieren oder Deaktivieren der Mix-Funktion einstellen. Wenn die Servogeschwindigkeit des Masters in den Funktionseinstellungen auf „Ease In“ eingestellt ist, folgt der Slave ebenfalls dem Easing-Verhalten des Masters.

Diese Funktion kann in verschiedenen Szenarien angewendet werden: zum Herstellen von Verbindungen mit anderen Mixes, zum Einrichten separater Verbindungen für Master und Slave mit der Option, die Verbindungsrichtung umzukehren, zum Aktivieren oder Deaktivieren des Trimm-Modus und zum individuellen Einstellen der Kurvenmischungsverhältnisse und Mischverzögerungen für jede Mix-Gruppe.



Die Benutzeroberfläche wird unten angezeigt, wenn der **Master** auf eine Funktion eingestellt ist.



(1) Tippen Sie hier, um die Benutzeroberfläche von **Mix delay** aufzurufen.

(2) Klicken Sie, um die entsprechende Benutzeroberfläche von **M6ster** oder **Sl6ve** aufzurufen.

(3) Tippen Sie auf, um die Benutzeroberfläche von **Mix r6te** aufzurufen.

(4) Tippen Sie auf, um den Verbindungsmodus von **Slave** zu **Master** einzustellen, einschließlich **OFF**, **NOR** oder **REV**.

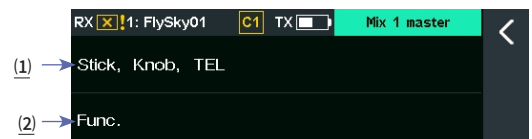
(5) Tippen Sie auf, um den Verbindungsmodus von **M6ster** zu **Sl6ve** einzustellen, einschließlich **OFF**, **NOR** oder **REV**.

(6) Tippen Sie hier, um die Trimmung von **M6ster** ein- oder auszuschalten.

Hinweis: Wenn der Mix aktiviert ist und die Trimmung seines Masters auf „Ein“ gesetzt ist, wirkt sich die Trimmung des Masters auf seinen Slave aus. Wenn die Trimmung auf „Aus“ gesetzt ist, hat die Trimmung des Masters keinen Einfluss auf den Slave.

8.6.1 Einstellung von Master und Slave

Legen Sie die entsprechenden Einstellungen für **Master** und **Slave** fest.



(1) Tippen Sie hier, um den Bildschirm für die Einstellung der Master-Steuerung aufzurufen.

(2) Klicken Sie hier, um den Bildschirm für die Einstellung der Master-Funktion aufzurufen.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Master-Auswahl

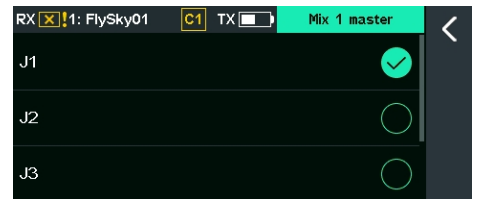
Legen Sie die entsprechenden Einstellungen für **M6ster** fest. **M6ster** kann entweder als Steuerelement oder als Funktion festgelegt werden.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf das Funktionsfeld neben **M6ster**, um es aufzurufen.
2. Wenn Sie **M6ster** als Steuerelement festlegen möchten, tippen Sie auf „**Stick, Knob, TEL**“, um das Menü zu öffnen. Tippen Sie dann auf das gewünschte Steuerelement oder den gewünschten Regler, den Sie festlegen möchten. Klicken Sie anschließend auf „**↩**“, um zurückzukehren.
3. Wenn Sie **M6ster** als Funktion festlegen möchten, tippen Sie auf „**Func.**“ (Funktion), um das Menü zu öffnen. Tippen Sie dann auf die gewünschte Funktion, die Sie festlegen möchten. Klicken Sie anschließend auf „**↩**“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

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

Hinweis: Wenn **M6ster** als Steuerung eingestellt ist, sind die Funktionen „**Link**“ und „**Trim**“ deaktiviert, d. h., die Elemente „**Link**“ und „**Trim**“ werden nicht angezeigt.



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

Master-Link/Slave-Link

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

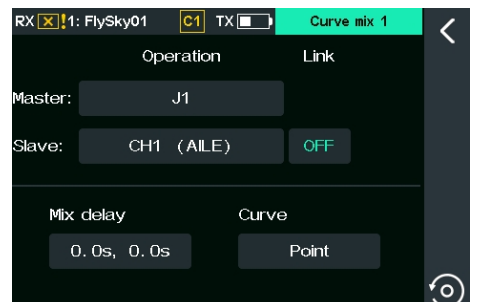
Einrichtung:

Tippen Sie auf das Funktionsfeld unter „**Master Link**“. Sie können wiederholt klicken, um zwischen **NOR** (normal), **REV** (umgekehrt) oder **OFF** umzuschalten.

Hinweis: Nor (normal) bezieht sich auf einen Vorwärtsruf und REV (Rückwärts) auf einen Rückwärtsruf. Wenn **M6ster Link** auf **OFF** eingestellt ist, hat die Mischlautstärke anderer Funktionen keinen Einfluss auf **Slave**.

Nehmen wir als Beispiel die Verbindungseinstellung zwischen **Mix1** und **Mix2**.

Mix1			Mix2		
Master	Func.	ELEV	Master	Funktion	AILE
	Verbindung	AUS		Verbindung	NOR/REV
Slave	Funktion	AILE	Slave	Funktion	THRO
	Verbindung	NOR/REV		Verbindung	AUS



Master-Trimmung

Legen Sie die entsprechenden Trimm-

Einstellungen für **den Master** fest. Einrichtung:

Tippen Sie auf das Funktionsfeld unter „**Master-Trimmung**“. Sie können wiederholt darauf klicken, um zwischen „**Aus**“ und „**Ein**“ umzuschalten.

Hinweis: Wenn die Trimmung auf „**Ein**“ gestellt ist, wirken sich Änderungen der Master-Trimmung auch auf die **Slave-Trimmung** aus. Wenn sie auf „**Aus**“ gestellt ist, wirken sich Änderungen der Master-Trimmung nicht auf die **Slave-Trimmung** aus.

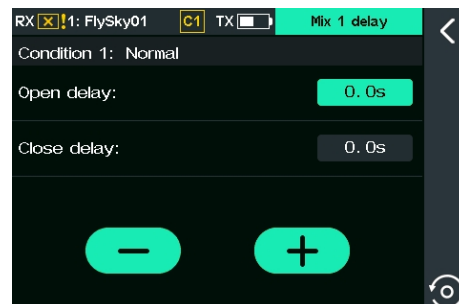


8.6.2 Mix-Verzögerung einstellen

Stellen Sie die Verzögerungszeit für den aktuellen Zustand vom Auslösen bis zum Wirksamwerden für „Open Delay“ oder „Close Delay“ des Mix ein. Wenn die Mix-Verzögerung für andere Zustände eingestellt werden muss, wechseln Sie vor der Einstellung zu anderen Zuständen.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Open Delay“ oder „Close Delay“.
2. Klicken Sie auf + oder -, um den entsprechenden Wert einzustellen. Klicken Sie anschließend auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

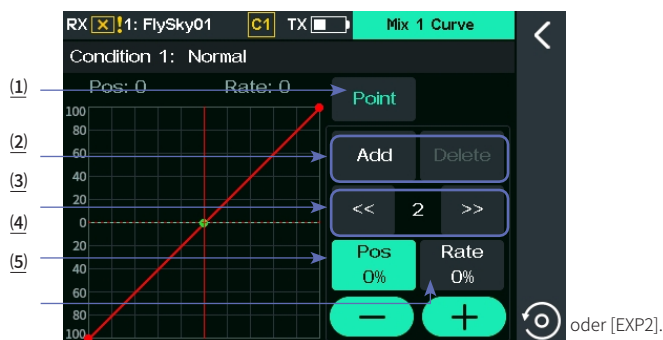


8.6.3 Einstellung der Mischrate

Hinweis: Diese Funktion wurde in Version 2.2.18 aktualisiert.

Mischrate

Legen Sie die Mischrate für den Kanal für die aktuelle Bedingung fest. Wenn Sie andere Bedingungen konfigurieren, wechseln Sie zunächst zur Zielbedingung, bevor Sie neue Einstellungen vornehmen.



(2) Punkte hinzufügen oder löschen. Der grün hervorgehobene Punkt ist der aktuell ausgewählte Punkt. Maximal unterstützte Punkte: Es werden bis zu 11 Punkte unterstützt.

In den folgenden Situationen können Sie keinen neuen Punkt hinzufügen:

- Es gibt bereits 11 Punkte.
- Der aktuell ausgewählte Punkt ist der letzte Punkt oder es existiert bereits ein Punkt 5 % rechts vom aktuell ausgewählten Punkt.

Mindestanzahl unterstützter Punkte: Es sind mindestens 3 Punkte erforderlich. In den folgenden Situationen können Sie keinen Punkt löschen:

- Es sind nur noch 3 Punkte übrig.
- Der aktuell ausgewählte Punkt ist entweder der erste oder der letzte Punkt.

(3) „<<“, „>>“: Punkte vertauschen. Die Zahl gibt die Sequenznummer des aktuell ausgewählten Punktes an.

(4) Zeigt den aktuellen Wert der X-Achsen-Koordinate an (berechnete Quelldaten).

(5) Zeigt den aktuellen Y-Achsen-Koordinatenwert (Kanalausgabewert) an.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Die Funktion verwendet „Multi-Point“ als Beispiel, wobei der Kurventyp auf [EXP1] oder [EXP2] eingestellt ist. Informationen zur Funktionskonfiguration finden Sie in Abschnitt 8.3.2 (Einstellungen für Verhältnis/Exponent/Offset) des Handbuchs.

Einrichtung:

1. So fügen Sie Punkte hinzu (Standard sind 3 Punkte):

- Tippen Sie auf [Hinzufügen], um einen neuen Punkt

hinzuzufügen.

- Tippen Sie auf [Pos] und dann auf [+]/[-], um den Positionswert (X-Achsen-Koordinate des Punktes) festzulegen.
- Tippen Sie auf [Rate] und anschließend auf [+]/[-], um den Verhältniswert (Y-Achsen-Koordinate des Punktes) festzulegen.
- Befolgen Sie die ersten drei Schritte, um weitere Punkte hinzuzufügen.

2. So löschen Sie Punkte:

- Tippen Sie zunächst auf „<<“/„>>“, um den zu löschenden Punkt auszuwählen. Der ausgewählte Punkt wird grün hervorgehoben.
- Tippen Sie dann auf [Delete], um den ausgewählten Punkt zu entfernen.

3. Tippen Sie auf das Zurück-Symbol, um zurückzugehen.

Wenn es sich um Modelle mit mehreren Querrudern, mehreren Höhenrudern oder mehreren Klappen handelt, können Sie die Mischung über die Querruder-, Klappen- und Höhenruder-Mischfunktion einstellen, wenn Mischungen für Querruder, Höhenruder und Klappen erforderlich sind.



8.7 Servogeschwindigkeit

In diesem Abschnitt werden die Einstellungen der Servogeschwindigkeitsfunktion vorgestellt. In der Regel kann diese Funktion zur Simulation der Bewegungen eines echten Flugzeugs verwendet werden, aber auch in Situationen, in denen bestimmte Steuerflächen allmähliche Änderungen erfordern.

Nach Funktion einstellen

Konfigurieren Sie die Beschleunigung für die Hauptfunktionen des Modells. Nach der Einstellung wird die Beschleunigung für alle mit der Funktion verbundenen Kanalwerte ausgeführt.

Einstellung nach Kanal

Alle Ausgaben dieses Kanals werden gedämpft.

Servogeschwindigkeitseinstellung beim Umschalten der Bedingungen

Beziehen Sie sich auf die Glättung, die auf die relevanten Kanalwerte angewendet wird, wenn von einer Bedingung zu einer anderen gewechselt wird.

Hinweis: Die entsprechenden Funktionsschnittstellen variieren je nach Modellstruktur (z. B. Flugzeug mit oder ohne Heck).



Tippen Sie auf , um die Schnittstelle von „Set by

function“ (Nach Funktion einstellen) aufzurufen. Tippen

Sie auf , um die Schnittstelle von „Set by channel“ (Nach

Kanal einstellen) aufzurufen.

Tippen Sie auf , um die Schnittstelle „Geschwindigkeit für Zustandsänderung einstellen“ aufzurufen.



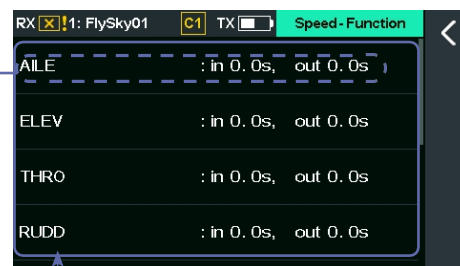
8.7.1 Servo-Geschwindigkeit – Einstellung über Funktion

Diese Funktion kann die Ausgangsgeschwindigkeit einiger Hauptfunktionen (wie Querruder, Gas, Seitenruder, Spoiler usw.) reduzieren. Die Verzögerungszeiten für Start (**Eingangsgeschwindigkeit**) und Erholung (**Ausgangsgeschwindigkeit**) können separat eingestellt werden, wodurch Variationen in der Dauer der Verzögerung durch unterschiedliche Geschwindigkeiten für Start- und Erholungsgeschwindigkeiten erreicht werden.

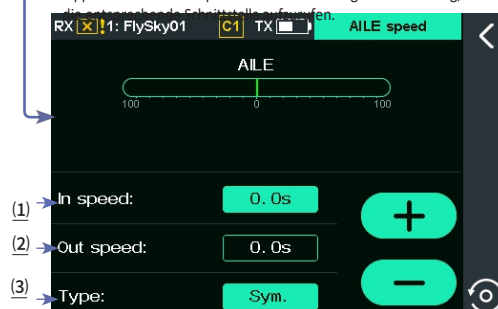
Nach dem Einstellen der Verzögerung für die Master-Funktion werden alle mit dieser Funktion verbundenen Kanalausgänge verzögert. Wenn die **Pro. Mixes** diese Hauptfunktion als Master verwenden, wird auch der Slave in derselben Gruppe verzögert. Wenn Sie beispielsweise die Verzögerungszeit für die Querruderfunktion auf 2 Sekunden einstellen, ändern sich auch die entsprechenden Slave-Ausgänge für die Querruderfunktionen wie **Querruder zu Höhenruder**, **Querruder zu Seitenruder** und andere Mischfunktionen allmählich.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf das Element, das Sie einstellen möchten.
2. Tippen Sie auf das Funktionsfeld neben „Geschwindigkeit“, und klicken Sie dann auf „+“ oder „-“, um die Zeit einzustellen.
3. Tippen Sie auf das Funktionsfeld neben „Out speed“ (Ausgangsgeschwindigkeit) und dann auf „+“ oder „-“, um die Zeit einzustellen.
4. Tippen Sie auf das Funktionsfeld neben „Typ“. Sie können wiederholt klicken, um zwischen den Elementen zu wechseln. Klicken Sie anschließend auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.



Tippen Sie auf die entsprechende Geschwindigkeitseinstellung, um



um auszuwählen. Je kürzer die Zeit, desto höher die Geschwindigkeit.

(2) Tippen Sie auf „Out speed“ (Ausgangsgeschwindigkeit), um diese auszuwählen. Je kürzer die Zeit, desto höher die Geschwindigkeit.

(3) Tippen Sie, um zwischen „Line“ und „Sym.“ (Symmetrie) umzuschalten. „Sym.“ bedeutet, dass der neutrale Wert (Verhältnis: 0 %) der Referenzpunkt ist. „Line“ bedeutet, dass der niedrigste Wert (Verhältnis: kleinster Wert) der Referenzpunkt ist.

Hinweis: „Recovery“ bezieht sich auf die Wertänderung von weit entfernt vom Referenzpunkt zu nahe am Referenzpunkt, die durch „Out Speed“ ausgegeben wird. „Start“ bezieht sich auf die Wertänderung von nahe am Referenzpunkt zu weit entfernt vom Referenzpunkt, die durch „In Speed“ ausgegeben wird.

Nach der Einstellung zeigt die Schnittstelle Folgendes an, wenn Sie den dem Kanal zugewiesenen Regler drücken/ziehen.



Der rote Balken zeigt den eingestellten Eingangswert, der grüne den Ausgangswert.

8.7.2 Servogeschwindigkeit – Einstellung nach Kanal

Dies kann die Ausgabegeschwindigkeit von Kanälen (wie CH1, CH2 usw.) verringern. Die Beschleunigung für Start und Wiederherstellung kann separat eingestellt werden, d. h. die Beschleunigungszeit kann durch unterschiedliche Start- und Wiederherstellungsgeschwindigkeiten geändert werden.

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



微信公众号



Bilibili



Website

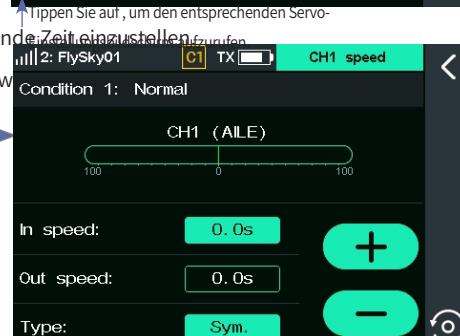
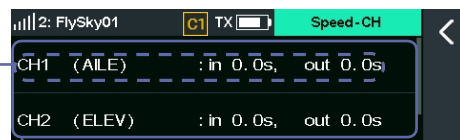


Facebook

Nach dem Einstellen der Beschleunigungszeit führen alle von diesem Kanal ausgehenden Volumen die Beschleunigung aus.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf das Element, das Sie einstellen möchten, um es aufzurufen.
2. Tippen Sie auf „Geschwindigkeit“ und klicken Sie dann auf „+“ oder „-“, um die entsprechende Zeit einzustellen.
3. Tippen Sie auf „Ausgabegeschwindigkeit“ und klicken Sie dann auf „+“ oder „-“, um die gewünschte Geschwindigkeit einzustellen.
4. Tippen Sie auf das Funktionsfeld neben „Typ“. Sie können wiederholt klicken, um zwischen den Elementen zu wechseln. Klicken Sie anschließend auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.



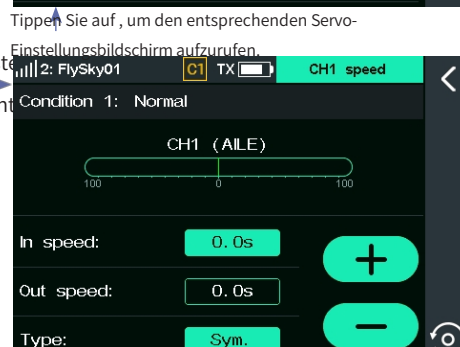
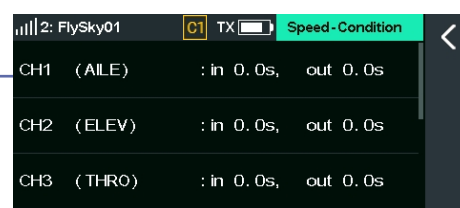
8.7.3 Servogeschwindigkeit – Nach Bedingung einstellen

Dadurch kann die Ausgangsgeschwindigkeit von Kanälen reduziert werden, die durch einen Zustandswechsel geändert wird.

Sie können diese Funktion für bestimmte Flugmanöver verwenden, die einen sanften Übergang erfordern. Wenn Sie beispielsweise vom NOR-Modus (Normalmodus) in den 3D-Modus (Kunstflugmodus) wechseln, muss die Fluglage des Flugzeugs durch einen sanften Übergang umgeschaltet werden.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf den Punkt, den Sie einstellen möchten, um ihn aufzurufen.
2. Tippen Sie auf „Geschwindigkeit“, dann auf „+“ oder „-“, um die entsprechende Zeit einzustellen.
3. Tippen Sie auf „Ausgangsgeschwindigkeit“ und klicken Sie dann auf „+“ oder „-“, um die entsprechende Geschwindigkeit einzustellen.
4. Tippen Sie auf das Funktionsfeld neben „Type“ und klicken Sie dann auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

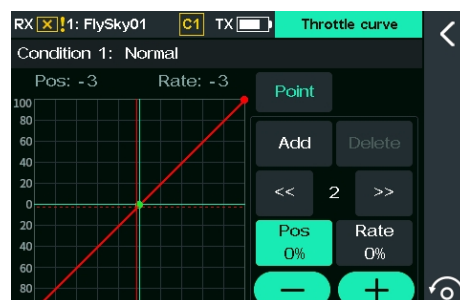


Hinweis: Diese Funktion wurde in Version 2.2.18 aktualisiert.

8.8 Drosselkurve

Mit dieser Funktion kann die Drosselklappensteuerung besser auf Änderungen der Motordrehzahl reagieren, um optimale Ergebnisse bei der Motorsteuerung zu erzielen. Verschiedene Eingangs- und Ausgangsraten-Faktoren (bis zu 11 Punkte) werden über Mehrpunktkurven eingestellt. Die Drosselklappenkurve wirkt auf die Eingangswerte aller Steuerhebel, die der Drosselklappenfunktion zugewiesen sind, bevor der nächste Schritt (Func. r6te) ausgeführt wird. Die Drosselklappenkurve des Mehrmotorenmodells gilt für alle Drosselklappensteuerungen. Diese Einstellung gilt für die aktuelle Bedingung. Für die Einstellungen anderer Bedingungen wechseln Sie vor der Durchführung der Einstellungen zu anderen Bedingungen.

Ausführliche Schritte finden Sie unter „8.6.3 Einstellen der Mischrate“ im Handbuch.



8.9 Drosselklappenabschaltung

Diese Funktion ist eine spezielle Einstellung für ölbetriebene Motoren. Sie können den **Cut-Schalter**, die **Cut-Position** und den **Cut-Schwellenwert** einstellen. Wenn sich die Drosselklappensteuerung innerhalb des Drosselklappen-Cut-Schwellenwerts befindet, wird der Motor durch Umlegen des Drosselklappen-Cut-Schalters ausgeschaltet. Der Ausgangswert der Drosselklappenfunktion bei aktivierter Drosselklappenabschaltung ist der Wert der Drosselklappenabschaltposition. Dieser Wert wird durch die Kanalumkehrfunktion und die Kanalbereichsfunktion begrenzt, und alle anderen Lautstärken, die für den diesem Drosselklappenwert entsprechenden Kanal eingestellt sind, sind ungültig. Andere Funktionen der Drosselklappenmischung funktionieren jedoch weiterhin.

Bei Modellen mit mehreren Motoren kann die Drosselklappenstellung für Drosselklappe 1, Drosselklappe 2, Drosselklappe 3 und Drosselklappe 4 separat eingestellt werden.

Einrichtung:

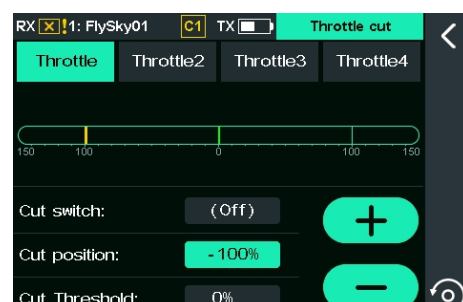
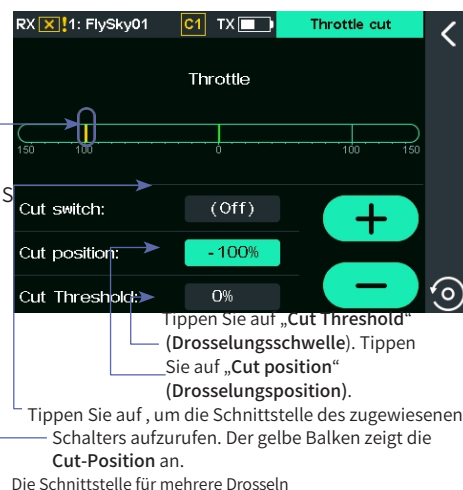
1. Tippen Sie auf das Funktionsfeld neben dem **Schnittschalter**, um es aufzurufen.
2. Stellen Sie einen Schalter ein, um die **Drosselklappe** ein- oder auszuschalten. Tippen Sie auf den Schnittstellenschalter und wählen Sie die Position „Ein“ oder „Aus“. Tippen Sie anschließend auf „↩“, um zur vorherigen Schnittstelle zurückzukehren.
3. Tippen Sie auf das Funktionsfeld neben „**Cut position**“ (**Drosselungsposition**) und klicken Sie auf „+“ oder „-“, um den entsprechenden Wert einzustellen.
4. Tippen Sie auf das Funktionsfeld neben „**Cut Threshold**“ und klicken Sie dann auf „+“ oder „-“, um den entsprechenden Wert einzustellen. Klicken Sie auf „↩“, um zur vorherigen Schnittstelle zurückzukehren.
5. Schalten Sie den Schalter um, um zu überprüfen, ob er ordnungsgemäß funktioniert.

Hinweise:

1. Wenn Sie mehrere Drosseln einstellen möchten, tippen Sie auf „☰“ (Grundeinstellungen) > „Models“ (Modelle) > „Type“ (Typ) > „Option6“ (Optionen) und klicken Sie dann auf „Throttle“ (Drossel), um die entsprechende Anzahl an Drosseln auszuwählen. Sobald die Einstellung abgeschlossen ist, werden in dieser Benutzeroberfläche mehrere Drosseln angezeigt. Klicken Sie auf die entsprechende Drossel, um sie einzustellen. Die Einstellungen entnehmen Sie bitte den obigen Angaben.

2. Informationen zu den Einstellungen für Schalter finden Sie in den

Beschreibungen in Kapitel 16.



8.10 LeerlaufHoch

Hinweis: Diese Funktion wurde in Version 2.2.18 aktualisiert.

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

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

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf das Funktionsfeld neben dem **Leerlaufschalter**, um es aufzurufen.
2. Stellen Sie einen Schalter ein, um den **Leerlauf** ein- oder auszuschalten. Klicken Sie dann auf „↩“, um



微信公众号



Bilibili



Website

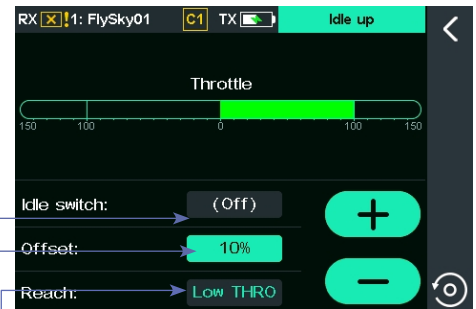


Facebook

zurück zur vorherigen Oberfläche zu gelangen.

3. Tippen Sie auf das Funktionsfeld neben „Offset“ und klicken Sie dann auf „+“ oder „-“, um den entsprechenden Wert einzustellen.
4. Tippen Sie auf das Funktionsfeld neben „Reach“, um die Option zu wechseln. Klicken Sie auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Hinweis: Informationen zu den Einstellungen des Schalters finden Sie in den Beschreibungen in Kapitel 16.



Re6ch Stellen Sie den Wirkungsbereich für die Aktivierung von Idle Up ein. [Low THRO] Idle Up wird nur wirksam, wenn die Drosselklappe unter 0 % liegt. [ALL THRO] Idle Up wird wirksam, wenn die Drosselklappe unter -20 % liegt.

Offset-Wert anzeigen; tippen Sie auf „Offset“, um ihn auszuwählen.

Hinweis: Ein negativer Offset-Wert bedeutet, dass die Leerlaufdrehzahl erhöht wird. Ein maximaler Offset-Wert bedeutet, dass sich der Gashebel nahe der minimalen Gasstellung befindet.

Zeigen Sie den zugewiesenen Schalter an; tippen Sie, um die Schnittstelle für die Schalterzuweisung aufzurufen.

8.11 Drosselklappennadel

Die Drosselklappennadel-Funktion ist für Modelle vorgesehen, die mit einer Drosselklappennadel ausgestattet sind. Mit dieser Funktion können Sie die Ausgangsrate der Drosselklappennadel-Hauptsteuerung mithilfe einer Mehrpunktkurvenmethode einstellen.

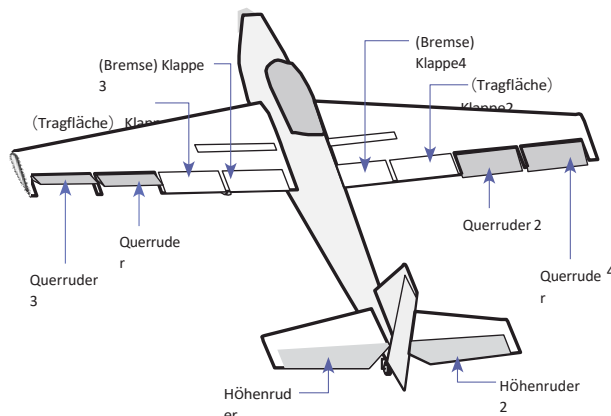
Wenn Sie beispielsweise einen Gashebel mit einer Nadel verbinden möchten, können Sie die durch den Gashebel gesteuerte Drosselklappennadel zuweisen und die Steuerung der Nadel über den Gashebel durch Anpassen der Kurve erreichen.

Die Einrichtungsschritte für die Drosselklappennadel ähneln denen für die Drosselklappenkurve. Bitte beachten Sie die entsprechenden Einstellungen für die Drosselklappenkurve.

8.12 Querruder

In diesem Abschnitt werden die Einstellungen für das Querruder und dessen Mischfunktion vorgestellt. Die Parametereinstellungen für diese Funktion gelten für die aktuelle Bedingung. Um Einstellungen für eine andere Bedingung zu konfigurieren, müssen Sie zu dieser Bedingung wechseln, bevor Sie die Änderungen vornehmen.

Hinweis: Aufgrund unterschiedlicher Modellstrukturen, wie z. B. unterschiedlicher Anzahl von Querrudern und Klappen, kann die entsprechende Funktionsschnittstelle variieren. In der Regel beschreiben Beispiele in diesem Zusammenhang bis zu vier Querruder.



8.12.1 Querruder-Differential

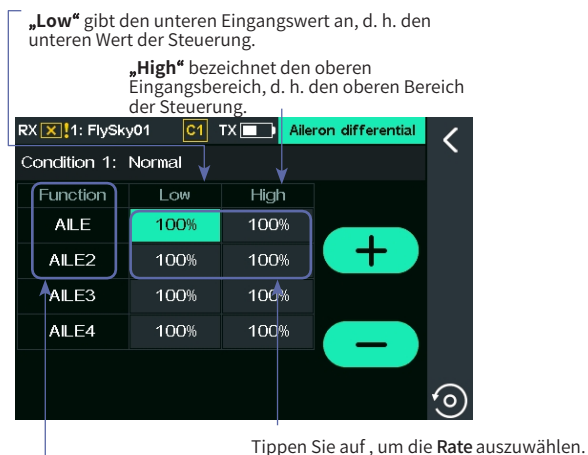
Die linken und rechten Querruder des Flugzeugs oder Segelflugzeugs können unabhängig voneinander eingestellt werden. Die Differential-Querruder-Einstellung kann durch die Festlegung unterschiedlicher hoher und niedriger Werte für jedes Querruder erreicht werden.

Nehmen wir die Einstellung „Niedrig“ als Beispiel.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf den Punkt, der dem von Ihnen gewünschten **niedrigen** Wert entspricht.
2. Klicken Sie auf „+“ oder „-“, um den entsprechenden Wert einzustellen. Klicken Sie dann auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Für die Einstellung „Hoch“ siehe die Einstellung „Niedrig“.



„Funktion“ gibt die Funktionsoption an.

Hinweis: „Funktion“, „Niedrig (niedrige Endgeschwindigkeit)“ und „Hoch (hohe Endgeschwindigkeit)“ in der Benutzeroberfläche der Funktionen Querruder, Klappe, Höhenruder, Spoiler und Seitenruder haben ähnliche Bedeutungen.

8.12.2 Querruder Höhenruder

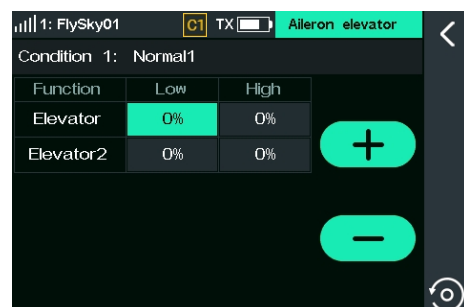
Stellen Sie das Höhenruder mit der Querruderfunktion ein, um das Rollverhalten des Modells zu verbessern. Nur Flugzeuge mit zwei Höhenrudern unterstützen diese Funktion. Sie können die hohen und niedrigen Ratenwerte der beiden Höhenruder so einstellen, dass sie sich mit der Querruderfunktion bewegen.

Nehmen Sie die Einstellung „Niedrig“ als Beispiel.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf den Punkt, der dem von Ihnen gewünschten **niedrigen** Wert entspricht.
2. Klicken Sie auf + oder -, um den entsprechenden Wert einzustellen. Klicken Sie anschließend auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Für die Einstellung „Hoch“ beziehen Sie sich bitte auf die Einstellung „Niedrig“.



Tippen Sie auf die Rate, um sie auszuwählen.

8.12.3 Querruder-Kammerklappe

Diese Mischfunktion wird verwendet, um die Verbindung zwischen der Camber Flap und dem Querruder einzustellen, sodass die Klappe in Verbindung mit dem Querruder betrieben werden kann und dadurch die Manövrierereigenschaften um die Längsachse verbessert werden.

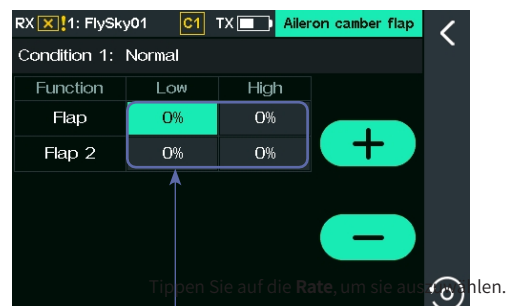
Hinweis: Diese Funktion ist nur für Modelle mit 2 oder 4 Klappen verfügbar.

Nehmen wir die Einstellung „Niedrig“ als Beispiel.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf den Punkt, der dem von Ihnen gewünschten **niedrigen** Wert entspricht.
2. Klicken Sie auf „+“ oder „-“, um den entsprechenden Wert einzustellen. Klicken Sie anschließend auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Für die Einstellung „Hoch“ siehe die Einstellung „Niedrig“.



Tippen Sie auf die Rate, um sie auszuwählen.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.12.4 Querruder-Bremsklappe

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

Hinweis: Diese Funktion ist nur bei 4 Klappen verfügbar.

Nehmen wir als Beispiel die Einstellung „Niedrig“.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf den Punkt, der der von Ihnen gewünschten Einstellung „Niedrig“ entspricht.
2. Klicken Sie auf „+“ oder „-“, um den entsprechenden Wert einzustellen. Klicken Sie anschließend auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Für die Einstellung „Hoch“ siehe die Einstellung „Niedrig“.



Tippen Sie auf die Rate, um sie auszuwählen.

8.12.5 Querruder zu Höhenruder

Normalerweise ist beim Drehen oder Rollen mehr Auftrieb an den Querrudern erforderlich. Mit dieser Funktion können Sie den Ausgleichswert für das Höhenruder während der Querruderbewegung einstellen. Dadurch wird das Höhenruder während der Querruderbewegung entsprechend dem eingestellten Wert ausgeglichen, wodurch ein Abkippen des Flugzeugs verhindert wird.

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

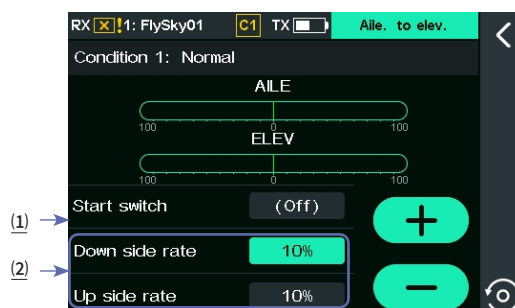
Nehmen wir als Beispiel die Einstellung „Niedrig“.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf den Eintrag, der dem gewünschten niedrigen Wert entspricht.
2. Klicken Sie auf „+“ oder „-“, um den entsprechenden Wert einzustellen.
3. Aktivieren Sie einen Schalter, um diese Funktion zu aktivieren. Tippen Sie auf das Kästchen neben „Stört switch“, um die Schalterzuweisungs-Oberfläche aufzurufen, und konfigurieren Sie einen Schalter, um die Funktion zu aktivieren. Klicken Sie anschließend auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Hinweis: Informationen zu den Einstellungen des Schalters finden Sie in den Beschreibungen in Kapitel 16.

Die Einstellung für „Hoch“ entspricht der Einstellung für „Niedrig“.



(1) Tippen Sie, um die Schnittstelle zur Zuweisung der Schalter aufzurufen.

(2) Tippen Sie auf , um die Rate auszuwählen.

8.12.6 Querruder zu Seitenruder

Diese Mischfunktion wird verwendet, um die Verbindung zwischen Ruder und Querruder einzustellen. Diese Funktion kann eingestellt werden, um durch die Ausgleichstrimmung des Ruders während der Querruderbewegung eine koordiniertere und flexiblere Steuerung und Rollbewegung zu erreichen.

Hinweis: Bei zwei Rudern sind sowohl Ruder 1 als auch Ruder 2 betroffen.

Nehmen Sie die Einstellung „Niedrig“ als Beispiel.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf den Punkt, der der von Ihnen gewünschten Einstellung „Niedrig“ entspricht.



aufzurufen.

(2) Tippen Sie auf die Rate, um sie auszuwählen.



2. Klicken Sie auf + oder -, um den entsprechenden Wert einzustellen.
3. Aktivieren Sie einen Schalter, um diese Funktion zu aktivieren. Tippen Sie auf das Kästchen neben „Stört switch“, um die Schnittstelle für die Schalterzuweisung aufzurufen, und konfigurieren Sie einen Schalter, um die Funktion zu aktivieren. Klicken Sie anschließend auf „OK“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

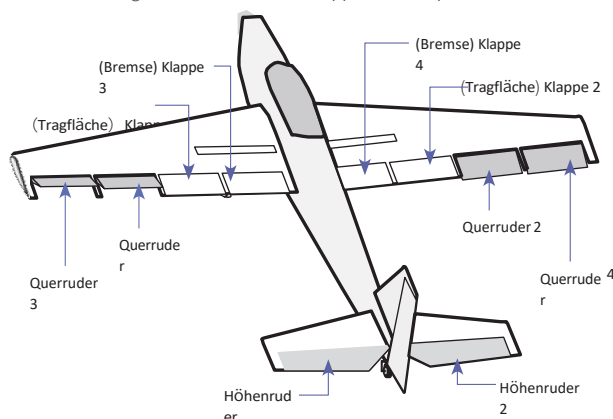
Hinweis: Informationen zu den Einstellungen des Schalters finden Sie in den Beschreibungen in Kapitel 16.

Für die Einstellung „High“ siehe die Einstellung „Low“.

8.13 Klappen

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

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



8.13.1 Klappeneinstellung

Diese Funktion dient dazu, die oberen und unteren Endgeschwindigkeiten sowie den Versatz der Klappen separat einzustellen. Bei einem Modell mit mehreren Klappen können der Hub nach oben und unten sowie die Neutralstellung jeder Klappe unabhängig voneinander eingestellt werden.

Die Anzahl der Klappenfunktionselemente in der Benutzeroberfläche hängt von der im Modell festgelegten Flügelkonfiguration ab, wie in der Abbildung mit einem Beispiel für 4 Klappen dargestellt.

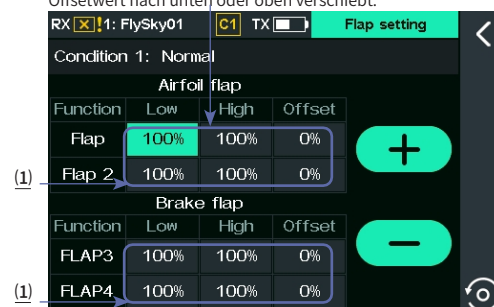
Nehmen wir die Einstellung „Low“ als Beispiel.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf den Punkt, der der von Ihnen gewünschten Einstellung „Low“ entspricht.
2. Klicken Sie auf „+“ oder „-“, um den entsprechenden Wert einzustellen. Klicken Sie dann auf „OK“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Informationen zur Einstellung von „High“ und „Offset“ finden Sie unter der Einstellung von „Low“.

Der Offset gibt an, dass sich der Eingang, der auf die Neutralstellung zentriert ist, entsprechend dem Offsetwert nach unten oder oben verschiebt.



(1) Tippen Sie auf die Rate, um sie auszuwählen.

Hinweis: Die Offset-Einstellung in der Klappen- und Bremsklappen-Schnittstelle hat eine ähnliche Bedeutung.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.13.2 Bremse zu Tragfläche

Diese Mischfunktion wird verwendet, um die hohen und niedrigen Geschwindigkeiten für die Bremsklappe zur Tragflächenklappe einzustellen. Sie wird verwendet, um unabhängige Einstellung des Auf- und Abwärtshubs mehrerer Klappenservos.

Hinweis: Diese Funktion ist nur für Modelle mit 4 Klappen verfügbar.

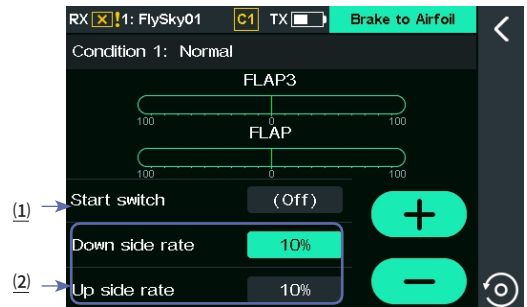
Nehmen wir die Einstellung „Low“ als Beispiel.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf den Eintrag, der dem gewünschten **niedrigen** Wert entspricht.
2. Klicken Sie auf „+“ oder „-“, um den entsprechenden Wert einzustellen.
3. Stellen Sie einen Schalter ein, um diese Funktion zu aktivieren. Tippen Sie auf das Kästchen neben „Stört switch“, um die Schalterzuweisungs-Oberfläche aufzurufen, und konfigurieren Sie einen Schalter, um die Funktion zu aktivieren. Klicken Sie dann auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Hinweis: Informationen zu den Einstellungen des Schalters finden Sie in den Beschreibungen in Kapitel 16.

Die Einstellung für „Hoch“ entspricht der Einstellung für „Niedrig“.



(1) Tippen Sie hier, um die Schnittstelle für die Schalterzuweisung aufzurufen.

(2) Tippen Sie auf die Rate, um sie auszuwählen.

8.13.3 Tragfläche zu Höhenruder

Diese Mischfunktion wird verwendet, um die Verbindung zwischen der Tragflächenklappe und dem Höhenruder herzustellen. Damit können Sie eine Ausgleichstrimmung für das Höhenruder einstellen, um zu verhindern, dass das Flugzeug abtaucht, wenn die Tragflächenklappe zum Abbremsen verwendet wird.

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

Nehmen wir die Einstellung „Niedrig“ als Beispiel.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf den Punkt, der dem von Ihnen gewünschten **niedrigen** Wert entspricht.
2. Klicken Sie auf „+“ oder „-“, um den entsprechenden Wert einzustellen. Klicken Sie anschließend auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

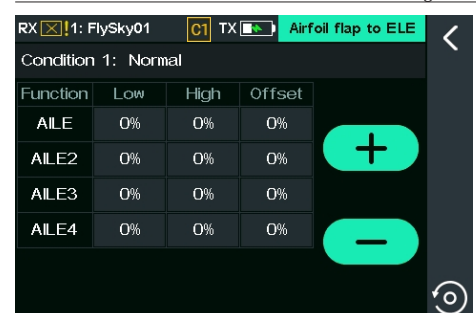
Die Einstellung für „High“ entspricht der Einstellung für „Low“.

Die Benutzeroberfläche ist für das Modell mit Höhenrudern vorgesehen.



Tippen Sie auf das Element für die Ausgangsrate für jeden Aufzug, der mit den Luftklappen verbunden ist.

Die Schnittstelle ist für das Modell ohne Höhenruder vorgesehen.



8.13.4 Bremsklappe zu Höhenruder

Diese Mischfunktion wird verwendet, um die Verbindung zwischen Bremsklappe und Höhenruder einzustellen. Sie können eine Ausgleichstrimmung für das Höhenruder einstellen, um zu verhindern, dass das Flugzeug mit der Bremsklappe zum Abbremsen ins Sturzflug geht.

Hinweis: Diese Funktion ist nur für Modelle mit 4 Klappen verfügbar.

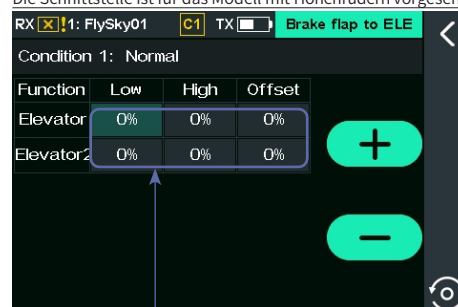
Nehmen Sie die Einstellung „Low“ als Beispiel.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf den Eintrag „Low“, den Sie einstellen möchten.
2. Klicken Sie auf „+“ oder „-“, um den entsprechenden Wert einzustellen. Klicken Sie dann auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

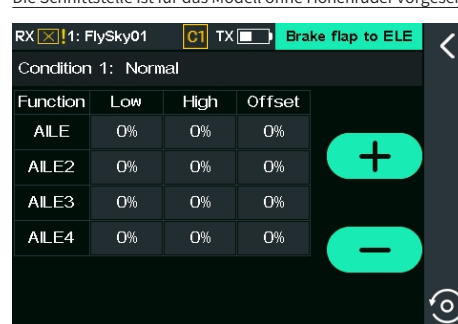
Für die Einstellung von „High“ und „Offset“ siehe die Einstellung von „Low“.

Die Schnittstelle ist für das Modell mit Höhenrudern vorgesehen.



Tippen Sie auf den Ausgangswert für jeden Höhenruder, der mit den Bremsklappen verbunden ist.

Die Schnittstelle ist für das Modell ohne Höhenruder vorgesehen.



Tippen Sie auf die Ausgangsrate für jedes Querruder, das mit den Bremsklappen verbunden ist.

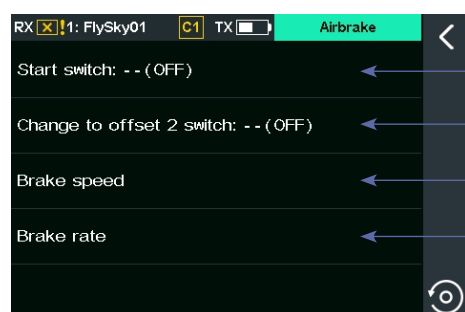
8.14 Luftbremse

Wenn das Modell zum Sinkflug oder zur Landung bereit ist, kann die Luftbremsefunktion zur Verzögerung genutzt werden. Diese Funktion wird durch Einstellen der Offset-Werte von Querrudern, Spoilern und Höhenrudern erreicht.

Die Offset-Werte von Querrudern, Klappen, Spoilern und Höhenrudern können in zwei Sätzen eingestellt werden. Aktivieren/deaktivieren Sie die Luftbremse und wechseln Sie zwischen verschiedenen Offsets, indem Sie Schalter zuweisen.

Hinweise:

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



Tippen Sie, um die Schnittstelle für die Zuweisung der Schalter zum Aktivieren/Deaktivieren der **Airbrake** aufzurufen.

Tippen Sie, um die Schnittstelle für die Zuweisung der Umschaltung zwischen **Offset1** und **Offset2** aufzurufen.

Tippen Sie auf , um die Schnittstelle zur Einstellung der **Bremsgeschwindigkeit** aufzurufen. Tippen Sie auf , um die Schnittstelle zur Einstellung der **Bremsrate** aufzurufen.

Hinweis: Informationen zu den Einstellungen des Schalters finden Sie in den Beschreibungen in Kapitel 16.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.14.1 Bremsgeschwindigkeit

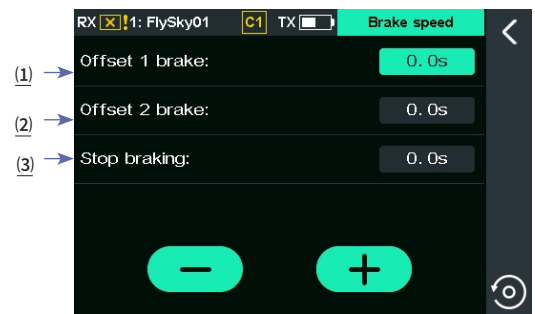
Stellen Sie die Parameter für die Bremsgeschwindigkeitsfunktion ein. Sie können die Zeit einstellen, die zum Ausführen der Aktion benötigt wird, wenn die Bremse aktiviert und deaktiviert wird. Je länger die Zeit, desto langsamer die Geschwindigkeit.

Nehmen Sie die Einstellung von **Offset 1 br6ke** als Beispiel.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „**Offset 1 br6ke**“.
2. Klicken Sie auf + oder -, um den entsprechenden Wert einzustellen. Klicken Sie anschließend auf „**↩**“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Die Einstellungen für „**Offset 2 br6ke**“ und „**Stop br6king**“ entsprechen denen für „**Offset 1 br6ke**“.



(1) Tippen Sie auf „**Offset 1 br6ke**“, um diese Option auszuwählen.

(2) Tippen Sie auf „**Offset 2 br6ke**“, um diese Option auszuwählen.

(3) Tippen Sie auf „**Bremsen beenden**“, um diese Option auszuwählen.

8.14.2 Bremsrate

Stellen Sie die Offsets für **AILE**, **Fl6p**, **Spoiler** und **Elev6tor** für die aktuelle Bedingung ein. Um eine andere Bedingung einzustellen, müssen Sie zuerst die Bedingung wechseln.

Nehmen Sie die Einstellung von **Offset 1** Bremse von **AILE** als Beispiel.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf das Funktionsfeld für **AILE**.
2. Klicken Sie auf + oder -, um den entsprechenden Wert einzustellen. Klicken Sie anschließend auf „**↩**“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Informationen zum Einstellen des Offset-Werts für andere Funktionen finden Sie in der obigen Beschreibung.



Tippen Sie auf „**Offset**“, um die entsprechende Funktion auszuwählen.

8.15 Spoiler

Der Spoiler, auch Bremsklappe genannt, kann durch Erhöhung des Flugzeugdrucks auf den Boden beim Sinkflug eine schnelle Bremswirkung erzielen. Gleichzeitig kann durch den Einsatz von Spoilern während des Fluges ebenfalls eine Verlangsamung des Flugzeugs erreicht werden. Mit dieser Funktion können die Auf- und Abwärtsbewegungen jedes Spoilers sowie die Verbindung zwischen Spoiler und Höhenruder eingestellt werden. Wenn der Spoiler während der Verlangsamung eingesetzt wird, neigt das Flugzeug zum Sturzflug. Wenn die Verbindung zum Höhenruder eingestellt ist, kann die Fluglage durch die Ausgleichstrimmung des Höhenruders gesteuert werden.

Die Einstellung des Funktionsparameters gilt für die aktuelle Bedingung. Um eine andere Bedingung festzulegen, müssen Sie zunächst die Bedingung wechseln.

Hinweise:

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

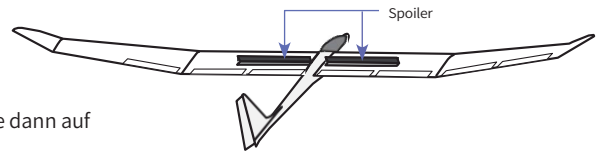


Nehmen wir als Beispiel die Einstellung „Niedrig“.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf den Punkt, der dem von Ihnen gewünschten **niedrigen** Wert entspricht.
2. Klicken Sie auf + oder -, um den entsprechenden Wert einzustellen. Klicken Sie dann auf , um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Informationen zur Einstellung von „Hoch“ finden Sie unter der Einstellung von „Niedrig“.



8.16 Aufzug

In diesem Abschnitt werden die Einstellungen des Elevators und seine Mischfunktion vorgestellt.

Die Parametereinstellungen für diese Funktion gelten für die aktuelle Bedingung. Um Einstellungen für eine andere Bedingung zu konfigurieren, müssen Sie zunächst zu dieser Bedingung wechseln.

Hinweise:

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

8.16.1 Höhenruder-Verknüpfung

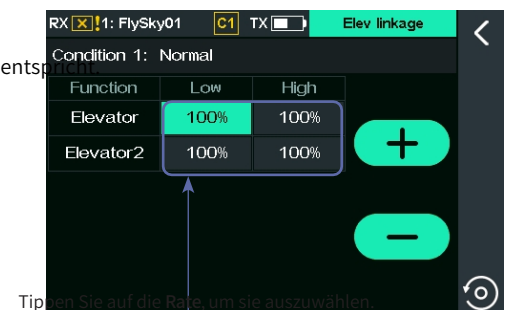
Diese Mischfunktion dient dazu, die Steig- und Sinkgeschwindigkeit des linken und rechten Höhenruders separat einzustellen.

Nehmen wir die Einstellung „Niedrig“ als Beispiel.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf das Funktionsfeld, das der von Ihnen gewünschten **niedrigen** Einstellung entspricht.
2. Klicken Sie auf „+“ oder „-“, um den entsprechenden Wert einzustellen. Klicken Sie anschließend auf , um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Für die Einstellung von „High“ lesen Sie bitte die obige Beschreibung.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.16.2 Elev Aileron

Diese Mischfunktion dient zur Einstellung der Verbindung zwischen Höhenruder und Querruder. Bei Modellen mit Höhenruder wird das Höhenruder mit dem Querruder verbunden, um sich zu bewegen. homodrom, wodurch der Auftrieb erhöht wird. Bei den Modellen ohne Heck kann die ALE2-Hauptsteuerung (Querruder 2) verwendet werden, um das Querruder so zu verbinden, dass es sich homodrom bewegt und die Steig- und Sinkfunktion erreicht wird.

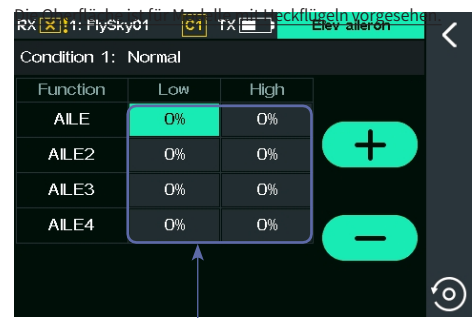
Hinweis: Diese Funktion ist für Modelle mit einem einzigen Querruder nicht verfügbar. Bei Modellen mit mehreren Querrudern hängt die Anzahl der Querruderfunktionen von der tatsächlichen Anzahl der Querruder ab.

Nehmen Sie die Einstellung „Low“ als Beispiel.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf das Funktionsfeld, das der von Ihnen gewünschten Einstellung „Low“ entspricht.
2. Klicken Sie auf „+“ oder „-“, um den entsprechenden Wert einzustellen. Klicken Sie dann auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Für die Einstellung „Hoch“ siehe die Einstellung „Niedrig“.



Tippen Sie, um die rote auszuwählen.



8.16.3 Elev zu Airfoil Flap

Diese Mischfunktion dient zur Einstellung der Verbindung zwischen Höhenruder und Tragflächenklappe. Wenn diese Funktion aktiviert ist, wirkt sich die Master-Steuerung des Höhenruders oder ALE2 (Querruder 2) des Modells proportional auf die Tragflächenklappe aus und erhöht so den Auftrieb des Modells.

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

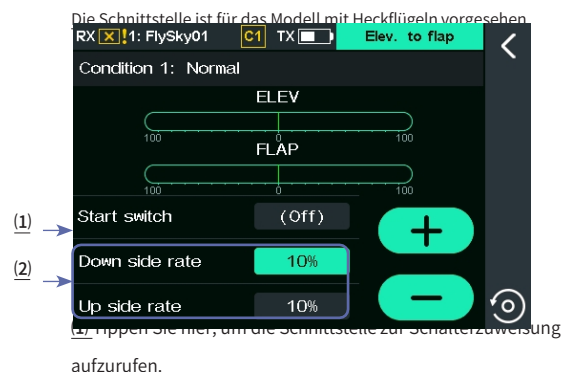
Nehmen Sie die Einstellung „Niedrig“ als Beispiel.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf das Funktionsfeld, das der von Ihnen gewünschten Einstellung „Niedrig“ entspricht.
2. Klicken Sie auf + oder -, um den entsprechenden Wert einzustellen.
3. Aktivieren Sie diese Funktion mit einem Schalter. Tippen Sie auf das Kästchen neben „Start switch“, um die Schalterzuweisungs-Oberfläche aufzurufen, und konfigurieren Sie einen Schalter zum Aktivieren. Klicken Sie anschließend auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Hinweis: Informationen zu den Schalter-Einstellungen finden Sie in Kapitel 16.

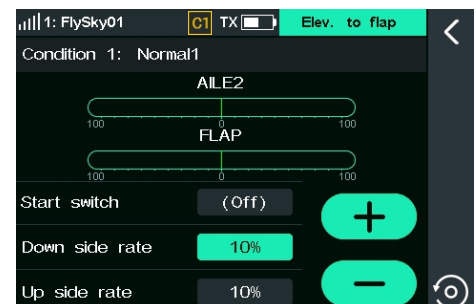
Für die Einstellung „Hoch“ siehe die Einstellung „Niedrig“.



aufzurufen.

(2) Tippen Sie auf den Ausgangswert für die mit dem Höhenruder verbundenen Luftklappen.

Die Schnittstelle ist für das Modell ohne Heckflügel vorgesehen.



8.16.4 Höhenruder zu Bremsklappe

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

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

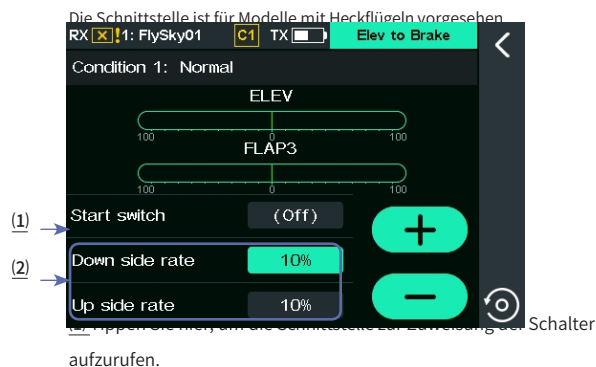
Nehmen Sie die Einstellung „Niedrig“ als Beispiel.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf das Funktionsfeld, das der von Ihnen gewünschten Einstellung „Niedrig“ entspricht.
2. Klicken Sie auf + oder -, um den entsprechenden Wert einzustellen.
3. Aktivieren Sie diese Funktion über einen Schalter. Tippen Sie auf das Kästchen neben „Stört switch“, um die Schalterzuweisungs-Oberfläche aufzurufen, und konfigurieren Sie einen Schalter, um die Funktion zu aktivieren. Klicken Sie anschließend auf „, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Hinweis: Informationen zu den Einstellungen des Schalters finden Sie in den Beschreibungen in Kapitel 16.

Für die Einstellung „High“ siehe die Einstellung „Low“.



8.17 Ruder

In diesem Abschnitt werden die Einstellungen für das Seitenruder und dessen Mischfunktion vorgestellt. Die Parametereinstellungen dieser Funktion gelten für die aktuelle Bedingung. Um Einstellungen für eine andere Bedingung zu konfigurieren, müssen Sie zunächst zu dieser Bedingung wechseln.

Hinweise: Aufgrund der unterschiedlichen Modellstrukturen (z. B. unterschiedliche Anzahl von Querrudern und Klappen) kann das entsprechende Funktionsmenü unterschiedlich sein. Wenn der Modelltyp auf „Heckflügel“ eingestellt ist, ist diese Funktion nicht verfügbar.

8.17.1 Ruderverbindung

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

Winglets erhöhen die effektive Streckung, ohne die Flügelbelastung und das Gewicht wesentlich zu erhöhen. Obwohl der induzierte Luftwiderstand durch eine Verlängerung des Flügels wirksam reduziert werden kann, erhöht dies gleichzeitig auch den parasitären Luftwiderstand und die Flügelbelastung, was zu einem unbedeutenden Gewinn führt. Die Winglets können die Streckung wirksam erhöhen, ohne die Spannweite zu vergrößern.

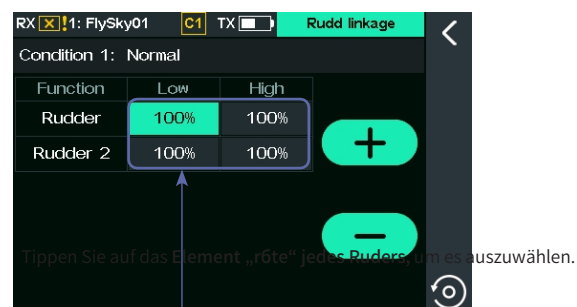
Hinweis: Diese Funktion ist für das Modell mit Tailless-2RUD verfügbar.

Nehmen Sie die Einstellung „Niedrig“ als Beispiel.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf das Funktionsfeld, das der von Ihnen gewünschten Einstellung „Niedrig“ entspricht.
2. Klicken Sie auf + oder -, um den entsprechenden Wert einzustellen. Klicken Sie anschließend auf „, um zurückzukehren.

Die Einstellung für „High“ entnehmen Sie der obigen Beschreibung.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.17.2 Ruder zu Querruder

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

Nehmen Sie die Einstellung „Low“ als Beispiel.

Einrichtung:

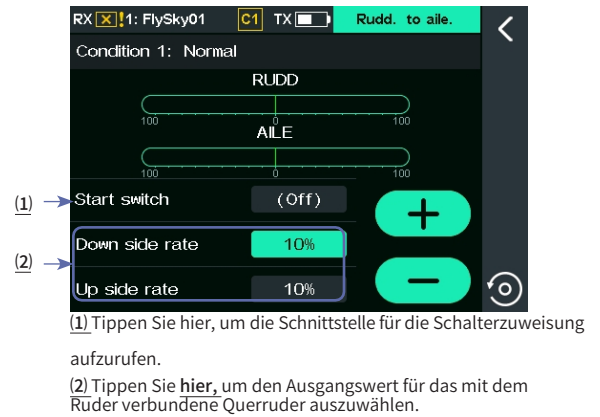
1. Tippen Sie auf das Funktionsfeld, das der von Ihnen gewünschten Einstellung „Niedrig“ entspricht.
2. Klicken Sie auf + oder -, um den entsprechenden Wert einzustellen.
3. Stellen Sie einen Schalter ein, um diese Funktion zu aktivieren. Tippen Sie auf das Kästchen neben „St6rt switch“, um die Schnittstelle für die Schalterzuweisung aufzurufen, und konfigurieren Sie einen Schalter, um die Funktion zu aktivieren. Klicken Sie dann auf „↩“, um zur vorherigen Schnittstelle zurückzukehren.

Hinweis: Informationen zu den Einstellungen des Schalters finden Sie in den

Beschreibungen in Kapitel 16.

Informationen zur Einstellung „High“ finden Sie in der obigen

Beschreibung.



8.17.3 Ruder zu Höhenruder

Diese Mischfunktion wird verwendet, um die Verbindung zwischen Ruder und Höhenruder einzustellen. Diese Funktion wird verwendet, wenn es notwendig ist, die Verbindung zwischen Höhenruder und Ruder herzustellen, um den Versatz in der Nickrichtung zu korrigieren, wenn das Kunstflugmodell dreht und seitlich fliegt. Bei schwanzlosen Flugzeugen wird AILE2 (Querruder 2) verwendet, um das Höhenruder zu ersetzen und die Höhenfunktion zu erreichen.

Nehmen wir die Einstellung „Low“ als Beispiel.

Einrichtung:

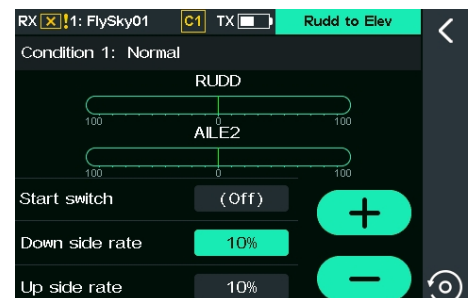
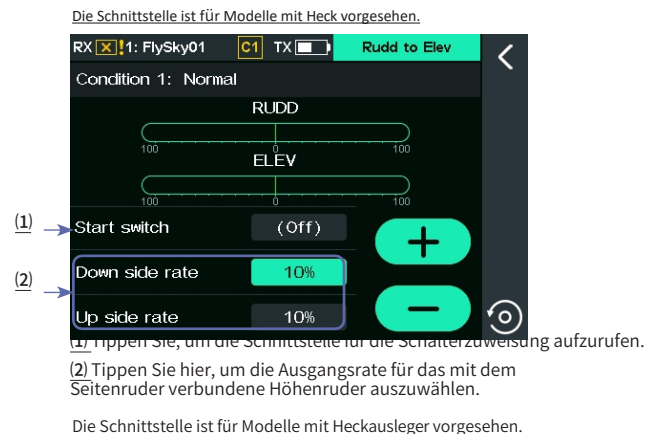
1. Tippen Sie auf das Funktionsfeld, das der von Ihnen gewünschten Einstellung „Low“ entspricht.
2. Tippen Sie auf + oder -, um den entsprechenden Wert einzustellen.
3. Stellen Sie einen Schalter ein, um diese Funktion zu aktivieren. Tippen Sie auf das Feld neben „St6rt switch“, um die Schnittstelle für die Schalterzuweisung aufzurufen, und konfigurieren Sie einen Schalter, um die Funktion zu aktivieren. Klicken Sie dann auf „↩“, um zur vorherigen Schnittstelle zurückzukehren.

Hinweis: Informationen zu den Einstellungen des Schalters finden Sie in den

Beschreibungen in Kapitel 16.

Informationen zur Einstellung von „High“ finden Sie in der obigen

Beschreibung.



8.18 Butterfly

Diese Funktion realisiert eine Verzögerung durch Anpassung der Raten von Querrudern, Klappen, Spoiler und Höhenruder, d. h. Querruder werden angehoben und Klappen gleichzeitig abgesenkt. Diese Funktion ist sehr effektiv, wenn das Modell landet, d. h. durch die Verringerung der Geschwindigkeit des Modells wird mehr Stall-Spielraum an der Flügelspitze geschaffen, wodurch das Risiko eines Flügelspitzen-Stalls verringert wird. Außerdem wird an der Flügelwurzel mehr Auftrieb erzeugt, wodurch die Gleitgeschwindigkeit verringert wird.

Die Parametereinstellungen dieser Funktion gelten für die aktuelle Bedingung. Um Einstellungen für eine andere Bedingung zu konfigurieren, müssen Sie zunächst zu dieser Bedingung wechseln.

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

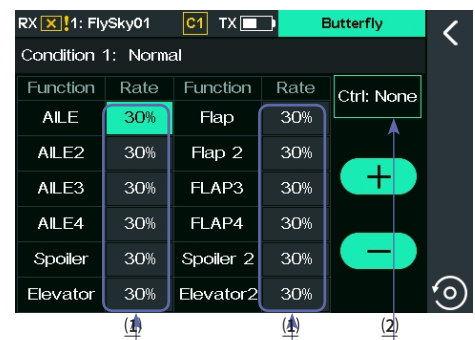
Nehmen Sie die Einstellung von AILE als Beispiel.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf das Funktionsfeld, das **der** von Ihnen gewünschten AILE-Einstellung entspricht.
2. Klicken Sie auf + oder -, um den entsprechenden Wert einzustellen.
3. Klicken Sie auf „Ctrl:“, um die Schnittstelle für die Steuerungszuweisung aufzurufen, und konfigurieren Sie eine Steuerung zur Steuerung der Ausgabe. Klicken Sie dann auf „↩“, um zur vorherigen Schnittstelle zurückzukehren.

Hinweis: Die Einstellungen für die Steuerung finden Sie in den Beschreibungen unter 7.7 Funktionszuweisung.

Informationen zur Einstellung anderer Funktionen finden Sie in der obigen Beschreibung.



(1) Tippen Sie auf die Rate, um sie auszuwählen.

(2) Tippen Sie hier, um die Schnittstelle für die Steuerungszuweisung aufzurufen.

Hinweis: Die Anzahl der angezeigten Querruder basiert auf den Einstellungen des Flügelbaus.

8.19 V-Leitwerk

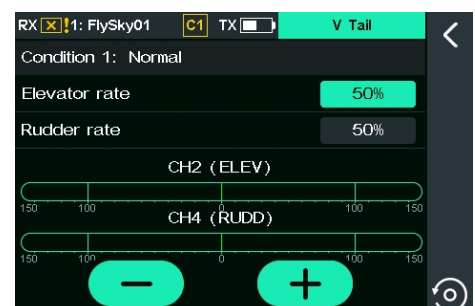
Diese Funktion dient zur Einstellung der Steuer- und Nickrate der beiden Heckflossen des V-förmigen Heckleitwerks. Das V-förmige Heckleitwerk führt die Ruder- und Höhenruderbewegungen über zwei Servos aus. In diesem System übernimmt eines der Heckleitwerke die Ruderfunktion und das andere die Höhenruderfunktion, die jeweils zwei Kanälen entsprechen. Bei der Ruderfunktion bewegen sich die beiden Steuerflächen in entgegengesetzte Richtungen. Bei der Höhenruderfunktion ist implementiert, bewegen sich die beiden Steuerflächen in die gleiche Richtung. Über diese Schnittstelle können Sie die Höhenruderrate und die Seitenruderrate einstellen, d. h. die Höhenruderrate dient zur Realisierung der Höhenruderfunktion und die Seitenruderrate zur Realisierung der Seitenruderfunktion.

Die Parametereinstellungen dieser Funktion gelten für die aktuelle Bedingung. Um Einstellungen für eine andere Bedingung zu konfigurieren, müssen Sie zunächst zu dieser Bedingung wechseln.

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

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „V-Leitwerk“, um die Einstellungs-Schnittstelle aufzurufen.
2. Tippen Sie auf „Elevator rate“ und klicken Sie dann auf „+“ oder „-“, um einen geeigneten Wert einzustellen.
3. Tippen Sie auf „Rudder rate“ und klicken Sie dann auf „+“ oder „-“, um einen geeigneten Wert einzustellen. Klicken Sie auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.



微信公众号



Bilibili



Website



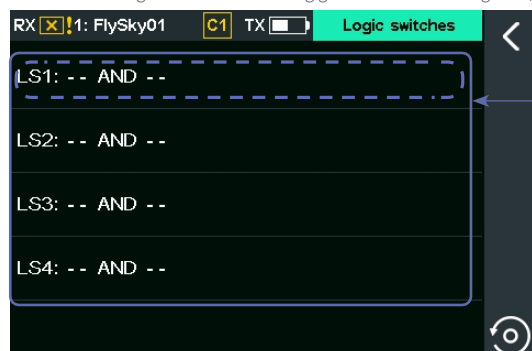
Facebook

8.20 Logikschalter

Ein Logikschalter ist ein virtueller Schalter, der aus 2 bis 4 Schaltern besteht, die entsprechend einer mathematischen Beziehung aktiviert oder deaktiviert werden. Das System unterstützt die Einstellung von insgesamt vier Gruppen von Logikschaltern. Es gibt drei logische Definitionen zwischen den Schaltern: AND, OR und XOR.

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

Hinweis: Eine Logikschalter-Einstellung gilt nur dann als erfolgreich, wenn sie in Kombination mit mehreren anderen eindeutigen Schaltern ausgewählt wird.



Tippen Sie hier, um die Benutzeroberfläche für die Einstellungen des Logikschalters aufzurufen.



Klicken Sie hier, um zwischen „Allein“ und „Logik“ umzuschalten. „Allein“ bedeutet, dass die Unterschalter, aus denen sich der Logikschalter zusammensetzt, jeweils aus einem einzigen physischen Schalter bestehen. „Logik“ bedeutet, dass einer der Unterschalter, aus denen sich der Logikschalter zusammensetzt, aus zwei physischen Schaltern besteht.

Tippen Sie hier, um die Schnittstelle für die Schalterzuweisung aufzurufen.

Tippen Sie hier auf „ (Schalterkonfiguration) wiederholt bis wählen Sie „ (Schalterkonfiguration) unter „ (Schalterkonfiguration) AND, OR oder XOR. AND: Der logische Schalter wird nur aktiviert, wenn beide physischen Schalter geöffnet sind; wenn einer oder beide physischen Schalter geschlossen sind, wird der logische Schalter deaktiviert. OR: Der logische Schalter wird aktiviert, wenn mindestens einer der beiden physischen Schalter geöffnet ist oder beide geöffnet sind; wenn beide physischen Schalter geschlossen sind, wird der logische Schalter deaktiviert.

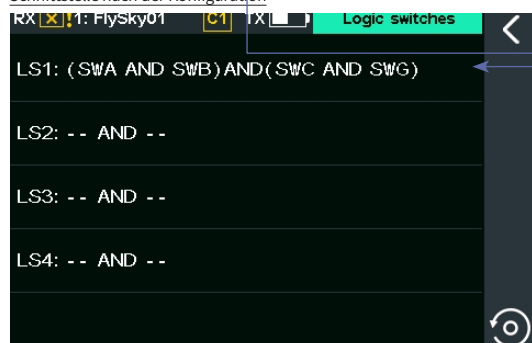
XOR: Der logische Schalter wird aktiviert, wenn ein Satz physischer Schalter geschlossen und der andere offen ist; wenn beide Sätze physischer Schalter gleichzeitig geschlossen oder offen sind, wird der logische Schalter deaktiviert.

Weitere Informationen zur Logikdefinition und zum Status finden Sie in der folgenden Tabelle.

Schalter		Logikschalter		
Schalter 1	Schalter 2	UND	ODER	XOR
AUS	AUS	AUS	AUS	AUS
AUS	EIN	AUS	EIN	EIN
EIN	AUS	AUS	EIN	EIN
EIN	EIN	EIN	EIN	AUS

Zeigen Sie den Status von LS1 nach der logischen Operation an.

Schnittstelle nach der Konfiguration



Tippen Sie hier, um die Schnittstelle „Logikschalter-Einstellungen“ aufzurufen.



Einrichtungsverfahren für einen Logikschalter, der aus zwei physischen Schaltern besteht:

1. Rufen Sie die Einrichtungsschnittstelle auf.
 - Wählen Sie einen Logikschalter aus, um dessen Konfigurationsoberfläche aufzurufen.
2. Konfigurieren Sie den linken Unterschalter.
 - Tippen Sie auf der linken Seite der Einrichtungssseite auf -- (Aus), um die Schalter-Einstellungen aufzurufen. Tippen Sie auf den Schnittstellenschalter (oder betätigen Sie den entsprechenden physischen Schalter) und stellen Sie dann den gewünschten Schalterzustand ein. Klicken Sie auf „OK“, um zurückzukehren.
3. Konfigurieren Sie den rechten Unterschalter.
 - Wiederholen Sie Schritt 2, um die Konfiguration des rechten Unterschalters abzuschließen.
4. Wählen Sie die logische Operation aus.
 - Tippen Sie auf AND, OR oder XOR, um die gewünschte logische Beziehung auszuwählen. (Einzelheiten zu logischen Operationen finden Sie in der vorherigen Tabelle.)
5. Schalten Sie die physischen Schalter um und beobachten Sie die Statusanzeige der Schnittstelle, um zu überprüfen, ob die Konfiguration den Anforderungen entspricht.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Hier sind die Schritte zum Einrichten eines logischen Switches, der aus einem physischen Switch und einem logischen Switch (oder zwei logischen Switches) besteht:

1. Rufen Sie die Einrichtungs-Schnittstelle auf.
 - Wählen Sie einen logischen Schalter aus, um dessen Konfigurationsoberfläche aufzurufen.
2. Konfigurieren Sie den linken Unterschalter (physisch oder logisch).
 - Wenn es sich um einen physischen Switch handelt: Tippen Sie links auf „--(Aus)“, um die Switch-Setup-Schnittstelle aufzurufen. Tippen Sie auf den Schnittstellenschalter (oder betätigen Sie die entsprechende physische Steuerung) und legen Sie dann den entsprechenden Switch-Status fest. Klicken Sie auf „↩“, um zurückzukehren.
 - Wenn es sich um einen logischen Switch handelt: Klicken Sie links auf „Allein“, um zu „Logik“ zu wechseln. Klicken Sie jeweils auf [--(Aus)], um die Switch-Einrichtungsschnittstelle aufzurufen und die Einstellungen vorzunehmen.
3. Konfigurieren Sie den rechten Unterschalter (physisch oder logisch).
 - Wiederholen Sie Schritt 2, um die Konfiguration des rechten Unterschalters abzuschließen.
4. Wählen Sie die logische Operation aus.
 - Tippen Sie auf AND, OR oder XOR, um die gewünschte logische Beziehung auszuwählen. (Einzelheiten zu logischen Operationen finden Sie in der vorherigen Tabelle.)
5. Schalten Sie die physischen Schalter um und beobachten Sie die Statusanzeige der Schnittstelle, um zu überprüfen, ob die Konfiguration den Anforderungen entspricht.



Zustand von LS1 nach logischer Operation



8.21 Lage

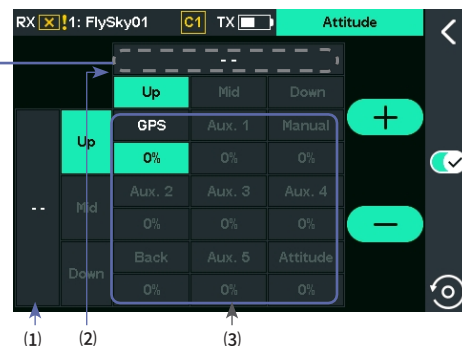
Diese Funktion ermöglicht die Einstellung von bis zu 9 Ausgangswerten für Kanäle, denen Lagefunktionen zugewiesen sind. Der Ausgangswert des Kanals kann über den eingestellten Kombischalter umgeschaltet werden.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Attitude“, um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Tippen Sie auf das Funktionsfeld mit „--“, um das Schnittstellenfenster für die Schalterzuweisung aufzurufen.
 - Tippen Sie auf einen Schalter, den Sie einstellen möchten. Klicken Sie auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren. Sobald diese beiden Schalter zugewiesen sind, werden die Funktion und ihr Ausgangswert durch den Kombischalter gesteuert.
3. Ändern Sie die Namen der Voreinstellungen, indem Sie auf das dunkelgrüne Funktionsfeld tippen, das Sie ändern möchten. Es erscheint ein Popup-Menü. Tippen Sie auf das entsprechende Zeichen und drücken Sie dann die Eingabetaste, um den Vorgang abzuschließen.
4. Klicken Sie auf + oder -, um den entsprechenden Wert einzustellen. Verwenden Sie den Kombischalter, um die Funktion umzuschalten. Klicken Sie auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

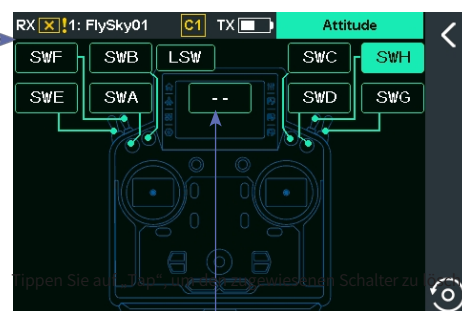
Hinweise:

1. Der Wert gibt die Ausgabe eines Kanals in Prozent an.
2. Der Kombischalter muss eingestellt werden, bevor andere Rate-Funktionen ausgewählt werden können. Nach Abschluss der Einstellung können Sie über diesen Kombischalter zwischen 9 Ausgangswerten umschalten.
3. Diese Funktion ist für Segelflugzeugmodelle nicht verfügbar.

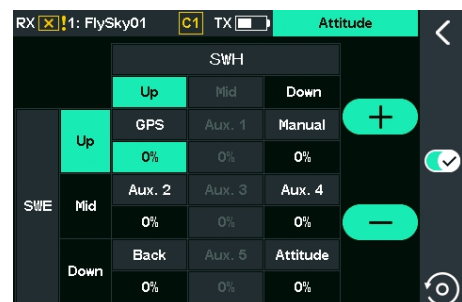


- (1) / (2) Tippen Sie darauf, um die Schnittstelle für die Schalterzuweisung aufzurufen. „--“ bedeutet, dass der Schalter nicht zugewiesen ist.
- (3) Tippen Sie auf den Bereich, um die Ausgangsnamen der neun Kanäle festzulegen.

Die Schnittstelle für die Schalterzuweisung



Die Schnittstelle des zugewiesenen Schalters



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.22 Telemetrie-Steuerung

Diese Funktion kann die Rückübertragungsdaten in Steuerungsvariablenwerte umwandeln. Sie können beliebige 4 Rückgabewerte auswählen, um sie in „TEL1“ bis „TEL4“ umzuwandeln, und diese dann als Steuerungen in den Funktionen „Funktionszuweisung“, „Schalterzuweisung“, „Mischungen“ und anderen Funktionen zuweisen. Sie können beispielsweise einen Temperatursensor verwenden, um einen Kühlkörper zur Kühlung zu aktivieren.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Telemetrie-Steuerung“.
2. Tippen Sie auf das TEL, das Sie einstellen möchten, um die Einstellungsseite aufzurufen.
3. Wählen Sie einen geeigneten Sensor aus und klicken Sie dann auf „OK“, um zum Parameter-Einstellungsbildschirm zurückzukehren.
4. Tippen Sie auf den Parameter und klicken Sie dann auf „+“ oder „-“, um einen geeigneten Wert festzulegen. Klicken Sie auf „OK“, um zurückzukehren.

Hinweis: TEL1~TEL4 können als Steuerungen in den Funktionen „Func 6ssign“, „Program Mixes“ oder anderen Schnittstellen zugewiesen werden, in denen eine Schalterzuweisung erforderlich ist, um eine Rückkopplungssteuerung zu ermöglichen.



- (1) Range DW: Die hier eingestellten Sensordaten werden in einen Steuerwert von -100 % umgewandelt. UP: Die hier eingestellten Sensordaten werden in einen Steuerwert von 100 % umgewandelt.
- (2) Median: Basierend auf den eingestellten Endwerten für UP und DOWN wird der Neutralwert automatisch generiert, wobei der entsprechende Ausgangsregelwert 0 % (Neutralwert) beträgt.
- (3) Dead-z: Wenn der den erforderlichen Daten entsprechende Regelbereich nicht symmetrisch ist, kann dieser Wert angepasst werden, um den gewünschten Neutralwert einzustellen. Der Einstellbereich ist auf den Bereich zwischen den Werten „UP“ und „Down“ beschränkt.

Nach der Einstellung der Daten: Der Wert „Down“ wird in den Wert „UP“ umgewandelt, der dem Regelwertbereich von -100 % (min.) bis 100 % (max.)

(2) Neutral: Basierend auf den eingestellten Endwerten für UP und DOWN wird der Neutralwert automatisch generiert, wobei der entsprechende Ausgangsregelwert 0 % (Neutralwert) beträgt.

Wenn der den erforderlichen Daten entsprechende Regelbereich nicht symmetrisch ist, kann dieser Wert angepasst werden, um den gewünschten Neutralwert einzustellen. Der Einstellbereich ist auf den Bereich zwischen den Werten „UP“ und „Down“ beschränkt.

(3) Die Standard-Neutralstellung hat keine Totzone. Diese Option kann eingestellt werden, wenn Sie einen kleinen Wertebereich wünschen, der um die Neutralstellung schwankt (dies hat keinen Einfluss auf den Regelwert). Innerhalb dieses Bereichs beträgt der Ausgangsregelwert immer 0 % (Neutralwert). Der Zugriff auf die Totzoneneinstellung ist auf beide Seiten der Neutralstellung und die Mitte der oberen und unteren Endwerte beschränkt.

Anwendungsbeispiel:

Verwenden Sie die Temperatursensordaten, um den Kühlkörper über die Telemetriefunktion zu aktivieren. Wenn die Temperatur 30 °C überschreitet, wird der Kühlkörper aktiviert.

Der Vorbereitungsprozess läuft wie folgt ab: Installieren Sie den Temperatursensor und verbinden Sie ihn mit dem Empfänger > Installieren Sie den Servo

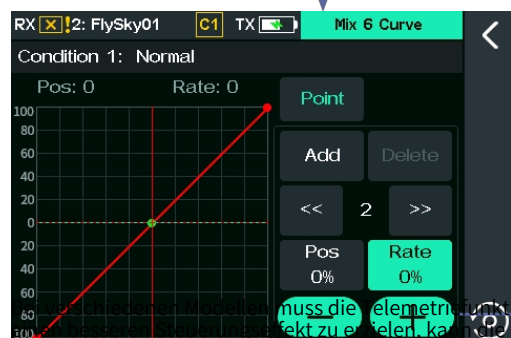
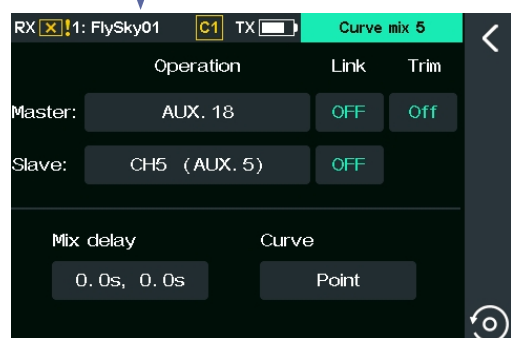


zur Steuerung des Kühlkörpers und schließen Sie ihn an den Empfänger an > Sender und Empfänger sind nun bidirektional gekoppelt. Auf der Senderseite muss dazu die Programm-Mix-Funktion verwendet werden. Die Schritte sind wie folgt:

1. Rufen Sie die Programmmix-Schnittstelle auf und nehmen Sie die folgenden Einstellungen vor.
 - Wählen Sie einen Hilfskanal als Master aus, zum Beispiel Hilfskanal 18.
 - Stellen Sie den Servokanal, der den Kühlkörper steuert, auf „Slave“ ein, beispielsweise den Zusatzkanal 5.
 - Klicken Sie auf „Mix r6te“. Wählen Sie den Linientyp und den Punkt in der Mitte aus und stellen Sie dessen Rate auf den entsprechenden Wert ein, z. B. 100 %.
 - Weisen Sie TEL1 als Schalter zur Steuerung der Mischung zu.
2. Rufen Sie die **Telemetrie**-Steuerungsschnittstelle auf.
 - Stellen Sie TEL1 auf den Temperatursensor ein und setzen Sie den natürlichen Wert auf 30.

Wenn die Temperatur 30 °C überschreitet, schaltet sich der TEL1-Schalter ein und Mix 5 wird aktiviert. Wenn die Temperatur unter 30 °C liegt, schaltet sich der Schalter aus, der Betrieb wird eingestellt und der Kanal gibt keine Signale mehr aus.

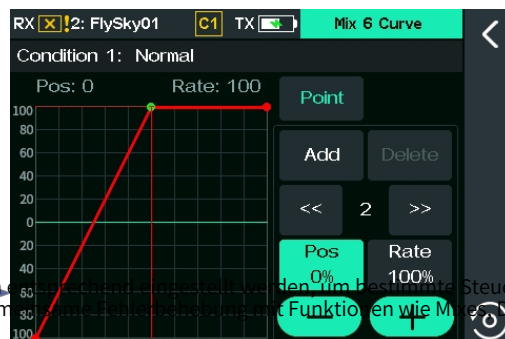
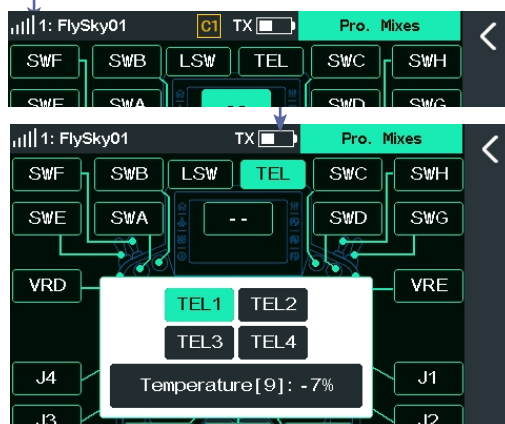
Die Einstellungs-Schnittstelle von Mix



muss die Telemetrie-Funktion konfiguriert werden, um bestimmte Steuerungseffekte zu erzielen. Um

durchgeführt werden.

Die Einstellungs-Schnittstelle der Telemetrie-Steuerung



den um bestimmte Steuerungseffekte zu erzielen. Um



微信公众号



Bilibili



Website

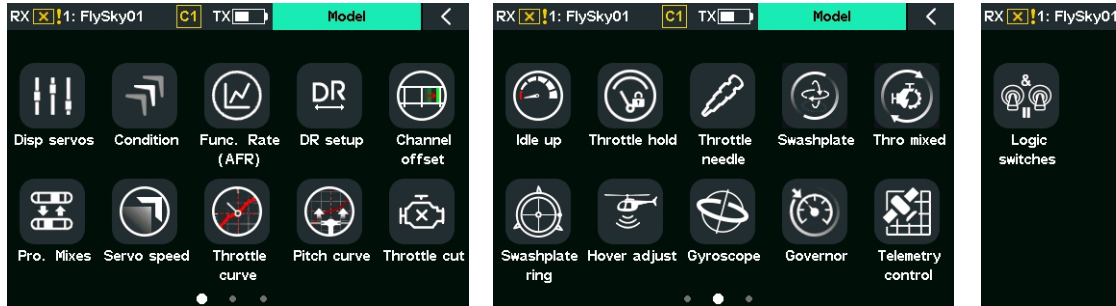


Facebook

9. Exklusive Funktionseinstellung für Hubschrauber

Dieses Kapitel stellt die Funktionseinstellungen von Helicopter hauptsächlich im Standardzustand vor. Nachdem Sie die entsprechenden Modellparameter über „“ (Grundeinstellungen) > „Models“ (Modelle) eingestellt haben, können Sie über „“ (Modell) auf „Model“ (Modell) zugreifen, um die entsprechenden Funktionen des Modells einzustellen.

Hinweis: Die Funktionsschnittstelle kann je nach Modellkonfiguration unterschiedlich sein.



9.1 Servos anzeigen

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **7.1 Servos anzeigen**.

9.2 Bedingung

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.2 „Condition“**.

9.3 Funktionsrate (AFR)

Weitere Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.3 Func. Rate (AFR)**.

9.4 DR-Einrichtung

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.4 DR-Einrichtung**.

9.5 Kanal-Offset

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.5 Kanal-Offset**.

9.6 Pro. Mixes

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.6 Pro. Mixes**.

9.7 Servogeschwindigkeit

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.7 Servogeschwindigkeit**.



9.8 Gas-Kurve

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.8 Gas-Kurve**.

9.9 PitchKurve

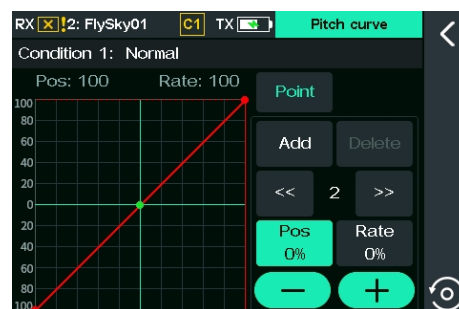
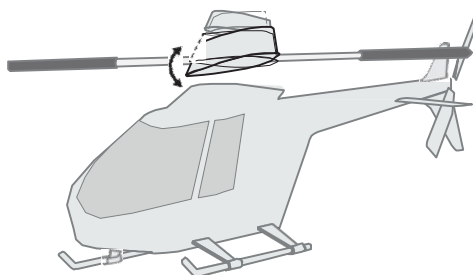
Hinweis: Diese Funktion wurde in Version 2.2.18 aktualisiert.

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

Einrichtung:

Hinweis: Informationen zum Konfigurieren der entsprechenden Einstellungen für Pitch-Kurven finden Sie unter: „

8.6.3 Einstellung der Mischrate“.



9.10 Gasabschaltung

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.9 Gasabschaltung**.

9.11 Leerlauf-Hoch

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.10 Leerlaufdrehzahl erhöhen**.

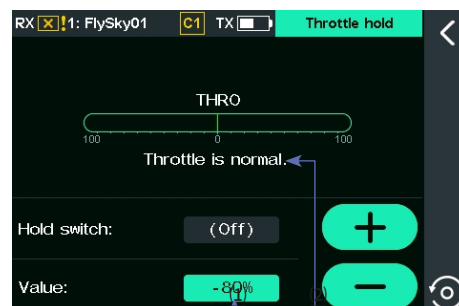
9.12 Drosselklappenhaltung

Das schnelle Sperren des Ausgangswerts des Gaskanals auf einen voreingestellten Wert mit einem einzigen Schalter kann bei Spin-Landungen helfen oder als Gas-Sperrschalter dienen, um die Gasposition während der Inbetriebnahme an einer sicheren Stelle zu fixieren. Diese Funktion ist nicht verfügbar, wenn der Gas-Cut-Schalter aktiviert ist. Wenn die Drosselklappenarretierung aktiviert ist, sind die Mischungen der Drosselklappe aus anderen Funktionen ungültig. Die Drosselklappenfunktion wird nach den Kanaloperationen (Ende, Bereich, Normal und Umkehr sowie Kanalverzögerung) mit den eingestellten Arretierungswerten ausgegeben. Die Mischungen der Drosselklappenfunktion auf andere Funktionen werden ebenfalls unter Verwendung des Arretierungswertes in Betrieb genommen.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „**Drosselklappenhaltung**“, um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Klicken Sie auf „+“ oder „-“, um einen geeigneten Wert einzustellen.
3. Klicken Sie auf „“, um den Schalter zu aktivieren/deaktivieren und die Funktion zu aktivieren/deaktivieren.

Hinweis: Die Einstellungen für den Schalter finden Sie in den Beschreibungen in Kapitel 16.



(1) Zeigt den Wert der Drosselklappenhaltung an, wenn die Drosselklappenhaltefunktion aktiviert ist.

(2) „Drosselklappe ist normal!“ zeigt an, dass die Drosselklappenhaltefunktion deaktiviert ist und der Drosselklappenstatus normal ist. Wenn die Drosselklappenhaltefunktion aktiviert ist, ändert sich die Anzeige zu „Drosselklappe gehalten“ in roter Schrift.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

9.13 Drosselklappennadel

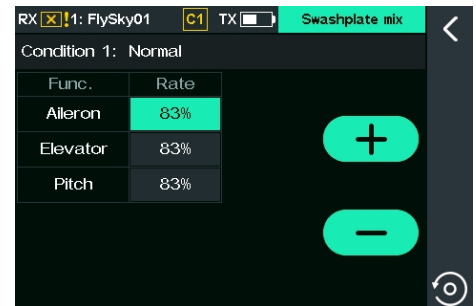
Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.11 Drosselklappennadel**.

9.14 Taumelscheibe

Passen Sie unter den aktuellen Bedingungen die Querruder, die Höhe und die Neigung des Hubschraubers an die Mischungen der Servos an, um den besten Flugeffekt zu erzielen.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Sw6shpl6te“, um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Tippen Sie auf den Punkt, den Sie einstellen möchten.
3. Klicken Sie auf „+“ oder „-“, um den entsprechenden Wert einzustellen. Klicken Sie auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

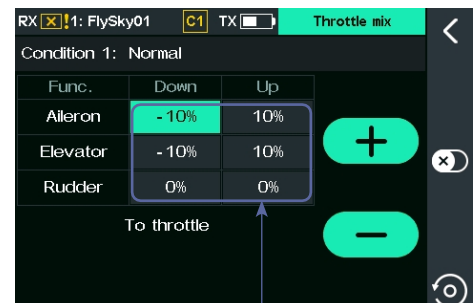


9.15 Thro Mixed

Stellen Sie unter den aktuellen Bedingungen die Querruder, die Höhe und das Seitenruder des Hubschraubers auf die Mischrate des Gashebels ein. Dies dient dazu, die Flugbewegungen des Hubschraubers in alle Richtungen (vorwärts, rückwärts, links und rechts) zu koordinieren, um den Einfluss der Taumelscheibensteuerung auf den Motor beim Betätigen der Querruder, der Höhe und des Seitenruders auszugleichen. Die Standardeinstellung für diese Funktion ist deaktiviert. Um andere Bedingungen zu konfigurieren, wechseln Sie zunächst zur gewünschten Bedingung, bevor Sie Anpassungen vornehmen.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Thro mixed“, um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Tippen Sie auf das Element, das Sie einstellen möchten.
3. Klicken Sie auf + oder -, um den entsprechenden Wert einzustellen. Klicken Sie auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.



Tippen Sie auf den Ausgangswert für die Drosselklappe, die mit dem Querruder, Höhenruder oder Seitenruder verbunden ist.

9.16 Taumelscheibenring

Begrenzen Sie den Bewegungswinkel der Taumelscheibe. Ändern Sie den Zykluswinkel des Hubschraubers, indem Sie den Bewegungsbereich der Quer- und Höhenruderkanäle anpassen, um die Bewegungen des Hubschraubers in alle Richtungen (vorwärts, rückwärts, links und rechts) zu steuern. Wenn sich der Bewegungsbereich der Quer- und Höhenruder zu stark ändert und der Taumelscheibenwinkel des Hubschraubers die Grenze der mechanischen Struktur überschreitet, kann der Hubschrauber schwer beschädigt werden. Daher kann diese Funktion die mechanische Struktur des Hubschraubers schützen.

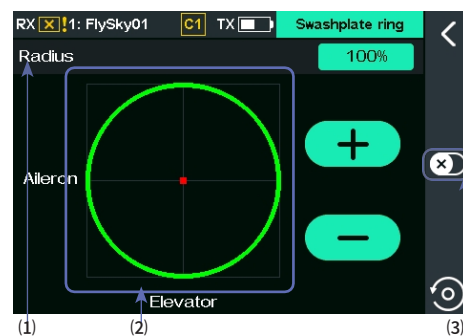
Dies ist eine erweiterte Funktion für die Taumelscheibe. Wenn Sie die mechanische Struktur schützen, indem Sie die Bewegungen des Querruders und des Höhenruders über den maximalen Bewegungsbereich begrenzen, werden die Bewegungen der Taumelscheibe stark eingeschränkt. Mit dieser Funktion erhalten Benutzer jedoch mehr Spielraum, während die Leistung der Funktion gewährleistet bleibt.



Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Swashplate-Ring“, um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Klicken Sie auf „+“ oder „-“, um den entsprechenden Wert einzustellen.
3. Klicken Sie auf „“, um die Funktion zu aktivieren. Klicken Sie auf „“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Hinweis: Der grüne Kreis ist der maximale Bereich der Taumelscheibe. Die Länge der Linie gibt den Winkel der aktuellen Taumelscheibe an. Wenn der Winkel der Taumelscheibe den Radius überschreitet, wird er auf den Radiuswert begrenzt.



(1) Zeigen Sie den Bewegungswinkel des Kippscheibenrings in numerischer Form an.

(2) Anzeige des Bewegungswinkels des Kippings in Diagrammform.

(3) Tippen Sie wiederholt, um die Funktion ein- oder auszuschalten.

9.17 Schwebeanpassung

Um unter den aktuellen Bedingungen ein einfaches Schweben des Hubschraubers zu ermöglichen, sollten Sie die Werte für Gas und Neigung anpassen. Um eine andere Einstellung zu wählen, müssen Sie zunächst zu dieser Einstellung wechseln.

Einrichtung:

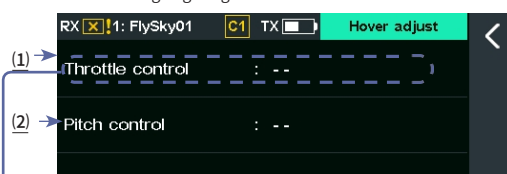
1. Tippen Sie auf „Hover 6djust“, um die Einstellungsfläche aufzurufen.
2. Tippen Sie auf die Funktion, die Sie einstellen möchten.
3. Klicken Sie auf „+“ oder „-“, um den entsprechenden Wert einzustellen.
4. Klicken Sie auf „“, um das Menü zu öffnen, und klicken Sie dann auf „Throttle control“, um das Menü zur Zuweisung der Steuerung aufzurufen. Klicken Sie anschließend auf einen Regler, den Sie für die Gassteuerung einstellen möchten, oder drehen Sie den physischen Regler am Sender. Klicken Sie dann auf „“, um zum vorherigen Menü zurückzukehren.
5. Tippen Sie auf „Pitch control“, um die Schnittstelle zur Steuerungszuweisung aufzurufen. Klicken Sie auf einen Regler, den Sie für die Drosselsteuerung einstellen möchten, oder drehen Sie den physischen Regler am Sender.

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



(1) Tippen Sie auf das Element für die Drehzahlregelung für Gas oder Neigung, um es auszuwählen.

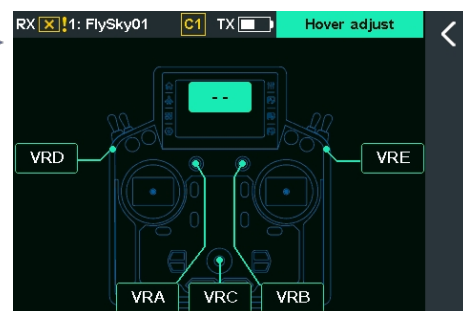
(2) „-“ bedeutet, dass die Steuerung nicht zugewiesen ist. Nachdem die Steuerung zugewiesen wurde, wird hier der Name der Steuerung angezeigt.



(1) Tippen Sie hier, um die Oberfläche aufzurufen, in der Sie eine Steuerung für „Throttle“ zuweisen können.

(2) Tippen Sie hier, um die Oberfläche aufzurufen, in der Sie eine Steuerung für Pitch zuweisen können.

Die Schnittstelle für die Zuweisung von Schaltern



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

9.18 Gyroskop

Stellen Sie den Ausgangswert des Gyroskopkanals ein.

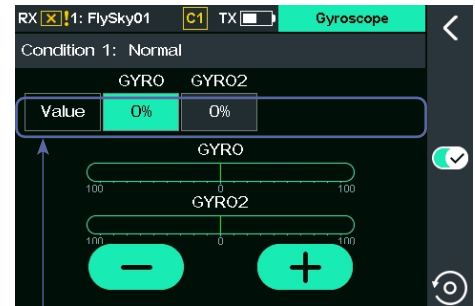
Das System verfügt über zwei voreingestellte Gyroskop-Funktionen (die Anzahl der Gyroskope können Sie unter „88“ (Grundeinstellungen) > „Model“ (Modell) > „Optional“ einstellen. In dieser Schnittstelle können Sie die Empfindlichkeit des Gyroskopkanalausgangs einstellen.

Die Parametereinstellungen dieser Funktion gelten für die aktuelle Bedingung. Um Einstellungen für eine andere Bedingung zu konfigurieren, müssen Sie zunächst zu dieser Bedingung wechseln.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Gyroskop“, um den Modus aufzurufen.
2. Tippen Sie auf das Feld neben dem entsprechenden GYRO und ändern Sie dann mit + oder – den Empfindlichkeitswert des Gyroskops.
3. Klicken Sie auf „“, um die Funktion zu aktivieren. Klicken Sie auf „“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

Hinweis: Informationen zu den Einstellungen des Schalters finden Sie in den Beschreibungen in Kapitel 16.



Der Empfindlichkeitswert des Gyroskops wird in numerischer Form angezeigt.

9.19 Regler

Stellen Sie den Ausgangswert des Reglerkanals ein, um die Drehzahl des Hubschrauberpropellers anzupassen und den Hubschrauber stabiler fliegen zu lassen. Die Einstellung der Funktionsparameter gilt für die aktuelle Bedingung. Die Parametereinstellungen dieser Funktion gelten für die aktuelle Bedingung. Um Einstellungen für eine andere Bedingung zu konfigurieren, müssen Sie zunächst zu dieser Bedingung wechseln.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Regler“, um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Klicken Sie auf + oder -, um den entsprechenden Wert einzustellen. Klicken Sie auf „“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.



9.20 Logikschalter

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.20 Logikschalter**.

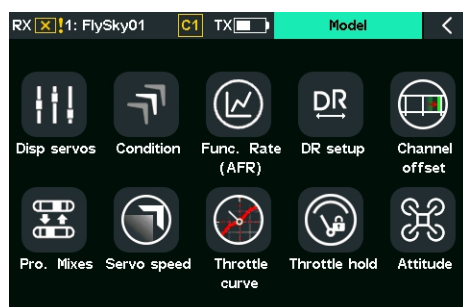
9.21 Telemetriesteuerung

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.22 Telemetriesteuerung**.



10. Exklusive Funktionseinstellungen für Multikopter

In diesem Kapitel werden die Funktionseinstellungen von Multikopter hauptsächlich im Standardzustand vorgestellt. Nachdem Sie die entsprechenden Modellparameter über „88“ (Grundeinstellungen) > „Models“ (Modelle) eingestellt haben, können Sie über „Model“ (Modell) auf „88“ (Modell) zugreifen, um die entsprechenden Funktionen des Modells einzustellen.



10.1 Servos anzeigen

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **7.1 Servos anzeigen**.

10.2 Bedingung

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.2 Bedingung**.

10.3 Funk. Rate (AFR)

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.3 Funktionsrate (AFR)**.

10.4 DR-Einstellung

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.4 DR-Einrichtung**.

10.5 Kanal-Offset

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.5 Kanal-Offset**.

10.6 Pro. Mixes

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.6 Pro. Mixes**.

10.7 Servogeschwindigkeit

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.7 Servogeschwindigkeit**.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

10.8 Drosselkurve

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.8 Drosselkurve**.

10.9 Drosselklappenhaltung

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **9.12 Drosselklappenhaltung**.

10.10 Fluglage

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.21 Lage**.

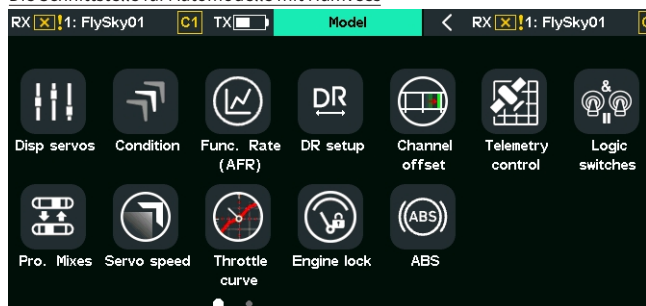


11. Exklusive Funktionseinstellung für das Auto

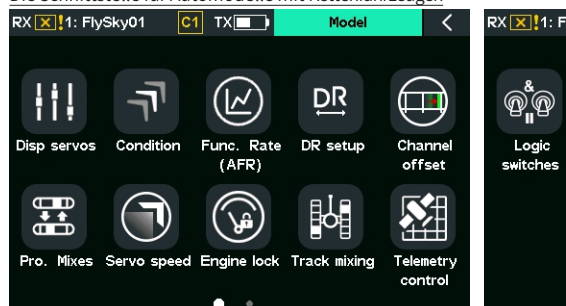
In diesem Kapitel werden die Funktionseinstellungen von C6r hauptsächlich im Standardzustand vorgestellt. Nachdem Sie die entsprechenden Modellparameter über „**BB**“ (Grundeinstellungen) > „**Modelle**“ eingestellt haben, können Sie über „**Modell**“ auf die entsprechenden Funktionen des Modells zugreifen.

☛ (Modell) auf die entsprechenden Funktionen des Modells zugreifen.

Die Schnittstelle für Automodelle mit Humvees



Die Schnittstelle für Automodelle mit Kettenfahrzeugen



11.1 Servos anzeigen

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **7.1 Servos anzeigen**.

11.2 Bedingung

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.2 Bedingung**.

11.3 Funk. Rate (AFR)

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.3 Funktionsrate (AFR)**.

11.4 DR-Einstellung

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.4 DR-Einrichtung**.

11.5 Kanal-Offset

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.5 Kanal-Offset**.

11.6 Pro. Mixes

Weitere Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.6 Pro. Mixes**.

11.7 Servogeschwindigkeit

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.7 Servogeschwindigkeit**.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

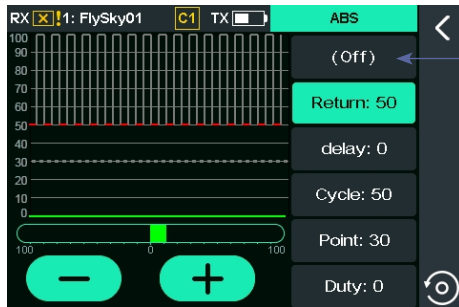
11.8 Gas-Kurve

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.8 Gas-Kurve**.

11.9 ABS

Mit dieser Funktion kann die Impulsbremse eingestellt werden, die bei ausgelöster Bremsung regelmäßig die Bremsen löst, um ein Schleudern, Driften oder Untersteuern aufgrund blockierter Räder zu verhindern.

Hinweis: Diese Funktion ist für Humvee-Modelle verfügbar.



Tippen Sie auf diese Option, um die Schnittstellenzuordnung aufzurufen.

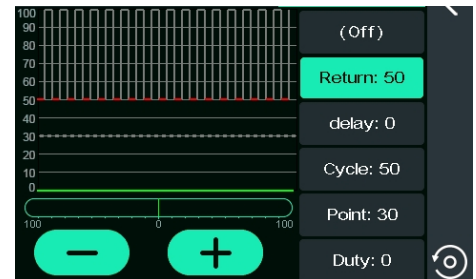
Hinweis: Die Einstellungen des Schalters entnehmen Sie bitte den Beschreibungen in Kapitel 16.

Rückkehr

Zum Einstellen der Reduzierung des Bremsdrucks bei jedem Impuls zwischen 0 % und 100 %. Der Standardwert beträgt 50 %. Wenn der Wert auf 60 % eingestellt ist, reduziert das System den Bremsdruck bei Auslösung der Bremse in Echtzeit um 60 % bei jedem Impuls.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Zurück“, um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Klicken Sie auf „+“ oder „-“, um den entsprechenden Wert einzustellen. Klicken Sie auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

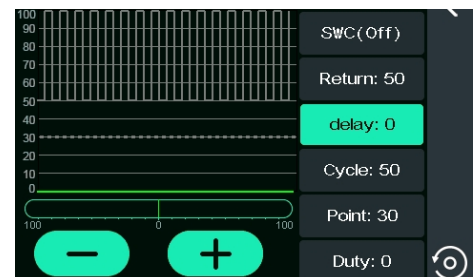


Verzögerung

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

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Verzögerung“, um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Klicken Sie auf + oder -, um den entsprechenden Wert einzustellen. Klicken Sie auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.



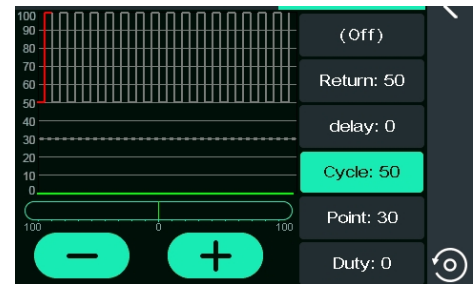
Zyklus

Hiermit wird das Intervall zwischen den Impulsen eingestellt. Der Einstellbereich liegt zwischen 20 % und 100 %. Der Standardwert beträgt 50 %. Je größer der Wert, desto länger ist das Intervall zwischen den Impulsen.

Der Wert 100 % bedeutet, dass das Intervall 0,5 s beträgt.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Zyklus“, um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Klicken Sie auf „+“ oder „-“, um den gewünschten Wert einzustellen. Klicken Sie auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

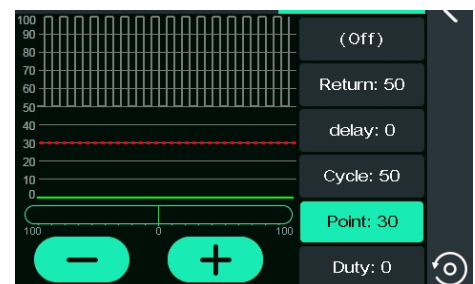


Punkt

Hiermit wird die Startposition der Impulsbremsfunktion eingestellt. Der Einstellbereich liegt zwischen 20 % und 100 %. Der Standardwert beträgt 30 %. Je höher der Wert, desto näher liegt die Stickposition, die die Impulsbremsfunktion auslöst, an der vollständigen Bremsposition. 0 % bis 100 % entspricht dem gesamten Bewegungsbereich des Gashebels bis zum Ende der Bremsfunktion.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Cycle“, um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Klicken Sie auf „+“ oder „-“, um den entsprechenden Wert einzustellen. Klicken Sie auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

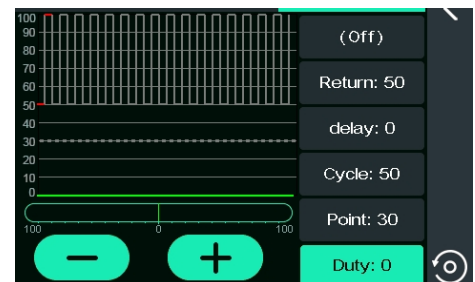


Duty

Zum Einstellen der Brems- und Freigabezykluslänge bei der Impulsbremsung zwischen -4 und +4. Standardwert: 0. Wenn der Wert geändert wird, ändern sich die Spitzen- und Talwerte der Rechteckwelle des Bremsimpulses entsprechend. Sie können das Verhältnis zwischen Bremsen und Lösen anpassen. Das Verhältnis beträgt 1:1, wenn die Zykluslänge auf „0“ eingestellt ist. Das Verhältnis beträgt 1:2, wenn die Zykluslänge auf „1“ eingestellt ist. Und das Verhältnis beträgt 2:1, wenn die Zykluslänge auf „-1“ eingestellt ist.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Cycle“, um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Klicken Sie auf „+“ oder „-“, um den entsprechenden Wert einzustellen. Klicken Sie auf „↩“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

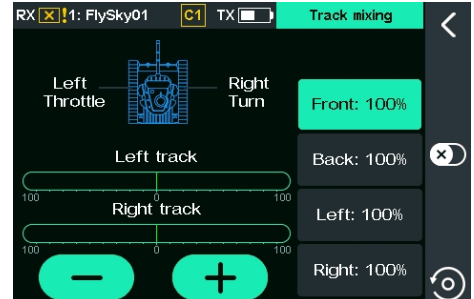
11.10 Track-Mixing

Wenn diese Funktion aktiviert ist, kann die Steuerung für die linke Spur die Änderungen der linken und rechten Spur mit gleicher Geschwindigkeit vorwärts und rückwärts steuern, und die Steuerung für die rechte Spur kann die Änderungen der linken und rechten Spur mit umgekehrter Geschwindigkeit nach links und rechts steuern. Die Geschwindigkeiten für Vorwärts, Rückwärts, Links und Rechts können im Funktionsmenü eingestellt werden.

Hinweis: Diese Funktion ist für Schienenmodelle verfügbar.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Del6y“, um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Tippen Sie auf das Funktionselement, das Sie einstellen möchten.
3. Klicken Sie auf „+“ oder „-“, um einen geeigneten Wert einzustellen.
4. Tippen Sie auf „☒“, um die Funktion zu aktivieren, und klicken Sie dann auf „⏮“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.



11.11 Logikschalter

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.20 Logikschalter**.

11.12 Telemetriesteuerung

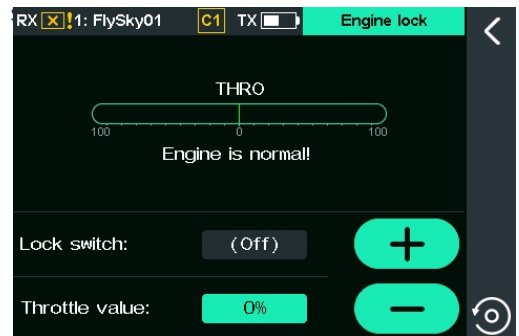
Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.22 Telemetriesteuerung**.

11.13 Motorsperre

Mit dieser Funktion kann ein Schalter eingestellt werden, der bei Aktivierung den Ausgang des Gaskanals oder der linken/rechten Spurkanäle schnell auf einen voreingestellten Wert sperrt.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Motorsperre“, um die Einstellungsseite aufzurufen.
2. Tippen Sie auf die Funktion, die Sie einstellen möchten.
3. Klicken Sie auf + oder -, um einen geeigneten Wert einzustellen.
4. Tippen Sie auf das Funktionsfeld neben „Lock switch“ (Sperrschalter), um die Schnittstelle zur Schalterzuweisung aufzurufen, und konfigurieren Sie einen Schalter, der aktiviert werden soll. Klicken Sie dann auf „⏮“ (Zurück zur vorherigen Schnittstelle), um zur vorherigen Schnittstelle zurückzukehren.



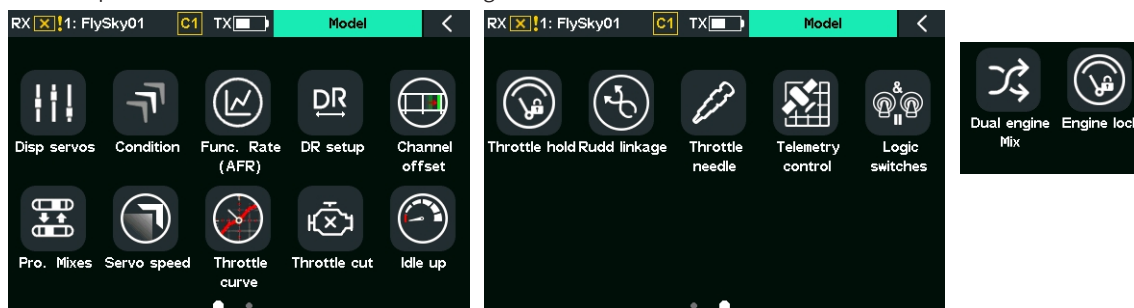
Schnittstelle mit Kettenfahrzeugen



12. Boat Exklusive Funktionseinstellung

In diesem Kapitel werden die Funktionseinstellungen von Boöt hauptsächlich im Standardzustand vorgestellt. Nachdem Sie die entsprechenden Modellparameter über „**88**“ (Grundeinstellungen) > „**Modelle**“ eingestellt haben, können Sie über „**Modell**“ auf die entsprechenden Funktionen des Modells zugreifen.

🔑 (Modell) auf die entsprechenden Funktionen des Modells zugreifen.



12.1 Servos anzeigen

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **7.1 Servos anzeigen**.

12.2 Bedingung

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.2 Bedingung**.

12.3 Funk. Rate (AFR)

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.3 Funktionsrate (AFR)**.

12.4 DR-Einstellung

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.4 DR-Einrichtung**.

12.5 Kanal-Offset

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.5 Kanal-Offset**.

12.6 Pro. Mixes

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.6 Pro. Mixes**.

12.7 Servogeschwindigkeit

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.7 Servogeschwindigkeit**.

12.8 Gas-Kurve

Weitere Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.8 Drosselkurve**.

12.9 Logikschalter

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.20 Logikschalter**.



微信公众号



Bilibili



Website



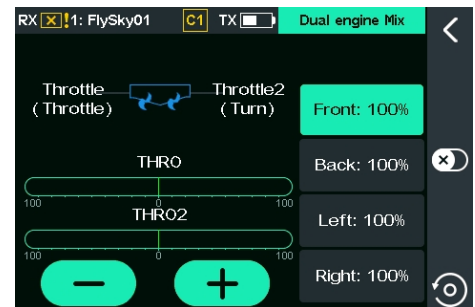
Facebook

12.10 Doppelmotor-Mix

Diese Funktion ist aktiviert, wenn das Schiffsmodell über zwei Motoren ohne Ruder verfügt. Sie verwendet eine Dual-Motor-Mix-Funktion, um die Bewegung des Schiffs in Vorwärts-/Rückwärts- und Links-/Rechts-Richtung zu steuern.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Dual Engine Mix“.
2. Tippen Sie auf die Funktion, die Sie einstellen möchten.
3. Klicken Sie auf „+“ oder „-“, um einen geeigneten Wert einzustellen.
4. Tippen Sie auf „“, um die Funktion zu aktivieren, und klicken Sie dann auf „“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.

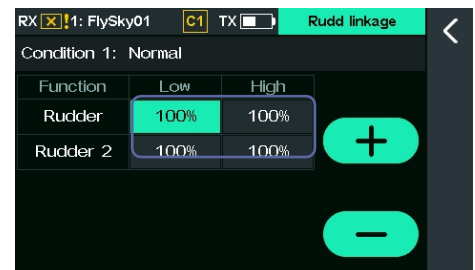


12.11 Ruderverbindung

Diese Funktion wird aktiviert, wenn das Schiffsmodell über zwei Motoren mit zwei Rudern verfügt, um die Ruderverbindung auszugeben. Die Einstellung der Funktionsparameter gilt für die aktuelle Bedingung. Die Parametereinstellungen dieser Funktion gelten für die aktuelle Bedingung. Um Einstellungen für eine andere Bedingung zu konfigurieren, müssen Sie zunächst zu dieser Bedingung wechseln.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Rudd Linkage“.
2. Tippen Sie auf das Funktionselement, das Sie einstellen möchten.
3. Klicken Sie auf „+“ oder „-“, um einen geeigneten Wert einzustellen.
4. Tippen Sie auf „“, um die Funktion zu aktivieren, und klicken Sie dann auf „“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.



12.12 Telemetriesteuerung

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.22 Telemetriesteuerung**.

12.13 Drosselklappenhaltung

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **9.13 Drosselklappenhaltung**.

12.14 Drosselklappennadel

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.11 Drosselklappennadel**.

12.15 Drosselklappenkurve

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.8 Drosselklappenkurve**.

12.16 Leerlaufhoch

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.10 Leerlaufdrehzahl**.



12.17 Motorsperre

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **11.13 Motorblockierung**.

Hinweis: Diese Funktion ist nur verfügbar, wenn die Antriebsstruktur des Bootsmodells auf 2THRO eingestellt ist.



微信公众号



Bilibili



Website

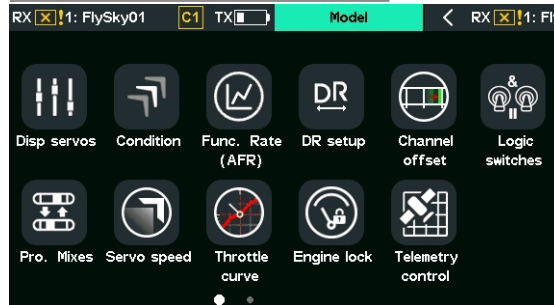


Facebook

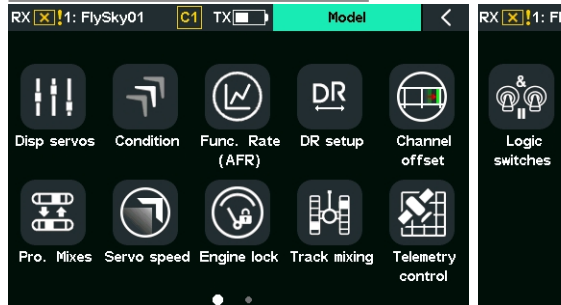
13. Exklusive Funktionseinstellungen für Roboter

In diesem Kapitel werden die Funktionseinstellungen des Roboters hauptsächlich im Standardzustand vorgestellt. Nachdem Sie die entsprechenden Modellparameter über „**88**“ (Grundeinstellungen) > „**Models**“ (**Modelle**) eingestellt haben, können Sie über „**89**“ (Modell) auf „**Model**“ (Modell) zugreifen, um die entsprechenden Funktionen des Modells einzustellen.

Die Schnittstelle für das Robotermodell mit Humvees



Die Schnittstelle für das Robotermodell mit Ketten



13.1 Servos anzeigen

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **7.1 Servos anzeigen**.

13.2 Bedingung

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.2 Bedingung**.

13.3 Funktionsrate (AFR)

Weitere Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.3 Func. Rate (AFR)**.

13.4 DR-Einrichtung

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.4 DR-Einrichtung**.

13.5 Kanal-Offset

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.5 Kanal-Offset**.

13.6 Pro. Mixes

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.6 Pro. Mixes**.

13.7 Servogeschwindigkeit

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.7 Servogeschwindigkeit**.

13.8 Telemetriesteuerung

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.22 Telemetriesteuerung**.



13.9 Spur-Mischen

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **11.10 „Track-Mixing“**.

13.10 Logikschalter

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.20 Logikschalter**.

13.11 Drosselkurve

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **8.8 Drosselkurve**.

13.12 Motorsperre

Informationen zu dieser Funktion finden Sie unter **11.13 Motorblockierung**.



微信公众号



Bilibili



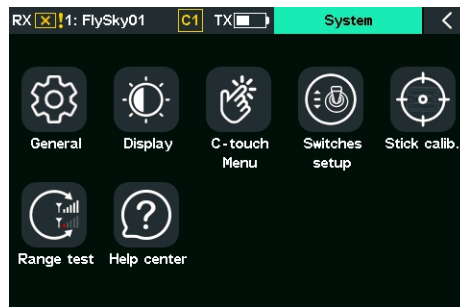
Website



Facebook

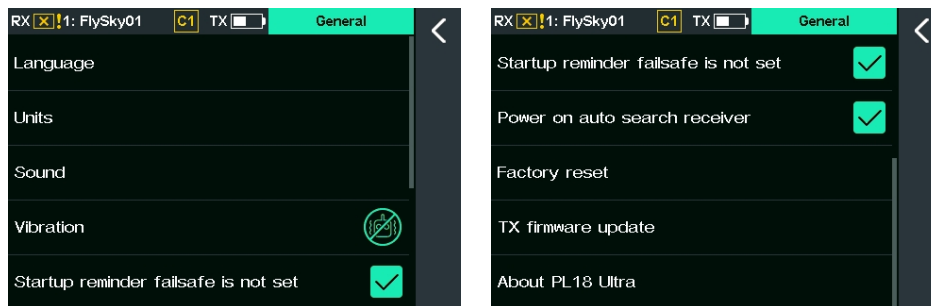
14. Systemeinstellungen

Das Systemmenü dient hauptsächlich zur Einstellung verschiedener Systemfunktionen des Senders, wie z. B. Bildschirmanzeigeeinstellungen, Toneinstellungen usw. Greifen Sie über „“ (System) auf die Systemfunktionen zu.



14.1 Allgemeine Funktionseinstellungen

Dieser Abschnitt beschreibt die Einstellungen der Funktion „Allgemein“. Um auf die Funktion „Allgemein“ zuzugreifen, gehen Sie zu „“ (System) > „Allgemein“.

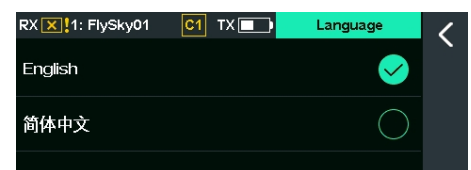


14.1.1 Spracheinstellung

Sie können zwischen Englisch und Chinesisch wählen.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Sprache“, um die Einstellungen aufzurufen.
2. Tippen Sie auf die gewünschte Sprache. Klicken Sie dann auf „“, um zurückzukehren.



14.1.2 Einheiten

Wählen Sie die Einheiten für Länge und Temperatur aus. Für die Länge können Sie zwischen dem metrischen und dem imperialen System wählen, wobei die Standardeinstellung „Metrisch“ ist. Für die Temperatur können Sie zwischen Celsius und Fahrenheit wählen, wobei die Standardeinstellung „Celsius“ ist.

Einstellungen:

Tippen Sie auf „Einheiten“, um den Bereich zu öffnen, und wählen Sie einen geeigneten Eintrag aus. Klicken Sie anschließend auf „“, um zurückzukehren.

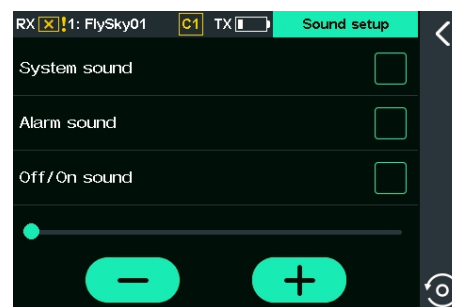


14.1.3 Ton

Schalten Sie den Systemton, den Alarmton oder den Ein-/Aus-Ton ein- oder aus.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Sound“, um das Menü aufzurufen.
2. Tippen Sie auf den entsprechenden Punkt, den Sie einstellen möchten. „v“ erscheint und zeigt an, dass der Ton eingeschaltet ist.
3. Klicken Sie auf „+/-“, um die Lautstärke des Tons zu ändern. Klicken Sie anschließend auf , um zurückzukehren.



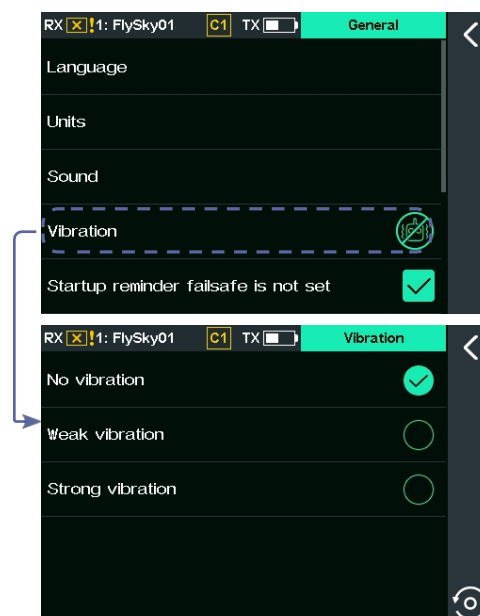
14.1.4 Vibration

Legen Sie fest, ob die Vibrationsfunktion aktiviert ist, und stellen Sie die Intensität der Vibration ein.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Vibration“, um den Modus zu aktivieren.
2. Tippen Sie auf den entsprechenden Punkt, den Sie einstellen möchten. Klicken Sie dann auf , um zurückzukehren.

Hinweis: Der Vibrationsstatus und die Intensität der Vibration werden synchron auf der Oberfläche „Allgemein“ angezeigt.



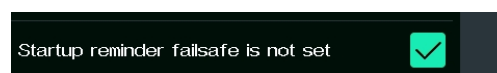
14.1.5 Startup Reminder Failsafe ist nicht eingestellt

Aktivieren oder deaktivieren Sie die Option „Startup reminder failsafe is not set“ (Start-Erinnerungssicherung nicht eingestellt).

Einrichtung:

Tippen Sie auf das Kästchen rechts neben der Funktion. Wenn es nicht angekreuzt ist, bedeutet dies, dass die Funktion deaktiviert ist.

Hinweis: Wenn Sie die Funktion deaktivieren und die Option „Start-Erinnerungsmodell ist nicht eingestellt“ deaktiviert ist und sich alle Kanäle nicht im Status „Nicht eingestellt (keine Ausgabe)“ befinden, wird beim Einschalten des Senders kein Popup-Fenster angezeigt, das darauf hinweist, dass die Ausfallsicherung nicht eingestellt wurde.



微信公众号



Bilibili



Website



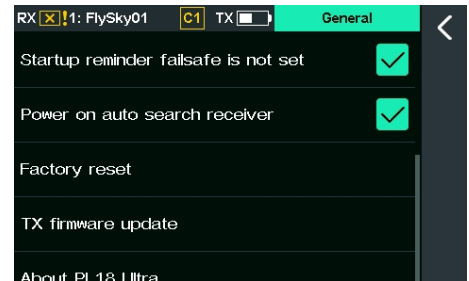
Facebook

14.1.6 Automatische Suche nach Empfänger

Wenn die Option „Empfänger bei Einschalten automatisch suchen“ aktiviert und die HF eingeschaltet ist, können Sie Einstellungen vornehmen, um automatisch zu dem Modell zu wechseln, das dem aktuell eingeschalteten Empfänger entspricht. Dies entspricht der Funktion „Empfänger suchen“ in der Modellauswahl.

Einrichtung:

Tippen Sie auf „Power on auto search receiver“ (Empfänger bei Einschalten automatisch suchen). Es erscheint ein „✓“, das anzeigt, dass die Funktion aktiviert ist.

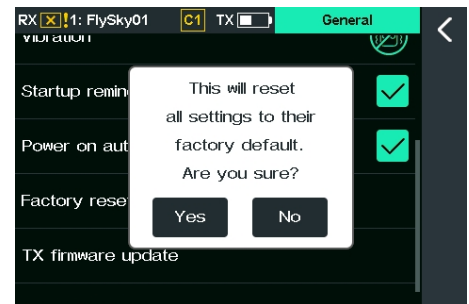


14.1.7 Werkseinstellungen

Setzen Sie den Sender auf die Werkseinstellungen zurück. Alle Daten, einschließlich Modelldaten und Systemeinstellungen, werden zurückgesetzt.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Werkseinstellungen zurücksetzen“ und klicken Sie im Popup-Fenster auf „Ja“, um den Assistenten aufzurufen.
2. Befolgen Sie die folgenden Schritte, um die Einstellung dieser Funktionen abzuschließen. Anschließend wird der Sender auf die Werkseinstellungen zurückgesetzt.
 - Nachdem Sie die Funktionen „Stick-Modus“, „ST-Kabel“ und „RF aktualisieren“ nacheinander abgeschlossen haben, können Sie einfach auf „Starten“ klicken.



14.1.8 Aktualisierung der Sender-Firmware

Aktualisieren Sie die Firmware des Senders. Wenn Sie die Firmware des Senders aktualisieren möchten, verwenden Sie diese Funktion, um den Sender zunächst in den Aktualisierungsmodus zu versetzen und dann die Firmware des Senders zu aktualisieren.

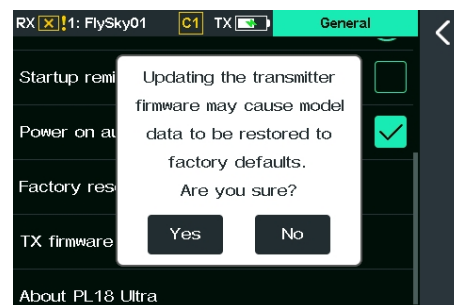
 WARNUNG	• Verwenden Sie das mit dem Sender mitgelieferte USB-Kabel vom Typ C. • Ziehen Sie das USB-Typ-C-Kabel während der Aktualisierung der Firmware nicht ab.
--	---

Einrichtung:

1. Laden Sie die neueste Firmware herunter und öffnen Sie sie.
2. Verbinden Sie den PC und den PL18 Ultra-Sender über ein USB-Typ-C-Kabel.
3. Tippen Sie auf „TX Firmware Update“ über „System“ > „General“ (Allgemein), woraufhin ein Popup-Fenster erscheint. Klicken Sie anschließend auf „Yes“ (Ja), um den Sender in den Aktualisierungsmodus zu versetzen.
4. Klicken Sie auf dem PC auf „Update“, um den Vorgang zu starten.
5. Der Sender schaltet sich nach Abschluss des Aktualisierungsvorgangs wieder ein. Entfernen Sie dann das USB-Kabel und schließen Sie die Firmware.

Hinweise:

1. Die Firmware des Senders kann auch mit FlyskyAssistant aktualisiert werden. Stellen Sie in diesem Fall sicher, dass der Sender nur mit dem PC verbunden ist.
2. Wenn mehrere Firmware-Versionen gleichzeitig geöffnet sind, kann der Sender nur eine Firmware erkennen.



14.1.9 Über PL18 Ultra

Zum Anzeigen von Systeminformationen, darunter Produktmodell, Firmware-Version, Firmware-Veröffentlichungsdatum und Hardware-Version usw.

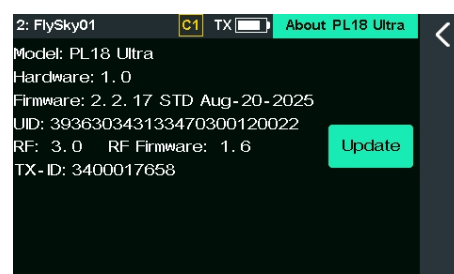
Die interne RF-Firmware kann über „Update“ auf dieser Schnittstelle aktualisiert werden.

Einrichtung:

Tippen Sie auf „Über PL18 Ultra“, um die Informationen anzuzeigen.

Wenn die RF-Firmware-Version aufgrund von Gründen wie einer Demontage zur Reparatur nicht übereinstimmt, können Sie diese Funktion verwenden, um sie zu aktualisieren. Hier sind die Schritte für die Aktualisierung:

Klicken Sie auf „Update“ und das System öffnet ein Popup-Fenster. Klicken Sie dann auf „Ja“ und der Sender wechselt zur Benutzeroberfläche für die Aktualisierung der RF-Modul-Firmware. Nach Abschluss der Aktualisierung verlässt das System automatisch die Aktualisierungs-Benutzeroberfläche.



微信公众号



Bilibili



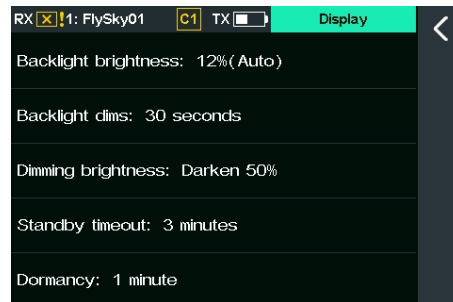
Website



Facebook

14.2 Anzeigeeinstellung

In diesem Abschnitt werden die Einstellungen für die Anzeigefunktion beschrieben. Um auf die Anzeigefunktion zuzugreifen, wählen Sie „⚙“ (System) > „Display“.



14.2.1 Helligkeit der Hintergrundbeleuchtung

Passen Sie die Helligkeit der Hintergrundbeleuchtung des Bildschirms an.

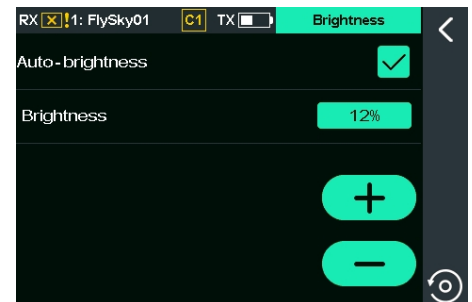
Automatische Helligkeit: Wenn die Funktion „Automatische Helligkeit“ aktiviert ist, beeinflusst die Helligkeit des Umgebungslichts die Helligkeit der Hintergrundbeleuchtung des Bildschirms.

Helligkeit: Zeigt die aktuelle Bildschirmhelligkeit an und ermöglicht die Anpassung der Helligkeit.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Hintergrundbeleuchtungshelligkeit“, um das Menü zu öffnen.
2. Tippen Sie auf „+/-“, um den gewünschten Wert einzustellen, und drücken Sie lange auf „+/-“, um die Bildschirmhelligkeit schnell anzupassen (Einstellbereich für die Helligkeit: 1 %–100 %).
3. Nach dem Aktivieren der **automatischen Helligkeitseinstellung** erscheint ein „✓“ und die Umgebungshelligkeit beeinflusst die Bildschirmhelligkeit. Ist diese Option nicht aktiviert, hat die Umgebungshelligkeit keinen Einfluss auf die Bildschirmhelligkeit. Klicken Sie anschließend auf „⬅“, um zurückzukehren.

Hinweis: Die Helligkeit der Hintergrundbeleuchtung wirkt sich auf die Akkulaufzeit aus. Je höher die Helligkeit, desto kürzer die Standby-Zeit des Senders.



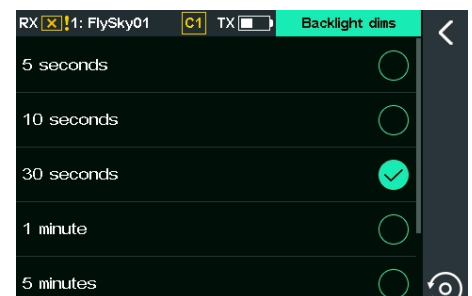
14.2.2 Hintergrundbeleuchtung dimmen

Ändern Sie, wie lange es dauert, bis sich der Bildschirm ausschaltet, wenn er nicht verwendet wird. Die Standardeinstellung beträgt 30 Sekunden. Wenn die Anzeige die eingestellte Zeit überschreitet, wechselt sie in den Zustand der Hintergrundbeleuchtungsdimmung. Sie können eine geeignete Zeit nach Ihren Wünschen einstellen.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Backlight dims“, um den Modus aufzurufen.
2. Tippen Sie auf einen geeigneten Eintrag. Klicken Sie dann auf „⬅“, um zurückzukehren.

Hinweis: Je länger die Hintergrundbeleuchtung gedimmt ist, desto länger hält der Akku und desto länger ist entsprechend die Standby-Zeit des Senders.



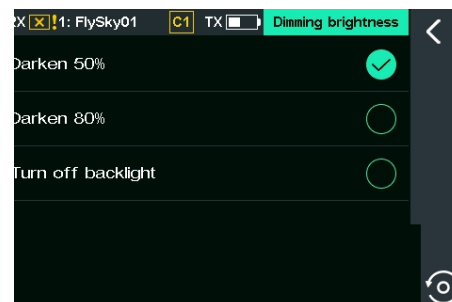
14.2.3 Helligkeit dimmen

Passen Sie die Bildschirmhelligkeit an, um sie basierend auf der ursprünglichen Helligkeit zu verringern, oder schalten Sie die Hintergrundbeleuchtung aus.

Hinweis: Der Dimmzustand der Hintergrundbeleuchtung hängt von dieser Funktion ab.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Helligkeit dimmen“, um den Modus aufzurufen.
2. Tippen Sie auf einen geeigneten Eintrag. Klicken Sie dann auf „“, um zurückzukehren.



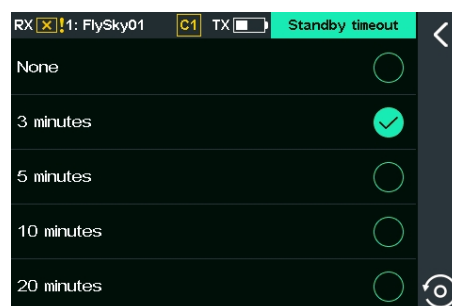
14.2.4 Standby-Zeitlimit

Legen Sie fest, ob die Leerlaufalarmfunktion aktiviert werden soll, und stellen Sie die Alarmzeit ein.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Standby-Zeitlimit“, um den Vorgang zu starten.
2. Tippen Sie auf einen geeigneten Eintrag. Wenn Sie keine Alarmzeit einstellen möchten, klicken Sie auf „None“ (Keine). Klicken Sie anschließend auf „“ (Zurück), um zurückzukehren.

Hinweis: Befindet sich der Sender im Ruhemodus, wird kein Leerlaufalarm ausgelöst.



14.2.5 Ruhezustand

Hinweis: Diese Funktion wurde in Version 2.2.18 aktualisiert.

Sie können festlegen, ob die Ruhezustandsfunktion aktiviert oder deaktiviert werden soll, sowie die Dauer des Ruhezustands. Der Sender wechselt automatisch in den Ruhezustand, wenn die folgenden Bedingungen erfüllt sind:

1. Der RF-Betriebsstatus ist auf „Built-in RF“ (Integrierte RF) eingestellt.
2. „Zweiwege“ ist in der Bindungseinstellungsschnittstelle aktiviert.
3. Der Sender ist nicht mit einem Empfänger verbunden.
4. Innerhalb der eingestellten „Ruhezeit“ werden keine Klicks auf dem Display des Senders oder Bedienelemente betätigt.
5. Der Sender befindet sich nicht im „Online“-Zustand.



微信公众号



Bilibili



Website

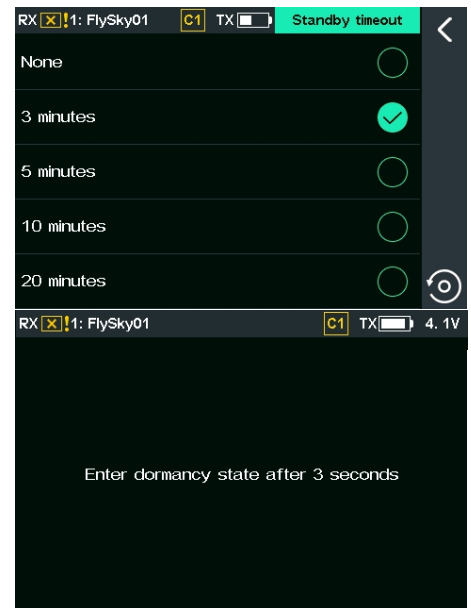


Facebook

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „**Ruhezustand**“, um den Modus aufzurufen.
2. Tippen Sie auf einen geeigneten Eintrag. Wenn Sie keine Einstellung vornehmen möchten, klicken Sie auf „None“ (Keine). Klicken Sie anschließend auf „“ (Zurück), um zurückzukehren.

Hinweis: Wenn der Sender während der eingestellten Ruhezeit inaktiv bleibt, zeigt er eine Popup-Warnung an, dass er in den Ruhemodus wechselt. Nach drei Signaltönen und einer Audioansage mit dem Hinweis „Enter dormancy“ (Ruhemodus aktivieren) wechselt er in den Ruhemodus.



14.3 C-Touch-Menü

Sie können die Touch-Tastenkombinationen anpassen. Nach der Einstellung können Sie durch Antippen schnell auf die Funktionsschnittstelle zugreifen. 

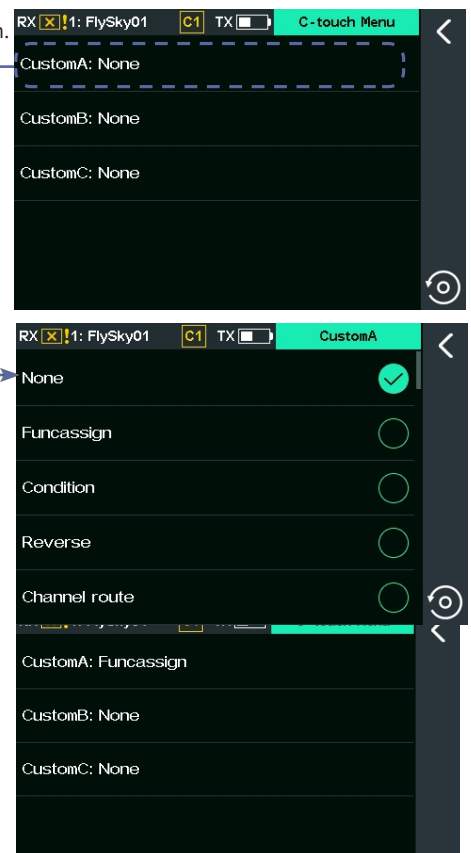
 Bereiche auf der linken Seite des Bildschirms.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf das **C-Touch**-Menü, um die nächste Ebene der Benutzeroberfläche aufzurufen.
2. Tippen Sie auf die Funktion, die Sie einstellen möchten, um die Benutzeroberfläche für benutzerdefinierte Funktionen aufzurufen.
3. Klicken Sie auf die entsprechende benutzerdefinierte Funktion. Klicken Sie dann auf „“, um zurückzukehren.

Hinweis: Die Tastenkombinationen funktionieren unter den folgenden Umständen nicht:

- Wenn die aktuelle Benutzeroberfläche die Funktion ist, die der Tastenkombination entspricht.
- Im Bildschirmsperrzustand, bei der USB-Verbindungsaufforderung, bei der Firmware-Aktualisierung, während des Bindungsvorgangs und während der Konfiguration von PWM-Wandlern usw.

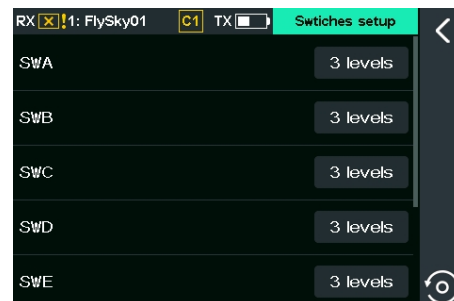


14.4 Einrichtung der Positionsschalter

Mit dieser Funktion wird festgelegt, ob SWA-SWH als Zwei-Positionen-Schalter oder Drei-Positionen-Schalter eingerichtet wird. Wenn Sie einen der acht Schalter austauschen möchten, können Sie mit dieser Funktion die Schalterpositionen nach dem Austausch festlegen.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Switches setup“, um das Menü zu öffnen.
2. Tippen Sie wiederholt auf den Schalter, den Sie einstellen möchten, um zwischen 3 Stufen oder 2 Stufen umzuschalten. Klicken Sie dann auf „↩“, um zurückzukehren.



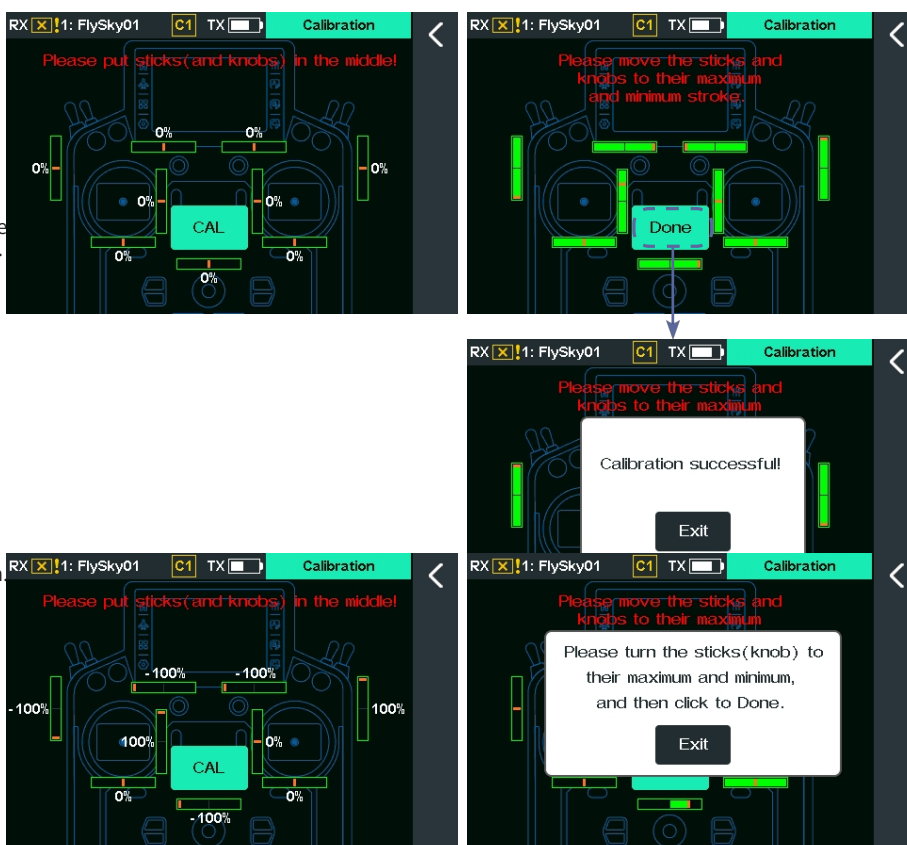
14.5 StickKalibrierung

Hinweis: Diese Funktion wurde in Version 2.2.18 aktualisiert.

Wenn die Hebel (J1-J4), Knöpfe (VRA-VRC) und Drehregler (VRD und VRE) mechanische Abweichungen aufweisen, wie z. B. eine Fehlausrichtung in der Zentrierung oder im maximalen/minimalen Hub, verwenden Sie diese Funktion, um die Abweichung zu korrigieren.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Stick C6lib.“, um die Kalibrierungsschnittstelle aufzurufen. Positionieren Sie die angezeigten Sticks und Knöpfe auf der Oberfläche in die mittlere Position.
2. Nachdem Sie auf „CAL“ geklickt haben, erscheint die Meldung „Bitte bewegen Sie die Steuerknüppel und Drehknöpfe auf ihre maximalen und minimalen Hub bewegen“.
3. Drücken Sie alle Sticks J1-J4 in Richtung links/rechts/vorwärts/rückwärts bis zum maximalen oder minimalen Hub.
4. Drehen Sie alle Knöpfe VRA-VRC im Uhrzeigersinn/ gegen den Uhrzeigersinn bis zum maximalen oder minimalen Hub. Drehen Sie die Drehregler VRD und VRE nach links oder rechts bis zum maximalen oder minimalen Hub.
5. Klicken Sie auf [Fertig], um zurückzukehren.
 - Wenn das Popup-Fenster „Kalibrierung erfolgreich“ angezeigt wird, klicken Sie auf „Beenden“. Klicken Sie dann auf „↩“, um das Fenster zu schließen.
 - Wenn die Kalibrierung fehlschlägt, befolgen Sie die Anweisungen auf dem Bildschirm, und tippen Sie auf „Beenden“. Wiederholen Sie dann die Schritte 3 bis 5, bis die Kalibrierung erfolgreich ist.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

14.6 Reichweitentest

Dient zum Testen, ob die drahtlose Kommunikation zwischen Sender und Empfänger normal funktioniert und ob Funkstörungen in der Umgebung vorliegen.

Da die tatsächliche Fernsteuerungsentfernung zwischen Sender und Empfänger sehr groß ist, ist es schwierig, Sender und Empfänger mehrere hundert Meter voneinander zu entfernen, um zu überprüfen, ob das HF-Modul normal funktioniert. Mit dieser Funktion kann die theoretische Fernsteuerungsentfernung auf 30–40 Meter reduziert werden. Wenn diese Funktion aktiviert ist, kann getestet werden, ob Sender und Empfänger in unmittelbarer Nähe normal funktionieren, um Testzeit zu sparen.

Hinweis: Diese Funktion ist nur für RF FRM301 verfügbar.

Einrichtung:

1. Stellen Sie sicher, dass Sender und Empfänger normal verbunden sind.
2. Rufen Sie die Reichweitentest-Schnittstelle auf und ziehen Sie den SWH-Schalter nach unten.
3. Eine Person bleibt mit dem Modell in der Hand an Ort und Stelle stehen, während die andere Person den Sender hält und sich allmählich auf 30 bis 40 Meter entfernt und mit diesem Modell als Mittelpunkt in diesem Umkreis umhergeht.
4. Stellen Sie sicher, dass die Antenne des Senders nicht blockiert ist und dass es keine Störungen zwischen Sender und Empfänger im offenen Bereich gibt.
5. Beobachten Sie die Signalstärke des Senders. Wenn die Signalstärke hoch und stabil ist, bedeutet dies, dass die Funkfrequenz dieses Systems normal funktioniert.

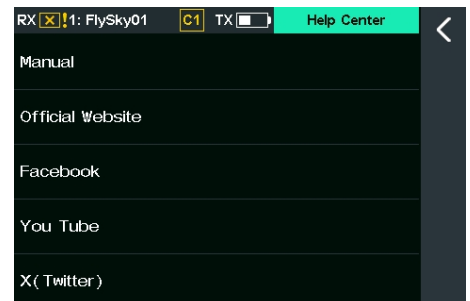


14.7 Hilfe

Um die Bedienungsanleitung über diese Funktion zu erhalten. Benutzer können uns über die auf der Benutzeroberfläche aufgeführten Social-Media-Konten kontaktieren.

Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Hilfezentrum“, um es zu öffnen.
2. Tippen Sie auf den gewünschten Eintrag, um den entsprechenden QR-Code anzuzeigen.
3. Scannen Sie den QR-Code, um die entsprechenden Informationen zu erhalten. Klicken Sie anschließend auf „◀“, um zur vorherigen Oberfläche zurückzukehren.



15. Benutzerdefinierte Menüeinstellungen

Mit dieser Funktion können Sie die Sortierung und Ausblendung von Menüpunkten im Menübereich anpassen. Sie können häufig verwendete Funktionen gegenüber selten verwendeten Funktionen priorisieren und einige weniger verwendete Funktionspunkte ausblenden. Standardmäßig sind alle Funktionspunkte sichtbar.

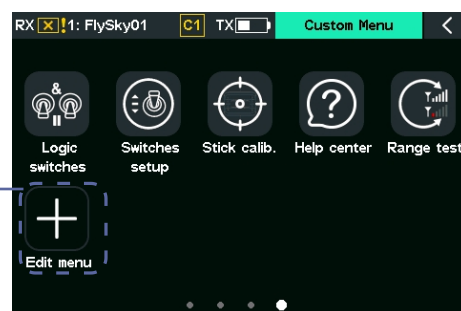
Einrichtung:

1. Tippen Sie auf „Benutzerdefiniertes Menü“, um die Benutzeroberfläche für das benutzerdefinierte Menü aufzurufen.
2. Tippen Sie auf „Menü bearbeiten“.
3. Tippen Sie auf den Punkt, den Sie verschieben möchten, d. h. der Punkt in der Hervorhebungsfarbe ist ausgewählt. Klicken Sie auf Nach oben verschieben oder Nach unten verschieben, um die Reihenfolge in der Liste zu ändern.

Hinweis: Auf der rechten Seite befindet sich ein Funktionsfeld. Wenn Sie das Kontrollkästchen („✓“) aktivieren, wird der Funktionspunkt angezeigt. Wenn Sie es nicht aktivieren, wird der Funktionspunkt ausgeblendet.

Verschieben Sie beispielsweise die Funktion **6ssign** an die zweite Position:

1. Tippen Sie auf das Menü „Bearbeiten“.
2. Klicken Sie auf „Func. assign“.
3. Klicken Sie einmal auf „Nach unten verschieben“, um den Vorgang abzuschließen.



(1) Wenn Sie im Funktionsbereich darauf tippen und ein „✓“ erscheint, bedeutet dies, dass die Funktion angezeigt wird. Ist dies nicht der Fall, bedeutet dies, dass die Funktion ausgeblendet ist.

(2) Tippen Sie hier, um das ausgewählte Element nach oben zu verschieben.

(3) Tippen Sie hier, um das ausgewählte Element nach unten zu verschieben.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

16. Gleiche allgemeine Bedienelemente einstellen

In diesem Abschnitt werden die Einstellungsschritte für einige gängige Bedienelemente innerhalb der Funktionseinstellungen beschrieben.

16.1 Schalterzuweisung

So stellen Sie einen Schalter für bestimmte Funktionen ein.

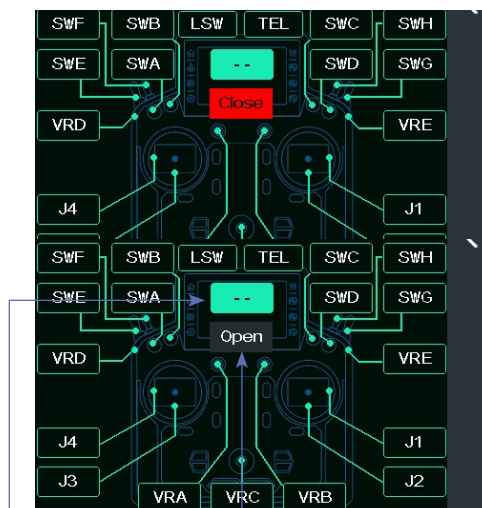
16.1.1 Normale EIN/AUS-Schalter

Wenn die Funktion keine Schaltersteuerung erfordert, kann sie auf „--“ gesetzt werden, wobei der Zustand entweder auf „Offen“ oder „Geschlossen“ gesetzt wird. Zu diesem Zeitpunkt wird die Funktion deaktiviert oder aktiviert. Während der Ausführung der Trainerfunktion kann der Schalterzustand des Senders des Schülers über diese Funktion angepasst werden.

Einrichtung:

1. Rufen Sie die Schnittstelle für die Schalterzuweisung auf.
2. Klicken Sie auf „Öffnen“, um zwischen „Öffnen“ und „Schließen“ umzuschalten.
3. Klicken Sie auf „--“, um den Schalter zu löschen, wenn eine Steuerung auf dem Sender zugewiesen ist.

Hinweis: Der Aktionsschalter unterstützt nicht die Einstellung „Normal EIN“ oder „Normal AUS“. In einer solchen Schalterzuweisungs-Oberfläche können Sie auf „--“ tippen, um nur die Schalterzuweisungsfunktion zu deaktivieren, z. B. Schalter für die Nullstellung der Höhe in Sensoren, Timer-Start-/Stopp-Schalter usw.



Tippen Sie darauf, um zwischen „Offen“ (normalerweise EIN) und „Close“ (Normal OFF) umzuschalten.

„--“ zeigt an, dass die Steuerung nicht zugewiesen ist.

16.1.2 Positionsschalter

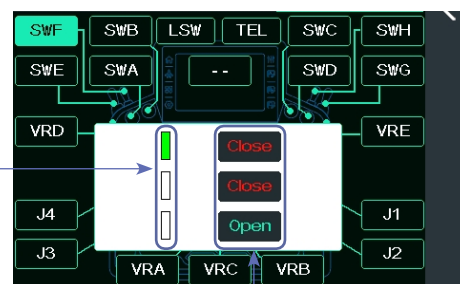
Bei Zwei- und Dreistellungsschaltern können Sie jede Position auf „Öffnen“ oder „Schließen“ einstellen.

Einrichtung:

1. Rufen Sie die Schnittstelle für die Schalterzuweisung auf.
2. Tippen Sie auf den Namen des Reglers in der Oberfläche, um den Schalter auszuwählen, z. B. SWD.
3. Tippen Sie auf „Öffnen“ oder „Schließen“ einer beliebigen Position, um den entsprechenden Ein- oder Aus-Status dieser Position festzulegen.

Hinweise:

1. Mit Ausnahme von SWH sind alle Schalter, die mit „SW“ beginnen, Positionsschalter. SWH ist ein Federrückstellschalter. Es wird empfohlen, andere Positionsschalter entweder als EIN- oder AUS-Schalter für Funktionen einzustellen.
2. Die Schalterzuweisungsvorgänge für den Timer und den Sensor sind die gleichen wie oben. Diese Schalterfunktion ist jedoch ein „Aktionsschalter“. Das heißt, das Umschalten von der Position „AUS“ auf die Position „EIN“ ist eine gültige Aktion, und diese Funktion arbeitet als einmaliger Schalter.

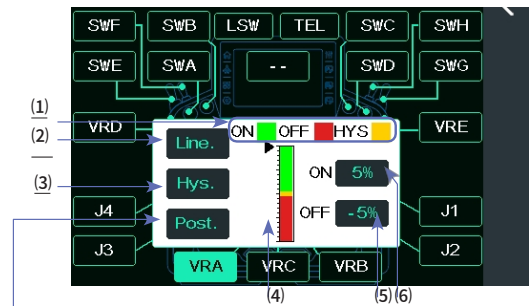


Tippen Sie auf „Öffnen“ oder „Schließen“, um den Schalterzustand umzuschalten. Um die aktuelle Position des physischen Reglers anzuzeigen.



16.1.3 Dauerschalter

Für kontinuierliche Steuerungen wie Hebel oder Drehknöpfe gilt: EIN oder AUS-Position flexibler entsprechend verschiedenen Einstellungsarten flexibler eingestellt werden.



(1) Tippen Sie, um zwischen „Posit.“ (positiv) und „Nega.“ (negativ) zu wechseln. (Negativ).

(2) Um den Schaltzustand in diesem Bereich anzuzeigen: Grün bedeutet EIN, rot bedeutet AUS und gelb bedeutet HYS (Hysterese).

(3) Tippen Sie wiederholt, um zwischen „Line.“ (linear) und „Symm.“ (symmetrisch) umzuschalten.

(4) Tippen Sie wiederholt, um zwischen Hys. (Hysterese) und Box. an.

(5) Das Dreieck zeigt die aktuelle Position der Steuerung an.

(6) Um den Positionswert von AUS anzuzeigen. Tippen Sie auf „ON“, um die aktuelle Position der Steuerung auf AUS zu setzen.

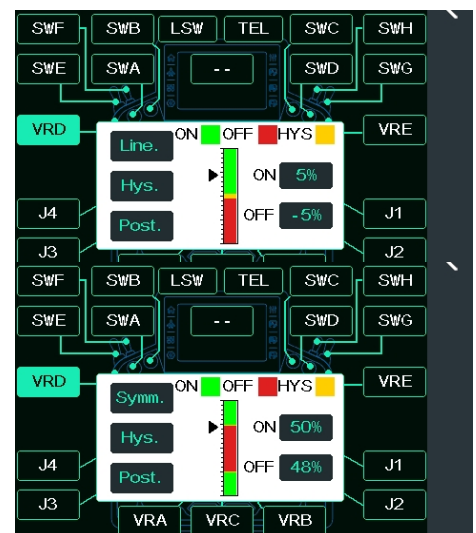
(7) Zum Anzeigen des Positionswerts von ON. Tippen Sie darauf, um die aktuelle Position der Steuerung auf ON zu setzen.

Linearer/symmetrischer Modus

Linear bedeutet die separate Einstellung der ON- oder OFF-Position für den gesamten Regelungsweg. **Symmetrisch** bedeutet die symmetrische Einstellung der ON- oder OFF-Position für den oberen oder unteren Teil mit dem Neutralpunkt als Referenz. Sie können die ON- oder OFF-Position mit **Posit.** (Positiv) oder **Reve.** (Umkehr) umschalten.

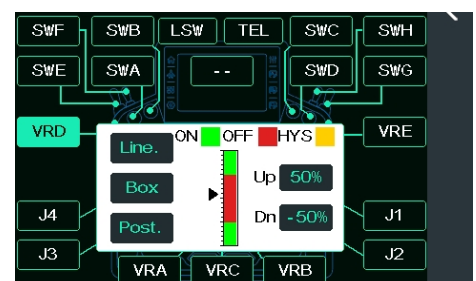
Einrichtung:

1. Rufen Sie die Schnittstelle für die Schalterzuweisung auf.
2. Tippen Sie auf den Namen der Steuerung in der Oberfläche, um den Schalter auszuwählen, z. B. VRD.
3. Wechseln Sie den Typ-Modus, indem Sie auf „Line.“ tippen.
4. Drehen Sie den VRD in eine geeignete Position und tippen Sie auf das grüne Funktionsfeld rechts neben „ON“, um diese Position auf ON zu setzen.
5. Drehen Sie den VRD in eine andere geeignete Position und tippen Sie auf das grüne Funktionsfeld rechts neben „OFF“, um diese Position auf OFF zu setzen.
6. Klicken Sie auf „Posit.“, um den Schalterstatus umzukehren.



Hysterese/Box-Modus

Hys. bedeutet die Einstellung der Grenze nur für EIN oder AUS. Sie können das Hysterese-Intervall gelb für die Grenze einstellen. Wenn sich die Steuerposition im Hystereseintervall befindet, wird der vorherige Zustand beibehalten. **Box** hat kein Hystereseintervall. Sie können zwei Grenzwerte für den Ein-/Aus-Bereich festlegen. Befindet sich der Schalter außerhalb dieses Bereichs, ist der Schalterzustand entgegengesetzt zum Zustand innerhalb dieses Bereichs. Sie können die EIN- oder AUS-Position mit „Posit.“ oder „Reve.“ umschalten.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Einrichtung:

1. Rufen Sie die Schnittstelle für die Schalterzuweisung auf.
2. Tippen Sie in der Schnittstelle auf den Namen der Steuerung, um den Schalter auszuwählen, z. B. VRD.
3. Wechseln Sie den Typ-Modus, indem Sie auf „HYS.“ tippen.
4. Drehen Sie den VRD in eine geeignete Position und tippen Sie auf das grüne Funktionsfeld rechts neben „ON“, um diese Position auf ON zu setzen.
5. Drehen Sie den VRD in eine andere geeignete Position und tippen Sie auf das grüne Funktionsfeld rechts neben „OFF“, um diese Position auf OFF zu setzen.
6. Klicken Sie auf „Posit.“, um den Schalterstatus umzukehren.

Hinweis: Wenn der Modus auf „Box“ eingestellt ist, zeigt die Schnittstelle „Up“/„DW“ an. Der Bereich zwischen „Up“ und „DW“ ist ausgeschaltet, während alle anderen Bereiche eingeschaltet sind.

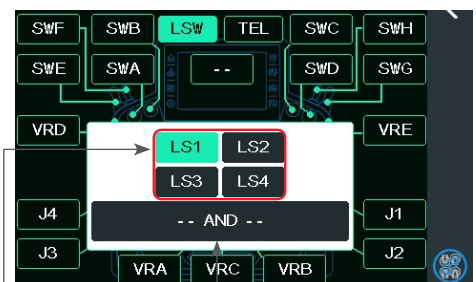
16.1.4 Logikschalter

Bieten eine Schnittstelle zur Auswahl von Logikschaltern. Benutzer können eine Vorschau der entsprechenden Komponentenschalter und logischen Beziehungen der Logikschalter anzeigen und durch Klicken auf das Vorschau-Fenster die Schnittstelle für die Einstellungen der Logikschalter aufrufen, um die Logikschalter zurückzusetzen.

Einrichtung:

1. Rufen Sie die Schnittstelle für die Schalterzuweisung auf.
2. Klicken Sie auf LSW, woraufhin ein Popup-Fenster erscheint. Klicken Sie auf den Logikschalter, den Sie einstellen möchten, und tippen Sie dann auf den Bereich, um die Einstellungsschnittstelle aufzurufen. Anschließend können Sie einen neuen Logikschalter einstellen.

Hinweis: Mit dem Ein-/Ausschalten des Logikschalters wird eine Funktion aktiviert oder deaktiviert.



So zeigen Sie die enthaltenen Schalter eines LSW an. Tippen Sie auf , um die LSW-Einstellungsoberfläche aufzurufen.

Um vier Gruppen von LSW anzuzeigen. Tippen Sie darauf, um sie auszuwählen.

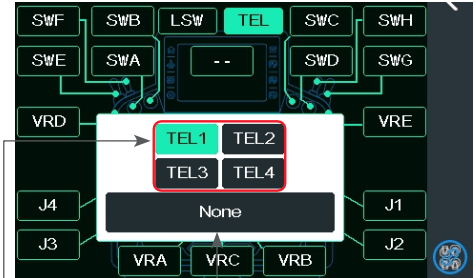


16.1.5 Telemetrieschalter

Bereitstellung einer Schnittstelle zur Auswahl von Telemetrieschaltern mit der Möglichkeit, die Steuerwerte der Telemetrieschalter in Echtzeit in einer Vorschau anzuzeigen, sowie der Option, durch Antippen des Vorschau Fensters die Schnittstelle für die Telemetrieschalter-Einstellungen aufzurufen, um die Telemetrieschalter zurückzusetzen.

Einrichtung:

1. Rufen Sie die Schnittstelle zur Schalterzuweisung auf.
2. Klicken Sie auf **TEL**, woraufhin ein Popup-Fenster erscheint. Klicken Sie auf den Telemetrieschalter, den Sie einstellen möchten, und tippen Sie dann auf den Bereich, um die Einstellungsschnittstelle aufzurufen. Anschließend können Sie einen neuen Telemetrieschalter einstellen.



Echtzeitanzeige der Telemetrieschalterwerte; Aufrufen der Einstellungsschnittstelle für Telemetrieschalter.

Um vier Gruppen von TEL anzuzeigen. Tippen Sie auf den Telemetrieschalter, den Sie einstellen möchten.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

17. Wie die Funktionen des Senderausgangs verarbeitet werden

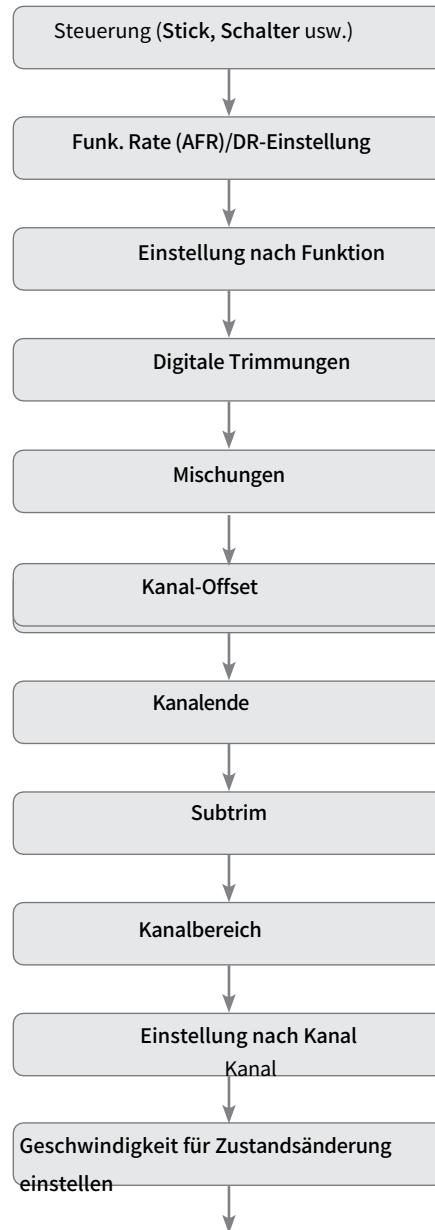
Dieser Abschnitt enthält die funktionalen arithmetischen Logikinhalt des Paladin PL18 Ultra.

Diese Abbildung zeigt, wie das System die Senderausgangsfunktion handhabt und wie sich die verschiedenen Konfigurationsoptionen/Einstellungen auf die Ausgangsfunktion auswirken.

Wenn Sie eine Sendersteuerung wie einen Stick oder Schalter bewegen, wird der endgültige Ausgangswert des Kanals berechnet und in der angezeigten Reihenfolge entsprechend der Einstellungsfunktion ausgegeben: Funk. Rate (AFR)/ DR-Einstellung > Nach Funktion einstellen > Digitale Trimmungen > Mischungen > Kanalversatz > Umkehren > Kanalende > Subtrimmung > Kanalbereich > Nach Kanal einstellen > Geschwindigkeit für Zustandsänderung einstellen.

Hinweise:

1. Die Mischungen umfassen Mischfunktionen wie Querruder zu Seitenruder und Programmiermischungen. Die Betriebsergebnisse werden über „Reverse“, „Channel End“ ausgegeben, das mit anderen Betriebsergebnissen des Kanals innerhalb des Kanalbereichsbetriebs überlagert wird, sowie über „Set by channel“ und „Set the speed for condition change function operation“.
2. Wenn der Master of Programming Mixes auf eine Funktion eingestellt ist, kommt es beim Slave zu einer Verzögerung, wenn „Set by Function“ für diese Funktion aktiviert ist.
3. Nachdem der Wert der Trimmsteuerung durch Trimmrate und Trimmmodus berechnet wurde, wird er vor der Berechnung des Kanalbereichs mit anderen Werten dieses Kanals, wie z. B. Subtrim, überlagert.



18. Produktspezifikationen

In diesem Abschnitt werden die technischen Daten des Paladin PL18 Ultra-Senders beschrieben.

Produktmodell	PL18 Ultra
Kompatible Empfänger	Empfänger mit AFHDS 3-Protokoll, wie z. B. FTr12B, FTr8B, Tr8B, FTr10, FTr16S, FTr4, INr6-HS und TMr für RC-Flugmodelle, FGr8B, FGr4B, FGr12B, FGr4P, FGr4S, FGr4 und GMr für RC-Cars, FBr12 für RC-Boote usw.
Anzahl der Kanäle	18
Anzahl der Bänder	171
Kompatible RC-Modelle	Flugzeuge, Segelflugzeuge, Hubschrauber, Multikopter, Autos, Boote oder Roboter
RF	2402,15 MHz–2479,85 MHz
Maximale Leistung	< 20 dBm (e.i.r.p.) (EU)
RF-Protokoll	AFHDS 3
Reichweite	>3500 m (Luftlinie ohne Störungen)
Auflösung	4096
Eingangsleistung	1S (3,6 V)*8700 mAh
Ladeanschluss	USB Typ C/kabelloses Laden
Niederspannungsalarm	Ja
Antenne	Zwei integrierte Antennen (FPC-Antenne)
Display	IPS-Touchscreen mit einer Auflösung von 320*480
Sprache	Chinesisch oder Englisch
Simulator	USB-Simulator
Datenschnittstelle	USB Typ C, TEI-Erweiterungsanschluss, DSC 3,5-mm-Trainer-Buchse (PPM), SD-Kartensteckplatz
Betriebstemperatur	-10 °C bis +60 °C
Ladetemperatur	0 bis 45 °C
Luftfeuchtigkeitsbereich	20 % bis 95
Firmware-Update	Unterstützt
Gewicht	1005 g
Farbe	Schwarz
Abmessungen	212,5 × 86,7 × 191 mm
Zertifizierungen	SRRC, CE, FCC ID: 2A2UNPL18ULTRA



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

19. Lieferumfang

Dieses Kapitel enthält Informationen zum Lieferumfang. Bitte wenden Sie sich wegen der unterschiedlichen Versionen des Senders für die detaillierte Konfiguration an Ihren Händler vor Ort.

Nummer	Name	Anzahl
1	Paladin PL18 Ultra-Sender	1
2	Schnellstartanleitung	1
3	FTr8B-Empfänger	1
4	FS-XC101 BVD-Spannungserkennungskabel	1
5	FS-XC201 USB-Kabel Typ C	1
6	FWC03 Drahtloses Ladegerät	1
7	FS-YGT01 Metallstecker	Ein Satz
8	Orangefarbene Abdeckung für 3-Positionen-/2-Positionen-Schalter	4
9	Orangefarbene Abdeckung für 3-Positionen-/2-Positionen-Schalter	6
10	Schwarze Abdeckung für 3-Positionen-/2-Positionen-Schalter	4
11	Schwarze Abdeckung für 3-Positionen-/2-Positionen-Schalter	6
12	Schwarze Innenhülse aus Aluminiumlegierung zur Montage eines 3-Positionen-/2-Positionen-Schalters	8
13	Schwarze äußere Gummihülse zur Montage eines 3-Positionen-/2-Positionen-Schalters	8
14	FS-HSJ01 Griff	2
15	Displayschutzfolie	1
16	SWE 2-Positionen-Schalter (mit Leiterplatte)	1
17	SWG 2-Positionen-Schalter (mit Leiterplatte)	1
18	Metrischer 1,5-mm-Inbusschlüssel	1
19	Metrischer 2,5-mm-Inbusschlüssel	1
20	Schwerpunktregler	1
21	FS-BKTH-14T Kardanfeder 1	Ein Satz
22	FS-BKTH-13T Kardanfeder 2	Ein Satz
23	LOGO-Aufkleber	1



20. Zertifizierungen

20.1 DoC

Hiermit erklärt [ShenZhen FLYSKY Technology Co., Ltd.], dass das Funkgerätetyp [Paladin PL18 Ultra] der Richtlinie 2014/53/EU entspricht. Der vollständige Text der EU-Konformitätserklärung ist verfügbar

unter der folgenden Internetadresse: www.flyskytech.com/info_detail/10.html

20.2 CE-Warnung

Die CE-Kennzeichnung weist darauf hin, dass die Installation der in diesem Sender verwendeten Antenne in ausreichender Entfernung von Personen erfolgen muss und dass sie nicht mit anderen Sendern verwendet werden darf. Der Endverbraucher und der Installateur müssen Anweisungen zur Installation der Antenne und zu den Betriebsbedingungen des Senders bereitstellen, um die Anforderungen hinsichtlich der Einhaltung der HF-Expositionsgrenzwerte zu erfüllen.

20.3 FCC-Konformitätserklärungen

Dieses Gerät entspricht Teil 15 der FCC-Bestimmungen. Der Betrieb unterliegt den folgenden zwei Bedingungen: (1) Dieses Gerät darf keine schädlichen Störungen verursachen, und (2) dieses Gerät muss alle empfangenen Störungen akzeptieren, einschließlich Störungen, die einen unerwünschten Betrieb verursachen können.

Achtung: Änderungen oder Modifikationen, die nicht ausdrücklich von der für die Einhaltung der Vorschriften verantwortlichen Stelle genehmigt wurden, können zum Erlöschen der Betriebserlaubnis für das Gerät führen

Gerät.

Hinweis: Dieses Gerät wurde getestet und entspricht den Grenzwerten für digitale Geräte der Klasse B gemäß Teil 15 der FCC-Bestimmungen. Diese Grenzwerte sollen einen angemessenen Schutz gegen schädliche Störungen

in Wohngebieten zu gewährleisten. Dieses Gerät erzeugt und verwendet Hochfrequenzenergie und kann diese ausstrahlen. Wenn es nicht gemäß den Anweisungen installiert und verwendet wird, kann es zu Störungen des Funkverkehrs kommen.

Es kann jedoch nicht garantiert werden, dass bei einer bestimmten Installation keine Störungen auftreten.

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

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



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

20.4 Umweltgerechte Entsorgung

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



VORSICHT: EXPLOSIONSGEFAHR BEIM EINSETZEN EINER FALSCHEN BATTERIE. ENTSORGEN SIE VERBRAUCHTE BATTERIEN GEMÄSS DEN ANWEISUNGEN.

VORSICHT

Explosionsgefahr bei unsachgemäßem Austausch der Batterie, bei unsachgemäßer Entsorgung der Batterie im Feuer oder in einem heißen Ofen oder beim mechanischen Zerkleinern oder Zerschneiden der Batterie, was zu einer Explosion führen kann; wenn die Batterie in einer Umgebung mit extrem hohen Temperaturen belassen wird, was zu einer Explosion oder zum Austreten von brennbaren Flüssigkeiten oder Gasen führen kann; wenn die Batterie extrem niedrigem Luftdruck ausgesetzt wird, was zu einer Explosion oder zum Austreten von brennbaren Flüssigkeiten oder Gasen führen kann.

VORSICHT

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

20.5 CE-SAR-Erklärung

Dieses Gerät entspricht den in der Richtlinie 2014/53/EU festgelegten Grenzwerten für die Strahlenexposition in einer unkontrollierten Umgebung. Der Endbenutzer muss die spezifischen Betriebsanweisungen befolgen, um die Einhaltung der HF-Expositionsgrenzwerte zu gewährleisten.

Dieser Sender darf nicht zusammen mit anderen Antennen oder Sendern aufgestellt oder betrieben werden.

Das tragbare Gerät wurde so konzipiert, dass es die Anforderungen für die Exposition gegenüber Funkwellen erfüllt, die vom Markt der Europäischen Union (Frankreich) festgelegt wurden. Diese Anforderungen legen einen SAR-Grenzwert von 2 W/kg, gemittelt über zehn Gramm Gewebe, fest.

Der höchste SAR-Wert von 0,021 W/kg, der gemäß dieser Norm bei der Produktzertifizierung für die ordnungsgemäße Verwendung am Körper gemeldet wurde.



20.6 FCC-SAR-Erklärung

Dieses Gerät entspricht den FCC-Strahlungsgrenzwerten für eine unkontrollierte Umgebung. Der Endbenutzer muss die spezifischen Betriebsanweisungen befolgen, um die Einhaltung der HF-Expositionsgrenzwerte zu gewährleisten. Dieser Sender darf nicht zusammen mit anderen Antennen oder Sendern aufgestellt oder betrieben werden.

Das tragbare Gerät wurde so konzipiert, dass es die Anforderungen der Federal Communications Commission (USA) hinsichtlich der Exposition gegenüber Funkwellen erfüllt. Diese Anforderungen legen einen SAR-Grenzwert von 1,6 W/kg, gemittelt über ein Gramm Gewebe, fest. Der höchste SAR-Wert, der gemäß dieser Norm während der Produktzertifizierung für die ordnungsgemäße Verwendung am Körper gemeldet wurde.

Für den Betrieb am Körper wurde dieses Modell getestet und erfüllt die FCC-Richtlinien zur HF-Exposition, wenn es mit einem für dieses Produkt vorgesehenen Zubehörteil oder mit einem Zubehörteil verwendet wird, das kein Metall enthält und bei dem das Mobilteil mindestens 25 mm vom Körper entfernt positioniert ist. Der maximale SAR-Wert beträgt 0,033 W/kg, wenn das Modell in einer Entfernung von 25 mm zum Benutzer verwendet wird.

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



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook



CE,FCC-ID: 2A2UNPL18ULTRA

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

Copyright ©2025 Flysky Technology Co., Ltd.

Veröffentlichungsdatum: 04.09.2025

Hersteller: ShenZhen FLYSKY Technology Co., Ltd.

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