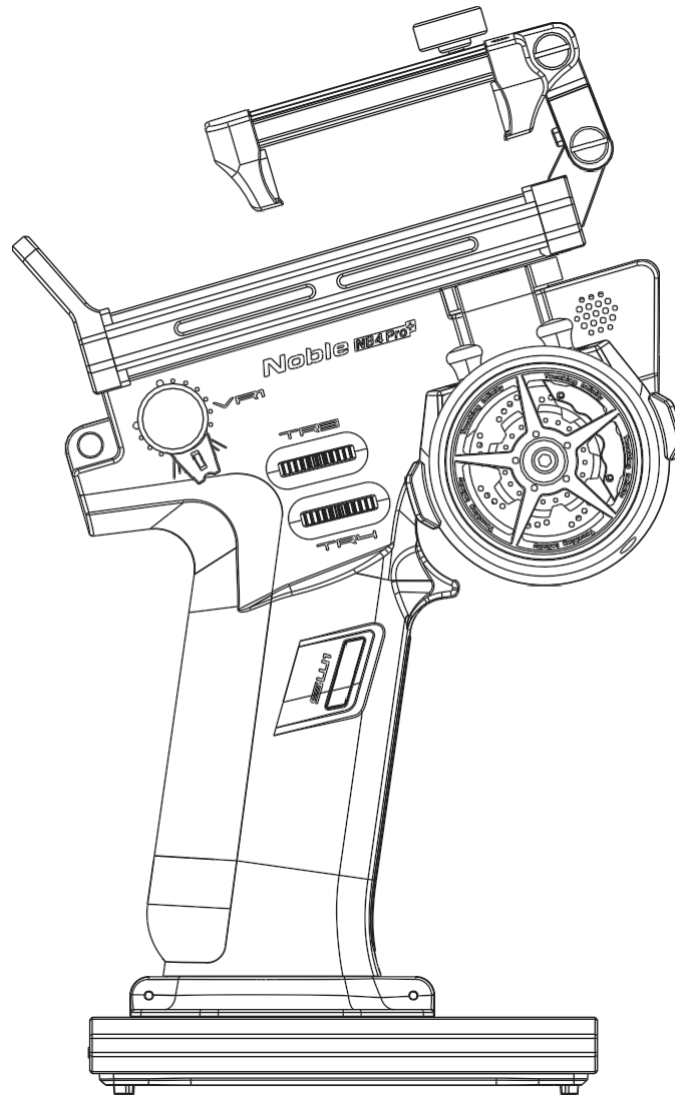


Noble NB4 Pro+

2.4GHz AFHDS 3



FLYSKY

Toccare l'infinito

Copyright ©2024 Flysky Technology Co., Ltd.



WARNING:
This product is only for 15 years
old or above.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook



Grazie per aver acquistato i nostri prodotti.

Leggere attentamente il manuale per garantire la sicurezza personale e quella delle apparecchiature. In caso di problemi durante l'uso, consultare prima il presente manuale.

Se il problema persiste, contattare direttamente il rivenditore locale o il servizio clienti tramite il sito web riportato di seguito:

www.flysky-cn.com

1. Sicurezza	1
1.1 Simboli di sicurezza	1
1.2 Guida alla sicurezza	1
2. Introduzione al prodotto	2
2.1 Caratteristiche del sistema	2
2.2 Panoramica del trasmettitore.....	3
2.3 Panoramica del ricevitore	6
2.4 Indicatore di stato	6
3. Per iniziare.....	7
3.1 Installazione della batteria del trasmettitore	7
4. Istruzioni per l'uso.....	9
4.1 Accensione.....	9
4.2 Rilegatura.....	9
4.3 Indicatore LED del trasmettitore	10
4.4 Spegnimento.....	10
5. Interfaccia di sistema	11
6. Impostazioni delle funzioni.....	12
6.1 REV.....	12
6.2 EPA.....	12
6.3 SUBTRIM.....	13
6.4 D/R	13
6.5 CURVA	13
6.6 TIMER	15
6.7 ASSEGNA	16
6.8 AUX	19
6.9 MODELLO.....	20
6.10 SENSORE	23
6.11 VELOCITÀ	35
6.12 MISCELE.....	37
6.13 ABS.....	41
6.14 TH MID	43
6.15 NEUTRO.....	43
6.16 IDLE UP.....	43
6.17 ENG CUT	44
6.18 CRUISE	44

6.19 FUEL	45
6.20 COND	45
6.21 LOGICA	46
6.22 BARCA.....	47
6.23 DISPLAY	47
6.24 SVC	48
6.25 TRAINER	50
6.26 PRINCIPIANTE	53
6.27 i-BUS2.....	53
6.28 HANDLE	60
6.29 AIUTO	62
7. SET RX	63
7.1 Set di legature.....	63
7.2 Forza di sterzata	65
7.3 Guadagno giroscopico	65
7.4 Protocollo di interfaccia RX	65
7.5 Failsafe	67
7.6 Frequenza servocomandi	69
7.7 Configurazione i-BUS2	70
7.8 Configurazione i-BUS.....	70
7.9 Configurazione convertitore PWM.....	71
7.10 Configurazione uscita RSSI.....	72
7.11 Monitoraggio batteria RX.....	72
7.12 Test di portata.....	73
7.13 Calibrazione tensione BVD	73
7.14 Allarme segnale basso	74
7.15 Configurazione allarme perdita segnale	74
7.16 Aggiornamento del firmware del ricevitore	74
7.17 Sterzo ICS	75
7.18 ICS acceleratore	76
8. SISTEMA	77
8.1 Configurazione USB.....	77
8.2 Tema	77
8.3 Sfondo.....	78
8.4 Unità	78
8.5 Regolazione retroilluminazione	79

8.6 Suono	79
8.7 Vibrazione	80
8.8 LED.....	80
8.9 Ricerca automatica del ricevitore	81
8.10 Accesso rapido	81
8.11 Configurazione blocco schermo principale	81
8.12 Timeout standby	82
8.13 Spegnimento automatico.....	82
8.14 Calibrazione stick.....	82
8.15 Aggiornamento firmware	83
8.16 Ripristino delle impostazioni di fabbrica.....	83
8.17 Informazioni su Noble NB4 Pro+	83
9. Specifiche del trasmettitore	84
9.1 Specifiche del trasmettitore (Noble NB4 Pro+)	84
9.2 Specifiche del ricevitore (FGr4B).....	85
9.3 Specifiche del ricevitore (FGr8B).....	85
10. Contenuto della confezione	86
11. Istruzioni.....	87
11.1 Sostituzione delle pastiglie dei freni e regolazione dell'angolo	87
11.2 Installazione del supporto per telefono cellulare.....	90
11.3 Smontaggio del supporto per telefono cellulare	91
11.4 Rimozione dell'impugnatura.....	93
11.5 Montaggio dell'impugnatura.....	93
11.6 Funzione di ricarica wireless e precauzioni.....	94
11.7 Sostituzione della manopola VR1 come interruttore a tre posizioni.....	95
11.8 Sostituzione dell'interruttore a 3 posizioni come manopola VR1	96
11.9 Sostituzione della molla del grilletto.....	97
11.10 Sostituzione della molla del volante	98
12. Certificazione	104
12.1 Dichiarazione DoC	104
12.2 Avvertenza CE	104
12.3 Smaltimento ecologico.....	104
12.4 Dichiarazione FCC.....	105
12.5 Dichiarazioni di conformità ISED	106
12.6 Conformità all'esposizione alle radiofrequenze	106
12.7 Dichiarazione CE SAR.....	106

1. Sicurezza

1.1 Simboli di sicurezza

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

Pericolo	La mancata osservanza di queste istruzioni può causare lesioni gravi o morte.
Avvertenza	La mancata osservanza di queste istruzioni può causare lesioni gravi.
Attenzione	La mancata osservanza di queste istruzioni può causare lesioni lievi.

1.2 Guida alla sicurezza



Proibito



Obbligatorio



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



- L'uso improprio di questo prodotto può causare lesioni gravi o morte. Per garantire la sicurezza vostra e della vostra attrezzatura, leggete questo manuale e seguite le istruzioni.
- Assicurarsi che il prodotto sia installato correttamente nel modello. In caso contrario, si potrebbero verificare lesioni gravi.
- Assicurarsi di scollegare la batteria del ricevitore prima di spegnere il trasmettitore. In caso contrario, potrebbero verificarsi funzionamenti involontari e causare incidenti.
- Assicurarsi che tutti i servocomandi funzionino nella direzione corretta. In caso contrario, regolare prima la direzione.
- Assicurarsi che il modello voli entro una certa distanza. In caso contrario, si potrebbe perdere il controllo.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

2. Presentazione del prodotto

Questo prodotto utilizza un sistema digitale a salto di frequenza automatico di terza generazione a 2,4 GHz, composto da un trasmettitore Noble NB4 Pro+ (NB4 Pro+ in breve), un ricevitore FGr8B e un ricevitore FGr4B. Supporta l'uscita su 18 canali. Inoltre, il prodotto implementa un'uscita ad altissima velocità su 2 canali. Un supporto per cellulare con Noble NB4 Pro+ è più comodo per gli utenti che desiderano eseguire il monitoraggio in tempo reale. È anche compatibile con modellini di auto, barche e così via. Supporta una funzione di simulatore USB (abilitata di default).

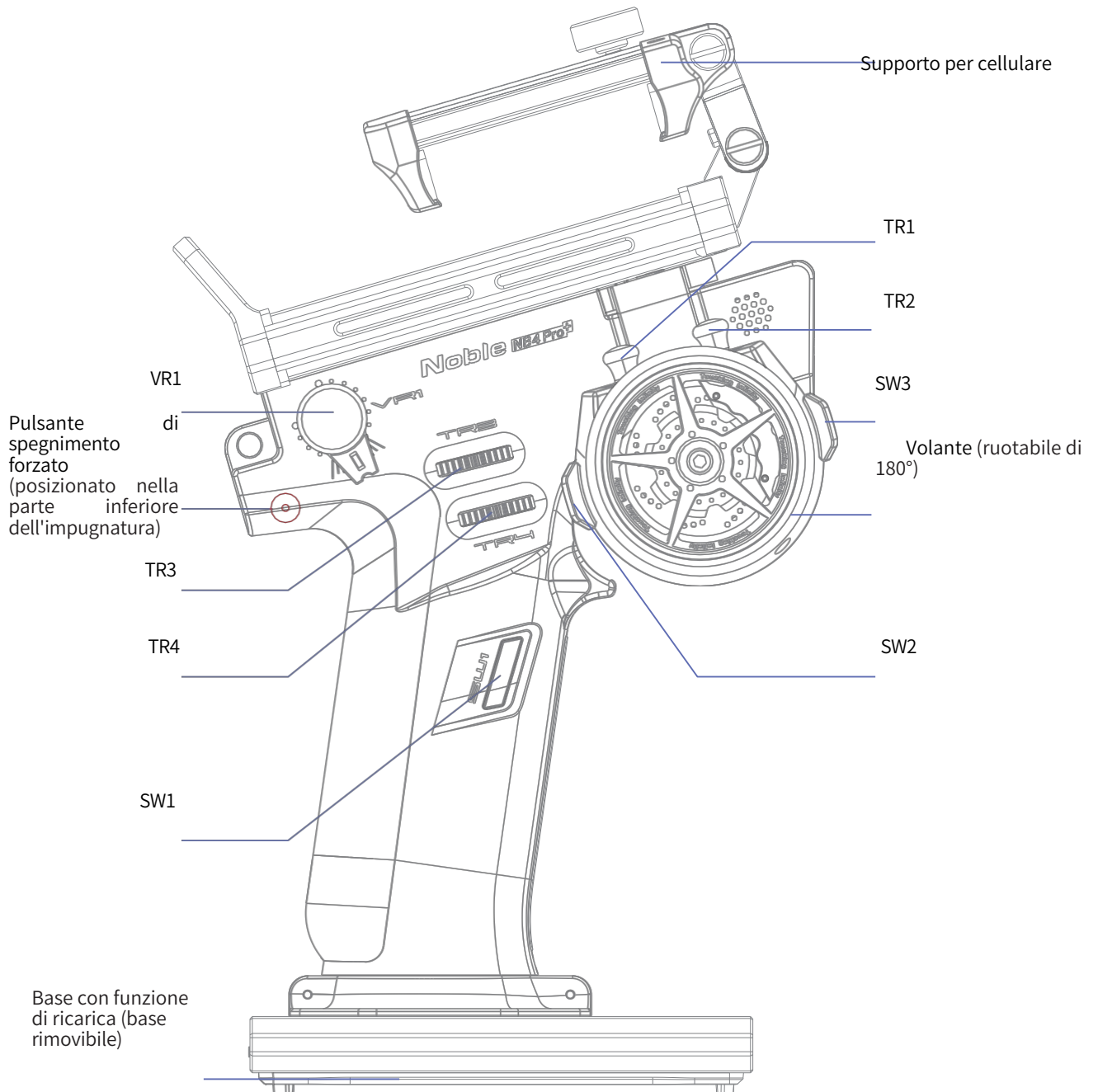
2.1 Caratteristiche del sistema

AFHDS3 (sistema digitale a salto di frequenza automatico di terza generazione) è un sistema wireless digitale di nuova concezione. È compatibile con la trasmissione bidirezionale in tempo reale di pacchetti di dati e la trasmissione di flussi di dati con antenna singola. Grazie ai vantaggi offerti dal sistema wireless WS2A e dal nuovo chip a 2,4 GHz, il sistema può impostare dinamicamente: numero di canali, risoluzione dei canali, portata, requisiti anti-interferenza e latenza per soddisfare le esigenze di diversi utenti.

Compatibile con la trasmissione dati unidirezionale/bidirezionale in tempo reale	Il sistema supporta connessioni unidirezionali e bidirezionali. Quando il trasmettitore funziona in modalità di trasmissione unidirezionale, il ricevitore può ricevere dati dal trasmettitore. Quando il trasmettitore funziona in modalità di trasmissione bidirezionale, il ricevitore può ricevere dati dal trasmettitore e il trasmettitore può anche ricevere dati dal ricevitore, oltre alle informazioni incrociate dai moduli sensori di temperatura e velocità. Ciò consente un migliore controllo sui modelli e ottiene informazioni sul suo stato attuale, in modo da rendere il controllo del modello più sicuro.
Trasmissione dati non corretta	Il modulo indipendente di trasmissione dati non corretti è integrato nel sistema RF; può inviare molti tipi diversi di dati, compresi i dati di controllo di volo.
Configurazione RF intelligente	A seconda dell'hardware, della certificazione, della quantità di dati da trasmettere, dei requisiti di anti-interferenza, latenza e distanza, il sistema adatta in modo intelligente la configurazione RF corrispondente per soddisfare le esigenze dell'utente.
Salto di frequenza multicanale	La larghezza di banda di questo sistema varia da 2,402 GHz ISM a 2,480 GHz. Configurazione RF intelligente in base alle esigenze di configurazione RF, attraverso diverse configurazioni RF, diversi tempi di accensione, diverse leggi di salto di frequenza e diversi utilizzi dei punti di frequenza per evitare attivamente interferenze sulla stessa frequenza.
Sistema di riconoscimento ID univoco	Ogni trasmettitore e ricevitore ha un proprio ID univoco. Una volta che il trasmettitore e il ricevitore sono stati associati, l'ID viene salvato. Quando il sistema è in funzione, se gli ID corrispondono, la connessione viene stabilita, altrimenti non vi è alcuna connessione tra il trasmettitore e il ricevitore. Questo sistema di riconoscimento ID univoco resiste alle interferenze in modo da rendere il sistema più stabile e affidabile.
Basso consumo energetico	Il sistema è realizzato con componenti altamente sensibili a basso consumo energetico, che mantengono un'elevata sensibilità del ricevitore consumando solo un decimo dell'energia di un sistema FM standard, prolungando notevolmente la durata della batteria.



2.2 Panoramica del trasmettitore



Nota: se non è possibile spegnere correttamente il trasmettitore, spegnerlo premendo il pulsante di spegnimento forzato sul trasmettitore. (Operazione: staccare la colla manuale posizionata nella parte superiore dell'impugnatura del trasmettitore o rimuovere l'intera colla dell'impugnatura. Utilizzare uno strumento relativamente sottile, inserirlo nel foro rotondo sul lato destro dell'impugnatura (nella direzione mostrata nella figura sopra) e premere il pulsante di spegnimento forzato nel foro rotondo. Dopo aver premuto il pulsante, il trasmettitore si spegnerà immediatamente).



微信公众号



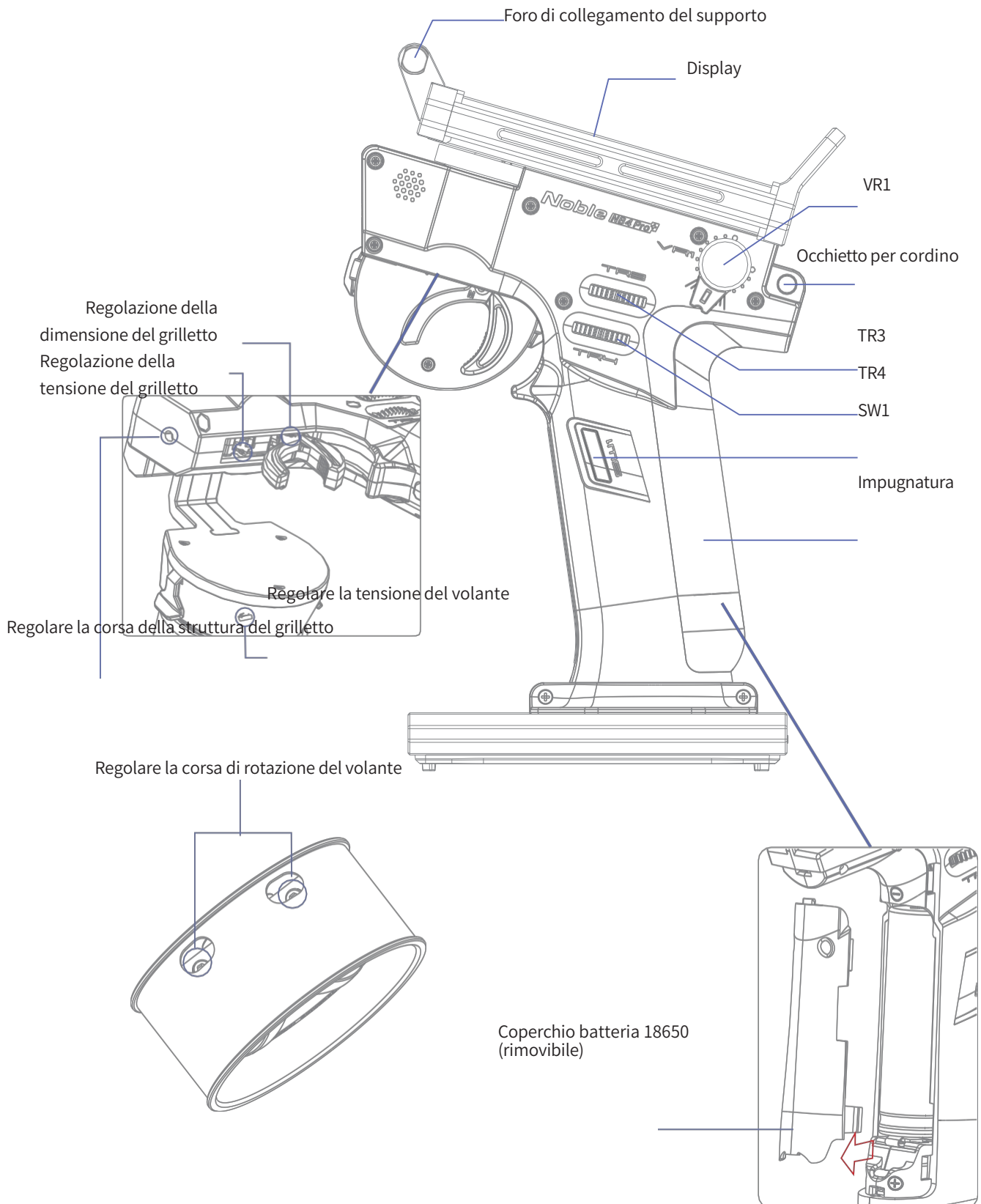
Bilibili



Weibo



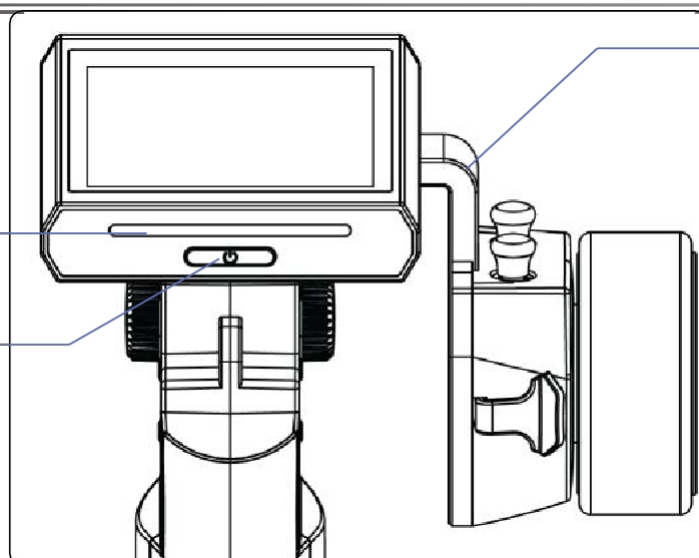
Facebook



LED del
trasmettitore

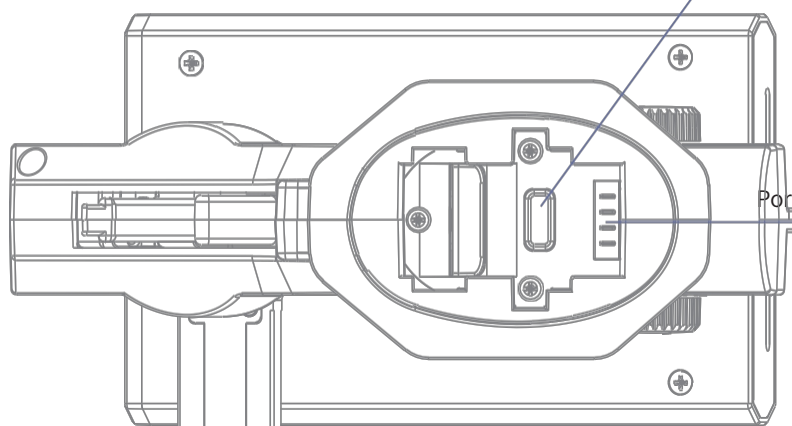
Pulsante di
accensione del
trasmettitore

Staffa girevole
del volante



Molla a clip

Porta di alimentazione



Slot per clip a molla

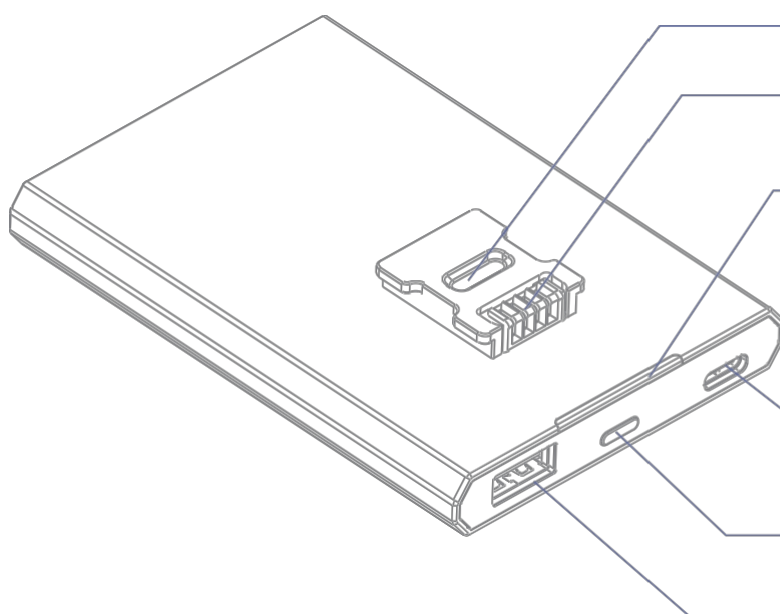
Presa di alimentazione

Indicatore batteria base

Porta di ingresso Type-C,
aggiornamento firmware, jack di
ricarica, connessione alla porta
del simulatore, connessione alla
porta del controller di gioco,
interfaccia trainer, interfaccia
head tracker

Pulsante di accensione della base

Porta USB 5V 2A



微信公众号



Bilibili

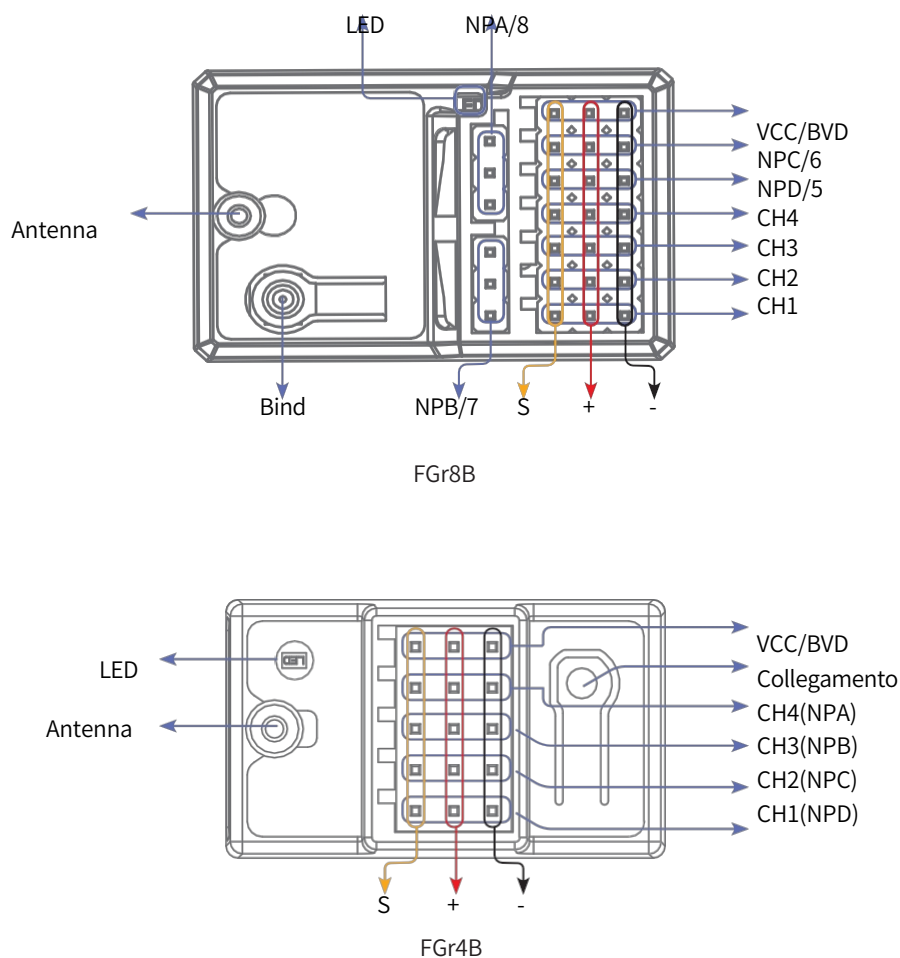


Website



Facebook

2.3 Panoramica del ricevitore



Per ottenere la migliore qualità del segnale, si consiglia di mantenere l'antenna del ricevitore sollevata e lontana da oggetti metallici durante l'installazione dei ricevitori FGr8B o FGr4B.

2.4 Indicatore di stato

L'indicatore di stato viene utilizzato per indicare lo stato di alimentazione e di funzionamento del ricevitore.

- Spento: l'alimentazione non è collegata.
- Acceso in rosso: il ricevitore è acceso e funzionante.
- Lampeggiante rapidamente: il ricevitore sta effettuando il binding.
- Lampeggiante lentamente: il trasmettitore collegato è spento o il segnale è perso.
- Tre lampeggi singoli: il ricevitore è in fase di aggiornamento del firmware.



3. Per iniziare

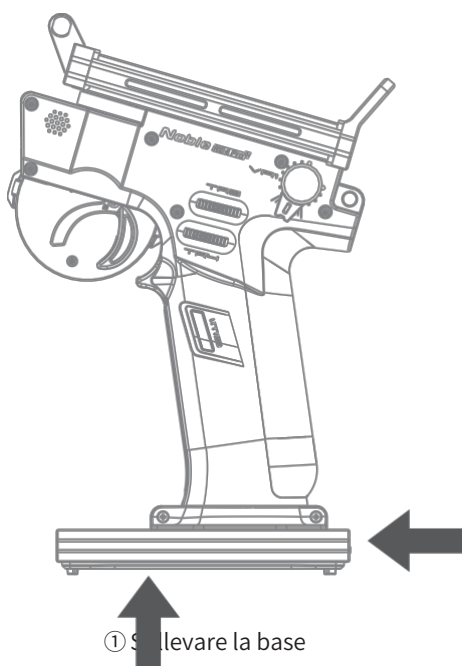
Prima dell'uso, installare la batteria e collegare il sistema come indicato di seguito.

3.1 Installazione della batteria del trasmettitore

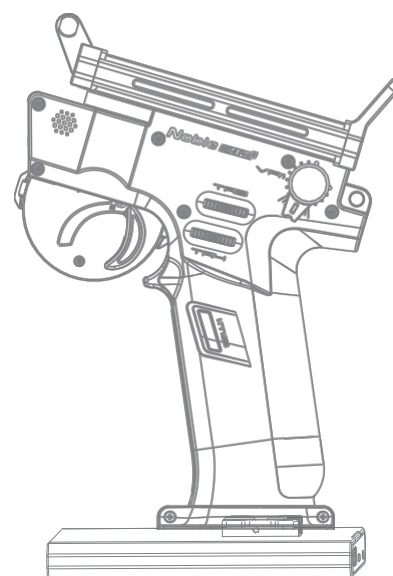
Il Noble NB4 Pro+ ha 2 batterie, una situata nell'impugnatura e una nella base rimovibile. Per fissare la base:

1. Allineare la base in modo che l'impugnatura del trasmettitore sporga leggermente sul retro.
2. Inserire con cautela i contatti della base nel foro nella parte inferiore dell'impugnatura.
3. Tenere saldamente l'impugnatura e tirare la batteria all'indietro. Quando è fissata, si dovrebbe sentire un clic.

Passaggi per smontare la base:



② Spingere la base in avanti



③ Rimuovere la base



微信公众号



Bilibili



Website



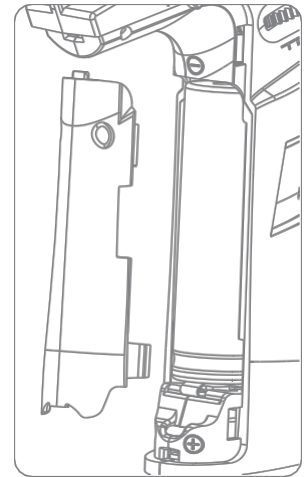
Facebook

Procedura per sostituire la batteria integrata nell'impugnatura:

1. Rimuovere prima l'impugnatura, quindi rimuovere il coperchio della batteria dell'impugnatura (coperchio della batteria 18650) ;
2. Rimuovere la batteria 18650 da sostituire, allineare l'estremità negativa della batteria 18650 completamente carica con l'estremità del vano batteria con molla, premere la molla e installare la batteria;
3. Chiudere il coperchio della batteria dell'impugnatura (coperchio della batteria 18650), installare l'impugnatura, accenderla e verificare che il trasmettitore funzioni normalmente.

Note:

- Prima di sostituire la batteria integrata nell'impugnatura, assicurarsi che il trasmettitore sia spento e scollegato!
- Quando si inserisce la batteria integrata nell'impugnatura, prestare attenzione ai poli positivo e negativo della batteria.
- Per evitare di danneggiare l'impugnatura durante la rimozione o il montaggio, prestare attenzione alla forza di controllo durante le operazioni e fare riferimento a [11.4 Rimozione dell'impugnatura] e [11.5 Montaggio dell'impugnatura].



4. Istruzioni per l'uso

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

4.1 Accensione

Per accendere il trasmettitore, seguire i passaggi riportati di seguito:

1. Assicurarsi che:
 - La batteria sia completamente carica e installata correttamente.
 - Il ricevitore è installato correttamente e acceso.
2. Tenere premuto il pulsante di accensione fino all'accensione dello schermo.

4.2 Accoppiamento

Il trasmettitore e il ricevitore sono stati pre-accoppiati prima della consegna.

Se si utilizza un altro trasmettitore o ricevitore, seguire i passaggi riportati di seguito per collegare il trasmettitore e il ricevitore:

1. Premere il pulsante Bind sul ricevitore per alcuni secondi, quindi collegare il cavo di alimentazione a una qualsiasi delle interfacce del ricevitore. A questo punto, il ricevitore lampeggerà rapidamente.
 - Assicurarsi che il trasmettitore non sia collegato ad altri ricevitori prima di effettuare il binding.
2. Accendere il trasmettitore, fare clic su  (Impostazioni ricevitore avanzate) e accedere a [RX SET] (Impostazioni RX), quindi selezionare [Bind Set] (Imposta abbinamento) dal menu.
3. Fare clic su [Enhanced RX]. Nel menu [Start Channel], fare clic sul canale corrispondente in base alle esigenze, quindi fare clic su  per tornare all'interfaccia precedente.
4. Clicca su [Start Bind]:
 - AFHDS3 2 Way: se l'accoppiamento ha esito positivo, l'indicatore di stato rimarrà fisso e il trasmettitore uscirà automaticamente dalla modalità di accoppiamento.
 - AFHDS3 1 Way: se il collegamento ha esito positivo, l'indicatore di stato lampeggerà lentamente, tuttavia è necessario uscire manualmente dalla modalità di collegamento sul trasmettitore toccando l'icona posteriore.
5. Una volta completato l'accoppiamento, scollegare il cavo di alimentazione dal ricevitore.
6. Verificare che tutto funzioni come previsto. In caso contrario, ripetere i passaggi sopra indicati.
 - Questa procedura di associazione si applica solo al trasmettitore Noble NB4 Pro+ e ai ricevitori FGr8B/FGr4B. Ricevitori diversi hanno procedure di associazione diverse. Per ulteriori informazioni e per i manuali d'uso pertinenti, consultare il nostro sito web ufficiale.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

4.3 Indicatore LED del trasmettitore

Il colore del LED del trasmettitore può essere personalizzato oppure è possibile selezionare uno dei cinque colori definiti nelle opzioni (rosso, verde, blu, giallo o bianco) e regolare la luminosità del LED. Il display LED può anche essere spento o impostato per indicare la carica della batteria del trasmettitore utilizzando la funzione [Indicatore batteria].

Per modificare il colore del LED, consultare la sezione 8.8 LED del presente manuale utente.

4.4 Spegnimento

Per spegnere il sistema, procedere come segue:

1. Scollegare prima l'alimentazione del ricevitore.
2. Tenere premuto il pulsante di accensione del trasmettitore fino a quando lo schermo non si spegne.

potrebbe causare danni o lesioni gravi.



5. Interfaccia di sistema

L'interfaccia principale visualizza principalmente informazioni relative al modello, come le informazioni sulla tensione del trasmettitore, lo stato delle funzioni e così via.

Il display dell'interfaccia principale può essere personalizzato in base alle esigenze, compresi gli stati e i dati dell'interfaccia principale. È possibile visualizzare fino a 8 stati e dati.

Interfaccia principale scorrimento a sinistra: visualizzazione canale; scorrimento a destra: Failsafe; scorrimento verso l'alto: Timer; scorrimento verso il basso: Impostazioni di sistema. Se è necessario modificare le impostazioni, fare riferimento a [8.10 Accesso rapido].



Barra di stato delle funzioni

La barra di stato delle funzioni mostra lo stato delle varie funzioni. Se l'icona della funzione è di colore brillante, significa che è attiva, se è grigio chiaro, significa che è inattiva.



6. Impostazioni funzione

Questa sezione illustra le funzioni dettagliate e il loro utilizzo.

Note:

1. Lo stato predefinito di fabbrica di questo trasmettitore consente all'utente di impostare le funzioni sotto CH1-CH4; seguire i passaggi per le impostazioni specifiche delle funzioni per gli altri canali.
2. Alcune funzioni sono disabilitate per impostazione predefinita e potrebbe essere necessario toccare "⊗" (Funzioni avanzate) e abilitare la funzione affinché l'impostazione abbia effetto.
3. I menu delle funzioni possono variare a seconda dei protocolli del ricevitore. Prevale il menu effettivo del prodotto.

6.1 REV

La funzione REV (funzione inversa) viene utilizzata per correggere la direzione di un servo o di un motore in relazione ai comandi del sistema. Ad esempio, se un servo dello sterzo è montato capovolto per adattarsi all'interno di un modello, quando si gira il volante del sistema, il servo si muoverà nella direzione opposta. Per risolvere questo problema, è sufficiente invertire CH1.

La funzione Condizione può essere utilizzata per la funzione REV ed è possibile impostare la funzione REV rispettivamente sia per la condizione 1 che per la condizione 2. In altre parole, è possibile impostare direzioni di canale diverse in condizioni diverse.

Configurazione:

1. Toccare la casella accanto al nome dei canali. Se il canale è in modalità normale, la casella visualizzerà "NOR", se è invertito visualizzerà "REV".
2. Verificare che tutto funzioni come previsto.



6.2 EPA

EPA (End Point Adjust) sono i limiti della gamma di movimento dei canali. Ci sono due punti finali, un punto finale basso e un punto finale alto.

Configurazione:

1. Toccare la casella del limite inferiore o superiore su un canale oppure spostare il comando corrispondente nella direzione che si desidera limitare. Il limite selezionato verrà evidenziato.
2. Utilizzare "+" e "-" per modificare la posizione del punto finale (tenere premuto per accelerare la regolazione). Il valore massimo è 120% e quello minimo è 0%.
3. Esegui un test per assicurarti che tutto funzioni come previsto.



6.3 SUBTRIM

SUBTRIM può essere utilizzato per regolare l'errore della struttura modificando la posizione neutra del canale.

Ad esempio, se le ruote di un'auto sono leggermente disallineate, anche quando il volante del trasmettitore non viene toccato, è possibile utilizzare il subtrim per correggere l'allineamento.

Configurazione:

1. Toccare la casella accanto al nome del canale per selezionarlo. Una volta selezionato, la casella verrà evidenziata.
2. Utilizzare "+" e "-" per modificare la posizione del subtrim.
3. Verifica che tutto funzioni come previsto.



6.4 D/R

Per impostare le velocità di uscita del canale 1 e del canale 2, ovvero la velocità ST, la velocità di avanzamento e la velocità di frenata.

L'intervallo di valori impostabile va da 0 a 100%. Il valore predefinito è 100%. La barra di avanzamento dello sterzo e la barra di avanzamento dell'acceleratore, situate nella parte inferiore dell'interfaccia, mostrano rispettivamente lo stato in tempo reale di questi due canali.

La funzione Condizione può essere utilizzata per la funzione D/R ed è possibile impostare il parametro di velocità rispettivamente per la condizione 1 e la condizione 2.

Assegnare i controlli per regolare rapidamente i parametri della funzione, come i controlli VR/TR.

Configurazione:

1. Tocca l'opzione che desideri impostare (quando l'opzione è selezionata, verrà evidenziata).
2. Utilizza "+" e "-" per modificare la percentuale secondo necessità. Il valore della percentuale aumenta cliccando su "+" e diminuisce cliccando su "-".
3. Verifica che tutto funzioni come previsto.



6.5 CURVA

Viene utilizzata per impostare il tasso di variazione dei dati del canale 1 e del canale 2, ovvero la curva di sterzata, la curva di avanzamento e la curva di frenata.

Questa funzione è abilitata per impostazione predefinita. Fare clic su  per disabilitare questa funzione. Quando questa funzione è disabilitata, l'icona cambierà in . Assegnare i controlli per abilitare o disabilitare rapidamente la funzione, come il controllo SW.

La funzione Condizione può essere utilizzata per la funzione D/R ed è possibile impostare il parametro della curva rispettivamente per la condizione 1 e la condizione 2.

Curva ST

Per impostare la velocità di variazione dei dati del canale 1.

[Tipo]: impostare la forma di variazione della curva. È possibile impostarla su esponenziale [EXP] (curva liscia) o



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

ARC (posizione di curvatura regolabile). L'impostazione predefinita è EXP.

[Modalità]: Imposta la modalità di regolazione della curva, che può essere impostata su "Doppia" (regolazione sincronizzata dei lati sinistro e destro) o "Singola" (regolazione indipendente dei lati sinistro e destro).

[Sinistra]: Tasso sinistro, che può essere regolato quando la modalità è impostata su Singolo. Viene utilizzato per regolare in modo indipendente la curva di svolta a sinistra del canale 1.

[Destra]: Velocità di destra, che può essere regolata quando la modalità è impostata su Singolo. Viene utilizzata per regolare in modo indipendente la curva di svolta a destra del canale 1.

[Punto]: può essere regolato quando il tipo è impostato su ARC e viene utilizzato per impostare la posizione del punto di svolta della polilinea.

Configurazione:

1. Toccare [ST Curve] per accedere.
2. Toccare [Tipo] o [Modalità] per impostare il tipo e la modalità corrispondenti.
3. Utilizzare "+" e "-" per aumentare o diminuire la percentuale secondo necessità.
4. Verificare che tutto funzioni come previsto.

Inoltre, assegna dei controlli per regolare rapidamente i tassi, come i controlli VR/TR.



Curva in avanti

Per impostare la velocità di variazione dei dati del canale 2.

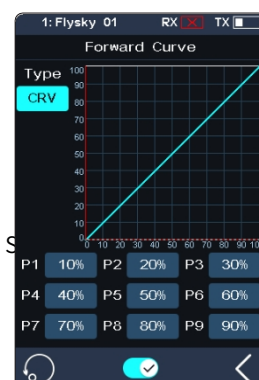
[Tipo]: Impostare la forma di variazione della curva. È possibile impostare EXP (curva regolare), ARC (posizione di curvatura regolabile) o CRV multiplo (posizione di curvatura fissa, 9 punti in totale). L'impostazione predefinita è EXP.

[Punto]: può essere regolato quando il tipo è impostato su ARC e utilizzato per impostare la posizione del punto di svolta della polilinea.

[Pendenza]: per impostare la pendenza della curva.

Per le operazioni di impostazione delle funzioni, fare riferimento alla descrizione precedente [Curva S].

Inoltre, assegnare i comandi per regolare rapidamente le velocità, come i comandi VR/TR.



Curva del freno

Per impostare la velocità di variazione dei dati del canale 2 in caso di frenata o retromarcia.

Per le procedure di impostazione delle funzioni e la descrizione dei parametri, fare riferimento alla descrizione precedente [Curva ST].



6.6 TIMER

Questa funzione può essere impostata con una varietà di timer, per calcolare in generale il tempo totale di funzionamento del modello, il tempo specifico dedicato alla competizione o il tempo di funzionamento del trasmettitore, ecc.

Il timer dispone di tre diverse modalità:

Timer ascendente

Avvia il cronometro da zero.

Fare clic su [Timer ascendente], quindi su [Avvia] per avviare il timer. Fare clic su [Stop] per arrestare il timer. Fare clic su [Reset] per ripristinare il valore predefinito della funzione timer singolo.

Timer discendente

Conto alla rovescia dal tempo impostato, il tempo minimo è 1 secondo. Il sistema invierà un promemoria quando raggiungerà il minuto esatto. Quando il conto alla rovescia è inferiore a 1 minuto, il sistema emetterà un avviso vocale a 30 secondi, 20 secondi e 15 secondi. E quando il tempo rimanente è solo 10 secondi, il sistema invierà un avviso vocale ogni Secondo. Quando il timer raggiunge lo 0, il sistema invierà un messaggio vocale per segnalare che il tempo è scaduto e avvierà il timer.

Fare clic su [Timer discendente]. Quindi fare clic sull'interfaccia di visualizzazione dei minuti o dei secondi, facendo clic su "+" o "-" per modificare la durata. Tenere premuto "+" o "-" per accelerare la regolazione. La durata massima è di 99 minuti e 59 secondi.

Timer dei giri

Registra la durata di ogni giro.

Una volta attivata, l'icona "on" diventerà l'icona "lap". Dopo aver cliccato su "Lap", il sistema avvia immediatamente il cronometro del giro successivo. Il cronometro riproduce un messaggio vocale con il numero dell'ultimo giro cronometrato. L'interfaccia del cronometro si ferma per 3 secondi e visualizza il tempo dell'ultimo giro. Tutti i tempi dei giri precedenti saranno registrati nell'elenco dei tempi sul giro. Il numero massimo di giri è 99 e il tempo minimo per ogni giro deve essere superiore a 3 secondi.

Memoria giri

Registra i risultati del cronometro dei giri.

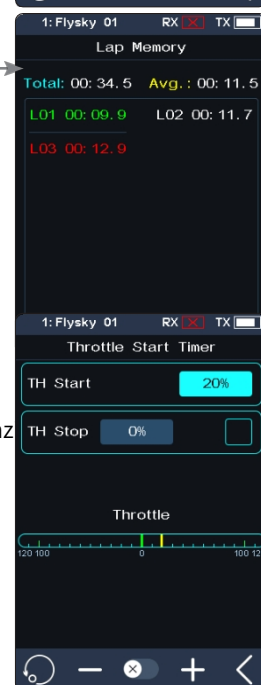
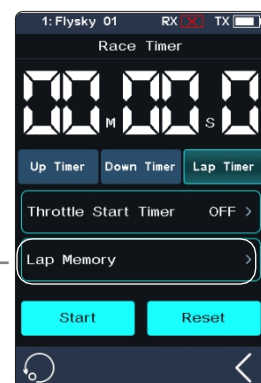
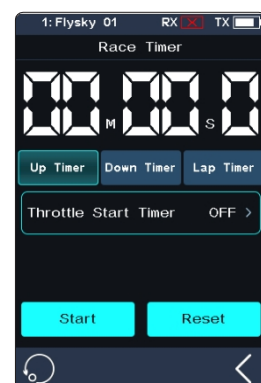
Clicca su [Lap Memory] per accedere, il tempo totale e il tempo medio saranno visualizzati nel menu. Clicca su [Back] per tornare all'interfaccia precedente. Il giro più lungo nell'elenco è visualizzato in rosso, mentre il giro più breve è visualizzato in verde.

Timer di avvio dell'acceleratore

Per avviare il timer con un valore di accelerazione impostato. Fare clic su [Accelerator] per attivare questa funz

Clicca su "+" o "-" per modificare il valore iniziale dell'acceleratore. Premi "+" o "-" per alcuni secondi per accelerare il valore iniziale dell'acceleratore. Il livello di variazione del valore è 1 e l'intervallo di livello è compreso tra 1 e 100. È possibile arrestare il timer facendo clic su [TH Stop] e utilizzare "+" o "-" per modificare il valore di arresto dell'acceleratore, con un intervallo di livello compreso tra -100 e 100. Si noti che il valore di arresto dell'acceleratore deve essere inferiore al valore di avvio dell'acceleratore.

Inoltre, il timer può essere attivato e disattivato rapidamente tramite un comando assegnato tramite [ASSIGN], come i comandi SW il cui tipo di pulsante è impostato su S DIR. Premere il comando per alcuni secondi per azzerare il timer.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.7 ASSIGN

La funzione di assegnazione dei tasti viene utilizzata per assegnare tasti o interruttori a diverse funzioni per una rapida commutazione o controllo. Se il colore di base di un comando è verde, significa che il comando è stato assegnato.

Un comando può essere assegnato per controllare più funzioni o canali ausiliari contemporaneamente; dopo l'assegnazione, in caso di gestione del comando, apparirà una finestra pop-up che richiederà il valore o lo stato in tempo reale.

Nota: il numero di canali è soggetto alla [Definizione del numero di canali]. Inoltre, è possibile assegnare un controllo a un canale ausiliario tramite la funzione [AUX].

Controlli TR

I sei tasti o manopole TR1-FB, TR1-LR, TR2-FB, TR2-LR, TR3 e TR4 hanno la stessa funzione e possono essere utilizzati per regolare rapidamente i parametri di funzione. Impostare su S DIR (direzione singola) o 2 DIR (due direzioni) tramite [Button Type].

Quando il controllo TR è impostato su S DIR, è possibile abilitare, disabilitare o commutare rapidamente le funzioni assegnate e le funzioni dei canali.

Se il controllo TR è impostato su 2 DIR, quando [Type] è impostato su Normal, è possibile assegnare funzioni per la regolazione rapida dei parametri di funzione; quando [Type] è impostato su 2 POS (2 posizioni), è possibile assegnare funzioni e canali ausiliari per abilitare o disabilitare rapidamente le funzioni o commutare gli stati dei canali (2 posizioni); Quando [Tipo] è impostato su 3 POS (3 posizioni), è possibile assegnare i canali ausiliari per cambiare rapidamente gli stati dei canali (3 posizioni).

[Tipo]: Utilizzato per impostare il controllo su normale, 2 POS o 3 POS.

[Funzione] e [Funzione2]: Assegna funzioni a questo tasto o manopola.

[Direzione]: Utilizzato per impostare NOR (normale) o REV (inverso) di questo pulsante o manopola.

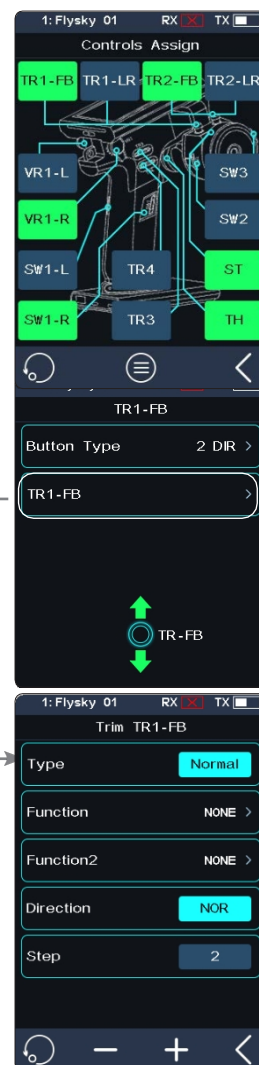
[Modalità]: quando si seleziona "Trigger", i dati del canale cambiano una volta tramite l'attivazione del tasto. I dati del canale tornano allo stato precedente all'operazione del tasto quando il tasto viene rilasciato. Quando si seleziona "TURN", i dati del canale rimangono in vigore al momento dell'attivazione se il pulsante viene rilasciato.

[Step]: Step, utilizzato per regolare la variazione di valore di una singola operazione. "1" significa spostare il tasto una volta, il livello di variazione del valore è 1, l'intervallo di livello è 1-120, l'utente può regolarlo secondo necessità.

Configurazione:

1. Toccare [TR1-FB] o una qualsiasi delle altre icone dei pulsanti. 2 DIR è l'impostazione predefinita.
[Button Type S DIR]: significa che il tasto o la manopola possono controllare separatamente l'attivazione, la disattivazione o il passaggio da una direzione all'altra.
[Tipo pulsante 2 DIR]: significa che il tasto o la manopola possono regolare i valori della funzione o del canale in due direzioni (verso l'alto e verso il basso).
2. Fare clic su [Tipo], passare da [Normale], [2 POS] e [3 POS] secondo necessità.
3. Quando il tipo è impostato su Normale, toccare [Funzione] o [Funzione2] per accedere al menu successivo, dopo aver selezionato la funzione, fare clic su  per tornare all'interfaccia precedente.
4. Fare clic sull'opzione [NOR] sul lato destro di [Direzione]. Verrà quindi visualizzato [REV]. Ciò indica che il funzionamento effettivo di questo pulsante è invertito rispetto all'uscita.
5. Fare clic su [Step], quindi utilizzare "+" o "-" per modificare il valore.

Quando Tipo è impostato su [2 POS] o [3 POS], è possibile regolare il passo.



Quando il tipo è impostato su [3 POS], è possibile impostare la modalità su Trigger o TURN.

6. Eseguire un test per assicurarsi che tutto funzioni come previsto.

Passaggio alla direzione singola

1. Fare clic su [TR1-FB] o su un'altra icona chiave per accedere al sottomenu, quindi fare clic su [Button Type 2 DIR] (Tipo pulsante 2 DIR). Il sistema visualizzerà il messaggio "Il cambio del tipo di pulsante potrebbe causare la perdita delle impostazioni attuali dei tasti, confermare e cambiare?", fare clic su [Yes] (Sì) per cambiare [S DIR].
2. Fare clic su [TR1-F] o [TR1-B] per visualizzare l'interfaccia di impostazione delle funzioni.
3. Fare clic sull'icona [Funzione] o [Funzione2], quindi fare clic sulla funzione corrispondente. Fare clic su  per tornare all'interfaccia del livello precedente.
4. Fare clic sull'opzione [NOR] sul lato destro di [Direzione]. Verrà quindi visualizzato [REV]. Ciò indica che il funzionamento effettivo di questo pulsante è invertito rispetto all'uscita.
5. Fare clic su [Modalità], quindi impostare la modalità su Trigger o TURN.
6. Verificare che tutto funzioni come previsto.



Controlli VR

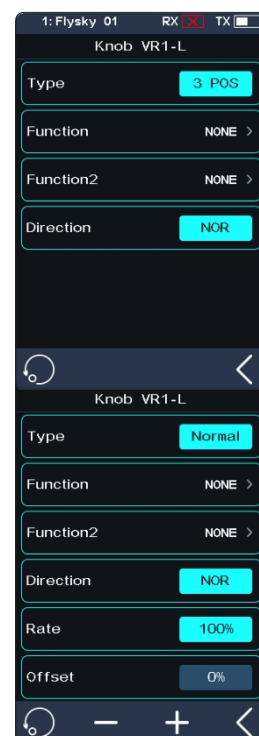
Le funzioni delle manopole VR1-L e VR1-R sono simili ai controlli TR quando il controllo TR è impostato su 2 DIR. Tuttavia, il passo del controllo VR non può essere regolato.

Quando la manopola VR [Type] è impostata su Normal, è possibile assegnare funzioni per regolare rapidamente i parametri delle funzioni. Quando [Type] è impostato su 2 POS o 3 POS, è possibile assegnare funzioni e canali ausiliari per abilitare o disabilitare rapidamente la funzione o cambiare lo stato dei canali (2 posizioni o 3 posizioni).

[Rate]: Utilizzato per impostare la dimensione dell'angolo.

[Offset]: utilizzato per impostare la posizione neutra dell'angolo.

Per i significati e le impostazioni delle funzioni degli altri parametri, fare riferimento ai comandi TR sopra riportati.



微信公众号



Bilibili



Website



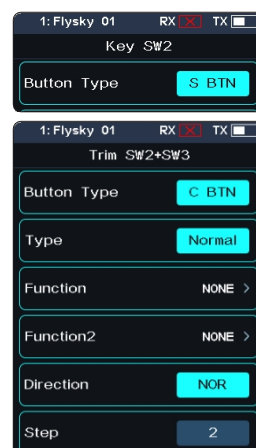
Facebook

Controlli SW

È possibile assegnare funzioni e canali ausiliari ai tasti SW1L, SW1R, SW2 e SW3, per abilitare o disabilitare rapidamente le funzioni o cambiare lo stato dei canali (2 posizioni).

Quando SW2 e SW3 sono combinati come interruttore combinato, le funzioni dell'interruttore combinato sono simili ai controlli TR quando il controllo TR è impostato su 2 DIR.

Nota: il tipo di tasto predefinito è S BTN (pulsante singolo). Fare clic sull'icona [S BTN] sul lato destro di [Tipo di pulsante] per passare al C BTN (pulsante combinato).



Volante e grilletto dell'acceleratore

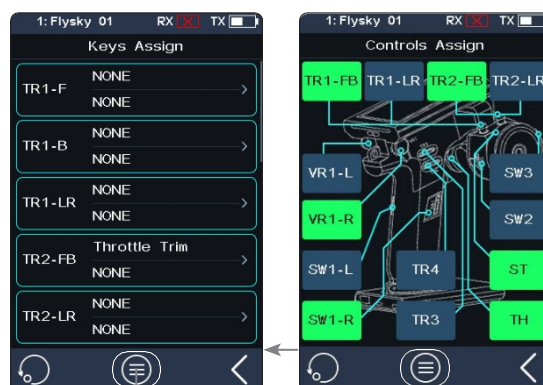
Assegnare le funzioni o i canali ausiliari per regolare rapidamente i parametri delle funzioni o lo stato dei canali.

Nota: il volante è assegnato in modo fisso al CH1 e il grilletto dell'acceleratore è assegnato al CH2, per controllare lo sterzo e il movimento in avanti/indietro del modello. Quando si assegnano canali ausiliari o funzioni al volante e al grilletto dell'acceleratore, assicurarsi che i canali ausiliari o le funzioni siano assegnati correttamente per evitare danni al modello o altri fattori di rischio causati da un funzionamento errato.

Assegnazione tasti

Per visualizzare informazioni dettagliate sull'assegnazione delle funzioni di tutti i tasti e le manopole. Fare clic su "☰" per accedere alla schermata [Keys Assign].

È possibile fare clic direttamente sul pulsante corrispondente per impostare la funzione.



Clicca per accedere al menu Servo View.



6.8 AUX

Noble NB4 Pro+ ha due canali fissi. Il canale 1 gestisce lo sterzo e il canale 2 gestisce l'acceleratore. Se hai bisogno di aumentare il numero di canali fissi, puoi usare questa funzione.

Nota: il numero di canali è soggetto alla [Definizione del numero di canale]. **Preselezione del nome del canale:**

1. Clicca su [CH5 NONE] o su altri canali per accedere all'interfaccia e impostare il nome del canale.
2. Clicca su "☰" e poi clicca sul canale corrispondente secondo necessità. Clicca su "◀" per tornare all'interfaccia del livello precedente.
 - Il canale sarà occupato dopo la selezione.

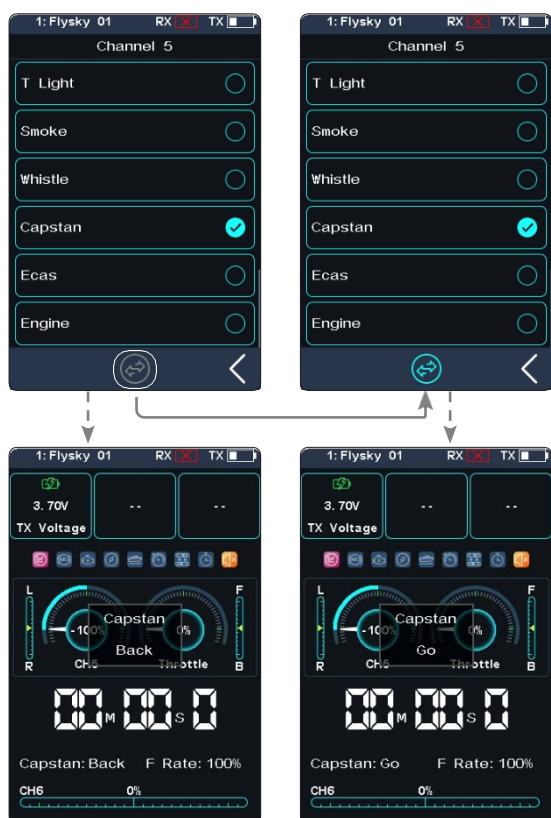
Per impostare il nome del canale:

Fare clic sull'opzione [Name] per impostare il nome del canale desiderato. Premere [Enter] per confermare. Fare clic su "◀" per tornare all'interfaccia del livello precedente.

- È possibile impostare un nome con qualsiasi combinazione di lettere, numeri o simboli.

Quando alcuni stati funzionali sono esattamente opposti allo stato effettivo del modello, è possibile regolarli tramite la funzione di inversione. Dopo la regolazione, lo stato funzionale è coerente con lo stato effettivo del modello.

Premere "☰" per attivare la funzione di inversione, quindi è possibile visualizzare lo stato in tempo reale delle funzioni tramite la schermata iniziale.



Impostare un controllo

Imposta un controllo per controllare il canale. Fare riferimento a [ASSIGN] per le procedure di imposta

Fare clic su "☰" per accedere a [Keys Assign]. In questo elenco è possibile visualizzare informazioni dettagliate sull'assegnazione delle funzioni di tutti i tasti e le manopole. È possibile fare clic direttamente sulla funzione del pulsante corrispondente per impostare la funzione.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.9 MODELLO

Le funzioni del modello vengono utilizzate per modificare, reimpostare, rinominare, copiare o personalizzare la visualizzazione e l'ordinamento del menu principale. Il Noble NB4 Pro+ può memorizzare fino a 25 modelli.

Selezionare il modello

Per selezionare un modello.

Toccare Seleziona modello, quindi toccare un modello dall'elenco.

Ricerca automatica del ricevitore

Il modello con collegamento bidirezionale riuscito può essere selezionato tramite la funzione Ricerca automatica ricevitore. Si noti che il modello corrispondente al ricevitore deve essere acceso.

Fare clic su "🔍" (Ricerca automatica del ricevitore) e il sistema visualizzerà il messaggio "Searching for receiver" (Ricerca del ricevitore). Una volta individuato il modello corrispondente al ricevitore acceso, il sistema passerà automaticamente a tale modello.

Nome del modello

Per assegnare un nome al modello.

Dopo aver cliccato su [Nome: FlySky 01], utilizzare la tastiera nell'interfaccia per digitare un nuovo nome. Al termine dell'impostazione, cliccare su "Invio" per salvare l'impostazione. Cliccare su "⏮" per tornare indietro.

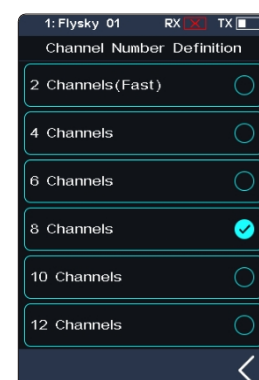
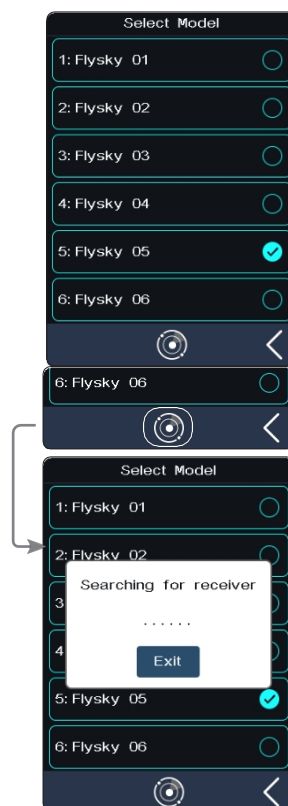
Definizione del numero di canale

Questa funzione viene utilizzata per selezionare il numero di canali (è possibile selezionare da 2 a 18 canali).

Se si passa da un numero maggiore di canali a un numero minore, il sistema visualizzerà il messaggio "Il modello verrà ripristinato e sarà necessario eseguire nuovamente il binding. Sei sicuro?". Fare clic su "Sì". Il passaggio è stato completato con successo.

Quando si passa da un numero inferiore di canali a un numero superiore, i dati del modello non vengono resettati. Il sistema visualizzerà il messaggio "Dopo il passaggio è necessario ripetere il collegamento, sei sicuro?". Fare clic su "Sì". Il passaggio è stato completato con successo.

Dopo aver selezionato [CH2 (Fast)], vengono mantenuti solo due canali per lo sterzo e l'acceleratore. Ciò semplifica le operazioni e arricchisce l'esperienza di ritardo dei canali. È adatto ai nuovi giocatori e a coloro che amano provare diverse velocità dell'acceleratore.



Configurazione RF

Comprende la configurazione del protocollo RF del trasmettitore e del ricevitore e l'aggiornamento del firmware del modulo RF.

Standard RF

Per selezionare il protocollo RF del trasmettitore e del ricevitore.

[AFHDS3 1 Way]: presenta una latenza inferiore, consentendo a un trasmettitore di collegarsi a più ricevitori. Viene applicato quando il modello non necessita di dati di ritorno.

[AFHDS3 2 Way]: con la funzione di ritorno bidirezionale, può restituire i dati di feedback dai ricevitori e dai sensori e realizzare un trasmettitore per un ricevitore.

[Mini-Z(EVO)]: Utilizzato con il ricevitore FS-minizRF3 per controllare l'auto Kyosho miniZ EVO. Il numero di canali è fisso (due canali: sterzo e acceleratore).

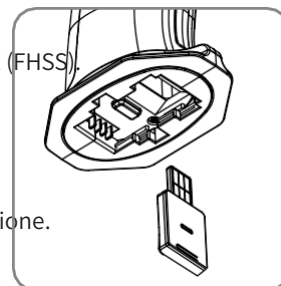
[Mini-Z(EVO2)]: Utilizzato con il ricevitore FS-minizRF3 per controllare l'auto Kyosho miniZ EVO2. Il numero di canali è fisso (due canali: sterzo e acceleratore).

[Mini-Z(FHSS)]: È compatibile con un ricevitore Kyosho FHSS per controllare le auto Kyosho mini-Z FHSS. Il numero di canali è fisso (quattro canali).

Il modulo RF FS-RM005 supporta un trasmettitore Noble NB4 Pro+. È compatibile solo con le auto Kyosho Mini-Z (FHSS).

Passaggi di associazione quando si utilizza il modulo RF FS-RM005:

1. Rimuovere l'alimentatore mobile dalla base del trasmettitore e inserire correttamente il modulo RF nella base del trasmettitore (come mostrato nella figura a destra).
2. Fare clic su [MODELLO]. Selezionare la configurazione RF e impostare lo standard RF su Mini-Z (FHSS).
3. Inserire il modulo RF FS-RM005 e reinstallare l'alimentatore della base del trasmettitore.
4. Collegare il cavo di alimentazione al trasmettitore. Premere il tasto Bind del ricevitore mentre si collega l'alimentatore del ricevitore. A questo punto, il LED del ricevitore lampeggia rapidamente.
 - Le modalità di funzionamento variano a seconda dei ricevitori in caso di stato di associazione.
 - Quando Mini-Z (FHSS) non è selezionato, il modulo FS-RM005RF non ha la funzione di trasmissione RF e il suo alimentatore è spento.
5. Fare clic su [RX set] e selezionare [Bind Set]. Quando il LED del ricevitore inizia a lampeggiare lentamente, il trasmettitore uscirà automaticamente dalla modalità di associazione. Quando il LED del ricevitore rimane acceso fisso, l'associazione è stata completata con successo.
6. Verificare che il servo funzioni correttamente. Se è necessario ripetere l'accoppiamento, ripetere i passaggi precedenti.



Modifica del protocollo RF

1. Fare clic su [RF Std.] per accedere al sottomenu.
2. Fare clic sulla funzione corrispondente in base alle esigenze. Selezionare "Yes" dopo la comparsa della finestra di richiesta e fare clic su "[X]" per tornare all'interfaccia precedente.
 - Se si cambia lo standard RF, il modello verrà ripristinato e sarà necessario ripetere il binding.

Aggiornamento RF

La funzione Aggiorna RF può essere utilizzata per aggiornare il firmware del modulo RF integrato. Dopo aver aggiornato il firmware del trasmettitore, è necessario aggiornare il firmware del modulo RF quando il sistema segnala un errore RF o un errore di associazione del ricevitore.

Fare clic su [Aggiorna RF], quindi su "Sì" dopo la comparsa dell'interfaccia di richiesta. Viene visualizzata una barra di avanzamento dell'aggiornamento. Attendere alcuni secondi, quindi l'aggiornamento sarà completato. Il trasmettitore uscirà automaticamente dall'interfaccia di aggiornamento.

Se il trasmettitore non riesce ad accedere allo stato di aggiornamento RF, è possibile che non sia presente alcun modulo RF o che il modulo RF sia difettoso.



微信公众号



Bilibili



Website

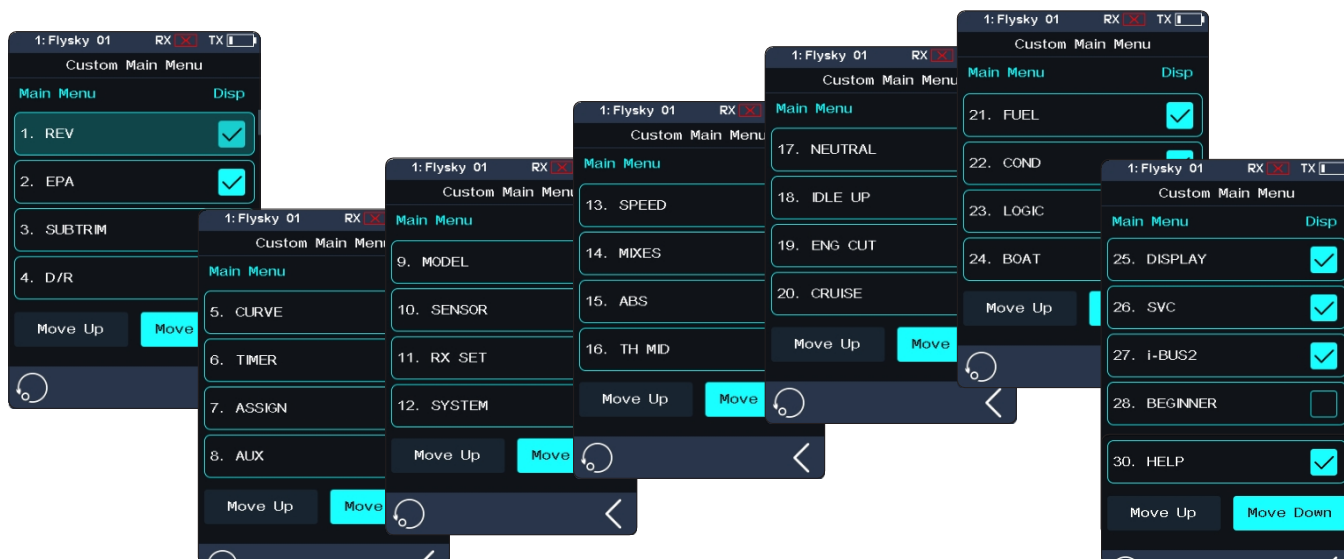


Facebook

Menu principale personalizzato

È possibile personalizzare l'ordinamento e la visibilità delle funzioni nei menu principali.

Fai clic sulla casella piccola per selezionare (mostrare nel menu) o deselezionare (nascondere dal menu). Se devi modificare l'ordine del menu, seleziona il menu che desideri spostare (l'evidenziazione indica che è selezionato), quindi tocca [Sposta in alto] o [Sposta in basso] per modificarne la posizione nel menu.



Ripristino modello

Per ripristinare un modello.

Fare clic su Ripristino modello, quindi selezionare "Sì" dopo la comparsa della finestra di dialogo per completare il ripristino del modello.

Copia modello

Per duplicare un modello.

Fare clic su Copia modello, quindi toccare il modello da copiare dall'elenco. Selezionare quindi uno slot di destinazione dall'elenco: questa operazione sovrascriverà tutto il contenuto dello slot. Fare clic su Sì dopo la comparsa della finestra di richiesta.

Salva come dati predefiniti

Per impostare i dati del modello corrente come dati predefiniti dell'utente.

Fare clic su [Salva come dati predefiniti], quindi fare clic su "Sì" dopo la comparsa della finestra di richiesta. Nota Dopo l'operazione [Ripristino impostazioni di fabbrica], i dati verranno ripristinati ai valori predefiniti di fabbrica.

Ripristina dati predefiniti

Per impostare i dati correnti del modello sui dati predefiniti dell'utente.

Fare clic su [Ripristina dati predefiniti], quindi fare clic su "Sì" dopo la comparsa della finestra di richiesta di conferma del ripristino.

Importa o esporta modello

È possibile importare ed esportare modelli tramite FlySky Assistant, scaricabile dal sito ufficiale FlySky, e quindi utilizzarlo sul PC (non è necessario tornare indietro per cliccare sul menu del trasmettitore, è possibile utilizzarlo direttamente)!



6.10 SENSORE

Questa funzione consente di visualizzare sul trasmettitore le informazioni dei sensori ricevute dal ricevitore.

Questa funzione mostra tutti i sensori collegati al ricevitore, compreso il tipo di sensore, l'ID e il valore in tempo reale.

È possibile accedervi rapidamente anche dalla schermata iniziale.

Questa funzione è disponibile quando il ricevitore è collegato al trasmettitore utilizzando il protocollo AFHDS 3 2 Way.



Sensori display

Questo elenco mostra tutti i dati dei sensori collegati a questo dispositivo trasmettitore, inclusi il tipo di sensore, l'ID, il valore in tempo reale, la polarità e i valori limite.

[Tipo]: per mostrare il tipo di sensore.

[ID]: per visualizzare il numero del

sensore.

Per impostazione predefinita, il numero zero nell'elenco include tensione TX, tensione RX, segnale, RSSI, rumore e SNR.

Il numero 1 è l'informazione di ritorno del ricevitore slave (secondario).

Il n. 2 è il primo sensore esterno collegato al ricevitore e così via; supporta fino a 14 sensori.

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

[Valore]: per visualizzare i dati restituiti da un sensore.

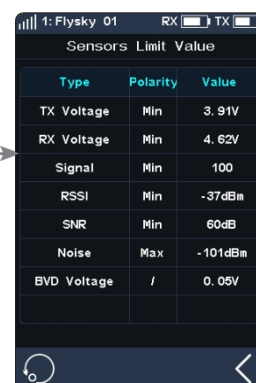
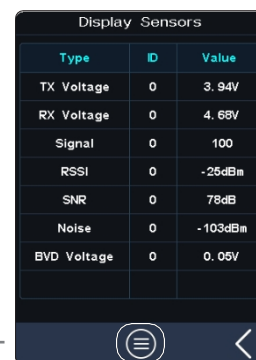
Valore limite del sensore: visualizza le informazioni sui valori estremi del sensore collegato. Fare clic su "☰" (Visualizza valore limite) per accedere al sottomenu che mostra il valore limite.

[Tipo]: per mostrare il tipo di sensore.

[Polarità]: per visualizzare la polarità che deve essere registrata dal sensore corrispondente, massimo, minimo o "/".

[Valore]: registra e visualizza il valore limite effettivo del sensore corrispondente. Per cancellare tutti i record, fare clic su "🗑️".

Nota: "/" indica che il valore estremo non è stato registrato.



微信公众号



Bilibili

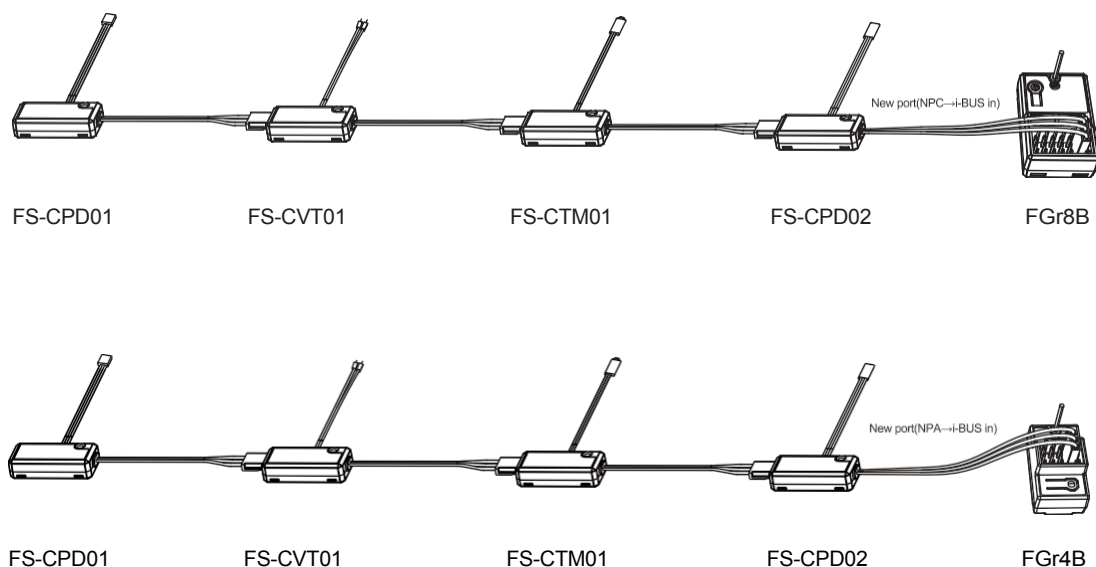


Website



Facebook

Schema di collegamento dei sensori della serie i-BUS



Note:

1. Se si utilizzano i ricevitori AFHDS 3 classic edition, è necessario selezionare [RX Interface Protocol] nel menu [RX SET] e selezionare [i-BUS], salvare e uscire, quindi collegare il sensore alla porta i-BUS del ricevitore. Tutti gli altri passaggi rimangono invariati.
2. Se si utilizza un ricevitore in edizione avanzata, è necessario impostare l'interfaccia New Port su i-BUS in.

Sensore di temperatura (FS-CTM01)

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

1. Collegare il sensore FS-CTM01 al ricevitore o ad altri sensori collegati al ricevitore utilizzando lo stesso metodo illustrato sopra.
2. Utilizzare un nastro biadesivo spugnoso per fissare saldamente la sonda di temperatura alla parte che si desidera monitorare (ad esempio motore, batteria).
3. Accendere il trasmettitore, accedere a [SENSORE]> [Visualizza sensori]. Se la colonna "Tipo" visualizza "Temperatura" e la colonna "Valore" visualizza i dati relativi alla temperatura, l'installazione è stata eseguita correttamente, altrimenti ripetere i passaggi sopra indicati.



Sensore di tensione (FS-CVT01)

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

1. Collegare il sensore FS-CVT01 al ricevitore o ad altri sensori utilizzando lo stesso metodo illustrato sopra.
2. Inserire i pin dei fili rosso e nero nella spina della batteria utilizzata per il test. Il filo rosso è l'anodo di alimentazione e il filo nero è il catodo di alimentazione. Assicurarsi di collegarli correttamente.
3. Accendere il trasmettitore, accedere a [SENSORE]>[Visualizza sensori]. Se la colonna "Tipo" visualizza "Tensione esterna" e la colonna "Valore" visualizza i dati relativi alla tensione, l'installazione è stata eseguita correttamente, altrimenti ripetere i passaggi sopra indicati.

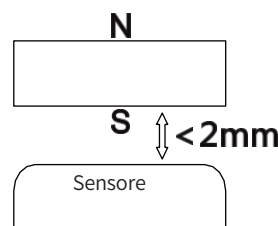
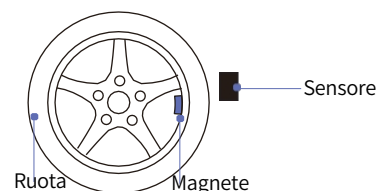
Sensore di velocità (FS-CPD01, FS-CPD02)

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

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

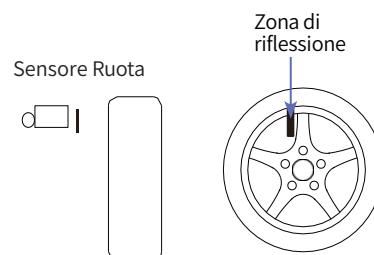
Sensore di velocità a induzione magnetica (FS-CPD01)

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



Sensore di velocità a induzione luminosa (FS-CPD02)

1. Collegare il sensore FS-CPD02 al ricevitore o ad altri sensori utilizzando lo stesso metodo illustrato sopra.
2. Fissare il sensore e l'adesivo riflettente nella posizione dell'asse di rotazione da testare. Mantenere l'adesivo piatto e perpendicolare alla sonda del sensore. Mantenere una distanza moderata tra la sonda del sensore e l'adesivo.
3. Accendere il trasmettitore e selezionare [SENSORE] > [Visualizza sensori]. Girare la ruota. Quando nella colonna "Tipo" viene visualizzato RPM e il valore RPM (0 giri/min) nella colonna "Valore" cambia, l'installazione è stata completata con successo. In caso contrario, ripetere i passaggi precedenti.



微信公众号



Bilibili



Weibo



Facebook

i-Schema di collegamento del sensore serie BUS2



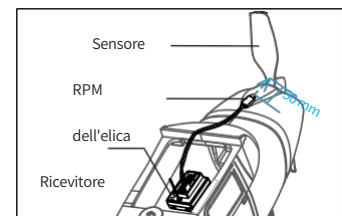
Note:

1. I sensori della serie i-BUS2 sono compatibili solo con i ricevitori AFHDS 3 enhanced edition. Prendiamo come esempio lo schema di collegamento del sensore FS-iBS01. Il metodo di collegamento degli altri sensori i-BUS2 è lo stesso.
2. Il sensore della serie i-BUS2 deve essere collegato alla nuova porta del ricevitore e il protocollo dell'interfaccia della nuova porta deve essere impostato su i-BUS2 tramite [RX SET]>[Receiver Interface Protocol] (Protocollo interfaccia ricevitore).

i-Sensore ottico BUS2 (FS-iBS01)

Viene utilizzato per monitorare la velocità del modello, come la velocità del motore. È possibile impostare degli allarmi.

- "Velocità motore" indica che il sensore sta testando la velocità del motore; "0 giri/min" è il valore di misurazione della velocità.
1. Utilizzare adesivi 3M per fissare il sensore nella posizione appropriata del modello, come mostrato nella figura a destra. Posizionare l'elemento di rilevamento ottico perpendicolarmente alla superficie riflettente del rotore del motore. È importante che la superficie di fissaggio sia piana. È anche possibile utilizzare una fascetta per fissarlo al modello. In questo caso, è necessario controllare la forza applicata.
 2. Collegare il sensore al ricevitore utilizzando lo stesso metodo illustrato sopra.
 3. Accendere il trasmettitore, accedere a [SENSORE], quindi selezionare il menu [Visualizza sensori]. Quando la colonna "Tipo" mostra RPM e il valore RPM (0rpm) nella colonna "Valore", l'installazione è stata eseguita correttamente. In caso contrario, ripetere i passaggi sopra indicati.
 - La distanza tra l'elemento di rilevamento ottico e l'elica o il rotore non deve essere superiore a 50 mm o 30 mm (con uno schermo luminoso).



Nota: per ulteriori dettagli, consultare il manuale FS-iBS01.

i-Sensore di altitudine BUS2 (FS-iBA01)

Viene utilizzato per monitorare l'altitudine del modello. È possibile impostare degli allarmi.

- "Pressione atmosferica" indica che il sensore sta monitorando la pressione atmosferica; "Altezza" indica la misurazione dell'altezza, "Altitudine" indica la misurazione dell'altitudine.
1. Utilizzare adesivi 3M per fissare il sensore di altitudine nella posizione appropriata del modello. È importante notare che la superficie di fissaggio deve essere piana. È anche possibile utilizzare una fascetta per fissarlo al modello. In questo caso, è necessario controllare la forza applicata.
 2. Collegare il sensore al ricevitore utilizzando lo stesso metodo illustrato sopra.



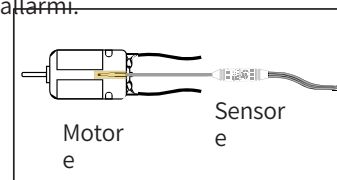
3. Accendere il trasmettitore, inserire [SENSOR], quindi selezionare il menu [Display Sensors]. Quando nella colonna "Type" vengono visualizzati Air Pressure, Height, Altitude e i relativi valori nella colonna "Value", l'installazione è stata completata con successo. In caso contrario, ripetere i passaggi precedenti.

Nota: per ulteriori dettagli, consultare il manuale FS-iBA01.

i- Sensore di temperatura BUS2 (FS-iBT01)

Viene utilizzato per monitorare la temperatura dei componenti. È possibile impostare degli allarmi.

1. Utilizzare adesivi 3M per fissare il sensore di temperatura nella posizione appropriata del modello. È importante notare che la superficie di fissaggio deve essere piana. È anche possibile utilizzare una fascetta per fissarlo al modello. In questo caso, è necessario controllare la forza applicata.
2. Utilizzare colla morbida per incollare l'elemento di rilevamento della temperatura sulle parti da rilevare, ad esempio motore, ESC o motore.
3. Collegare il sensore al ricevitore utilizzando lo stesso metodo illustrato sopra.
4. Accendere il trasmettitore, accedere a [SENSOR], quindi selezionare il menu [Display Sensors]. Quando la colonna "Type" mostra la temperatura e il valore nella colonna "Value", significa che l'installazione è stata eseguita correttamente. In caso contrario, ripetere i passaggi sopra indicati.

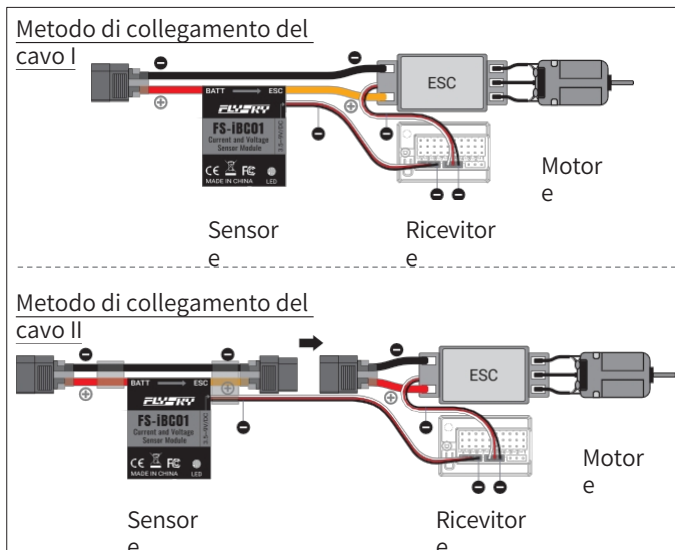


Nota: per ulteriori dettagli, consultare il manuale FS-iBT01.

i- Sensore di corrente e tensione BUS2 (FS-iBC01)

Viene utilizzato per monitorare in tempo reale informazioni quali la tensione, la corrente e la capacità di consumo effettiva della batteria dell'ESC.

1. Utilizzare adesivi 3M per fissare il sensore in una posizione appropriata del modello. È importante notare che la superficie di fissaggio deve essere piana. È anche possibile utilizzare una fascetta per fissarlo al modello. In questo caso, è necessario controllare la forza applicata.
2. Completare il collegamento dei cavi secondo gli schemi di collegamento dei cavi mostrati. Assicurarsi che i cavi siano collegati correttamente.
3. Accendere il trasmettitore, accedere a [SENSORE], quindi selezionare il menu [Visualizza sensori]. Quando la colonna "Tipo" mostra Curr e Vol, Tensione, Corrente, ecc. e i valori corrispondenti di tensione e corrente nella colonna "Valore", l'installazione è stata eseguita correttamente. In caso contrario, ripetere i passaggi precedenti.



Nota: per ulteriori dettagli, consultare il manuale FS-iBC01.

Avvertenza

- Assicurarsi di consultare la sezione "Installazione e collegamento dei cavi" del manuale utente FS-iBC01 per il corretto cablaggio. In caso contrario, potrebbero verificarsi esplosioni o incendi.



微信公众号



Bilibili



Weibo



Facebook

Selezione del sensore

Questa funzione consente di selezionare il sensore da visualizzare sulla schermata principale e i valori di allarme alto e basso per quel sensore.

Questa funzione offre diverse impostazioni del sensore, quali [Tensione TX], [Tensione RX], [Potenza del segnale] e [RSSI], per impostare i valori di allarme alto e basso del sensore corrispondente. Durante il funzionamento del trasmettitore, non è sempre possibile prestare attenzione allo stato di alimentazione del ricevitore. Quando la tensione del ricevitore è troppo bassa, il suo utilizzo continuato può causarne l'esaurimento. Pertanto, è possibile impostare l'allarme di bassa tensione del ricevitore in base alle esigenze per ricordare al giocatore che la carica è troppo bassa e prestare attenzione alla ricarica.

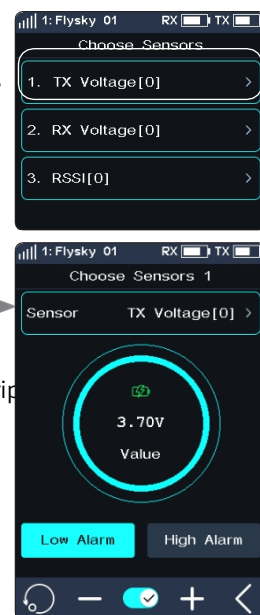
Ad esempio, l'indicatore di potenza del segnale (RSSI). Si riferisce alla distanza tra il trasmettitore e il modello determinata dalla potenza del segnale ricevuto. Una potenza del segnale bassa indica un segnale più debole ricevuto dal ricevitore. Ciò può causare la perdita di segnale da parte del modello. Una potenza del segnale elevata indica che il segnale ricevuto è troppo forte e ciò può interferire con i segnali del ricevitore e causare la perdita di controllo del modello. Pertanto, gli utenti possono anche scegliere di impostare l'allarme forte.

Configurazione:

[Tensione TX]

1. Accedere a questo menu, quindi toccare "☒" per abilitare questa funzione. Quando questa funzione è abilitata, l'icona cambierà in "☑".
2. Cliccare su [Low Alarm] per selezionare. [Value] è il valore di allarme basso corrispondente allo stato. Toccare "+" o "-" per modificare il valore di attivazione. L'impostazione di [High Alarm] è la stessa.

[Tensione RX], [Potenza del segnale], [RSSI] possono essere impostati seguendo le istruzioni sopra riportate.



Registrazione dati

Nota: prima di utilizzare questa funzione, tenere presente che [Standard RF] deve essere impostato su [AFHDS3 2 Way].

Questa funzione viene utilizzata per visualizzare e impostare le informazioni di registrazione dati.



Per impostare il sensore da registrare
Fare clic per accedere all'interfaccia di

Per selezionare il sensore da visualizzare dopo aver cliccato qui, i dati relativi verranno visualizzati nella coordinata superiore.

reset Fare clic su per cancellare tutti i dati registrati. È anche possibile assegnare comandi per resettare i dati tramite [ASSIGN].

Icona di

Per visualizzare il numero di pagina effettivo del diagramma delle coordinate.

L'avvio/arresto/ripristino della registrazione dati può essere controllato da un comando assegnato tramite [ASSIGN]. Quando viene assegnato un comando, fare clic sul comando per mettere in pausa la registrazione dati e tenere premuto il comando per 2 secondi per ripristinare la registrazione.

Quando la funzione è in pausa, scorrere lo schermo verso sinistra o destra per girare la pagina e visualizzare le registrazioni correlate.

Per visualizzare i dati relativi al sensore selezionato. L'asse orizzontale rappresenta il tempo, mentre l'asse verticale rappresenta il valore del sensore.

Per disattivare o attivare la funzione.

È possibile impostare il sensore da registrare tramite Data Record Set (Set di registrazione dati). [Record Duration] (Durata registrazione): seleziona la durata massima di una registrazione dati.

[Curva 1~4]: seleziona la funzione visualizzata dalla curva (fare riferimento alla tabella seguente per le funzioni che è possibile impostare). È possibile impostare quattro curve.

[Valore massimo]: imposta il valore massimo corrispondente alla funzione, ovvero il valore corrispondente al punto più alto dell'asse verticale nelle coordinate. Se la funzione della curva è impostata su Non canale, viene visualizzata questa voce di funzione.

[Valore minimo]: imposta il valore minimo corrispondente alla funzione. Se la funzione della curva è impostata su Non canale, viene visualizzata questa voce di funzione.

Configurazione:

1. Fare clic su [Data Record], quindi toccare  per abilitare questa funzione. Quando questa funzione è abilitata, l'icona cambierà in .
2. Fare clic su "☰" per accedere al menu di impostazione dei record di dati.
3. Fare clic sulla curva per accedere, quindi selezionare una funzione appropriata in base alle proprie esigenze. Fare clic su [K] per tornare indietro.
4. Fare clic su [Valore massimo], quindi toccare "+" o "-" per modificare il valore. L'impostazione di [Valore minimo] è la stessa.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Dispositivi supportati, valori predefiniti e intervalli di impostazione dei record di dati

Dispositivi	Tipo	Valore predefinito		Elementi correlati per l'impostazione		
		Valore minimo	Valore massimo	Intervallo di impostazione	Passo	Unità
Trasmettitore	Tensione	3	5	0~10	1	V
Ricevitore	Tensione	4	6	0~10	1	V
	Tensione BVD	5	10	0~100	1	V
Sensore di tensione	Tensione esterna	5	10	0~100	1	V
Sensore di temperatura	Temperatura	0	80	-100~200	10	°C
Sensore di altitudine	Altitudine	0	100	-1000~1000	10	m
Sensore RPM	Velocità di rotazione	0	5000	0~99900	100	giri/min
	Velocità	0	60	0~300	10	km/h
GPS	Velocità	0	60	0~300	10	km/h
	Altitudine	0	100	-1000~1000	10	m
	Accelerazione	0	10	-20~20	1	m/s ²
FXS Servo	Angolo	-80	80	-100~100	10	°
	Velocità angolare	-200	200	-1000~1000	10	°/s
	Tensione	4	6	0~10	1	V
	Corrente	0	10	0~100	1	A
	Temperatura	0	80	-100~200	10	°C
PowerHD Servo	Tensione	4	6	0~20	1	V
	Temperatura	0	80	-100~200	10	°C
	Ciclo di lavoro PWM	0	100	0~100	10	/
HW ESC	Tensione	5	10	0~100	1	V
	Corrente	0	10	0~1000	1	A
	Velocità di rotazione	0	5000	0~99900	10	giri/min
	Consumo elettrico	0	5000	0~99900	10	mAh
	Temperatura ESC	0	80	-100~200	10	°C
	Temperatura motore	0	80	-100~200	10	°C
Sensore di corrente e tensione	Tensione	5	10	0~100	1	V
	Valore massimo	5	10	0~100	1	V
	Valore minimo	5	10	0~100	1	V
	Corrente	0	10	0~1000	1	A
	Corrente massima	0	10	0~1000	1	A
	Corrente media	0	10	0~1000	1	A
	Potenza	0	10	0~99900	10	W
	Capacità utilizzata	0	5000	0~99900	10	mAh
i-BUS2 Servo	Tensione	4	6	0~20	1	V
	Attuale	0	80	-100~200	10	°C
	Ciclo di lavoro PWM	0	100	0~100	10	/



Velocità e distanza

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

[Sensore di velocità]: selezionare il sensore di destinazione. Se il sensore e il ricevitore sono collegati, il

Il sensore apparirà automaticamente in questo menu. È possibile scegliere tra due velocità o [Nessuna].

[Imposta lunghezza rotazione]: se sulla ruota è installato un sensore di velocità, è necessario definire la lunghezza di rotazione. Questa lunghezza verrà utilizzata per calcolare la distanza percorsa. Fare clic su "+" o "-" per regolare la lunghezza.

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

[Azzeramento contachilometri 2]: il contachilometri 2 viene utilizzato per registrare la distanza totale percorsa, ovvero la distanza cumulativa.



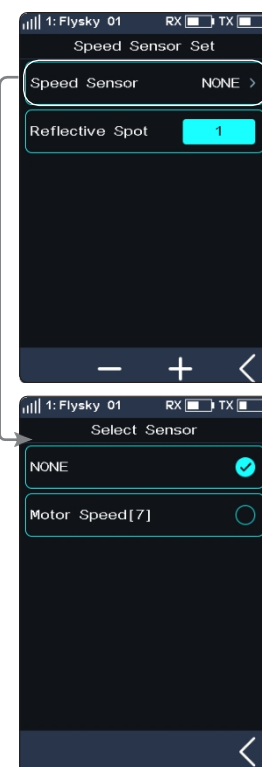
i-Set sensore di velocità BUS2

Questa funzione viene utilizzata per impostare il numero di punti riflettenti sul sensore corrispondente.

[Sensore di velocità]: selezionare il sensore.

Cliccare per accedere, quindi selezionare il sensore. Cliccare su "◀" per tornare indietro.

[Punto riflettente]: per impostare il numero di punti riflettenti del sensore. Questo valore corrisponde al numero effettivo di punti riflettenti sul dispositivo. Fare clic su "+" o "-" per regolare il numero.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Impostazione altitudine zero

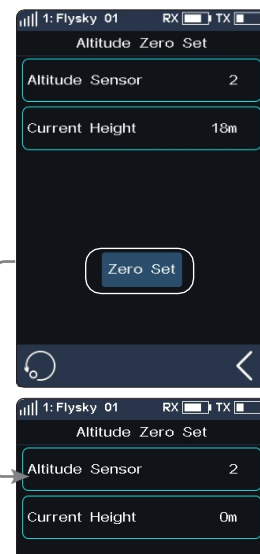
Questa funzione viene utilizzata per impostare l'altezza corrente a 0 m di altezza di base.

[Sensore di altitudine]: per visualizzare l'ID del sensore. Se sono collegati più sensori di altitudine, per impostazione predefinita viene visualizzato il sensore con l'ID più basso.

[Altitudine attuale]: Visualizza le informazioni sull'altitudine in tempo reale dopo aver eseguito la regolazione dello zero. Altrimenti, vengono visualizzate le informazioni sull'altitudine effettiva.

Dopo aver eseguito la regolazione dello zero, le informazioni sull'altezza prima e dopo la regolazione dello zero verranno visualizzate in [Elenco sensori]. Ovvero, l'altezza e l'altitudine.

Fare clic su "🔄" (Ricalcola altitudine) per reimpostare l'altitudine corrente sull'altitudine effettiva. Dopo aver fatto clic, selezionare "Yes" (Sì) quando viene visualizzata la finestra di richiesta.



Impostazioni GPS

Questa funzione è applicabile al modulo GPS del protocollo i-BUS2. Attraverso questa funzione, è possibile impostare il fuso orario standard, eseguire la calibrazione del livello del giroscopio e visualizzare l'interfaccia di visualizzazione dei parametri GPS per ottenere le informazioni pertinenti. L'icona di posizionamento 📍 apparirà nella barra superiore del menu.

[Selezione UTC]: imposta l'UTC. Toccare Selezione UTC per accedere e toccare il fuso orario appropriato. Quindi fare clic su ⬅ per tornare indietro.



[Gyroscope Calibration]: calibra il giroscopio. Prima della calibrazione, collegare correttamente il sensore GPS al dispositivo e assicurarsi che il dispositivo sia posizionato orizzontalmente. Toccare Gyroscope Calibration per accedere, quindi fare clic su Calibration. Il sistema eseguirà automaticamente la calibrazione. Quando la calibrazione ha esito positivo o negativo, il sistema visualizza una schermata pop-up con l'esito della calibrazione. In caso di esito negativo, eseguire nuovamente la calibrazione.



[Visualizzazione GPS]: per visualizzare le informazioni restituite dal sensore GPS.

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

Per mostrare se il posizionamento ha avuto esito positivo o meno. Se l'icona è blu, il posizionamento ha avuto esito positivo, se l'icona è grigia, il posizionamento non è riuscito.

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

Icona di ripristino Ripristina la posizione del punto di partenza al valore predefinito.

Icona Stato GPS

L'angolo azimutale mostra l'orientamento relativo del modello rispetto al punto di partenza.

1. La direzione indicata dall'icona verde rappresenta la direzione di movimento in tempo reale del modello. Il punto centrale indica la posizione di partenza, mentre il cerchio esterno indica l'orientamento relativo del modello. Fare clic su "+" o "-" per modificare l'angolo di offset e il passo è 10°.

2. L'angolo azimutale può essere visualizzato nell'area del dashboard iniziale tramite personalizzazione.



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

Area di visualizzazione dei dati del modello

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



Imposta l'origine dei dati dell'angolo di imbardata.

Se selezionato, i dati provengono dall'angolo del giroscopio per il calcolo. Se deselezionato, i dati provengono dalla condizione di movimento effettiva.

L'angolo di assetto mostra le informazioni in tempo reale sull'assetto del modello rispetto alla posizione orizzontale, compreso l'angolo di beccheggio parallelo alla direzione della linea di connessione tra la testa e la coda del veicolo e l'angolo di rollio perpendicolare a questa linea.

1. "+" indica un beccheggio verso l'alto o un rollio verso destra; "-" indica un beccheggio verso il basso o un rollio verso sinistra.
2. L'angolo di assetto può essere visualizzato nell'area del cruscotto iniziale tramite personalizzazione.



微信公众号



Bilibili



微博



Facebook

Set sensori Curr e Vol (Set sensori di corrente e tensione)

Questa funzione è adattata ai sensori di corrente e tensione con protocollo i-BUS2, per ripristinare i dati dei sensori e i relativi dati massimi/minimi.

[Recupero dati all'accensione]: imposta se i dati registrati devono essere cancellati automaticamente all'accensione del sensore di corrente e tensione. I dati registrati includono la tensione massima/minima, la corrente massima, la corrente media, la capacità di consumo della batteria e il tempo di funzionamento.

Quando la voce è selezionata, i dati registrati verranno cancellati automaticamente, altrimenti non verranno cancellati.

[Tutti i dati]: cancella tutti i dati registrati. I dati registrati includono la tensione massima/minima, la corrente massima, la corrente media, la capacità di consumo della batteria e il tempo di funzionamento.

Toccare [Tutti i dati], quindi selezionare "Sì" dopo la comparsa della finestra

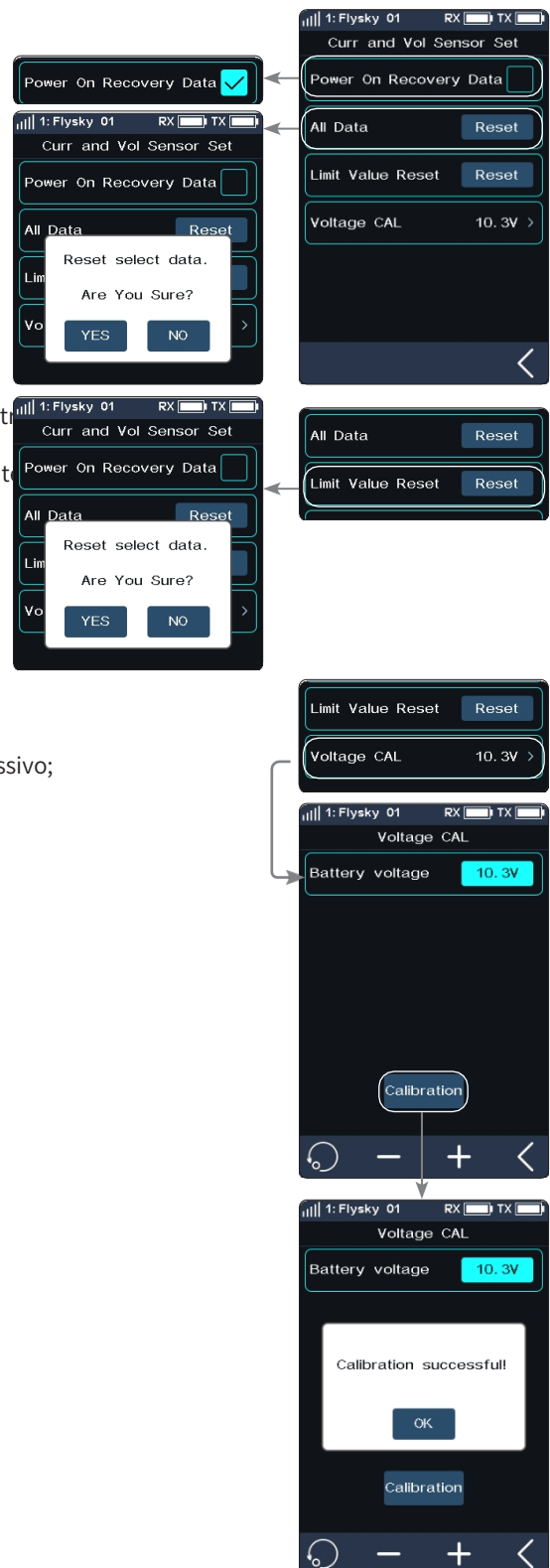
[Reimpostazione valore limite]: reimposta tutti i valori estremi, inclusi la tensione massima/minima e la corrente massima.

Toccare [Reimpostazione valore limite], quindi selezionare "Sì" dopo la comparsa della finestra di richiesta.

[CAL voltaggio]: calibra il voltaggio della batteria. Assicurarsi di collegare correttamente il cavo di rilevamento del sensore al dispositivo da rilevare prima di avviare la calibrazione.

Configurazione:

1. Toccare [CAL Voltaggio] per accedere all'interfaccia di livello successivo;
2. Toccare [Calibrazione], il sistema segnala che la calibrazione è stata eseguita con successo. Fare clic su "OK" per terminare la calibrazione.



6.11 VELOCITÀ

Questa funzione consente di impostare la velocità di sterzata, la velocità di avanzamento, la velocità di frenata e le velocità di risposta da CH3 a CH18.

La funzione Condizione può essere utilizzata per la funzione VELOCITÀ ed è possibile impostare il parametro di velocità rispettivamente per la condizione 1 e la condizione 2.

Nota: il numero di canali controllati è soggetto alla [Definizione del numero di canali].

[Sterzo]: modifica la velocità corrispondente del servo quando il canale dello sterzo emette a velocità elevata. Il ritardo minimo è 0,00 s, mentre quello massimo è 10,00 s. Il passo di regolazione è 0,01 s.

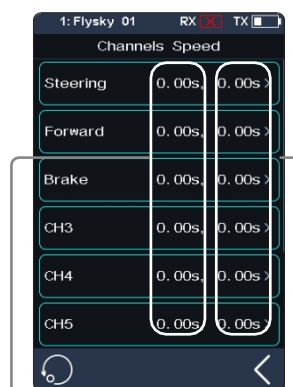
Questa funzione può essere utilizzata per la regolazione quando il veicolo viene guidato con sterzata veloce, che potrebbe causare la perdita di controllo del veicolo, o quando la struttura del veicolo non è in grado di sopportare una velocità di sterzata troppo elevata.

[Avanti]: Imposta la velocità di risposta del canale dell'acceleratore.

Questa funzione può essere utilizzata per imitare modelli con risposta lenta in accelerazione e decelerazione (ad esempio, autocarri di grandi dimensioni).

[Freno]: utilizzato per i modelli di veicoli.

Le funzioni [Sterzo], [Avanti] e [Freno] possono essere regolate tramite i comandi assegnati tramite la funzione [ASSIGN], come i comandi VR/TR.



Ritorno alla velocità neutra

Velocità di avanzamento
Velocità di sterzata
Velocità di avvio

Velocità canale - Sterzo

Configurazione:

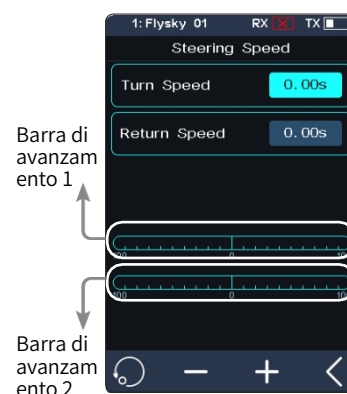
[Velocità di sterzata]: Rallenta la velocità di uscita del canale quando il volante si sposta dalla posizione neutra alla corsa massima.

[Velocità di ritorno]: Rallenta la velocità di uscita del canale quando il volante ritorna in posizione neutra.

1. Fare clic su [Velocità di rotazione] o [Velocità di ritorno]. Questa voce viene evidenziata quando selezionata.
2. Fare clic su "+" o "-" per modificare la durata della risposta in base alle esigenze.
3. Verificare che le impostazioni siano normali come previsto.

Barra di avanzamento 1: mostra la velocità di uscita del canale dopo il ritardo (come mostrato a destra).

Barra di avanzamento 2: mostra la velocità effettiva prima che il ritardo abbia effetto (come mostrato a destra).



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Velocità del canale - Freno

Questa funzione è applicabile solo alla modalità normale. Non viene visualizzata nella modalità nave. Impostazione:

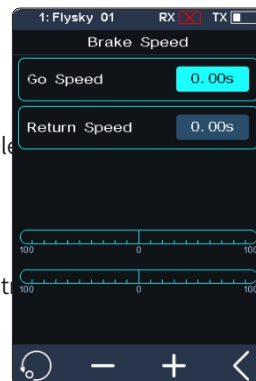
[Velocità di marcia]: imposta la velocità del freno dell'acceleratore.

[Velocità di ritorno]: imposta la velocità alla quale il freno dell'acceleratore ritorna in posizione neutra.

1. Fare clic su [Velocità di marcia] o [Velocità di ritorno]. Questa voce viene evidenziata quando selezionata.
2. Fare clic su "+" o "-" per modificare la durata della risposta in base alle esigenze.
3. Verificare che le impostazioni siano normali come previsto.

Barra di avanzamento 1: mostra la velocità di uscita del canale dopo il ritardo (come mostrato a destra).

Barra di avanzamento 2: mostra la velocità effettiva prima che il ritardo abbia effetto (come mostrato a destra).



Velocità canale - Avanti

Questa funzione viene utilizzata per impostare il ritardo dell'avvio dell'acceleratore e del ritorno in folle. [Velocità di avanzamento]: imposta la velocità di accelerazione dell'acceleratore.

[Velocità di ritorno]: imposta la velocità alla quale l'acceleratore ritorna in posizione neutra.

[Punto P1]: indica il punto di divisione tra la prima corsa in avanti e la seconda corsa in avanti. Il punto predefinito è 30% e l'intervallo regolabile è 0-99%.

[Punto P2]: indica il punto di divisione tra la seconda corsa in avanti e la terza corsa in avanti. Il punto predefinito è 60% e l'intervallo regolabile è compreso tra 1 e 100%.

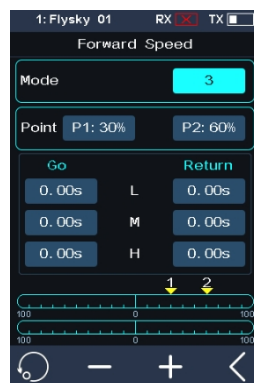
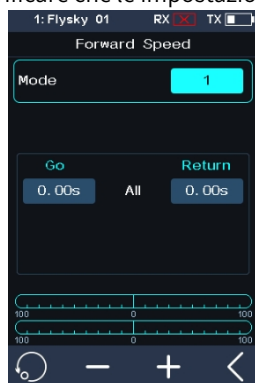
[L]: La prima corsa.

[M]: La seconda corsa. Può essere impostata nel menu della modalità 2 e della

modalità 3. [H]: La terza corsa. Può essere impostata nel menu della modalità 3.

Configurazione:

1. Toccare l'icona accanto alla modalità, quindi utilizzare "+" o "-" per selezionare la modalità.
2. Fare clic sull'opzione che deve essere impostata. Questa voce viene evidenziata quando selezionata.
3. Fare clic su "+" o "-" per modificare il tempo di risposta o la percentuale del punto corrispondente come richiesto. Quindi toccare "+" o "-" per accelerare la regolazione del valore corrispondente.
 - La percentuale del punto P1 differisce dalla percentuale del punto P2 di almeno l'1%. Più bassa è la percentuale, più lento sarà il canale dell'acceleratore nel rispondere all'azionamento dell'acceleratore.
4. Verificare che le impostazioni siano normali come previsto.



Quando la modalità Boat è abilitata, i menu correlati sono i seguenti.



Velocità canale - CH3-CH8

Questa funzione viene utilizzata per impostare il tempo di ritardo di CH3-CH18 in avanti e ritorno in folle.



6.12 MIX

Questa funzione consente di impostare 5 funzioni di miscelazione, ovvero [4WS Mixing], [Track Mix], [Drive Mix], [Brake Mixing] e [Programming Mixes].

Mixaggio 4WS

Utilizzata per impostare le ruote che controllano lo sterzo del veicolo, anteriori, posteriori o tutte e quattro. Questa funzione è applicabile ai crawler con sterzo sia sulle ruote anteriori che su quelle posteriori.

Per impostazione predefinita, in questa funzione viene utilizzato lo sterzo della ruota anteriore. Per impostazione predefinita, la funzione è disabilitata.

[Mix Rate]: Imposta la quantità di miscelazione dal canale di sterzo al canale miscelato. L'intervallo di regolazione è compreso tra 0 e 100%.

Configurazione:

1. Fare clic su [CH3] sul lato destro di [Mix Channel]. Quindi fare clic sul canale corrispondente. Dopo la selezione, il canale sarà occupato. Fare clic su per tornare al livello precedente



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

- A ciascun canale può essere assegnata una sola funzione di miscelazione. Non è consentito il conflitto con altri canali Func Assign. Quando il canale selezionato è assegnato ad altre funzioni di miscelazione, il sistema visualizzerà una finestra pop-up di promemoria.
2. Fare clic su "+" o "-" per modificare il rapporto come richiesto.
 3. Fare clic su  per accedere al menu Assegna controlli, quindi selezionare il tipo di sterzo desiderato. È possibile selezionare [Modalità mix sterzo] nella funzione [Assegna] e controllare o commutare, ad esempio i tasti SW. In alternativa, è possibile selezionare [Mix sterzo posteriore], [Mix sterzo uguale] o [Mix sterzo inverso] per assegnare un controllo da disabilitare o abilitare, ad esempio i controlli SW. Fare clic su  per tornare indietro. Dopo aver abilitato questa funzione, l'icona cambierà in .
 - È possibile selezionare [4WS Mixing Rate] in [ASSIGN], quindi assegnare un comando da regolare, come i comandi VR/TR.
 4. Verificare che le impostazioni siano normali come previsto.



Mix cingoli

Questa funzione è applicabile a modelli quali veicoli cingolati e carri armati e consente a un grilletto o a un volante di controllare contemporaneamente i cingoli sinistro e destro per avanzare o sterzare in modo diverso.

Questa funzione consente di impostare separatamente le velocità di avanzamento, arretramento, sinistra e destra. L'intervallo di regolazione della velocità è compreso tra 0 e 100% e il passo di regolazione è dell'1%.

La barra di avanzamento sinistra mostra il valore del canale CH1 del cingolo sinistro. La barra di avanzamento destra mostra il valore del canale CH2 del cingolo destro. La figura a destra indica lo stato di funzionamento separato dell'acceleratore in avanti.

Configurazione:

1. Selezionare la casella di controllo sul lato destro di [Track Mixing] per abilitare questa funzione. Dopo aver abilitato la funzione, l'icona cambierà in .
2. Clicca sul tasso che desideri impostare. L'opzione selezionata viene evidenziata.
3. Fare clic su "+" o "-" per modificare il rapporto come richiesto.
 - Il rapporto può essere regolato selezionando [Track Mixing Forward], [Track Mixing Backward], [Track Mixing Left] o [Track Mixing Right] nella funzione [ASSIGN], assegnando un controllo per la regolazione, come i controlli VR/TR.



Drive Mix

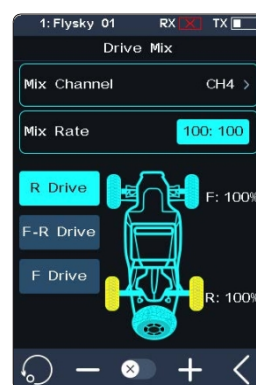
Il Drive Mix viene utilizzato per impostare la modalità di controllo della trazione del motore del veicolo, che comprende tre modalità di guida: trazione posteriore, trazione ibrida anteriore e posteriore e trazione anteriore. Per impostazione predefinita, viene utilizzata la trazione posteriore.

La trazione anteriore ha uno spazio di frenata più breve, adatto alle frenate di emergenza. Nella trazione posteriore, le ruote anteriori possono concentrarsi sulla sterzata, il che è più adatto alla deriva del veicolo. La trazione F-R (trazione ibrida anteriore e posteriore) consiste nel guidare il veicolo avviando tutte e quattro le ruote insieme, il che può fornire una maggiore trazione per migliorare la potenza del veicolo in accelerazione, in salita e su altre strade.

[Rapporto di miscelazione]: include il rapporto anteriore (F) e il rapporto posteriore (R) (100:100=F100%:R100%). Il rapporto viene utilizzato solo quando la trazione anteriore e quella posteriore sono miscelate. L'intervallo di regolazione sia del rapporto anteriore che di quello posteriore è compreso tra 0 e 100% e il passo di regolazione è pari all'1%.

Configurazione:

1. Fare clic su [CH4] sul lato destro di [Mixing Channel]. Fare clic sul canale corrispondente come richiesto. Questo canale sarà occupato dopo la selezione. Fare clic su "⏮" per tornare all'interfaccia del livello precedente.
 - A ciascun canale può essere assegnata una sola funzione di miscelazione. Non è consentito il conflitto con altri canali Func Assign. Quando il canale selezionato è assegnato ad altre funzioni di miscelazione, il sistema visualizzerà una finestra pop-up di promemoria.
2. Fare clic su "+" o "-" per modificare il rapporto come richiesto.
 - Quando il rapporto di miscelazione è 100%:100%, il rapporto di [R] diminuisce quando si clicca su "+" e il rapporto di [F] diminuisce quando si clicca su "-". In qualsiasi stato, la percentuale di [F] e [R] viene mantenuta al 100%.
3. Selezionare la modalità di guida in base alle esigenze. La figura a destra indica lo stato della modalità di guida posteriore.
4. Fare clic su "⚙️" per accedere al menu di assegnazione dei controlli. È possibile selezionare [drive mix rate] nella funzione [ASSIGN] e assegnare un controllo per la regolazione, come i controlli VR/TR. Fare clic su "⏮" per tornare indietro. Una volta abilitata questa funzione, l'icona cambierà in "⚙️".
5. Verificare che le impostazioni siano normali come previsto.



Miscelazione dei freni

Questa funzione dispone di due set di controlli di miscelazione dei freni, per utilizzare più servocomandi per controllare i freni; ad esempio, modelli che utilizzano servocomandi diversi per controllare i freni anteriori e posteriori. Se il modello utilizza più canali per controllare i freni insieme, è possibile utilizzare questa funzione per controllare il canale dei freni come canale mixer per il canale dell'acceleratore.

Configurazione:

1. Fare clic su [Miscelazione freni 1 Off] per accedere al sottomenu.
2. Fare clic su [CH3] sul lato destro di [Mix Channel]. Quindi fare clic sul canale corrispondente secondo necessità. Questo canale sarà occupato dopo la selezione. Fare clic su "⏮" per tornare all'interfaccia del livello precedente.
 - A ciascun canale può essere assegnata una sola funzione di messaggio. Non è consentito



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

entrare in conflitto con altri canali Func Assign. Quando al canale selezionato sono assegnate altre funzioni di missaggio, il sistema visualizza una finestra pop-up di avviso.

3. Eseguire le impostazioni seguendo i passaggi di impostazione delle funzioni [EXP] e [ABS].
4. Utilizzare la funzione di visualizzazione del servo. Verificare che le impostazioni siano normali.

È possibile selezionare il menu corrispondente alla miscelazione dei freni nella funzione [ASSIGN] e assegnare un comando per la regolazione, come i comandi VR/TR. Premendo il tasto, nella regolazione apparirà una finestra pop-up che richiederà il valore in tempo reale. Selezionare [Brake Mixing 1 EXP Setting], [Brake Mixing 1 A.B.S.] o [Brake Mixing 2 EXP Setting], [Brake Mixing 2 A.B.S.] per assegnare i tasti SW e ottenere due set di funzioni di miscelazione dei freni da abilitare/disabilitare rapidamente.



Programmazione delle miscele

La funzione Mixing può essere utilizzata per impostare la relazione di controllo del mix tra i canali, contenente un totale di 8 gruppi di relazioni di mix.

Configurazione:

1. Fare clic su [Mixing 1] o altre opzioni di missaggio secondo necessità per accedere all'interfaccia di configurazione.
2. Fare clic su "☒" per abilitare questa funzione. Quando questa funzione è abilitata, l'icona cambierà in "☑".
3. Fare clic su [Master Channel], selezionare un canale master dall'elenco. Il canale master influirà sul canale slave.
4. Fare clic su [Slave Channel] e selezionare un canale slave dall'elenco.
5. Selezionare [Low Side Mixing] o [High Side Mixing] secondo necessità. Fare clic su "+" o "-" per modificare la percentuale e regolare la quantità di miscelazione delle frequenze basse o alte. Fare clic su "↶" per tornare al menu precedente al termine dell'impostazione.
6. Fare clic su [Offset]. Quindi fare clic su "+" o "-" per modificare l'offset associato al canale master e al canale slave.
7. Ripetere le operazioni sopra descritte per impostare altri controlli di missaggio.

Assegnare un controllo nella funzione [ASSIGN] per regolare 8 gruppi di controlli di missaggio programmati dei tassi [Low Side Mix], [High Side Mix] e [Offset], come i controlli VR/TR.

Inoltre, è possibile abilitare o disabilitare rapidamente le funzioni Mix 1-Mix 8 tramite un controllo, come i controlli SW.



6.13 ABS

A.B.S. è l'acronimo di sistema di frenata automatica. Questa funzione viene utilizzata per impedire il bloccaggio delle ruote, che può causare la perdita di controllo o lo slittamento. L'A.B.S. gestisce questo aspetto regolando la pressione esercitata dai freni, che viene effettuata pompando i freni in modo intermittente anziché con una forza costante.

La funzione Condizione può essere utilizzata per la funzione ABS ed è possibile impostare il parametro ABS rispettivamente per la condizione 1 e la condizione 2.

Sono disponibili sei sottomenu per l'impostazione della funzione A.B.S.: [Brake Return] (Ritorno freno), [Delay] (Ritardo), [Cycle Length] (Durata ciclo), [Trigger Point] (Punto di attivazione), [Duty Cycle] (Ciclo di lavoro) e [Steering Mix] (Mix sterzo).

Nei sottomenu, gli impulsi sono visualizzati come un'onda quadra, con i picchi che indicano l'attivazione del freno e i minimi che indicano la riduzione della frenata. Man mano che il valore cambia, l'onda quadra cambierà per rappresentare le impostazioni correnti della funzione.

Il punto di attivazione è rappresentato da una linea verde sul grafico.

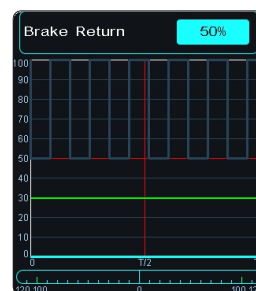
Sotto il grafico è presente una barra che mostra la posizione di frenata in tempo reale. Quando questa funzione è attiva e si aziona il freno, la barra verde oscilla in tempo reale indicando l'attivazione dell'A.B.S.

La funzione è disattivata per impostazione predefinita. Fare clic su "☒" (Controlli/Attiva/Disattiva) per accedere al menu "Controls Assign" (Assegna controlli). Assegnare un controllo per attivare o disattivare la funzione. Quando questa funzione è attivata, l'icona cambierà in "☑" (Controlli/Attiva/Disattiva).



Ritorno del freno

Controlla la riduzione della frenata durante ogni impulso. Può essere impostato su qualsiasi valore compreso tra 0% e 100%. Per impostazione predefinita è impostato al 50%. Se impostato al 60%, quando i freni sono attivi, il sistema rimuoverà il 60% della forza frenante ad ogni impulso.



Ritardo

Determinare il tempo necessario affinché il sistema A.B.S. entri in funzione. Con un'impostazione dello 0%, il sistema A.B.S. entrerà in funzione non appena si aziona il freno. Più alto è il valore, più tempo impiegherà l'A.B.S. per funzionare.

Quando il valore è impostato su 0%, non ci sarà alcun ritardo, il che significa che i freni verranno azionati non appena vengono attivati. L'impostazione massima del 100% comporterà un ritardo di 2 secondi.



微信公众号



Bilibili



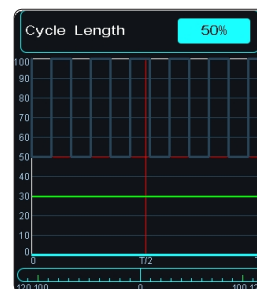
Weibo



Facebook

Durata del ciclo

Aumenta o diminuisce il tempo tra gli impulsi. Può essere impostato su qualsiasi valore compreso tra il 20% e il 100%. L'impostazione predefinita è 50%. Più alto è il valore, più lungo sarà l'impulso. L'impostazione massima del 100% determinerà una durata del ciclo di 0,5 secondi.



Punto di attivazione

Configurare il punto in cui l'A.B.S. inizia a funzionare. È possibile impostare qualsiasi valore compreso tra il 20% e il 100%. L'impostazione predefinita è 30%. Maggiore è la percentuale, più vicina sarà la posizione di attivazione dell'A.B.S. alla posizione di frenata completa.

0%-100% rappresenta l'intera corsa di frenata del grilletto dell'acceleratore.

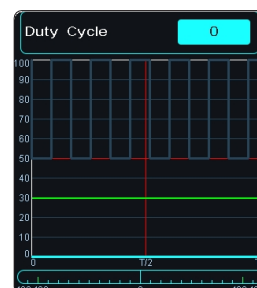


Ciclo di lavoro

Modificare la lunghezza di ciascun impulso e l'intervallo tra essi. L'intervallo di regolazione va da -4 a +4 cicli. Il valore predefinito è 0. Quando il valore viene modificato, la lunghezza del picco e del minimo dell'onda quadra dell'impulso del freno cambia di conseguenza.

Regolazione della velocità di rilascio del freno.

Quando il ciclo di lavoro è impostato su "0", la velocità è 1: 1; quando il ciclo di lavoro è impostato su "1", la velocità è 1: 2; quando il ciclo di lavoro è impostato su "-1", la velocità è 2: 1.



Mix sterzo

L'A.B.S. può essere attivato o disattivato automaticamente durante la sterzata se combinato con il volante.

La percentuale rappresenta la posizione di attivazione attraverso l'intera gamma di movimento. E rappresenta l'interno, N rappresenta l'esterno; se è impostato il 50% N, la funzione ABS si disattiva quando si trova entro il 50% (10% N-50% N) e si attiva quando si trova al di fuori del 50% (50% N-100% N).

Se è impostato il 50% E, la funzione ABS sarà attivata entro il 50% (10% E-50% E) e disattivata al di fuori del 50% (50% E-100% E).

Configurazione:

1. Toccare "☒" per abilitare questa funzione.
2. Toccare un'impostazione per selezionarla.
3. Toccare "+" o "-" per modificare il valore.
4. Ripetere l'operazione secondo necessità.
5. Verificare che tutto funzioni come previsto.

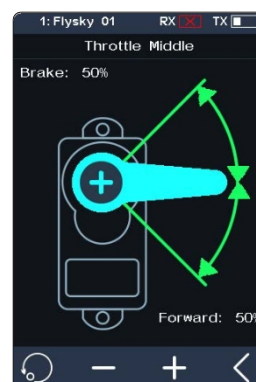


6.14 TH MID

La funzione TH MID (acceleratore centrale) viene utilizzata per impostare la posizione neutra dell'acceleratore e del freno per correggere il problema della corsa irregolare dell'acceleratore e del freno in alcuni modelli. Se la posizione neutra non è impostata correttamente, il modello potrebbe iniziare ad accelerare e a guidare direttamente dopo l'accensione.

Configurazione:

1. Fare clic su "+" o "-" per modificare la percentuale secondo necessità.
2. Verificare che le impostazioni siano normali come previsto.



6.15 NEUTRO

La funzione viene utilizzata per impostare una "zona morta" per il controllo dell'acceleratore, in cui l'acceleratore emette sempre il valore neutro e il canale dell'acceleratore non cambia quando si muove il grilletto.

[Avanti]: quando supera la zona morta, il canale dell'acceleratore emetterà direttamente questo valore per accelerare in avanti.

[Zona morta]: l'intervallo della zona morta. Per impostazione predefinita, il valore è 0%.

[Indietro]: quando supera la zona morta, il canale dell'acceleratore frenerà o emetterà direttamente questo valore per accelerare in avanti.

Configurazione:

1. Toccare [Avanti], [Zona morta] o [Indietro]; questa voce viene evidenziata quando selezionata.
2. Utilizzare "+" e "-" per modificare la percentuale secondo necessità.
3. Ripeti con altre impostazioni secondo necessità.
4. Eseguire un test per assicurarsi che tutto funzioni come previsto.



6.16 IDLE UP

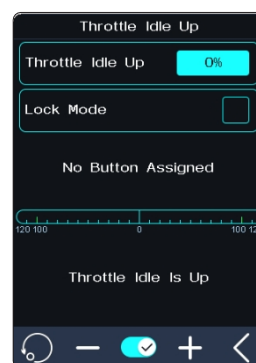
La funzione Throttle Idle Up viene utilizzata per impostare il minimo del motore per le auto a benzina quando il grilletto è in posizione neutra. Dopo aver impostato la funzione Idle Up, questa assicura che il motore abbia sempre un po' di accelerazione per evitare che si spenga.

Questa funzione è disabilitata per impostazione predefinita.

[Modalità di blocco]: quando la modalità di blocco è disabilitata, i dati del canale continuano a diminuire quando si tira indietro il grilletto. Quando la modalità di blocco è abilitata, tirare indietro il grilletto e i dati del canale si bloccano sul valore impostato.

Configurazione:

1. Fare clic su "🔧" per accedere al menu "Assegna controlli". Assegnare un controllo per abilitare o disabilitare la funzione. Quando questa funzione è abilitata, l'icona cambierà in "✅".
2. Fare clic su "+" o "-" per modificare la percentuale secondo necessità.
3. Eseguire un test per assicurarsi che tutto funzioni come previsto.



微信公众号



Bilibili



Website



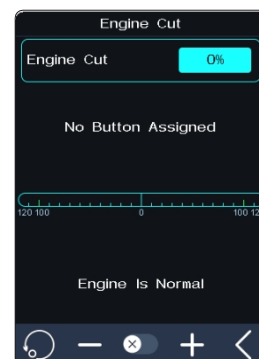
Facebook

6.17 TAGLIO ENG

Dopo aver attivato la funzione, il servocomando dell'acceleratore rimarrà nella posizione predefinita e il grilletto dell'acceleratore non potrà controllare l'uscita dell'acceleratore.

Configurazione:

1. Fare clic su "✖" per accedere al menu "Assegna controlli". Assegnare un controllo per abilitare o disabilitare la funzione. Quando questa funzione è abilitata, l'icona cambierà in "✔".
2. Fare clic su "+" o "-" per modificare la percentuale secondo necessità.
3. Eseguire un test per assicurarsi che tutto funzioni come previsto.



6.18 CRUISE

Quando la funzione cruise è abilitata, il canale dell'acceleratore rimane il valore del canale emesso quando la funzione è abilitata. Quando il veicolo viaggia alla velocità desiderata, è possibile abilitare la funzione cruise. Il veicolo può continuare a viaggiare alla stessa velocità dopo l'abilitazione, ma è anche possibile aumentare manualmente la velocità.

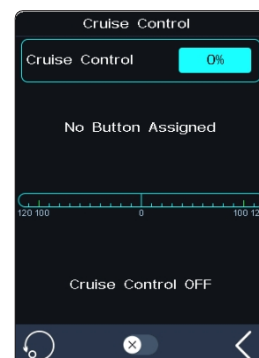
[Accelerazione manuale]: quando questa funzione è abilitata, premendo il grilletto è possibile aumentare la potenza dell'acceleratore in modalità crociera e il veicolo accelera. Quando il grilletto viene rilasciato, il veicolo può continuare a viaggiare alla velocità precedente.

L'interfaccia della funzione visualizza in tempo reale la percentuale del valore di uscita del canale dell'acceleratore.

Premere il grilletto o gestire il comando assegnato per uscire dalla modalità di crociera.

Configurazione:

1. Fare clic su "✖" per accedere al menu "Assegna controlli". Assegnare un controllo per abilitare o disabilitare la funzione. Quando questa funzione è abilitata, l'icona cambierà in "✔".
2. Cliccare su "+" o "-" per modificare la percentuale secondo necessità.
 - La percentuale non può essere regolata quando la funzione cruise non è abilitata.
3. Fare clic su [Accelerazione manuale] e aumentare l'acceleratore secondo necessità.
 - La capacità dell'acceleratore può essere aumentata tramite il grilletto. Dopo aver rilasciato il grilletto, l'acceleratore tornerà al valore impostato.



6.19 CARBURANTE

La funzione di consumo carburante è applicabile ai veicoli a carburante e mostra il consumo carburante in tempo reale. Dopo aver attivato questa funzione, nella barra di stato nella parte superiore dell'interfaccia principale verrà visualizzata l'icona "🔧".

[Carburante residuo]: visualizza la quantità effettiva di carburante residuo del modello di veicolo in percentuale.

[Capacità serbatoio]: Imposta la capacità del serbatoio carburante del modello di veicolo.

[Min Fuel C] (Consumo minimo di carburante): imposta il consumo di carburante corrispondente all'acceleratore minimo del veicolo modello.

[Consumo massimo carburante]: imposta il consumo di carburante corrispondente alla massima accelerazione del veicolo modello.

[Consumo carburante esponenziale]: imposta il rapporto tra l'azione dell'acceleratore e il consumo di carburante.

[Allarme carburante]: imposta l'allarme carburante. Quando il carburante è inferiore al valore impostato, il trasmettitore invierà un allarme.

Configurazione:

1. Fare clic su per abilitare la funzione. Quando questa funzione è abilitata, l'icona cambierà in .
2. Clicca su "+" o "-" per modificare la percentuale secondo necessità.
3. Verificare che tutto funzioni come previsto.



6.20 COND

È possibile impostare alcune funzioni e abilitare la modalità condizione. Supporta due gruppi di modalità condizione in totale (C1 e C2). È possibile impostare la modalità condizionata in sei funzioni, ovvero [Dual rate], [Curve], [Channel Speed], [ABS], [Trims] e [Reverse]. Quando la modalità condizionata è abilitata, il controllo deve essere impostato tramite [Key setting] per cambiare la modalità condizionata. La modalità condizionata predefinita è C1.

Quando la funzione è abilitata, l'icona della modalità condizionata (o) viene visualizzata nella barra di stato nella parte superiore dell'interfaccia principale.

In pratica, i parametri di impostazione delle funzioni sono diversi per la stessa funzione quando un veicolo modello circola su strade diverse. In questo caso, è possibile passare alla modalità condizionata per richiamare parametri di impostazione diversi.

Configurazione:

1. Toccare la funzione per cui si desidera impostare la condizione, ad esempio Dual rate.
2. Fare clic su per abilitare la funzione. Quando questa funzione è abilitata, l'icona cambierà in .
3. Impostare un controllo tramite la funzione ASSIGN per passare da una condizione all'altra.
4. Accedere alla funzione D/R, quindi impostare i parametri relativi a



微信公众号



Bilibili



Youtube



Facebook

D/R nella condizione 1.

5. Passare alla condizione 2, quindi impostare i parametri relativi a D/R nella condizione 2.



6.21 LOGICA

Un interruttore logico è un interruttore virtuale composto da 2 interruttori.

Se esiste una relazione logica matematica tra determinati controlli dell'interruttore e gli altri due controlli dell'interruttore, questa funzione può essere utilizzata per esprimere tale logica e utilizzarla come interruttore logico nel controllo.

Il sistema supporta l'impostazione di due gruppi di interruttori logici in totale. Esistono tre definizioni logiche tra due interruttori: AND, OR e XOR. [AND] Se l'interruttore 1 e l'interruttore 2 sono attivi, l'interruttore logico sarà acceso. Se l'interruttore 1 o l'interruttore 2 sono spenti, o se l'interruttore 1 e l'interruttore 2 sono entrambi spenti, l'interruttore logico è spento. [OR] Se l'interruttore 1 o l'interruttore 2 sono attivi, o se l'interruttore 1 e l'interruttore 2 sono entrambi accesi, l'interruttore logico sarà acceso. Se l'interruttore 1 e l'interruttore 2 sono entrambi spenti, l'interruttore logico sarà spento. [XOR] Se l'interruttore 1 o l'interruttore 2 sono attivi, l'interruttore logico sarà acceso, ma se l'interruttore 1 e l'interruttore 2 sono entrambi attivi o spenti, l'interruttore logico sarà spento.

[Interruttore logico 1 o 2]: Imposta l'interruttore logico. Fare clic per accedere al menu delle impostazioni.

[Interruttore 1 o 2]: Imposta un interruttore dell'interruttore logico.

Clicca per accedere al menu delle impostazioni. Quindi seleziona l'interruttore appropriato e clicca su "X" per tornare al menu precedente.

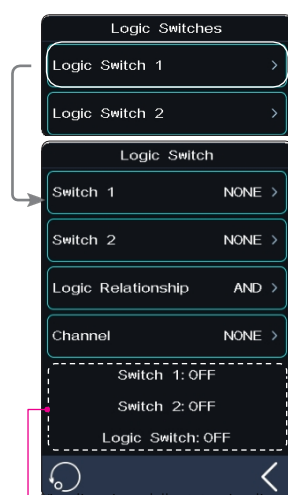
[Relazione logica]: imposta la relazione logica.

Fare clic per accedere al menu delle impostazioni. Quindi selezionare una relazione logica appropriata e fare clic su

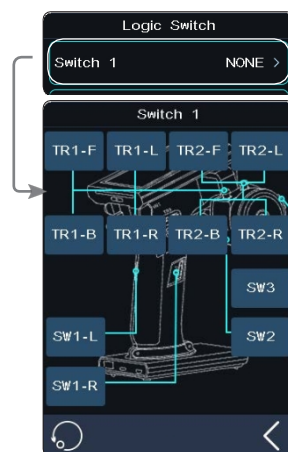
X per tornare al menu precedente.

[Canale]: Imposta un canale corrispondente all'interruttore logico. Fare clic per accedere al menu delle impostazioni.

La relazione logica tra gli interruttori logici è la seguente.



Visualizzazione dello stato: visualizza lo stato dei due interruttori e lo stato dell'interruttore logico dopo l'operazione logica.



Interruttore	Relazione logica											
	AND				OR				XOR			
Interruttore1	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON
Interruttore 2	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON
Interruttore logico	OFF	OFF	OFF	ON	OFF	ON	ON	ON	OFF	ON	ON	OFF

Logic Relationship AND >

Logic Relationship

AND ☒

OR ☐

XOR ☐



微信公众号



Bilibili



Website

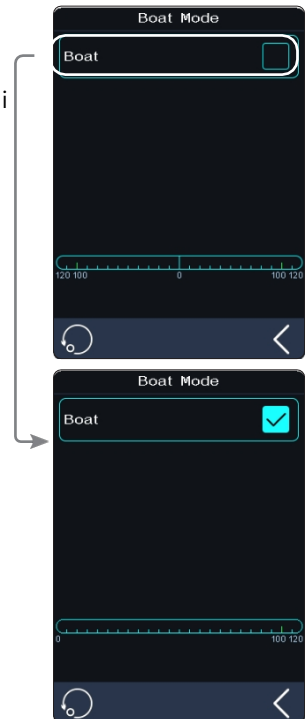


Facebook

6.22 BARCA

Questa funzione viene utilizzata solo quando si utilizza un modello di barca. Quando questa funzione è attiva, il canale dell'acceleratore viene impostato sulla posizione più bassa e la funzionalità del freno viene disabilitata.

Per abilitare questa funzione, selezionare [Barca] per passare alla modalità barca. Una volta effettuata la commutazione, [Modalità normale] viene sostituito da [Modalità barca]. La casella di controllo è selezionata.



6.23 DISPLAY

Questa funzione visualizza l'uscita del canale del modello e può essere utilizzata per testare l'uscita e la portata del servo.

Premere [🔍] per avviare la modalità di test del servo, che muoverà lentamente tutti i canali attraverso l'intera gamma di movimento. Premere [🛑] per disattivare la modalità di test del servo.



Fare clic su "☰" per accedere all'interfaccia di visualizzazione dei canali. In questo elenco è possibile visualizzare la barra di avanzamento dei dati di tutti i canali e la percentuale dei dati dei canali.



6.24 SVC

I ricevitori configurati con questa funzione sono INr4-GYB (giroscopio integrato) e GMr (con interfaccia giroscopio).

Dopo che il trasmettitore si è collegato al ricevitore in modalità AFHDS3 2 Way, premere SVC per accedere alla funzione, seguendo le istruzioni per la calibrazione del livello del giroscopio. Si consiglia all'utente di seguire le istruzioni sull'interfaccia per completare la calibrazione del giroscopio quando lo si utilizza per la prima volta.

Assegnare i comandi per abilitare o disabilitare rapidamente le funzioni di controllo del veicolo, come il controllo SW.

Assegnare i comandi per regolare rapidamente la sensibilità dello sterzo, la sensibilità dell'acceleratore, la priorità e le funzioni avanzate come la sensibilità del volante, l'intervallo di smorzamento, l'impostazione dello smorzamento e i parametri del filtro delle vibrazioni. come i comandi R/TR.

Assegnare i comandi per passare rapidamente da un tipo di veicolo modello all'altro. Ad esempio, i comandi R/TR.

Calibrazione neutra

Utilizzato dal giroscopio per calibrare lo sterzo e l'acceleratore in posizione neutra, al fine di ottenere le migliori condizioni di guida quando il veicolo è in marcia normale.

Prima di abilitare la funzione SVC, è necessario regolare il volume del servocomando dello sterzo, il trim del neutro e il neutro dell'acceleratore del veicolo per ottenere le migliori condizioni di guida. Al termine, avviare la funzione [Smart Vehicle Control] per la calibrazione del neutro. Ogni volta che si modifica il trim o la curva dell'acceleratore, è necessario calibrare la posizione neutra. Durante il processo di calibrazione, lo sterzo e l'acceleratore devono essere posizionati in stato neutro e fermo.

Retromarcia

È possibile impostare la direzione quando il giroscopio si mescola con il canale dello sterzo.

Modalità ESP

Utilizzata per la stabilità assistita del modello. Sono disponibili due modalità: Normale/Blocco.

[Normale]: quando il veicolo sta sbandando o sterzando, il giroscopio fornisce automaticamente una compensazione opposta per controllare il servo e mantenerlo stabile o impedire lo sbandamento in base alla velocità angolare generata.

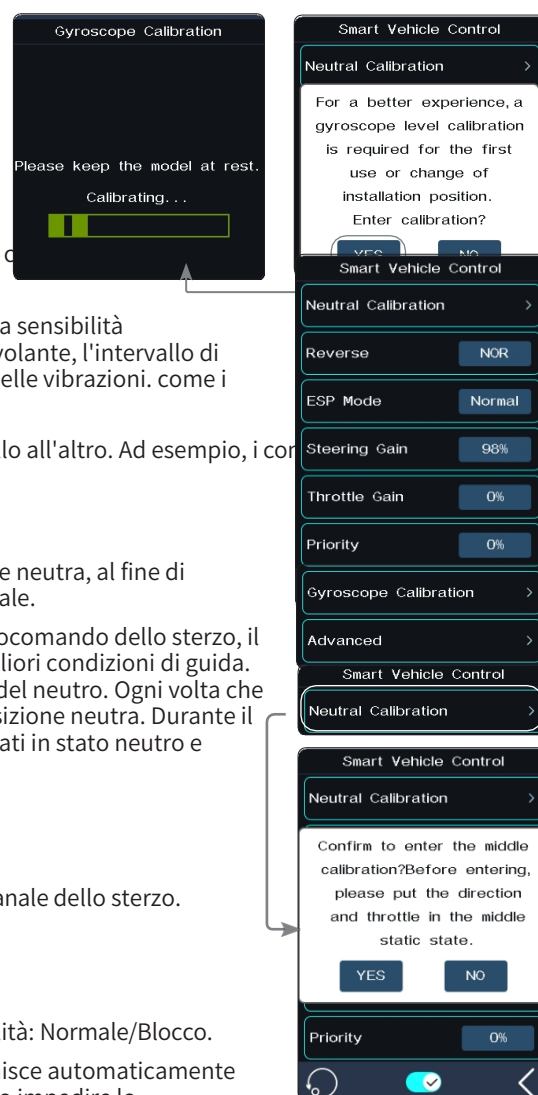
[Blocco]: se il volante è in posizione centrale, il giroscopio controllerà il servo nella direzione opposta in base all'angolo di imbardata quando il veicolo sta sbandando, per farlo tornare nella direzione prevista (se il volante non è in posizione centrale nella "modalità Blocco", sarà uguale alla "modalità Normale").

Guadagno dello sterzo

Utilizzato per modificare la sensibilità del canale di sterzo misto. L'intervallo di impostazione è compreso tra 0% e 100%.

Guadagno acceleratore

Utilizzato per modificare la sensibilità del canale dell'acceleratore di miscelazione. L'intervallo di impostazione è compreso tra 0% e 100%.



微信公众号



Bilibili



Weibo



Facebook

Priorità

Utilizzato per impostare il rapporto di controllo tra il controllo del volante e il giroscopio nella sterzata, ovvero il raggio di sterzata. Nella sterzata con il volante, l'angolo di sterzata sarà ridotto a causa dell'influenza della miscelazione del giroscopio. Quando il valore è 0%, il controllo della miscelazione è il più forte, ovvero il raggio di sterzata è il più ampio. Quando il valore è 100%, il controllo di miscelazione è 0, ovvero il raggio di sterzata è il più piccolo. L'intervallo di impostazione è compreso tra 0% e 100%.

Calibrazione giroscopio

Utilizzata per la prima volta per abilitare il giroscopio tramite binding o calibrazione del giroscopio necessaria dopo la sostituzione. Il modello mantiene uno stato stabile e stazionario. Fare clic su calibrazione. Il ricevitore lampeggia due volte ed esce automaticamente. Ciò indica che la calibrazione è stata eseguita correttamente.

(Quelli sopra indicati sono i parametri regolabili quando il trasmettitore è adattato al ricevitore GMR e al giroscopio FS-GY01, ed è regolabile anche quando è adattato al ricevitore INr4-GYB).

Avanzato

Per adattare il ricevitore INr4-GYB compatibile con i modelli di auto drift, ecc. È possibile impostare il tipo di modello di auto e personalizzare i parametri per [ST Wheel Gain], [Damper Point], [Damper] e [Filter].

[ST Wheel Gain]: regolazione del rapporto di intervento dello sterzo sul controllo giroscopico. Maggiore è il valore, più sensibile sarà il controllo dello sterzo.

[Damper Point]: regola il servo sul punto di smorzamento davanti alla posizione dell'angolo target. Nell'intervallo di smorzamento, la velocità di oscillazione del servo sarà rallentata. Più alto è il valore, maggiore sarà l'intervallo in cui la velocità del servo sarà rallentata.

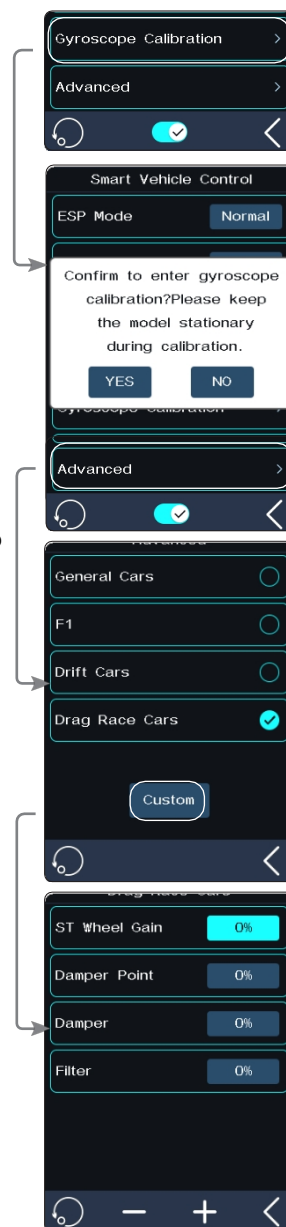
[Ammortizzatore]: Rallenta la velocità del servo nel punto di smorzamento e regola l'effetto di smorzamento nel punto di smorzamento. Più alto è il valore, più lento sarà il rallentamento del servo nel punto di smorzamento. Di conseguenza, il servo impiegherà più tempo per raggiungere l'angolo desiderato.

. Questo parametro deve essere impostato insieme al [Punto di smorzamento] per ottenere il miglior risultato.

[Filtro]: Utilizzato per sopprimere il jitter. Più alto è il valore, più forte sarà la soppressione del jitter.

Configurazione:

1. Toccare  per abilitare questa funzione. Quando questa funzione è abilitata, l'icona cambierà in .
 - Se il giroscopio non è collegato, questa funzione non può essere attivata e il sistema visualizza il messaggio "Il ricevitore attuale non è collegato correttamente al giroscopio".
2. Clicca su [Calibrazione neutra]. Apparirà una finestra pop-up con il messaggio "Sei sicuro di voler eseguire la calibrazione neutra? Prima di procedere, porta lo sterzo e l'acceleratore in posizione neutra". Clicca su "Sì". Il trasmettitore entra in modalità di calibrazione. Il sistema segnala il completamento della calibrazione con un segnale acustico.
3. Se si desidera modificare la direzione di azione, fare clic su [Inverti]. Se la funzione è impostata su inverso, verrà visualizzato "Inverti";
 - Il metodo di sostituzione dell'EPS è lo stesso descritto sopra.
4. Con questa funzione è anche possibile impostare le percentuali di [Guadagno sterzo], [Guadagno acceleratore] e [Priorità]. L'intervallo di percentuale regolabile va dallo 0% al 100%. Dopo aver selezionato l'opzione, fare clic su "+" o "-" per modificare la percentuale.



5. Fare clic su [Calibrazione giroscopio]. Apparirà una finestra pop-up con il messaggio "Sei sicuro di voler avviare la calibrazione?". Il sistema segnala il completamento della calibrazione con un segnale acustico.
 - Durante la calibrazione del giroscopio, assicurarsi che il modello sia in uno stato stabile e fermo.
6. Toccare [Avanzate], quindi selezionare un tipo per il modello di auto. Dopo aver cliccato su [Personalizza], toccare una voce che si desidera impostare tra [Guadagno ruota ST], [Punto ammortizzatore], [Ammortizzatore] e [Filtro]. Successivamente, cliccare su "+" o "-" per impostare il valore desiderato.

6.25 TRAINER

Noble NB4 Pro+ supporta tre modalità di funzionamento: Trainer, Student e H Track. I trasmettitori impostati in modalità Trainer o H Track accettano segnali esterni per controllare il modello, ovvero l'interfaccia trainer o l'interfaccia head tracker è in grado di riconoscere l'input di segnali PPM esterni. I trasmettitori impostati in modalità Student emettono solo segnali PPM e non riconoscono i segnali in ingresso.

È possibile collegare due trasmettitori (uno per la modalità Trainer e uno per la modalità Student) tramite un cavo Type-C a doppia estremità per realizzare la funzione trainer.

È possibile collegare un trasmettitore (modalità H Track) alle cuffie tramite cavo head tracker per realizzare la funzione head tracker.

Configurazione:

1. Trova questa funzione nel menu e clicca su "🔒" per abilitarla. Quando questa funzione è attivata, l'icona cambierà in "🔓".
 - È possibile assegnare un comando nell'interfaccia [ASSIGN] per abilitare o disabilitare questa funzione.
2. Fare clic su Modalità (l'impostazione predefinita è Trainer) per passare a Studente e H Track.
3. Eseguire il test per assicurarsi che le impostazioni funzionino come previsto.



Istruttore

Quando la modalità Trainer è impostata su Trainer, il trasmettitore supporta solo la funzione Trainer in questo momento.

Configurazione:

1. Fare clic per accedere a [Trainer].
2. Fare clic su [Configurazione modalità trainer] per selezionare l'attivazione di [Sterzo], [Acceleratore]
 - Il numero di canali visualizzati si basa su [Definizione numero canale] in [MODELLO].
3. Eseguire il test per assicurarsi che le impostazioni funzionino come previsto.

Fare clic su "🔄" (Ripristina impostazioni predefinite) per ripristinare la funzione Modalità Trainer. Se si seleziona [Yes] (Sì) nella finestra pop-up, tutte le impostazioni vengono ripristinate ai valori predefiniti. Se si seleziona [No], la finestra pop-up si chiude direttamente.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Studente

Quando la modalità Trainer è impostata su Student, il trasmettitore supporta solo la funzione Student in questo momento.

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

[Numero di canali]: impostare il numero di canali in un segnale PPM. Per impostazione predefinita, un segnale PPM contiene 8 canali. L'intervallo di impostazione è 4-18 e il passo è 1.

[Periodo]: fare riferimento al tempo di trasmissione di un segnale PPM. Il periodo standard del segnale PPM a 8 canali è 20 ms. L'intervallo è compreso tra 12,5 e 45 ms e il passo è 0,5 ms.

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

[Livello di avvio]: il tempo di inizio identifica il segnale PPM. Il valore predefinito è 400 us. L'intervallo è compreso tra 100 e 700 us e il passo è di 50 us.

Configurazione:

- Fare clic per accedere a [Studente].
- Fare clic su [Polarità del segnale] per passare al livello basso negativo valido.
 - Alcuni dispositivi potrebbero riconoscere un livello basso come segnale valido; in tal caso, è necessario impostare [Polarità segnale] su negativo.
- Fare clic su [Numero di canali], [Periodo] o [Livello iniziale]. Una volta selezionata, questa voce è in stato di alta luminosità.
- Fare clic su "+" o "-" per modificare il numero di canali, il periodo o il livello iniziale in base alle esigenze. Premere a lungo "+" o "-" per accelerare la regolazione dei valori corrispondenti.
- Eseguire il test per assicurarsi che le impostazioni funzionino come previsto.

Fare clic su "🔄" per ripristinare la funzione Modalità studente. Se si seleziona [Sì] nella finestra pop-up, tutte le impostazioni vengono ripristinate ai valori predefiniti. Se si seleziona [No], la finestra pop-up si chiude direttamente.

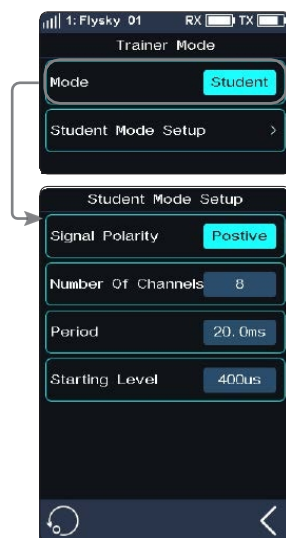
H Traccia

Quando la modalità Trainer è impostata su H Track, il trasmettitore supporta solo la funzione Head Tracker.

Configurazione:

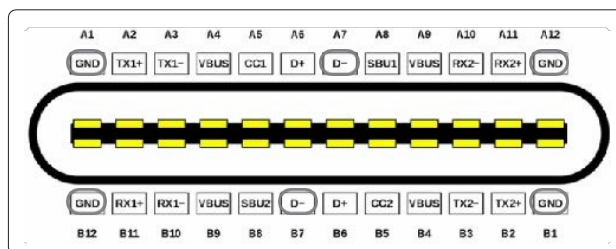
- Clicca per accedere a [H Track].
- Fare clic sul canale corrispondente nell'elenco per assegnarlo (per impostazione predefinita, non è assegnato). È possibile assegnare CH1-CH8 come canali di controllo.
 - Il numero di canali visualizzati si basa su [Channel Number Definition] in [MODEL].
- Eseguire il test per assicurarsi che le impostazioni funzionino come previsto.

Fare clic su "🔄" (Ripristina impostazioni predefinite) per ripristinare la funzione Head Tracker Mode (Modalità tracciamento testa). Se si seleziona [Yes] (Sì) nella finestra pop-up, tutte le impostazioni vengono ripristinate ai valori predefiniti. Se si seleziona [No], la finestra pop-up si chiude direttamente.



Note:

1. Gli utenti devono preparare in anticipo il cavo per la funzione Trainer (cavo Type-C a doppia estremità) e il cavo per la funzione Head Tracker (porta Type-C su un'estremità e porta audio sull'altra estremità).
 - Se gli utenti non dispongono di un cavo head tracker adatto, è possibile utilizzare il cavo FS-XC201 Type-C per modificare il cavo in base alla definizione della sequenza del cavo Type-C, mantenendo il connettore Type-C del cavo Type-C. Utilizzare una pinza o altri strumenti per tagliare l'altra estremità del cavo Type-C ed estrarre i fili avvolti dal cavo Type-C. L'utente deve verificare quali sono i due fili che costituiscono la linea di terra (GND) e la linea di segnale (PPM). In genere, il filo nero è la linea di terra e il filo bianco è la linea di segnale. Ciò è soggetto alla misurazione effettiva della sequenza dei fili.
 - Prendiamo come esempio il terminale S dell'interfaccia del tracciatore di testa. Prima di ricablare, è necessario confermare la definizione dei pin del terminale S, in modo da far uscire il filo di terra (GND) e il filo di segnale (PPM) avvolti nel cavo del tracciatore di testa. I passaggi sono simili a quelli del ricablaggio del cavo FS-XC201 Type-C. Mantenere il connettore del terminale S del cavo del tracciatore di testa, tagliare l'altra estremità con una pinza o altri strumenti, estrarre i nuclei avvolti nel cavo del tracciatore di testa, quindi collegare i due nuclei del cavo FS-XC201 Type-C con i due nuclei del cavo del tracciatore di testa. A questo punto è possibile utilizzare normalmente la funzione del tracciatore di testa (la linea GND si collega alla linea GND e la linea di segnale si collega alla linea di segnale).
 - Prendiamo come esempio l'interfaccia head tracker da 3,5 mm. Scegli un cavo da 3,5 mm di tipo C per passare al cavo adattatore per porta audio da 3,5 mm. È necessario verificare in anticipo se la porta audio degli occhiali FPV emette segnali PPM (per i dettagli, consultare il manuale degli occhiali FPV). Nel frattempo, assicurarsi che la linea di segnale (PPM) del cavo Type-C sia collegata alla linea di segnale PPM della porta audio. Se la connessione non viene stabilita, il trasmettitore non sarà in grado di identificare correttamente il segnale PPM emesso dalle cuffie e non sarà in grado di controllarle.



Sequenza dei fili di tipo C

Definizione della sequenza dei cavi di tipo C:

L'interfaccia di tipo C della base del trasmettitore Noble NB4 Pro+ utilizza GND, USB_DM (pin D), dove il pin D viene utilizzato per trasmettere e ricevere segnali PPM.

2. Prima di abilitare questa funzione, è necessario selezionare la modalità Trainer scegliendo [Sistema] > [Configurazione USB].
3. Per abilitare la funzione Trainer, premere brevemente il pulsante di accensione di entrambe le basi del trasmettitore per assicurarsi che entrambe le basi siano attivate. Nel frattempo, assicurarsi che i due trasmettitori siano collegati correttamente. Per attivare la funzione di tracciamento della testa, premere brevemente il pulsante di accensione di una base del trasmettitore per assicurarsi che la base del trasmettitore sia attivata e assicurarsi che le cuffie siano collegate correttamente.
4. L'interfaccia Trainer del trasmettitore Noble NB4 Pro+ è in grado di identificare in modo adattivo i segnali PPM in ingresso. La maggior parte dei dispositivi che supportano l'uscita PPM possono essere utilizzati come sorgente di segnale in ingresso esterno della modalità Trainer. Tuttavia, alcuni dispositivi potrebbero non supportare questa funzione ed è possibile impostare l'uscita PPM dell'interfaccia Trainer in modo che corrisponda ai dispositivi esterni che hanno il requisito speciale di identificare il segnale PPM.
5. Quando il trasmettitore Trainer non rileva il trasmettitore Student, ad esempio quando lo Student spegne il trasmettitore o scollega il cavo del trasmettitore Student, il controllo viene automaticamente restituito al trasmettitore Trainer.



微信公众号



Bilibili



Weibo



Facebook

6.26 PRINCIPIANTE

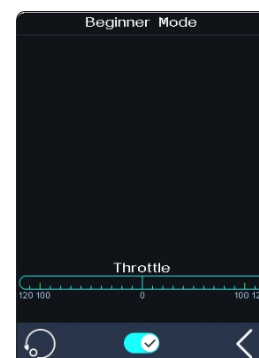
La modalità principiante è adatta ai giocatori alle prime armi per migliorare la sicurezza delle operazioni limitando la quantità di servocomando dell'acceleratore.

Questa funzione è nascosta per impostazione predefinita. È necessario abilitarla manualmente tramite [MODELLO]>[Menu principale personalizzato].

Configurazione:

1. Accedere al menu [Menu principale personalizzato] nel menu [MODELLO] e selezionare la casella di controllo [Principiante]. Dopo la selezione, questa funzione viene visualizzata nell'interfaccia del menu.
2. Individuare la funzione nel menu e fare clic su "👁️" per abilitarla. Quando questa funzione è abilitata, l'icona cambierà in "✅".

Assegnare i pulsanti di tipo SW per abilitare/disabilitare la funzione principiante.



6.27 i-BUS2

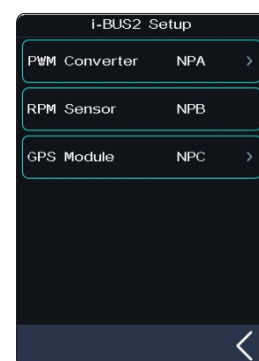
La funzione Impostazioni dispositivo i-BUS2 viene utilizzata per configurare i dispositivi i-BUS2, come l'hub FS-iBH07 o il servo con protocollo i-BUS2.

- Sul lato trasmettitore, è necessario innanzitutto impostare l'interfaccia del ricevitore da collegare al dispositivo iBUS2 come i-BUS2 tramite la funzione [Protocollo interfaccia RX].

Se il trasmettitore è normalmente collegato all'hub i-BUS2, è possibile impostarlo come convertitore PWM.

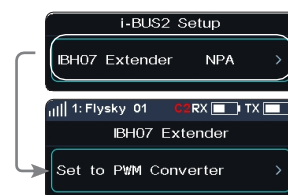
Se il trasmettitore è normalmente collegato al dispositivo di tipo sensore i-BUS2, è possibile accedere all'interfaccia di impostazione del sensore tramite questa funzione.

Se il trasmettitore è normalmente collegato al servo o all'ESC di tipo i-BUS2, è possibile impostare i parametri di funzione pertinenti, monitorare i dati e assegnare i canali per il controllo dei dispositivi.



FS-iBH07 Extender

Quando il trasmettitore rileva il dispositivo i-BUS2 HUB, è possibile impostare il dispositivo i-BUS2 HUB come convertitore PWM o ripristinarlo al dispositivo i-BUS2 HUB tramite questa funzione.

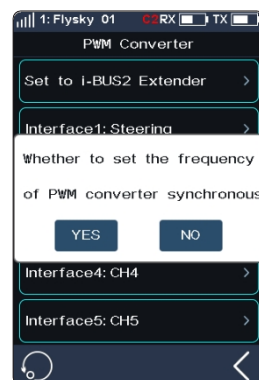
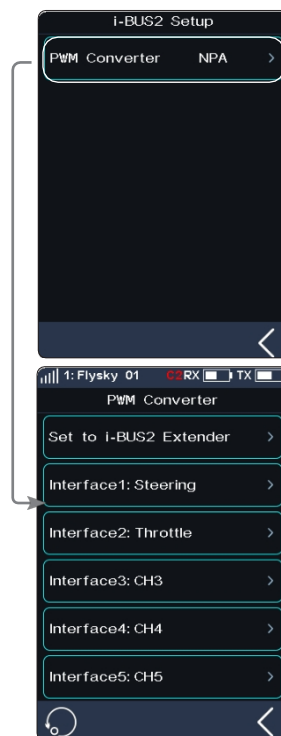


FS-iBH07 Extender

Quando il trasmettitore rileva il dispositivo i-BUS2 HUB, è possibile impostare il dispositivo i-BUS2 HUB come convertitore PWM o ripristinarlo al dispositivo i-BUS2 HUB tramite questa funzione.

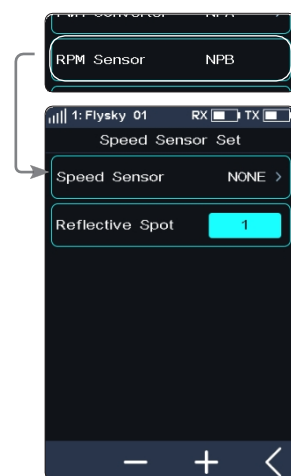
Configurazione:

1. Fare clic su [Configurazione i-BUS2] per accedere al menu di configurazione.
2. Toccare [Estensore i-BH07 NPA], quindi clicca su [Imposta su convertitore PWM]. Dopo aver cliccato su [OK] nella finestra pop-up, tocca [Convertitore PWM NPA].
3. Toccare [Imposta su estensore i-BUS2] per reimpostare l'HUB. Toccare un'interfaccia per accedere, quindi fare clic su un canale da impostare come canale di uscita del convertitore.
4. Toccare [K] per tornare indietro, apparirà una finestra pop-up con la domanda "Imposta la frequenza del convertitore PWM sincrono?", quindi fare clic su [Sì] o [NO] per uscire. Se si seleziona Sì, sarà sincrono, altrimenti sarà il contrario.
 - La tensione restituita dall'estensore può essere visualizzata in tempo reale nel menu [Sensore].
 - Quando un servo è collegato all'interfaccia impostata sul protocollo i-BUS2, il tipo di servo e l'interfaccia vengono visualizzati nel menu [Configurazione i-BUS2].



SENSORE i-BUS2

Quando il trasmettitore rileva un sensore i-BUS2, è possibile impostare i parametri di funzionamento del sensore in questa funzione. Per ulteriori dettagli, consultare 6.10 SENSORE.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

SERVO i-BUS2 (FXS260/380)

Quando il trasmettitore rileva il servo i-BUS2 FXS260/380, è possibile utilizzare questa funzione per impostare i parametri di funzionamento del servo, monitorare le informazioni restituite dal servo e assegnare il canale per il controllo del servo.

Configurazione servo

Impostare i parametri di funzione per regolare il servo corrispondente.

[Soft Start]: imposta la velocità di risposta dell'avvio istantaneo del servo.

[Protezione termica]: abilita/disabilita la funzione di protezione termica del servo.

[Potenza]: imposta la potenza di uscita del servo quando è in funzione.

[Boost]: Imposta la tensione di avvio istantaneo del servo, in modo da modificare la forza di avvio del servo.

Configurazione:

Selezionare la voce di funzione, quindi fare clic su "+" o "-" per modificare la percentuale o l'opzione.

Rilevamento dati

Monitora le informazioni di ritorno dal servo corrispondente.

Toccare [Data Sense] per accedere all'interfaccia Data Sense. È possibile visualizzare le informazioni pertinenti.

È anche possibile toccare  per accedere all'interfaccia Data Record.

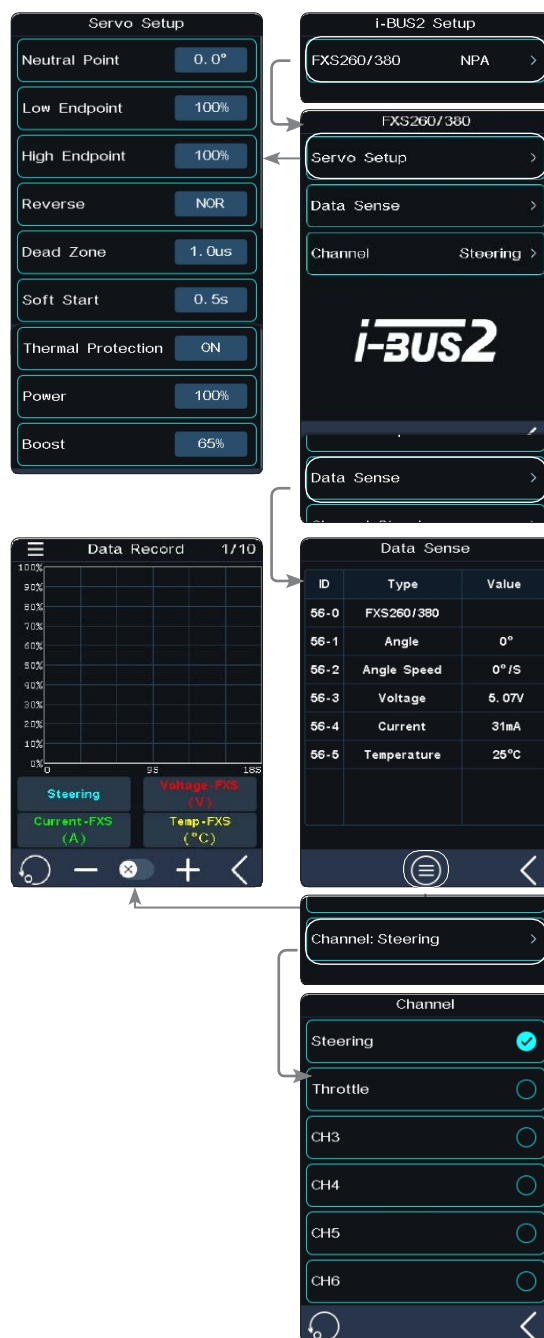
Nota: se il registro dati del sensore è stato impostato per visualizzare le informazioni relative a questo servo i-BUS2, fare clic per accedere all'interfaccia di registrazione dati. In caso contrario, una finestra pop-up chiederà se si desidera passare alla informazioni sul dispositivo. Fare clic su Sì per passare, fare clic su NO per non sostituire e le informazioni originali sul dispositivo continueranno a essere visualizzate.

Canale

Assegna il canale corrispondente per controllare questo servo.

Toccare [Canale] per accedere, quindi toccare un canale appropriato.

Successivamente, fare clic su  per tornare all'interfaccia precedente.



i-BUS2 SERVO (Power HD)

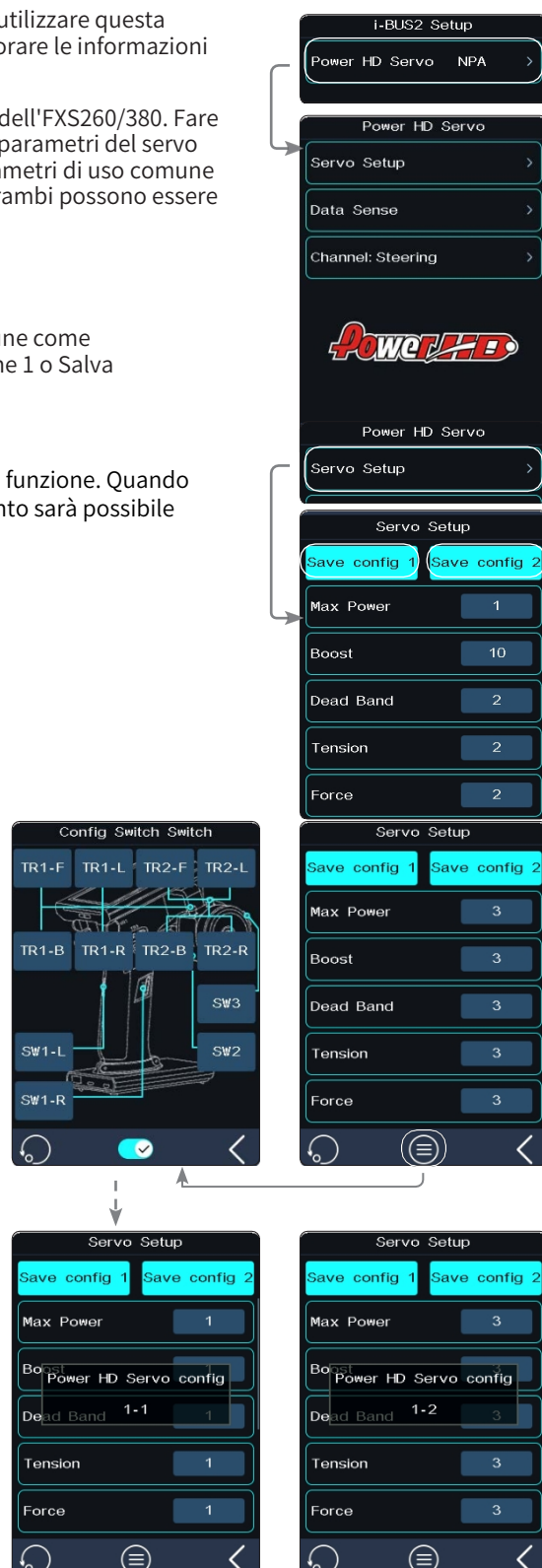
Quando il trasmettitore rileva un servo i-BUS2 (Power HD), è possibile utilizzare questa funzione per impostare i parametri di funzionamento del servo, monitorare le informazioni restituite dal servo e assegnare il canale per il controllo del servo.

Le impostazioni dei parametri del servo Power HD sono simili a quelle dell'FXS260/380. Fare riferimento alla descrizione del servo FXS260/380. È possibile salvare i parametri del servo Power HD come due set di parametri di configurazione. Due set di parametri di uso comune possono essere salvati rispettivamente come Configurazioni 1 e 2. Entrambi possono essere commutati impostando un comando.

Configurazione:

1. È possibile impostare e salvare due serie di parametri di uso comune come Configurazioni 1 e 2 toccando rispettivamente Salva configurazione 1 o Salva configurazione 2.
2. Toccare "☰" per accedere all'interfaccia "Config Switch Switch".
3. Selezionare un controllo, quindi toccare "⊗" per abilitare questa funzione. Quando questa funzione è abilitata, l'icona cambierà in "☑". A questo punto sarà possibile passare da una configurazione all'altra tramite questo controllo.

Cliccare su "⌂" per ripristinare le impostazioni ai dati predefiniti, ovvero i dati della Configurazione 1. Se i dati della Configurazione 1 non sono impostati quando si clicca su "⌂" per ripristinare i dati, il sistema richiede di salvare prima i dati della Configurazione 1.



Per quanto riguarda l'impostazione del servo PowerHD su Data Sense e Channel, fare riferimento alla descrizione del servo FXS260/380.

Nota: per i dettagli sui parametri Power HD, consultare il manuale corrispondente del servo Power HD.



微信公众号



Bilibili



Website

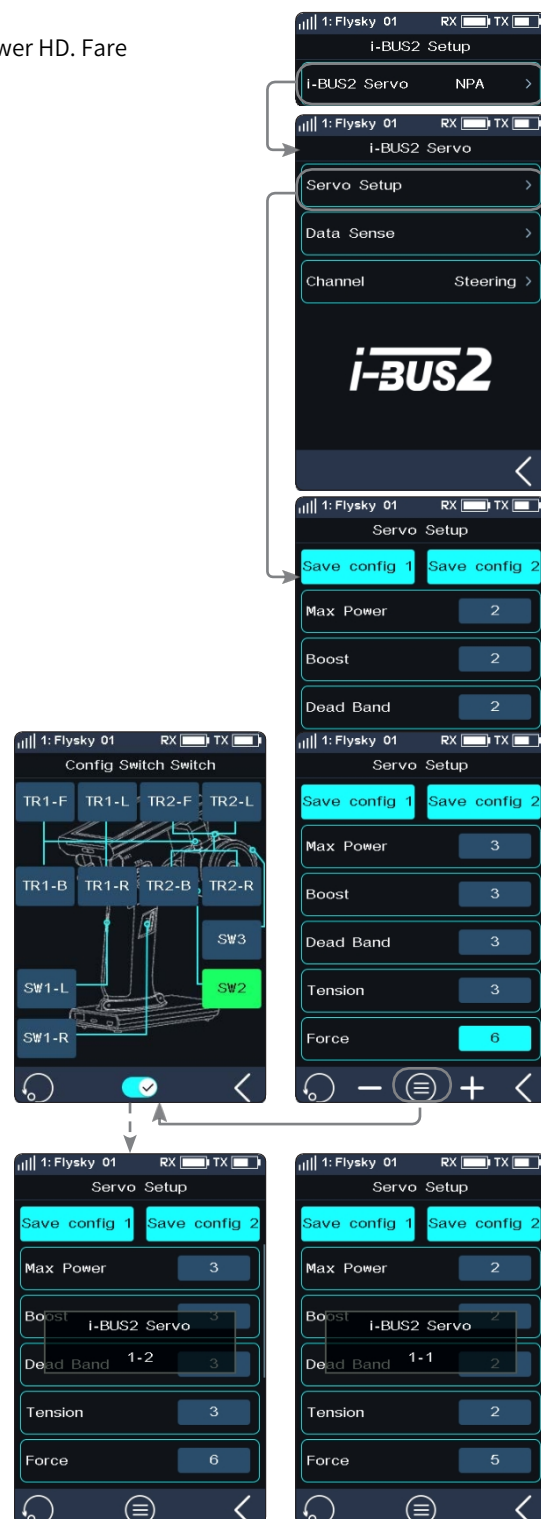


Facebook

SERVO i-BUS2

Quando il trasmettitore rileva un servo i-BUS2, è possibile utilizzare questa funzione per impostare i parametri funzionali del servo, monitorare le informazioni restituite dal servo e assegnare il canale per il controllo del servo.

Le impostazioni dei parametri del servo i-BUS2 sono simili a quelle del Power HD. Fare riferimento alla descrizione dei servocomandi Power HD e FXS260/380.



Per quanto riguarda l'impostazione del servo i-BUS2 su Data Sense e Channel, fare riferimento alla descrizione dei servocomandi FXS260/380.

Nota: per i dettagli sui parametri i-BUS2, consultare il manuale corrispondente del servo i-BUS2.



ESC i-BUS2 (XERUN AXE R2)

Quando il trasmettitore rileva un ESC i-BUS2 XERUN AXE R2, è possibile utilizzare questa funzione per impostare i parametri funzionali rilevanti dell'ESC.

Configurazione servo

Impostare i parametri di funzione per regolare l'ESC corrispondente

Configurazione:

Dopo aver selezionato la voce di funzione da impostare, fare clic su "+" o "-" per regolare il valore o l'opzione; fare clic su "A" (Invia al dispositivo) e quindi su [Yes] (Sì) per inviare i parametri impostati al dispositivo ESC, che avranno effetto dopo il riavvio dell'ESC.

Note:

1. Il tasso di diminuzione degli RPM può essere impostato solo quando l'abbinamento RPM/TH è impostato su Disabilitato.
2. Per i dettagli sui parametri ESC, consultare il manuale corrispondente dell'ESC.

Rilevamento dati

Monitorare le informazioni di ritorno dall'ESC corrispondente.

Toccare [Data Sense] per accedere all'interfaccia Data Sense. È possibile visualizzare le informazioni pertinenti.

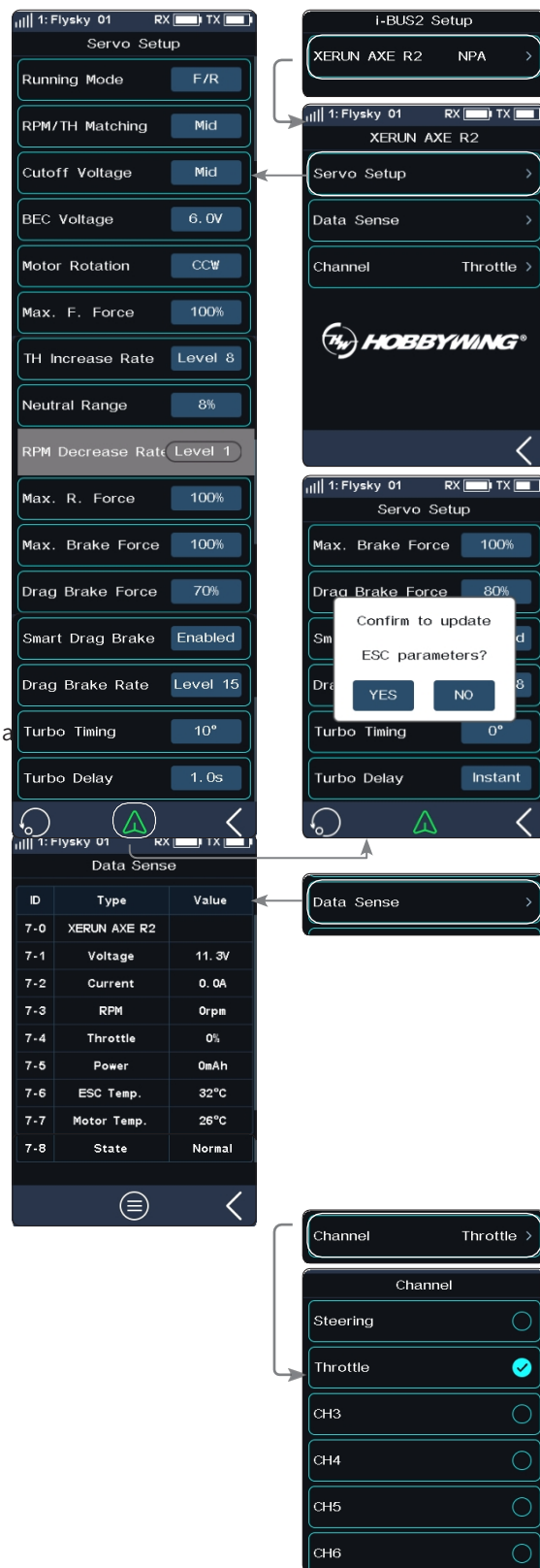
È anche possibile toccare  per accedere all'interfaccia Registrazione dati.

Nota: se il registro dati del sensore è stato impostato per visualizzare le informazioni relative a questo ESC i-BUS2, fare clic per accedere all'interfaccia di registrazione dati. In caso contrario, una finestra pop-up chiederà se si desidera passare alle informazioni sul dispositivo. Fare clic su Sì per passare, fare clic su NO per non sostituire e le informazioni originali sul dispositivo continueranno a essere visualizzate.

Canale

Assegnare il canale corrispondente per controllare questo ESC.

Toccare [Acceleratore canale >] per accedere, quindi toccare un canale appropriato. Successivamente, fare clic su per tornare all'interfaccia precedente.



ESC i-BUS2 (XERUN AXE R3)

Nota: questa funzione è disponibile per la versione 1.0.6 o successive.

Quando il trasmettitore rileva un ESC i-BUS2 XERUN AXE R3, è possibile utilizzare questa funzione per impostare i parametri funzionali rilevanti dell'ESC.

Configurazione servo

Impostare i parametri di funzione per regolare l'ESC corrispondente.

Configurazione:

Dopo aver selezionato la voce di funzione da impostare, fare clic su "+" o "-" per regolare il valore o l'opzione; fare clic su "▲" (Invia al dispositivo) e quindi su [Yes] (Sì) per inviare i parametri impostati al dispositivo ESC, che avranno effetto dopo il riavvio dell'ESC.

Inoltre, per [Forza massima], [Tasso di aumento TH], [Tasso di diminuzione RPM], [Forza massima], [Forza frenante massima], [Forza frenante di trascinamento], [Tasso di frenata di trascinamento], [Temporizzazione turbo] e [Ritardo turbo], è anche possibile regolare i parametri in tempo reale (i parametri non vengono salvati) utilizzando i controlli di tipo VR/TR assegnati dalla funzione [ASSIGN]. Tuttavia, in questa interfaccia funzionale, non è possibile regolarli tramite i controlli VR/TR. È possibile regolarli tramite i controlli VR/TR in altre interfacce e verrà visualizzata una finestra pop-up per richiedere il valore regolato in tempo reale. Si noti che quando si regola [Forza freno di trascinamento] tramite il controllo, l'intervallo di regolazione è lo stesso dell'intervallo impostato tramite [Configurazione servo].

Note:

1. Il tasso di diminuzione RPM può essere impostato solo quando RPM/TH Matching è impostato su Disabled.
2. Per i dettagli sui parametri ESC, consultare il manuale corrispondente dell'ESC.

Rilevamento dati

Monitorare le informazioni di ritorno dall'ESC corrispondente.

Tocca [Data Sense] per accedere all'interfaccia Data Sense. È possibile visualizzare le informazioni pertinenti.

È anche possibile toccare [Data Record] per accedere all'interfaccia Data Record.

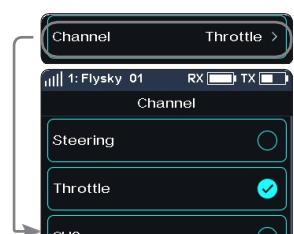
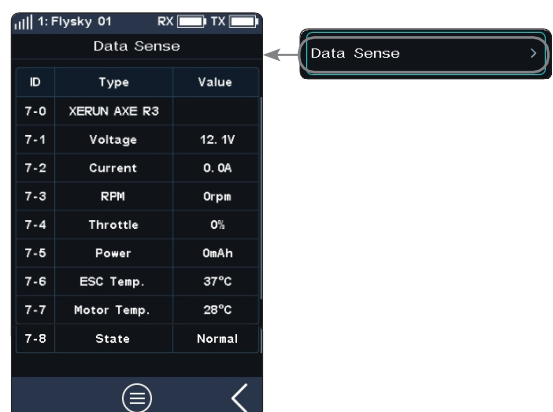
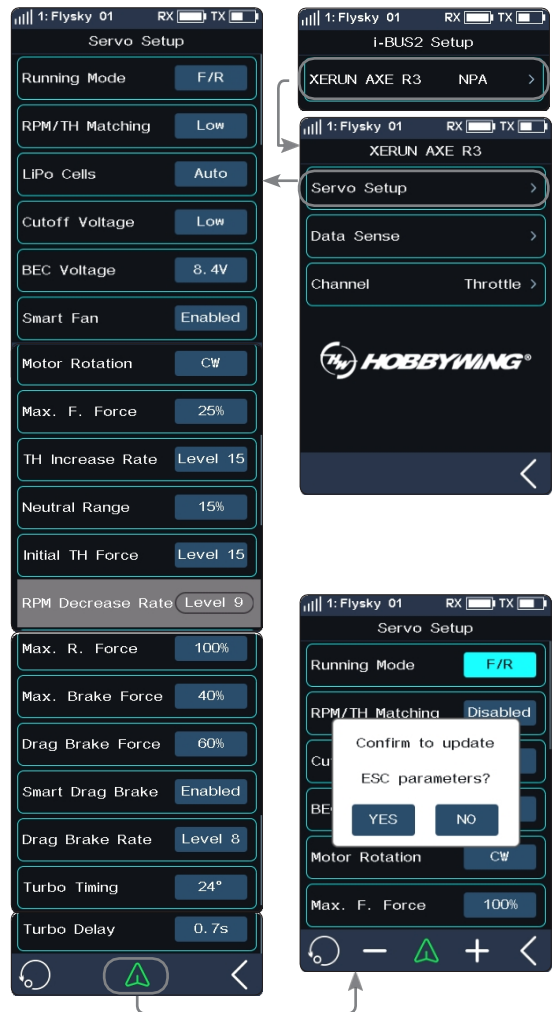
Nota: se il registro dei dati del sensore è stato impostato per visualizzare le informazioni relative a questo ESC i-BUS2, fare clic per accedere all'interfaccia di registrazione dei dati. In caso contrario, una finestra pop-up chiederà se si desidera passare alle informazioni sul dispositivo. Fare clic su Sì per passare, fare clic su NO per non sostituire e le informazioni originali sul dispositivo continueranno a essere visualizzate.

Canale

Assegnare il canale corrispondente per controllare questo ESC.

Toccare [Channel: Throttle] per accedere, quindi toccare un canale appropriato.

Successivamente, cliccare su "◀" per tornare all'interfaccia precedente.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.28 HANDLE

Viene utilizzato per assegnare e monitorare i controlli dei dispositivi USB esterni della base. Per sostituire i controlli del trasmettitore con i controlli del dispositivo USB esterno per controllare i canali o le funzioni del trasmettitore, utilizzare la funzione [HANDLE](gamepad).

Assegna controllo

Utilizzata per assegnare un canale o una funzione al comando selezionato.

Levette

Assegnare il canale o la funzione per il controllo del joystick, per consentire agli utenti di impostare le funzioni pertinenti.

[Funzione]: imposta la funzione del comando selezionato.

[Direzione]: imposta la direzione dei dati del comando selezionato. Può essere impostato su NOR o REV.

[Zona morta]: imposta il valore della zona morta neutra del joystick con centraggio automatico.

Configurazione:

Toccare lo stick per accedere, quindi fare clic su "+" o "-" per modificare la percentuale o selezionare l'opzione.

Toccare "☰" per accedere all'interfaccia "Display Control" (Controllo display), che consente agli utenti di monitorare tutte le informazioni di controllo, come nome e stato.

Tasti

Assegnare il canale o la funzione per il controllo dei pulsanti, per consentire agli utenti di impostare le funzioni pertinenti.

[Modalità]: imposta la modalità effettiva del pulsante. Può essere impostata su Turn (Giro) o Trigger (Attivazione), e la modalità Trigger è quella predefinita.

Per le descrizioni di [Funzione] e [Direzione], fare riferimento alle descrizioni degli stick.

Le impostazioni dei tasti sono simili a quelle degli stick, fare riferimento alla descrizione degli stick.



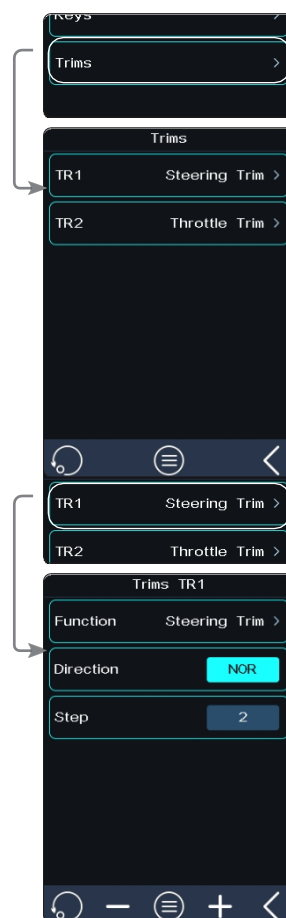
Trim

Assegnare il canale o la funzione per il controllo del trim, per consentire agli utenti di impostare le funzioni pertinenti.

[Passo]: imposta il valore valido per ciascuna operazione del controllo del trim.

Per le descrizioni delle [Funzioni] e delle [direzioni], fare riferimento alle descrizioni degli Stick.

Le impostazioni dei trim sono simili a quelle degli stick, fare riferimento alla descrizione degli stick.



Controllo display

Visualizza i dati grezzi e lo stato di assegnazione di tutti i controlli.

Configurazione:

Toccare [Controllo display] per accedere. È quindi possibile visualizzare le informazioni correlate.



微信公众号



Bilibili



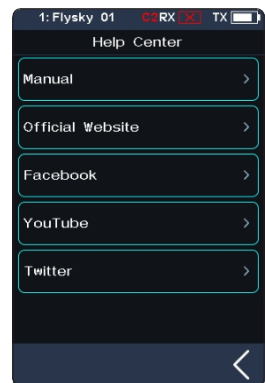
Website



Facebook

6.29 AIUTO

Per ottenere il manuale utente tramite questa funzione. Gli utenti possono contattarci tramite gli account social elencati sull'interfaccia. Gli utenti possono richiamare il codice QR e scansionarlo in base alle proprie esigenze.



7. IMPOSTAZIONE RX

Questa sezione illustra le funzioni relative al ricevitore e il loro utilizzo.

7.1 Set di associazione

Questa funzione viene utilizzata per regolare il trasmettitore allo stato di associazione in modo che possa associarsi al ricevitore.

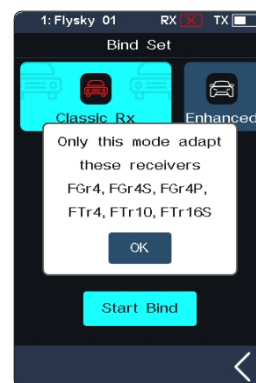
Noble NB4 Pro+ supporta una modalità a doppio ricevitore. Le impostazioni di binding di fabbrica del trasmettitore e del ricevitore sono state completate con successo.

Se è necessario ripetere il collegamento, seguire i passaggi seguenti per il collegamento tra trasmettitore e ricevitore.

Versione classica (prendendo come esempio FGr4P)

La modalità ricevitore versione classica è applicabile solo agli adattamenti tra trasmettitore e ricevitori quali FGr4, FGr4S, FGr4P, FTr4, FTr10 e FTr16S.

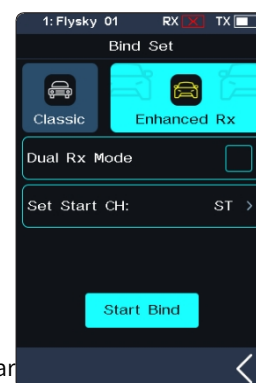
1. Inserire il cavo di collegamento nella porta Bind del ricevitore e collegare il cavo di alimentazione a qualsiasi altra porta. A questo punto, il LED del ricevitore lampeggerà rapidamente.
2. Accendere il trasmettitore. Fare clic su "🔧" (Impostazioni del ricevitore), accedere a [RX SET] (Impostazioni RX) e selezionare [Bind Set] (Impostazioni di associazione) nel menu.
3. Fare clic su [Classic RX]. Quindi fare clic su [Start Bind]:
 - Quando la selezione dello standard RF è AFHDS 3 2 way, il LED del ricevitore rimane acceso fisso, indicando che l'accoppiamento è stato eseguito correttamente. Il trasmettitore uscirà automaticamente dall'interfaccia di accoppiamento.
 - Quando la selezione dello standard RF è AFHDS 3 1 way, il LED del ricevitore lampeggia lentamente; dopo che il LED del ricevitore ha iniziato a lampeggiare lentamente, posizionare il trasmettitore per uscire dallo stato di associazione. A questo punto, il LED del ricevitore rimane acceso fisso a indicare che l'associazione è stata completata con successo.
4. L'accoppiamento è stato completato con successo. Scollegare il cavo di accoppiamento e il cavo di alimentazione dal ricevitore.
5. Ricollegare il cavo di alimentazione al ricevitore. Verificare che il servo funzioni correttamente. Se è necessario ripetere il collegamento, ripetere i passaggi precedenti.



Versione avanzata (prendendo come esempio FGr8B)

Quando si utilizza un ricevitore versione avanzata, se un solo ricevitore non è sufficiente, è possibile utilizzare la modalità doppio ricevitore.

1. Premere il pulsante Bind sul ricevitore per alcuni secondi, quindi collegare il cavo di alimentazione a una qualsiasi delle interfacce del ricevitore. A questo punto, il LED del ricevitore lampeggerà rapidamente.
 - Assicurarsi che il trasmettitore non sia collegato ad altri ricevitori prima di effettuare il binding.
2. Accendere il trasmettitore. Fare clic su "🔧" (Impostazioni avanzate del ricevitore), accedere a [RX SET] (Impostazioni RX) e selezionare [Bind Set] (Imposta abbinamento) dal menu.
3. Fare clic su [Enhanced RX]. Il sistema visualizza il messaggio "Dopo la commutazione è necessario..."



微信公众号



Bilibili



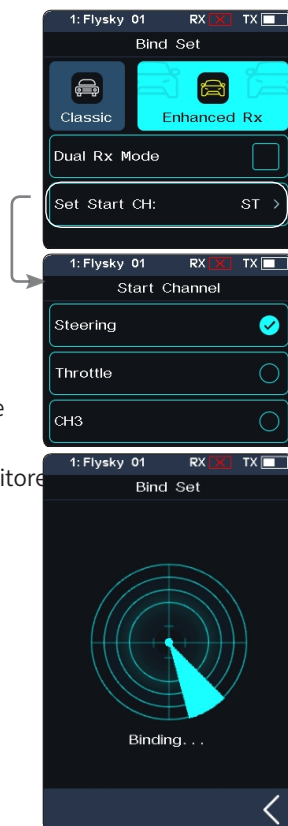
Website



Facebook

sei sicuro?". Quindi clicca su [Yes].

4. Fare clic su [Set Start CH] (Imposta canale iniziale). Quindi fare clic sul canale corrispondente. Una volta selezionato, questo canale diventerà il primo canale a ricevere i segnali del trasmettitore. Fare clic su [◀] (Torna indietro) per tornare all'interfaccia del livello precedente.
5. Fare clic su [Avvia associazione]:
 - Quando la selezione dello standard RF è AFHDS 3 2 way, il LED del ricevitore rimane acceso fisso, indicando che l'accoppiamento è riuscito. Il trasmettitore uscirà automaticamente dall'interfaccia di accoppiamento.
 - Quando lo standard RF selezionato è AFHDS 3 1 way, il LED del ricevitore lampeggia lentamente; dopo che il LED del ricevitore ha iniziato a lampeggiare lentamente, posizionare il trasmettitore per uscire dallo stato di associazione. A questo punto, il LED del ricevitore rimane acceso fisso, indicando che l'associazione è avvenuta con successo.
6. Il collegamento è stato effettuato con successo. Scollegare il cavo di alimentazione dal ricevitore.
7. Ricollegare il cavo di alimentazione al ricevitore. Verificare che il servo funzioni correttamente. Se è necessario ripetere il collegamento, ripetere i passaggi precedenti.
 - Se si desidera utilizzare la modalità doppio ricevitore, fare clic sulla casella di controllo a destra di [Modalità doppio ricevitore]. L'icona cambierà in  e il trasmettitore entrerà in modalità doppio ricevitore. Dopo la selezione, collegare il trasmettitore al ricevitore principale e poi al ricevitore secondario.



Modalità a due ricevitori

Per un modello standard di auto e barca, il ricevitore FGr8B a 8 canali è in grado di soddisfare i requisiti.

Questa funzione può essere utilizzata quando si dispone di due modelli che si desidera controllare con lo stesso trasmettitore.

Per alcuni modelli con funzioni più complesse, come escavatori (caricatori) con tubazioni del carburante estese, autocarri con cassone ribaltabile con bracci idraulici, ecc., il ricevitore FGr8B a 8 canali non è sufficiente. È necessario determinarlo in base al numero di funzioni. È possibile assegnare due ricevitori alla funzione base del veicolo e alla funzione base del braccio, quindi passare da uno all'altro con la funzione [Dual Rx Mode] di Noble NB4 Pro+. Noble NB4 Pro+ ha solo 18 canali di uscita. Quando il numero di canali combinati dei due ricevitori supera il numero di canali preselezionati dal trasmettitore, i canali extra non possono essere utilizzati.

- La disconnessione di un ricevitore in modalità doppio ricevitore non influisce sulla connessione dell'altro ricevitore.

Nota: quando è stabilita una comunicazione AFHDS3 bidirezionale stabile tra il trasmettitore e il ricevitore, il trasmettitore riconosce il ricevitore come un ricevitore non FLYSKY, il sistema avvisa e interrompe la comunicazione.



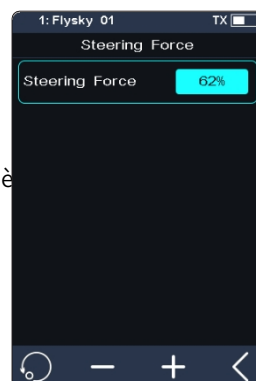
7.2 Forza di sterzata

Questa funzione serve a regolare la forza di sterzata quando si aziona il servocomando.

Questa funzione può essere impostata quando l'impostazione RF del trasmettitore è impostata su [Mini-Z(FHSS)]. Verrà nascosta quando l'RF è impostato su altri standard.

Configurazione:

Fare clic su "+" o "-" per modificare la percentuale della forza di sterzata. L'intervallo di regolazione è 0-100% e il passo di regolazione è 1%. Può anche essere regolata assegnando il tasto TR/VR o la manopola nella funzione [ASSIGN].



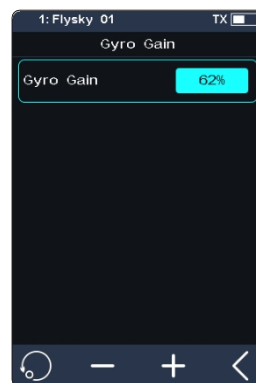
7.3 Guadagno giroscopio

Questa funzione serve a regolare il guadagno del giroscopio sul ricevitore.

Questa funzione può essere impostata quando l'impostazione RF del trasmettitore è impostata su [Mini-Z(FHSS)]. Sarà nascosta quando l'RF è impostato su altri standard.

Configurazione:

Fare clic su "+" o "-" per modificare la percentuale di guadagno del giroscopio. L'intervallo di regolazione è compreso tra 0 e 100% e il passo di regolazione è pari all'1%. È inoltre possibile regolarlo assegnando il tasto o la manopola TR/VR nella funzione [ASSIGN].



7.4 Protocollo di interfaccia RX

Questa funzione viene utilizzata per impostare la modalità di uscita del ricevitore.

Protocollo di interfaccia del ricevitore Classic Edition

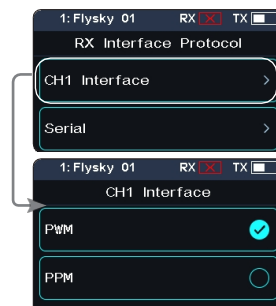
Quando il ricevitore adattato è FGr4, FGr4S, FGr4P, FTr4, FTr10 e FTr16S, è possibile impostare rispettivamente i protocolli di uscita [Interfaccia CH1] e [Seriale]. [Interfaccia CH1] può essere impostata su PWM o PPM. [Seriale] può essere impostata su i-BUS o S.BUS (fare riferimento a [7.8 Impostazione i-BUS] per l'impostazione specifica di i-BUS).

Interfaccia CH1

Imposta il protocollo di uscita di CH1.

Configurazione:

1. Fare clic su [Interfaccia CH1].



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

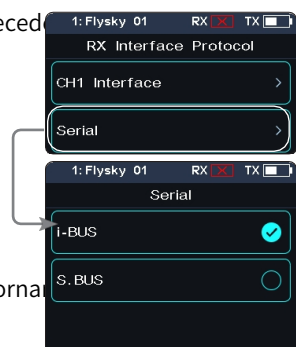
2. Toccare il protocollo corrispondente. Fare clic su [◀] per tornare all'interfaccia del livello precedente.

Seriale

Imposta il protocollo di uscita dell'interfaccia seriale.

Configurazione:

1. Fare clic su [Seriale].
2. Toccare il protocollo corrispondente. Fare clic su "⌂" (Interfaccia ricevitore versione avanzata) per tornare all'interfaccia precedente.



Protocollo dell'interfaccia del ricevitore versione avanzata

Quando il ricevitore adattato è un altro ricevitore versione avanzata, è possibile impostare il protocollo di uscita dell'interfaccia NPA/NPB/NPC/NPD del ricevitore.

In modalità doppio ricevitore, è possibile impostare rispettivamente i protocolli di interfaccia del ricevitore master e slave.

Per l'interfaccia NPA/NPB/NPC/NPD del ricevitore master, le modalità di uscita includono PWM, PPM, S.BUS, i-BUS in, i-BUS out e i-BUS2.

- Quando l'interfaccia NPA è impostata sull'uscita PWM, le altre interfacce supportano l'uscita del segnale PWM, S.BUS, i-BUS in, i-BUS out e i-BUS2.

Le modalità di uscita per l'interfaccia del ricevitore slave NPA/NPB/NPC/NPD sono PWM, PPM, S.BUS, i-BUS out e i-BUS2.

- Quando la funzione simulatore RX i-BUS 2 HUB è disabilitata, è possibile selezionare una sola volta i segnali PPM, S.BUS, i-BUS in, i-BUS out e i-BUS 2 in più porte nuove. Ad esempio, se NPA è impostato su i-BUS out, NPD/NPC/NPB/NPA non devono essere impostati su i-BUS out.
- È vietato il conflitto simultaneo delle informazioni di trasmissione i-BUS e i-BUS2. Quando una nuova porta è impostata su i-BUS out o i-BUS in, le altre nuove porte non devono essere impostate su i-BUS2. Se una nuova porta è impostata su i-BUS2, le altre nuove porte non devono essere impostate su i-BUS out o i-BUS in.
- Quando la funzione simulatore RX i-BUS2 HUB è abilitata, è possibile impostare più porte nuove su un unico tipo di segnale, ad esempio NPA ~ PWM, NPB ~ PWM, NPC ~ i-BUS2 e NPD ~ i-BUS2.

[i-BUS in]: si collega al sensore i-BUS.

[i-BUS out]: si collega al ricevitore di estensione i-BUS o ad altri dispositivi di riconoscimento del segnale i-BUS.

[i-BUS2]: quando la funzione simulatore HUB i-BUS2 del ricevitore è disabilitata, solo 1 i-BUS2 consente l'uscita del segnale BUS2. Quando la funzione simulatore HUB i-BUS2 del ricevitore è abilitata, è possibile selezionare da 1 a 4 uscite del segnale i-BUS2.

Configurazione:

1. Fare clic su [Protocollo interfaccia ricevitore]. Quando l'impostazione di associazione è in modalità doppio ricevitore, selezionare il ricevitore master o il ricevitore slave per accedere al sottomenu.
2. Selezionare [NPA] o altre opzioni. Fare clic sul protocollo corrispondente in base alle esigenze. Quindi fare clic su "⌂" per tornare all'interfaccia del livello precedente.



7.5 Failsafe

La funzione Failsafe può essere impostata nei seguenti tre modi:

- Impostare per disabilitare l'uscita del segnale delle interfacce i-BUS-out e protocollo PPM in caso di perdita di controllo, ovvero nessuna uscita alle interfacce i-BUS-out e PPM in caso di perdita di controllo.
- Impostare i valori di sicurezza canale per canale: Libero/Valore fisso/Mantenimento.
- [Imposta tutti i canali con valore fisso]: è possibile impostare i valori di uscita di tutti i canali che sono stati impostati su un valore fisso al valore corrente, e questo valore verrà emesso quando il sistema perde il controllo.

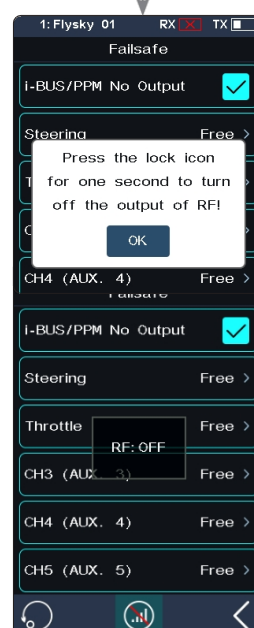


Funzione di test di sicurezza

Utilizzata per simulare il caso di perdita di controllo, quando il modello è fuori controllo, il trasmettitore spegnerà la RF, quindi il modello entrerà nello stato di perdita di controllo. Tutti i canali emetteranno in base alle impostazioni di sicurezza.

Configurazione:

1. Toccare "🔒" (Test di sicurezza) e apparirà una finestra pop-up come mostrato. Tenere premuto "🔒" (Spegnimento RF) per più di 1 secondo, quindi il sistema spegnerà la RF. Il canale di uscita del ricevitore funzionerà secondo le impostazioni di sicurezza.
2. Rilasciare "🔒", l'RF è attivo e la connessione è ripristinata.



微信公众号



Bilibili



Website

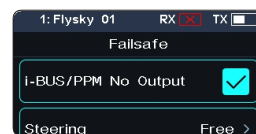


Facebook

i-BUS&PPM Nessuna uscita

Questa funzione è destinata ai segnali i-BUS e PPM. Dopo aver abilitato [i-BUS/PPM No Output], indipendentemente dall'impostazione del failsafe, questi due tipi di segnali failsafe non vengono mai emessi. Se la funzione è disabilitata, dopo aver perso il controllo, è possibile impostare per canale: impostare un valore fisso o mantenere l'ultimo valore di uscita. Per impostazione predefinita, questa funzione è abilitata.

Toccare ☒ sul lato destro di [[i-BUS/PPM No Output]: la casella di controllo accanto all'opzione non è selezionata, il che indica che la funzione è disabilitata.

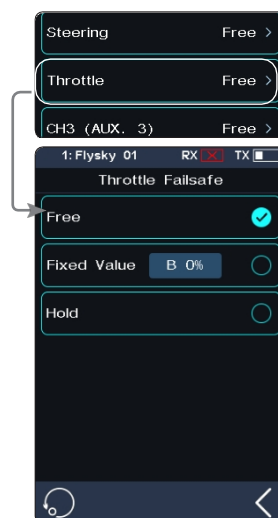


Impostazione di un canale separato

Utilizzato per impostare rispettivamente gli stati del segnale di uscita dei canali: Libero significa che non vi è alcuna uscita in caso di fuori controllo; Mantenimento significa che l'ultimo valore del canale viene mantenuto in caso di fuori controllo; Valore fisso significa che è possibile impostare il valore di uscita di sicurezza spostando il comando, quindi il valore impostato verrà emesso in caso di fuori controllo.

Configurazione:

1. Toccare il canale che si desidera impostare.
2. Clicca sull'opzione appropriata come desiderato. Se è selezionato il valore fisso, sposta il comando dell'acceleratore (volante, pulsante o manopola) nella posizione desiderata e tienilo premuto, quindi clicca su "K" per completare le impostazioni.

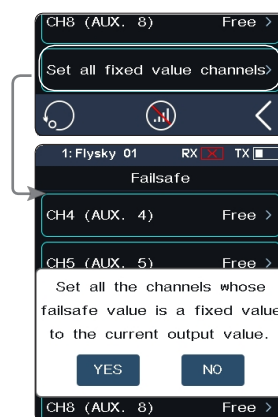


Impostazione di tutti i canali con valore fisso

Utilizzato per impostare il valore di uscita di tutti i canali che sono stati impostati su un valore fisso dopo una perdita di controllo.

Configurazione:

Toccare questa funzione mentre si sposta il comando nella posizione desiderata e lo si tiene premuto, dopodiché apparirà un'interfaccia come quella mostrata a destra. Fare clic su "Sì" per terminare.



Nota: i modelli a gas sono leggermente diversi dai modelli a batteria per quanto riguarda la configurazione del sistema di sicurezza.

A benzina: Si consiglia di impostare il failsafe come se fosse lo stato dei freni del veicolo, ovvero impostare il valore di uscita del canale dell'acceleratore del veicolo quando sottoposto a frenata come valore failsafe. L'effetto frenante può essere personalizzato di conseguenza.

- Alimentati a batteria:
1. Si consiglia di impostare il failsafe su Libero. In caso di perdita di controllo, entrerà in stato di frenata quando l'ESC non riceve segnali.
 2. È anche possibile impostare la funzione di sicurezza in caso di guasto come se fosse lo stato dei freni del veicolo. Come nei veicoli a benzina.

- Alcuni ESC utilizzano anche la frenata come retromarcia, assicurati di verificarlo con il tuo modello.



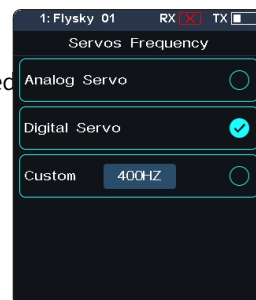
7.6 Frequenza servocomandi

Questa funzione viene utilizzata per selezionare la frequenza dei segnali PWM dei dati del canale. La funzione include servocomandi analogici (95 Hz), servocomandi digitali (380 Hz) e frequenza personalizzata. È possibile selezionare o impostare il valore di frequenza di uscita corretto in base al servocomando utilizzato. Per impostazione predefinita, il sistema adotta il servocomando digitale. L'intervallo di regolazione della frequenza personalizzata è 50-400 Hz.

La frequenza dei servocomandi varia leggermente a seconda dei ricevitori collegati.

Per il ricevitore Classic Edition

1. Fare clic su [Frequenza servocomandi].
2. Fare clic sull'opzione corrispondente. Fare clic su [K] per tornare all'interfaccia del livello precedente.
 - Se l'impostazione RF del trasmettitore è impostata su [AFHDS 3 1 way], modificare la velocità di risposta del servo e quindi toccare [K]. Il sistema visualizza il messaggio "Ha effetto dopo il binding o il re-binding. Sei sicuro di voler eseguire il binding?".
3. Se si sceglie [Personalizzato], fare clic su "+" o "-" per regolare la frequenza.



Per il ricevitore Enhanced Edition

[SR]: una delle specifiche della frequenza del servo (la frequenza PWM è 833 Hz). [SFR]: una delle specifiche della frequenza del servo (la frequenza PWM è 1000 Hz).

Nota: la velocità di risposta convenzionale del servo (frequenza PWM) è compresa tra 50 e 400 Hz. Il ritardo complessivo del sistema diminuirà quando si selezionano SR e SFR. Assicurarsi che il servo adattato supporti la frequenza corrispondente. In caso contrario, il servo potrebbe non funzionare correttamente o addirittura danneggiarsi.

Impostazione di un canale

Imposta la frequenza PWM per un canale.

[Sincronizzato con RF]: l'uscita PWM è sincronizzata con la temporizzazione della ricezione del segnale radio (RF).

Configurazione:

1. Fare clic su [Servo sterzo] [Servo digitale] o altre opzioni per accedere all'interfaccia di impostazione delle funzioni.
2. Fare clic sulla frequenza del servo corrispondente in base allo stato effettivo del ricevitore adattato. Fare clic su [K] per tornare all'interfaccia del livello precedente.
 - Fare clic sulla casella di controllo a destra di [Sincronizzato con RF]. L'icona cambierà in . L'uscita PWM viene sincronizzata con la temporizzazione della ricezione del segnale radio (RF) dopo che è stata selezionata.
3. Se si sceglie [Personalizzato], fare clic su "+" o "-" per regolare il valore della frequenza.

Impostazione di tutti i canali

Imposta la frequenza PWM per tutti i canali.

Per la configurazione delle funzioni, fare riferimento alla sezione Configurazione di Impostazione di U



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

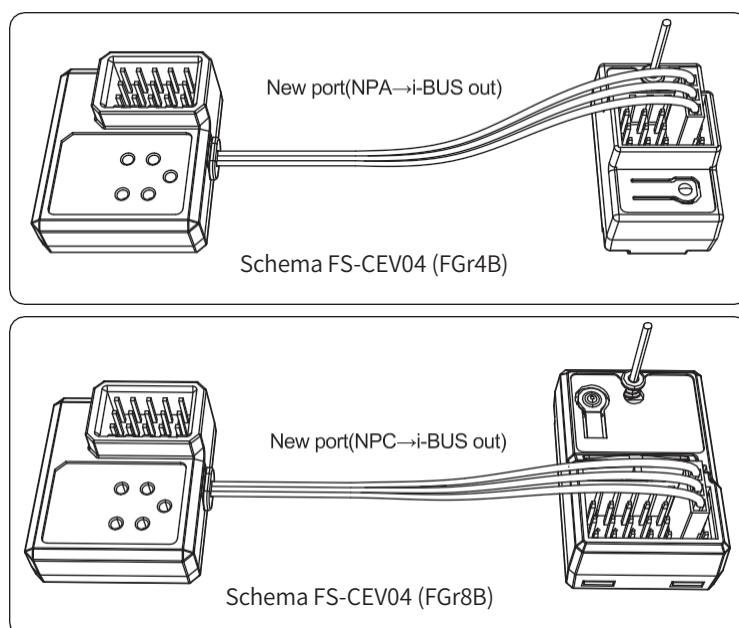
7.7 Configurazione i-BUS2

Questa funzione viene utilizzata per configurare i dispositivi i-BUS2. Per i dettagli, vedere la sezione 6.26 i-BUS2.

7.8 Configurazione i-BUS

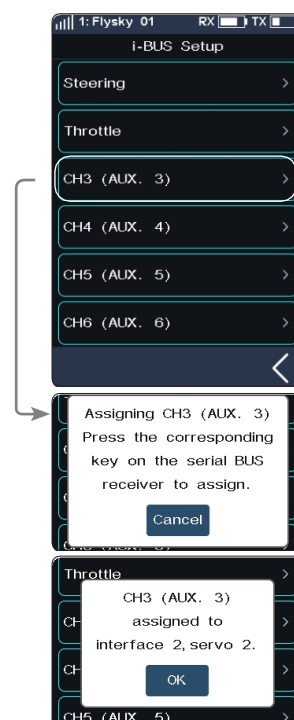
Questa funzione viene utilizzata per configurare il modulo di espansione i-BUS.

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



Configurazione:

1. Accendere il trasmettitore e accedere a [MODEL], quindi toccare [Channel Number Definition] e selezionare il numero di canali da impostare (opzionale 2、4、6、8、10、12、18 canali, l'impostazione predefinita del sistema è 8 canali).
2. Andare su [RX SET] e collegare il trasmettitore e il ricevitore.
3. Toccare [RX Interface Protocol] e selezionare [i-BUS out].
4. Collegare l'FS-CEV04 alle interfacce [i-BUS out] dei ricevitori FGr8B/FGr4B.
5. Toccare [i-BUS Setup] e selezionare il canale da assegnare (toccare "canale X", il sistema visualizza "Assegnazione canale X, premere il tasto corrispondente sul ricevitore BUS seriale per assegnare"). Utilizzare lo strumento appropriato per premere il pulsante K1, K2, K3 o K4 sull'FS-CEV04 per assegnare il canale selezionato a C1, C2, C3 o C4. Se l'operazione ha esito positivo, il trasmettitore visualizzerà: "Canale assegnato all'interfaccia X / Servo X".
6. Collegare il servo alla porta corrispondente e verificare che funzioni come previsto.
7. Ripetere i passaggi precedenti secondo necessità.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.9 Config PWM Converter

Questa funzione consente di configurare il ricevitore corrispondente a un convertitore PWM. Una volta completata l'impostazione, il ricevitore viene utilizzato come convertitore PWM e le interfacce emettono segnali PWM.

Nota: questa funzione non è disponibile per tutti i ricevitori. Per il ricevitore classico, sono disponibili solo i ricevitori FGr4 e FTr10.

- Il ricevitore impostato come convertitore PWM può essere convertito in ricevitore ricollegando il trasmettitore e, una volta ricollegato correttamente il trasmettitore, può essere utilizzato normalmente come ricevitore.

[i-BUS To PWM]: questa funzione è adattata ai ricevitori classic edition o enhanced edition per la configurazione come convertitore PWM. Per i ricevitori classic edition, dopo che è stato impostato come convertitore PWM, la sua interfaccia SENS viene collegata all'interfaccia del ricevitore che emette i-BUS o i-BUS out. Per i ricevitori enhanced edition, dopo che è stato impostato come convertitore PWM, viene collegata la sua interfaccia NPA.

[i-BUS2 a PWM]: questa funzione è adattata ai ricevitori in edizione avanzata per la configurazione come convertitore PWM. Dopo averlo impostato come convertitore PWM, la sua interfaccia NPA viene collegata all'interfaccia del ricevitore che emette i-BUS2. È possibile impostare i parametri correlati tramite [i-BUS2], fare riferimento alla sezione 6.26 i-BUS2.

i-BUS a PWM

Configurazione:

- Accedere all'interfaccia di Configurazione convertitore PWM e toccare [i-BUS To PWM].
- Toccare [Start Channel] per accedere all'interfaccia di impostazione, quindi impostare il canale di avvio per il convertitore PWM.
 - Ad esempio, se il ricevitore ha 4 canali e uno di essi è utilizzato come interfaccia di estensione, il canale di avvio del convertitore PWM può essere impostato su "4".
- Toccare [Servos Frequency Digital] per accedere all'interfaccia di impostazione e configurare la frequenza del servo per il convertitore PWM. Quindi fare clic su [Start Config] per visualizzare l'interfaccia di configurazione.
- Metti il ricevitore in modalità di binding; quando lo stato del LED del ricevitore passa da lampeggiamento veloce a due lampeggi e una pausa, significa che la configurazione è terminata. Quindi clicca su "◀" per tornare indietro.

Se si imposta il ricevitore come convertitore PWM i-BUS2, non è necessario impostare [Start Channel] e [Servos Frequency].



微信公众号



Bilibili



Website



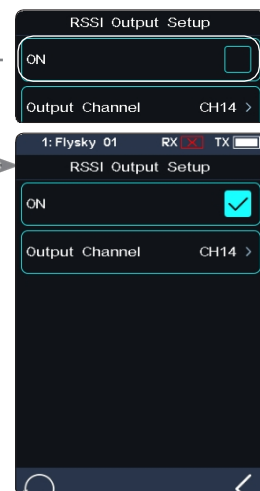
Facebook

7.10 Configurazione dell'uscita RSSI

Tramite questa funzione è possibile selezionare un canale per visualizzare il valore di potenza del segnale del ricevitore. Una volta abilitata la funzione, il canale selezionato non esegue l'output della funzione del canale corrispondente del trasmettitore, ma visualizza il valore di potenza del segnale del ricevitore. Questa funzione è necessaria per i giocatori FPV con pilota automatico. Si consiglia di selezionare il CH14 o qualsiasi canale ausiliario. È possibile effettuare le opportune regolazioni nelle impostazioni per visualizzare le informazioni RSSI sugli occhiali FPV.

Configurazione:

1. Toccare la casella di controllo a destra di [ON] per abilitare questa funzione.
2. Fare clic su [Output Channel] per accedere e toccare il canale corrispondente. Fare clic su  per tornare all'interfaccia del livello precedente.



7.11 Monitoraggio batteria RX

Questa funzione viene utilizzata per rilevare lo stato di tensione del ricevitore o della batteria del sensore corrispondente.

Impostare i valori di tensione massima e minima della batteria in base all'utilizzo effettivo della batteria del ricevitore e al livello di carica residuo visualizzato tramite l'icona nell'angolo in alto a destra dell'interfaccia. Il trasmettitore invierà tempestivamente un allarme in base alle condizioni della batteria.

Quando la tensione della batteria del ricevitore o del sensore è inferiore al valore di allarme [Tensione di allarme], il trasmettitore segnerà "La tensione del ricevitore è bassa".

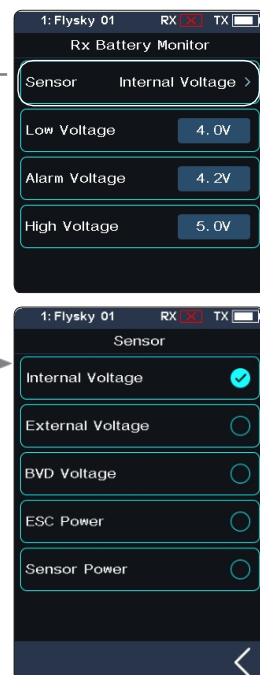
[Sensore]: la tensione del sensore di tensione viene utilizzata come tensione del ricevitore. È possibile selezionare [Tensione interna], [Tensione esterna], [Tensione BVD] o [Alimentazione ESC]. Dopo la selezione, può essere visualizzata e segnalata tramite il trasmettitore.

Configurazione:

1. Toccare [Monitor batteria Rx] per accedere all'interfaccia di impostazione.
2. Fare clic su [Sensore] per accedere e selezionare un sensore interno o esterno.
3. Quando si imposta il sensore come sensore di tensione, impostare i valori [Bassa tensione], [Tensione di allarme] e [Alta tensione]; quando si imposta il sensore come [Alimentazione ESC] o [Alimentazione sensore], è possibile impostare [Alimentazione allarme] e [Piena potenza].
 - [Bassa tensione]: corrisponde al livello della batteria del ricevitore pari allo 0%; [Alta tensione]: corrisponde al livello della batteria del ricevitore pari al 100%.
 - [Potenza allarme]: corrisponde alla potenza in caso di allarme; [Piena potenza]: corrisponde al livello della batteria ESC/sensore pari al 100%.

Note:

1. [ESC Power] è applicabile solo per Hobbywing XERUN AXE R2/R3 ESC.
2. Quando sono collegati più ESC XERUN AXE R2/R3, l'impostazione è quella del primo ESC collegato.
3. [Tensione interna] corrisponde alla tensione del ricevitore; [Tensione esterna] corrisponde alla tensione rilevata dal sensore FS-CVT01; [Tensione BVD] corrisponde alla tensione rilevata tramite la funzione BVD; [Potenza ESC] corrisponde alla potenza dell'ESC XERUN AXE R2/R3; [Potenza sensore] corrisponde alla potenza del sensore di corrente e tensione.



7.12 Test di portata

Questa funzione viene utilizzata per verificare se la comunicazione wireless tra il trasmettitore e il ricevitore è normale.

Poiché la distanza effettiva di controllo remoto tra trasmettitore e ricevitore è elevata, è difficile verificare se la frequenza radio sia normale controllando una distanza di diverse centinaia di metri tra trasmettitore e ricevitore nella pratica. Teoricamente, la distanza di controllo remoto in questa funzione sarà ridotta a 30-40 metri. Pertanto, è possibile verificare se la comunicazione wireless tra il trasmettitore e il ricevitore è normale a distanza ravvicinata quando la funzione è abilitata. Ciò consente di risparmiare tempo durante i test.

Configurazione:

1. Assicurarsi che il trasmettitore e il ricevitore siano collegati.
2. Accedere al menu [Range Test] e premere il pulsante SW1-R.
3. Una persona rimane ferma con il modello in mano, mentre l'altra tiene il trasmettitore e si allontana gradualmente fino a 30-40 metri, camminando con questa distanza come raggio centrato sul modello.
 - Assicurarsi che il trasmettitore sia installato con il supporto per telefono, utilizzando il firmware nella versione standard.
 - Assicurarsi che l'antenna del trasmettitore non sia ostruita e che non vi siano oggetti o fonti di interferenza tra il trasmettitore e il ricevitore.
4. Controllare l'RSSI sul trasmettitore. Se la potenza del segnale è elevata e stabile, significa che la frequenza radio di questo sistema funziona normalmente.



7.13 Calibrazione della tensione BVD

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

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

[Tensione batteria]: visualizza in tempo reale il valore di rilevamento della tensione della batteria restituito dal ricevitore. Questa funzione è disponibile solo sul ricevitore in versione avanzata.

Note:

1. Questa funzione è disponibile per i ricevitori enhanced edition con funzione BVD e richiede una comunicazione bidirezionale con il trasmettitore.
2. In modalità a due ricevitori, questa funzione è applicabile solo al ricevitore master. In tal caso, calibrare prima la tensione BVD di questo ricevitore e poi utilizzarlo come ricevitore slave per collegarlo al trasmettitore.
3. Prestare attenzione a collegare correttamente il cavo BVD e il anodo e catodo della batteria come mostrato nel diagramma a destra.

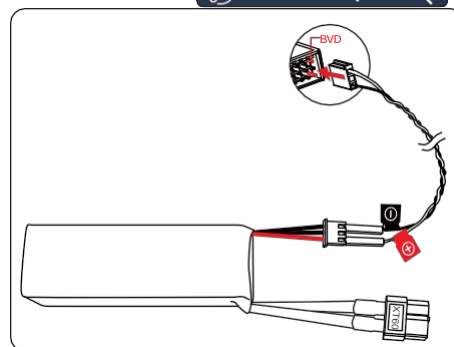
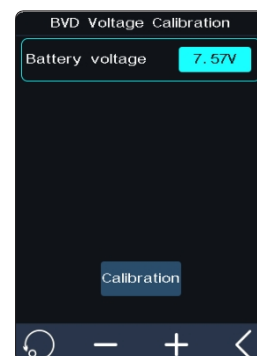
Configurazione:

Collegare correttamente la linea di rilevamento BVD prima dell'impostazione, quindi eseguire la calibrazione.

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

1. Fare clic su [Calibrazione tensione BVD] per accedere all'interfaccia di impostazione delle funzioni.
2. Fare clic su "+" o "-" per modificare il valore della tensione della batteria secondo necessità.

3. Fare clic su [Calibrazione] per salvare. Dopo aver salvato con successo la calibrazione, fare clic su "OK" nella finestra di avviso.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.14 Allarme segnale basso

Questa funzione consente di attivare o disattivare la funzione di allarme segnale basso.

[Allarme segnale basso]: se selezionato, il sistema emetterà automaticamente un allarme se la potenza del segnale del ricevitore è inferiore a 30.



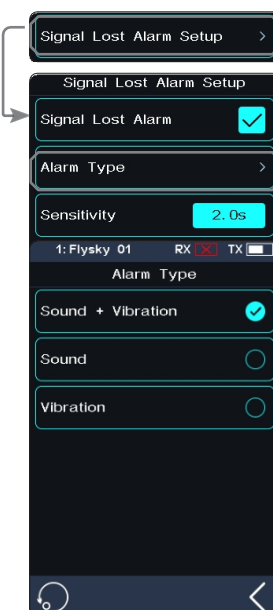
7.15 Impostazione allarme perdita di segnale

Utilizzata per impostare la funzione di allarme quando il trasmettitore non riceve le informazioni restituite dal ricevitore. È possibile impostare se attivare l'allarme di perdita di segnale, il tipo di allarme e il tempo di attivazione dell'allarme (sensibilità).

Configurazione:

1. Toccare [Impostazione allarme perdita segnale]. Se selezionata, la funzione è abilitata.
2. Toccare [Tipo di allarme] per accedere all'interfaccia di livello successivo e toccare il tipo appropriato. Quindi fare clic su "◀" per tornare indietro.
3. Toccare [Sensibilità], quindi fare clic su "+" o "-" per modificare il valore.

Nota: questo allarme non è abilitato per impostazione predefinita se il numero di canali è impostato su 2 canali in modalità Extreme.



7.16 Aggiornamento del firmware del ricevitore

Dopo che il trasmettitore ha aggiornato il firmware e, in quel momento, non è in grado di collegarsi al ricevitore, è necessario aggiornare il firmware del ricevitore.

Configurazione:

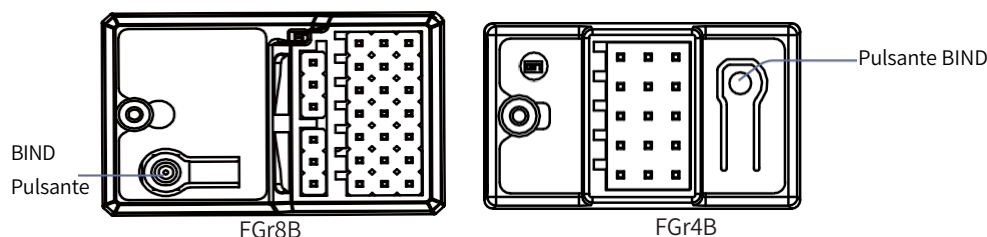
Toccare [Aggiorna ricevitore]:

- Alcuni ricevitori, come GMr, devono essere aggiornati con "Flysky Assistant".
- Se il trasmettitore ha codificato correttamente e la connessione è stata stabilita, se il ricevitore è l'ultima versione, apparirà un messaggio pop-up [La versione attuale è la nuova versione, non è necessario alcun aggiornamento!]. Se il ricevitore è una versione precedente, apparirà un messaggio pop-up [Sei sicuro di voler aggiornare il ricevitore?]. Clicca su [OK] per aggiornare il ricevitore;
- Se il ricevitore e il trasmettitore non sono collegati, accedere all'interfaccia Seleziona ricevitore, selezionare il ricevitore da collegare e visualizzare un messaggio [Collegare XX o abilitare XX per accedere alla modalità di aggiornamento obbligatorio]. Fare clic su [OK]!



Dopo essere entrati nella modalità di aggiornamento, quando il progresso raggiunge il 100%, l'aggiornamento è completato con successo.

Nota: è necessario aggiornare il firmware del trasmettitore prima di aggiornare il firmware del ricevitore.



I passaggi per l'aggiornamento forzato del ricevitore sono i seguenti:

1. Tenere premuto il tasto Bind sul ricevitore per più di dieci secondi mentre si accende il ricevitore, quindi rilasciare il tasto Bind dopo che il LED del ricevitore ha lampeggiato ripetutamente tre volte.
Oppure accendere prima il ricevitore, quindi tenere premuto il pulsante BIND per più di 10 secondi, il LED del ricevitore lampeggerà tre volte e poi si spegnerà, quindi rilasciare il pulsante BIND.
2. Accendere il trasmettitore e selezionare [Aggiorna ricevitore]. Fare clic sul ricevitore corrispondente. Selezionare "OK" nella finestra pop-up. Fare clic su [Aggiorna] per accedere alla modalità di aggiornamento.
3. Al termine dell'aggiornamento, il LED del ricevitore lampeggia lentamente.

Nota: i ricevitori che possono essere controllati possono variare a seconda dello standard RF.

7.17 Sterzo ICS

Questa funzione viene utilizzata per impostare i parametri del canale di sterzo con miscelazione giroscopica della scheda base di controllo del veicolo.

Questa funzione può essere impostata quando lo standard RF del trasmettitore è impostato su [Mini-Z(EVO2)]. Verrà nascosta quando l'RF è impostato su altri standard.

Configurazione:

1. Toccare la voce di funzione che si desidera impostare.
2. Fare clic su "+" o "-" per modificare l'opzione o il valore.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.18 Acceleratore ICS

Questa funzione viene utilizzata per impostare i parametri del canale dell'acceleratore di miscelazione del giroscopio della scheda base di controllo del veicolo.

Questa funzione può essere impostata quando lo standard RF del trasmettitore è impostato su [Mini-Z(EVO2)]. Sarà nascosta quando l'RF è impostato su altri standard.

Configurazione:

1. Toccare la voce di funzione che si desidera impostare.
 - Per le funzioni [Limite inversione] e [Brushless], toccare ripetutamente per selezionare tra OFF e ON.
2. Cliccare su "+" o "-" per modificare l'opzione o il valore per altre funzioni.



8. SISTEMA

Questa sezione illustra in dettaglio le funzioni relative al sistema e il loro utilizzo.

8.1 Configurazione USB

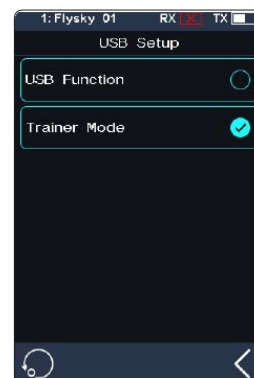
La configurazione USB viene utilizzata per supportare i segnali di uscita della porta Type-C.

[Funzione USB]: quando l'ingresso o l'uscita è un segnale USB, è possibile controllare il simulatore e collegare il computer e FlySky Assistant.

[Modalità Trainer]: quando l'ingresso o l'uscita è un segnale PPM, è possibile realizzare le funzioni trainer e head tracker.

Configurazione:

1. Fare clic su [Impostazioni USB] per accedere all'interfaccia di selezione.
2. Selezionare la funzione corrispondente in base alle esigenze.
 - Selezionare Funzione USB. La funzione trainer non viene visualizzata (visualizzata in caso di selezione della funzione trainer).
3. Clicca su "[Torna indietro e salva]" (Torna indietro e salva) per tornare indietro e salvare.



8.2 Tema

Viene utilizzato per impostare lo stile cromatico generale del sistema, con 4 opzioni disponibili.

Configurazione:

1. Tocca [Tema] per accedere al menu.
2. Selezionare il tema desiderato.
3. Toccare "[Torna indietro e salva]" per tornare al menu precedente e salvare l'impostazione.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

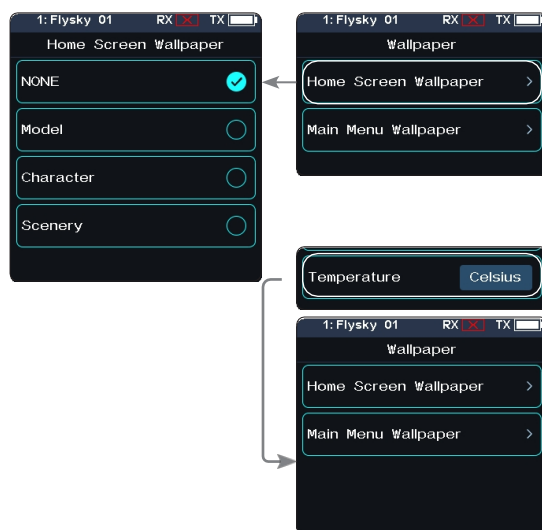
8.3 Sfondo

Viene utilizzato per impostare lo sfondo della schermata iniziale e del menu principale. [Sfondo schermata iniziale]: imposta lo sfondo della schermata iniziale. [Sfondo menu principale]: imposta lo sfondo del menu principale.

Anteprima sfondo: per visualizzare l'anteprima dello sfondo a schermo intero e nascondere l'opzione, fare clic sull'area esterna all'opzione della funzione corrispondente. Fare nuovamente clic per uscire dall'anteprima.

Configurazione:

1. Toccare [Sfondo] per accedere al menu.
2. Selezionare uno sfondo a piacere.
3. Toccare "[X]" per tornare al menu precedente e salvare l'impostazione.



8.4 Unità

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

[Lunghezza]: seleziona tra sistema metrico e imperiale. L'impostazione predefinita è Metrico.

[Temperatura]: è possibile selezionare tra Celsius e Fahrenheit. L'impostazione predefinita è Celsius.

La casella evidenziata è l'impostazione attualmente selezionata.

Configurazione:

1. Toccare [unità] per accedere al menu.
2. Selezionare un'unità dall'elenco.
3. Toccare "[X]" per tornare al menu precedente e salvare l'impostazione.



8.5 Regolazione della retroilluminazione

Questa funzione controlla la luminosità della retroilluminazione.

Nota: aumentando la luminosità si consuma più energia e, di conseguenza, più lungo è il timeout della retroilluminazione, maggiore sarà il consumo energetico e minore sarà la durata della batteria.

[Timeout retroilluminazione]: selezionare il tempo di ritardo. Ciò significa che, in assenza di attività, lo schermo viene ridotto alla luminosità minima dopo il tempo di ritardo della retroilluminazione corrispondente, con opzioni di 5 secondi, 10 secondi, 30 secondi, 1 minuto, 2 minuti, 5 minuti, 10 minuti di ritardo della retroilluminazione e luce normale.

Toccare [Timeout retroilluminazione] per accedere e selezionare l'opzione appropriata in base alle proprie esigenze. Toccare il pulsante di ritorno per tornare indietro e salvare.

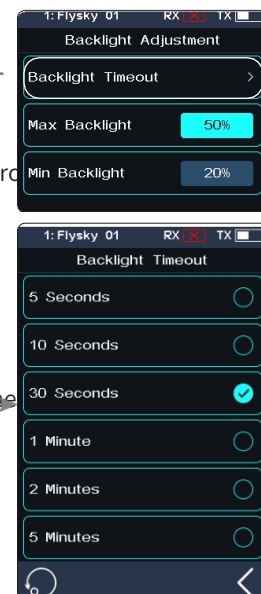
☑ per tornare indietro e salvare.

[Retroilluminazione massima]: lo stato della retroilluminazione del display del trasmettitore quando la retroilluminazione è al massimo. L'intervallo di regolazione è compreso tra il 10% e il 100%.

Toccare [Retroilluminazione massima], quindi fare clic su "+" o "-" per modificare la percentuale come si desidera.

[Mini retroilluminazione]: lo stato della retroilluminazione del display del trasmettitore quando la retroilluminazione è al minimo. L'intervallo di regolazione è compreso tra 0% e 50% (lo schermo non è luminoso allo 0%). Il metodo di regolazione è lo stesso descritto sopra.

Il metodo di regolazione è lo stesso descritto sopra.



8.6 Suono

Questa funzione viene utilizzata per attivare o disattivare l'audio di diverse funzioni e per regolare il volume, inclusi l'audio di sistema, l'allarme, i suoni di accensione/spegnimento e così via.

[Volume]: per impostare il volume.

Toccare [Volume], quindi selezionare il volume desiderato dall'elenco. Toccare ☑ per tornare al menu precedente e salvare.

[Suono di sistema]: per attivare o disattivare il suono di sistema.

Fare clic sulla casella di opzione sul lato destro dell'interfaccia. L'icona cambierà in ☑, indicando che l'audio di sistema è abilitato.

[Suono allarme]: per attivare o disattivare il suono dell'allarme.

[Suono di accensione/spegnimento]: per attivare o disattivare il suono di accensione/spegnimento.

Fare clic sulla casella di opzione sul lato destro dell'interfaccia per abilitare. Una volta abilitato, il sistema emetterà il suono "Benvenuto in Noble Pro Plus" all'accensione e il suono "Spegnimento in corso" allo spegnimento.

[Suono di attivazione]: per attivare o disattivare il suono di accensione/spegnimento.

[Suono timer]: per attivare o disattivare il suono relativo al timer.

[Suono sensore]: per attivare o disattivare il suono di avviso relativo all'allarme del sensore.

[Suono operazione menu]: per attivare o disattivare il suono di avviso quando viene eseguita un'operazione sul touch screen.

Nota: per ulteriori dettagli su come impostare altre funzioni, consultare le impostazioni audio del sistema.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.7 Vibrazione

Questa funzione consente di attivare o disattivare la vibrazione di diverse funzioni e di regolare i livelli di vibrazione, tra cui la vibrazione di sistema, la vibrazione dell'allarme, ecc.

[Livello di vibrazione]: per impostare l'intensità del livello di vibrazione.

Toccare [Livello di vibrazione], quindi selezionare il livello desiderato dall'elenco. Toccare  per salvare.

[Vibrazione del sistema]: per attivare o disattivare la vibrazione del sistema.

Tocca la casella a destra di "Vibrazione sistema". Se nella casella è presente un segno di spunta, significa che la funzione è abilitata.

[Vibrazione sveglia]: per attivare o disattivare la vibrazione della sveglia.

[Vibrazione accensione/spegnimento]: per attivare o disattivare la vibrazione all'accensione/spegnimento.

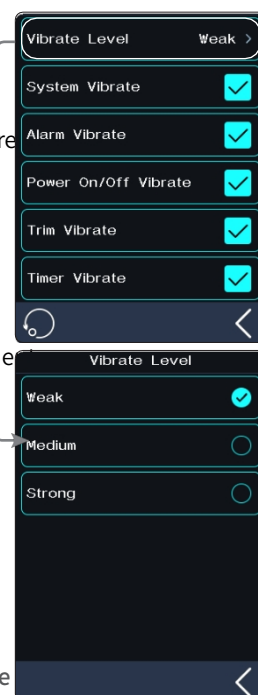
[Vibrazione rifinitura]: per attivare o disattivare la vibrazione di rifinitura.

dell'operazione di prompt. [Vibrazione timer]: per attivare o disattivare le vibrazioni di prompt relative al timer.

[Vibrazione sensore]: per attivare o disattivare le vibrazioni di avviso relative all'allarme del sensore.

[Menu Funzionamento Vibrazione]: per attivare o disattivare la vibrazione di segnalazione quando viene eseguita un'operazione sul touch screen.

Nota: per ulteriori dettagli su come impostare altre funzioni, consultare le impostazioni di vibrazione.



8.8 LED

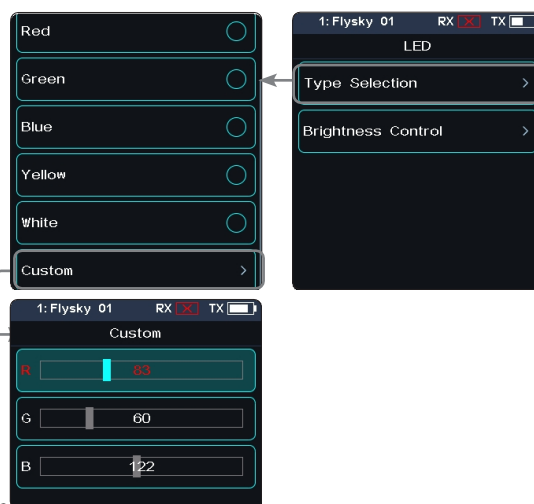
La funzione LED consente di modificare il colore della striscia LED situata sopra il pulsante di accensione del trasmettitore, nonché la regolazione della luminosità della striscia LED. Può anche essere impostata come indicatore della capacità di alimentazione.

Selezione tipo

Consente di accendere/spegnere i LED, nonché di personalizzare il colore dei LED o selezionare il colore già definito nelle opzioni.

Configurazione:

1. È possibile scegliere di spegnere il LED.
2. I LED possono essere utilizzati per indicare la capacità di alimentazione (visualizzando colori diversi in base alla tensione attuale della batteria);
 - Verde intenso
 - Giallo medio
 - Basso-rosso
3. Selezionare un colore dall'elenco.
4. Per personalizzare i colori dei LED.
 - Tocca l'area dell'opzione R, G o B, quindi tocca "+" o "-" per impostare il valore appropriato; puoi anche toccare e scorrere direttamente lo schermo per impostarlo. Tocca  (Attiva/Disattiva controllo luminosità), quindi tocca [Yes] (Sì) nella finestra pop-up per completare l'impostazione.



Controllo della luminosità

Per impostare la luminosità dei LED.

Toccare "+" o "-" per regolare la luminosità dei LED.

Dopo l'impostazione, toccare  per salvare e uscire.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

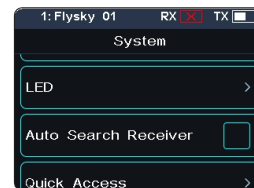
8.9 Ricerca automatica del ricevitore

Quando la ricerca automatica del ricevitore è selezionata, in caso di accensione del trasmettitore, si passa automaticamente al modello corrispondente al ricevitore attualmente acceso. In altre parole, si cerca il ricevitore acceso che è stato associato al trasmettitore in modalità AFHDS3 2 Way.

Configurazione:

Toccare la casella a destra di [Ricerca automatica ricevitore]. Se nella casella è presente un segno di spunta ☒, significa che la funzione è attiva.

Nota: nella ricerca automatica del ricevitore, è necessario assicurarsi che sia acceso solo il modello che deve essere controllato (spegnere gli altri modelli).



8.10 Accesso rapido

Questa funzione viene utilizzata per impostare le funzioni di scorrimento rapido dello schermo verso l'alto, il basso, a sinistra e a destra dell'interfaccia principale. Gli utenti possono personalizzare l'interfaccia dello schermo scorrevole in base alle proprie esigenze.

[Visualizzazione barra inferiore]: consente di impostare se visualizzare o meno la barra inferiore della schermata iniziale.

Tocca [Visualizzazione barra inferiore], quindi l'icona a destra cambierà in ☒, la funzione è abilitata. Vale a dire, verrà visualizzata la barra inferiore dell'interfaccia iniziale. Quando la barra inferiore non viene visualizzata, è possibile scorrere lo schermo verso sinistra per accedere al menu principale.

[Accesso rapido alla schermata iniziale]: la funzione [Accesso rapido alla schermata iniziale] consente agli utenti di trovare rapidamente le interfacce di impostazione. Ad esempio, quando gli utenti desiderano controllare il tempo di conteggio dei giri dopo aver abilitato la funzione nelle operazioni del modello, possono utilizzare questa funzione per accedere rapidamente all'interfaccia del timer.

Configurazione:

1. Accedere all'interfaccia della funzione, fare clic sull'opzione corrispondente per selezionarla; selezionare NESSUNA per evitare l'operazione rapida;
2. Fare clic su "OK" per salvare le impostazioni.

Nota: in caso di scorrimento dello schermo, si consiglia di farlo il più vicino possibile al bordo della schermata iniziale.



8.11 Impostazione del blocco dello schermo principale

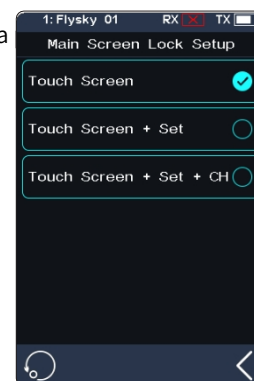
Questa funzione viene utilizzata per impostare lo stato del trasmettitore dopo il blocco dell'interfaccia

[Touch Screen]: impedisce che lo schermo del trasmettitore venga toccato accidentalmente, poiché ciò potrebbe modificare i parametri impostati.

[Touch screen + Imposta]: dopo la selezione è possibile controllare solo i canali. Ciò consente di evitare la modifica dei parametri impostati quando qualcun altro esegue operazioni o attiva accidentalmente un interruttore per motivi personali.

[Touch Screen + Set + CH]: Dopo il blocco, tutte le manopole, i tasti o le rifiniture non sono disponibili. Ciò impedisce ad altri di modificare i dati dei canali quando si opera per conto di altri o di cambiare i parametri di impostazione attivando accidentalmente un interruttore per motivi personali.

È possibile fare clic sulla funzione corrispondente in base alle proprie esigenze. Se diventa ☒, indica che la funzione è abilitata.



微信公众号



Bilibili



Website

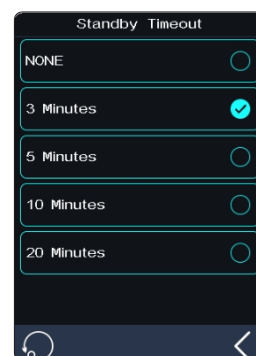


Facebook

8.12 Timeout di standby

Questa funzione viene utilizzata per impostare gli intervalli di timeout di standby o nessun allarme di timeout di standby. 5 opzioni: [NESSUNO], [3 minuti], [5 minuti], [10 minuti] e [20 minuti]. [NESSUNO] significa nessun allarme di timeout di standby. Il tempo di allarme può essere selezionato a piacere. L'impostazione predefinita è 3 minuti.

Fare clic su [Timeout standby] per accedere al menu delle impostazioni e fare clic sull'opzione desiderata. Ad esempio, se si imposta il tempo di allarme su 3 minuti, il sistema emetterà un allarme acustico e una vibrazione quando il trasmettitore rimane inattivo per 3 minuti. È possibile impostare l'attivazione/disattivazione e il volume del suono, nonché l'attivazione/disattivazione e il livello della vibrazione in [8.6 Suono] e [8.7 Vibrazione] in [Impostazioni di sistema].

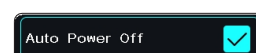


8.13 Spegnimento automatico

Se il trasmettitore rimane acceso per un lungo periodo di tempo, la batteria potrebbe esaurirsi. Se il sistema rileva che il trasmettitore non viene utilizzato per un lungo periodo di tempo, lo spegnerà automaticamente.

Se non viene rilevata alcuna operazione entro cinque minuti, il sistema avvia la riproduzione di un suono di inattività e lo spegnimento automatico spegnerà il trasmettitore se non è collegato alcun ricevitore.

Per attivare o disattivare lo spegnimento automatico, toccare la casella a destra dell'impostazione. Se nella casella è presente un segno di spunta ☒, significa che la funzione è attiva.



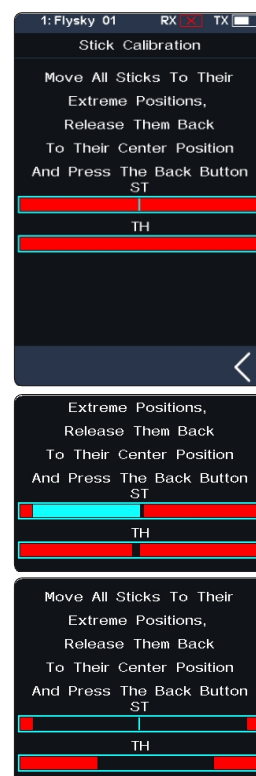
8.14 Calibrazione dello stick

Utilizzare questa funzione per correggere la deviazione meccanica dell'acceleratore e del volante, ad esempio la deviazione verificatasi nel ritorno automatico al centro o nella corsa massima/minima.

La barra blu indica la posizione corrente dei canali e l'intervallo calibrato avrà lo stesso colore dello sfondo.

Configurazione:

1. Spostare il volante e l'acceleratore fino al limite massimo in ciascuna direzione. Quindi rilasciarli per riportarli in posizione neutra.
2. Toccare "☒" (Salva e torna indietro) per salvare e tornare al menu precedente.



8.15 Aggiornamento del firmware

In caso di aggiornamento del firmware del trasmettitore, utilizzare questa funzione per impostare il trasmettitore in modalità di aggiornamento, quindi aggiornare il firmware del trasmettitore.

 AVVERTENZA	• Utilizzare il cavo USB Type-C fornito con il trasmettitore. • Non scollegare il cavo USB Type-C durante l'aggiornamento del firmware.
--	--

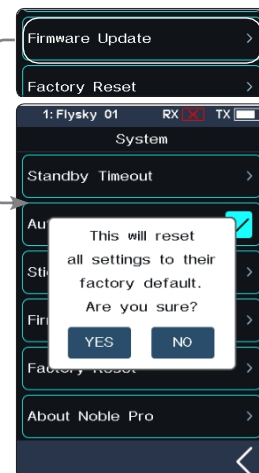
Configurazione:

1. Scaricare e aprire il software ufficiale più recente.
2. Collegare il trasmettitore al computer tramite cavo USB Type-C.
3. Toccare [Aggiornamento firmware], dopodiché verrà visualizzato il messaggio "L'aggiornamento del firmware del trasmettitore potrebbe causare il ripristino dei valori predefiniti di fabbrica dei dati del modello. Sei sicuro?". Toccare "Sì" per accedere alla modalità di aggiornamento.
4. Dopo aver completato i passaggi sopra indicati, fare clic su [Aggiorna] nel software sul computer per avviare l'aggiornamento.
5. Il trasmettitore si riaccenderà al termine del processo di aggiornamento. Quindi rimuovere l'USB Type-C e chiudere il firmware.

Il firmware del trasmettitore può essere aggiornato anche tramite FlySky Assistant (FlySky Assistant può essere scaricato dal sito web ufficiale www.flysky-cn.com); in tal caso, assicurarsi che il trasmettitore sia acceso e collegato al computer.

Nota: i dati del modello verranno ripristinati dopo l'aggiornamento del firmware. Eseguire il backup dei dati del modello prima di eseguire l'aggiornamento del firmware. Se il trasmettitore non viene riconosciuto dal software ufficiale, potrebbe esserci un problema di versione.

Il firmware del trasmettitore può essere aggiornato anche tramite FlyskyAssistant. In tal caso, assicurarsi che il trasmettitore sia acceso e collegato al computer.



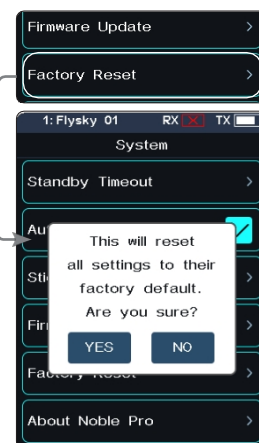
8.16 Ripristino delle impostazioni di fabbrica

La funzione di ripristino delle impostazioni di fabbrica ripristina tutte le impostazioni e le funzioni del trasmettitore alle impostazioni/ai dati predefiniti di fabbrica.

Configurazione:

Toccare "Ripristino impostazioni di fabbrica", quindi toccare "Sì" quando richiesto.

Nota: per evitare errori, non utilizzare questa funzione durante il funzionamento.



8.17 Informazioni su Noble NB4 Pro

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



微信公众号



Bilibili



微博



Facebook

9. Specifiche del trasmettitore

Questo capitolo include le specifiche dei trasmettitori Noble NB4 Pro+, del ricevitore FGr8B e del ricevitore FGr4B.

9.1 Specifiche del trasmettitore (Noble NB4 Pro+)

Modello del prodotto	Noble NB4 Pro+
Ricevitori compatibili	FGr8B, FGr4B e altri ricevitori AFHDS 3
Modelli compatibili	Auto, barca, robot o corazzata
Numero di canali	2 (velocità estrema), 4, 6, 8, 10, 12 o 18 canali
RF	2402,6-2479,4 MHz
Potenza massima	17,84 dBm (per l'UE)
Protocollo RF	AFHDS 3
Allarme bassa tensione	Inferiore a 3,65 V
Uscita dati	USB tipo C
Presa di ricarica	USB Type-C
Antenna	Antenna singola integrata
Display	Touch screen IPS a matrice di punti a colori da 3,5 pollici 320*480
Risoluzione	4096
Potenza in ingresso	Batteria ai polimeri di litio 1S (4,2 V) * 4300 mAh + batteria 18650 da 3450 mAh
Distanza	Oltre 300 m (distanza al suolo senza interferenze)
Aggiornamento online	Sì
Intervallo di temperatura	Da -10 °C a +60 °C
Intervallo di umidità	20%~95%
Colore	Nero
Dimensioni	142,7*120*232 mm (con supporto per cellulare)
Frequenza ricevuta dal caricabatterie wireless	108,0-144,8 KHz
Peso	670 g
Certificazioni	CE, FCC ID: 2A2UNNB4PRO00, MIC, RCM, IC: 25584-NB4PRO00



9.2 Specifiche del ricevitore (FGr4B)

Modello del prodotto	FGr4B
Numero di canali PWM	4
RF	2,4 GHz ISM
Protocollo RF	AFHDS 3
Trasmettitori compatibili	Tutti i trasmettitori che supportano il protocollo AFHDS 3
Antenna	Antenna singola
Tensione di funzionamento	3,5~9 V/CC
Uscita dati	PWM/PPM/i-BUS/S.BUS/i-BUS2
Intervallo di temperatura	-10 °C ~ +60 °C
Intervallo di umidità	20% ~ 95%
Aggiornamento online	Sì
Dimensioni	17*29*16,6 mm
Peso	6,4 g
Certificazioni	CE, FCC ID: N4ZFGR4B000

9.3 Specifiche del ricevitore (FGr8B)

Modello del prodotto	FGr8B
Numero di canali PWM	8
RF	2,4 GHz ISM
Protocollo RF	AFHDS 3
Trasmettitori compatibili	Tutti i trasmettitori che supportano il protocollo AFHDS 3
Antenna	Antenna singola
Tensione di funzionamento	3,5~9 V/CC
Uscita dati	PWM/PPM/i-BUS/S.BUS/i-BUS2
Intervallo di temperatura	-10 °C ~ +60 °C
Intervallo di umidità	20% ~ 95%
Aggiornamento online	Sì
Dimensioni	35*23,3*13,3 mm
Peso	9,4 g
Certificazioni	CE, FCC ID: N4ZFGR8B



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

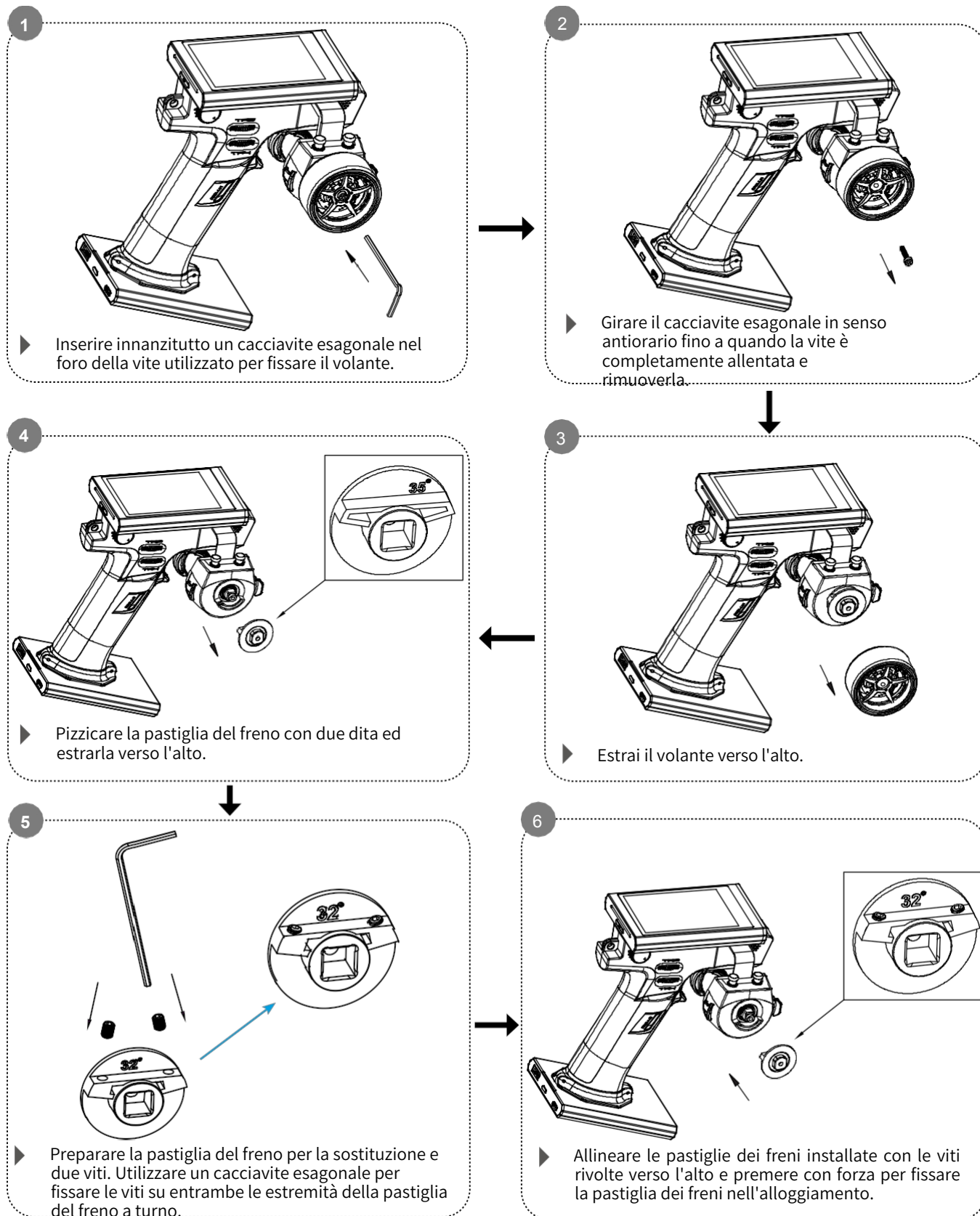
10. Contenuto della confezione

Gli accessori inclusi variano a seconda delle versioni, per ulteriori dettagli rivolgersi al proprio rivenditore.



11. Istruzioni

11.1 Sostituzione delle pastiglie dei freni e regolazione dell'angolo



微信公众号



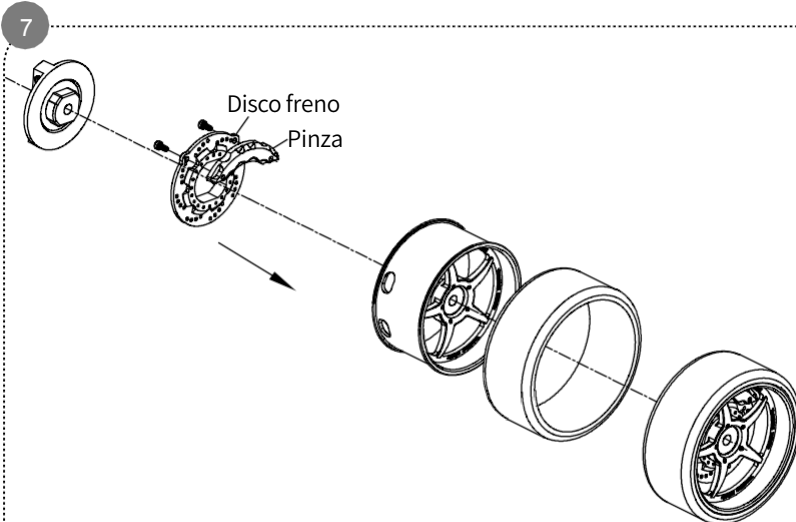
Bilibili



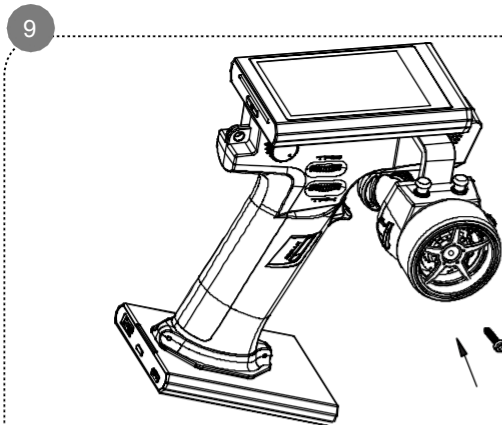
Website



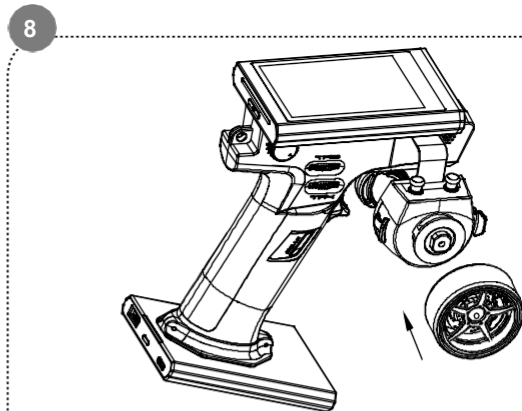
Facebook



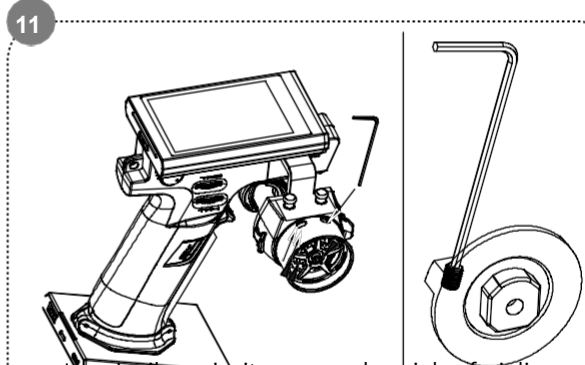
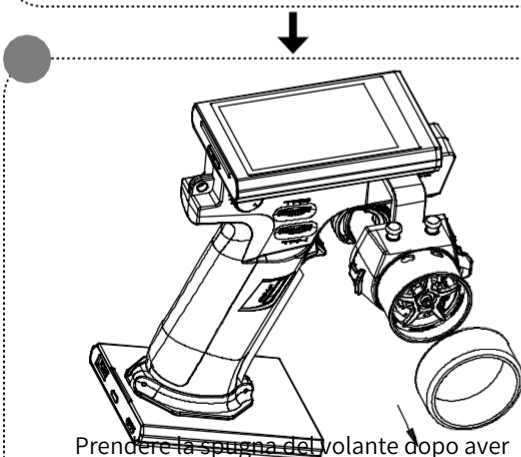
- Secondo lo schema, la pinza è fissata da due viti attraverso il disco del freno, mentre il volante e la spugna del volante sono posizionati nella direzione della freccia.



- Inserire la vite nel foro utilizzato per fissare il volante, quindi allineare il cacciavite esagonale con il foro esagonale nella testa della vite, tenere il lato del volante con una mano e ruotare il cacciavite in senso orario con l'altra mano fino a fissare la vite.



- Utilizzare la fessura di montaggio del volante con il foro di regolazione delle pastiglie dei freni per posizionarlo sopra il connettore sporgente delle pastiglie dei freni, quindi premere il volante per fissarlo.



- Inserire il cacciavite esagonale nei due fori di regolazione nella parte superiore del volante e regolare l'angolo di rotazione del volante secondo necessità.
- Più la vite è stretta, minore è l'angolo di rotazione. Più la vite è allentata, maggiore è l'angolo di rotazione.



微信公众号



Bilibili

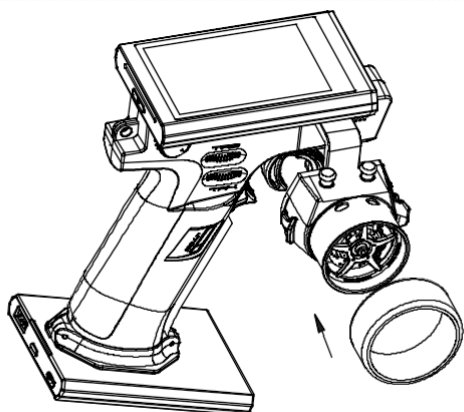


Website



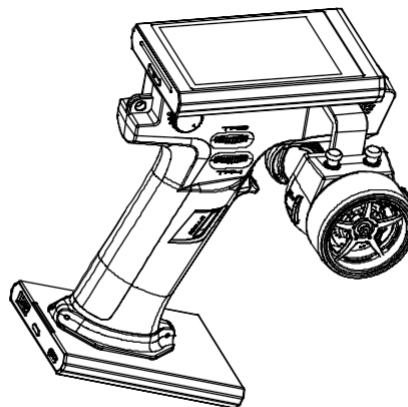
Facebook

12



► Reinstallare la spugna del volante dopo aver regolato le pastiglie dei freni.

13



► Eseguire la calibrazione dell'stick al termine dell'installazione. A questo punto il trasmettitore può essere utilizzato normalmente.

► Prestare attenzione alla forza esercitata durante la sostituzione delle pastiglie dei freni. Ricordarsi di non danneggiare gli accessori.

Fare riferimento ai passaggi sopra indicati per sostituire le pastiglie dei freni, in modo da garantire il loro corretto funzionamento.



微信公众号



Bilibili



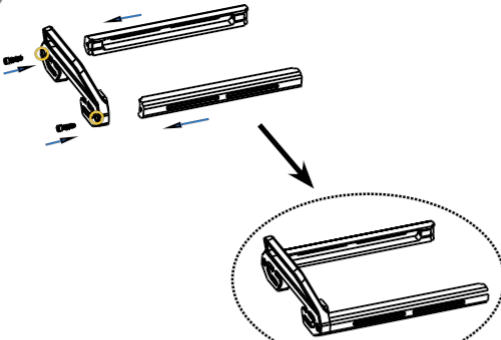
Website



Facebook

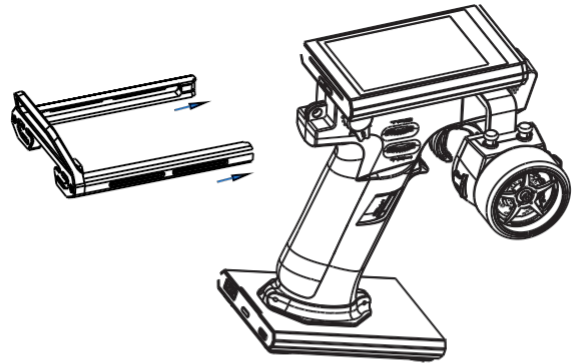
11.2 Installazione del supporto per telefono cellulare

1

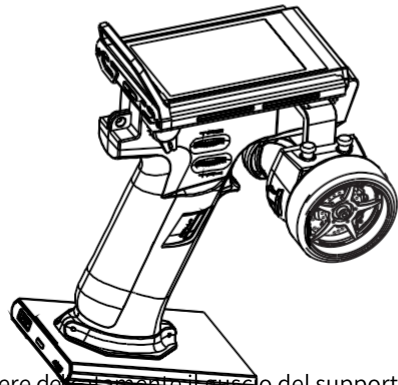


- Inserire le viti nei fori presenti su entrambi i lati del guscio inferiore del supporto. Collegare i lati sinistro e destro del guscio del supporto. Utilizzare un cacciavite esagonale per ruotare in senso orario fino a fissare le viti.

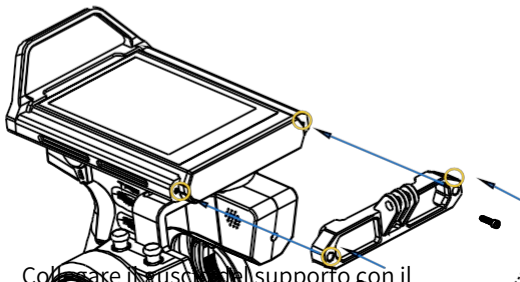
2



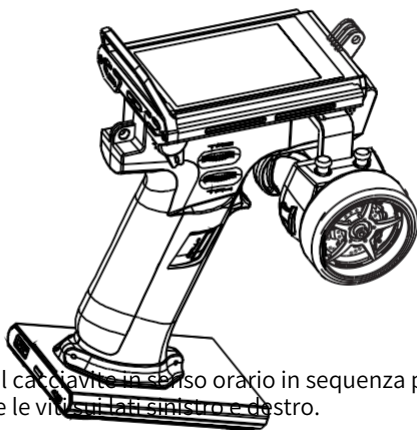
- Posizionare il supporto installato con la maniglia rivolta verso l'alto e allineare entrambi i lati del supporto con entrambi i lati dello schermo del trasmettitore.



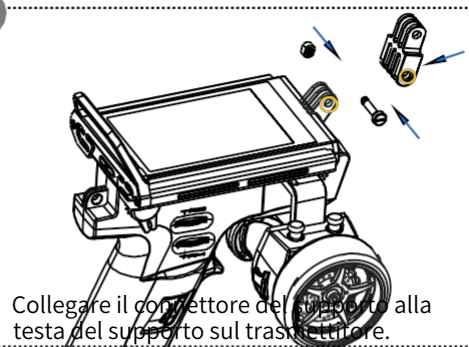
- Spingere delicatamente il guscio del supporto fino a quando entrambi i lati del guscio del supporto coprono completamente lo schermo.



- Collegare il guscio del supporto con il connettore del supporto alla parte superiore dello schermo. Premere con la mano i gusci del supporto sui lati sinistro e destro e inserire le viti nei fori.



- Girare il cacciavite in senso orario in sequenza per fissare le viti sui lati sinistro e destro.



- Collegare il connettore del supporto alla testa del supporto sul trasmettitore. Allineare il foro di collegamento e inserire il lungo Vite. Posizionare il dado sull'altra estremità della vite e installarlo delicatamente in senso orario con la mano per fissarlo.
- Scegliere se installare il connettore come richiesto.
- Prestare attenzione alla direzione del connettore.



微信公众号



Bilibili



Website



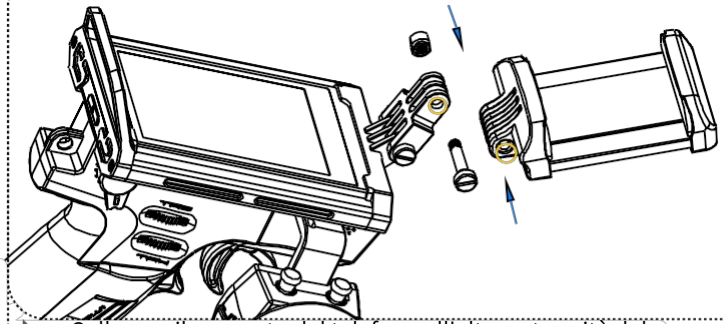
Facebook

6



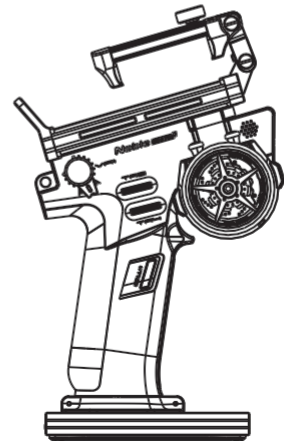
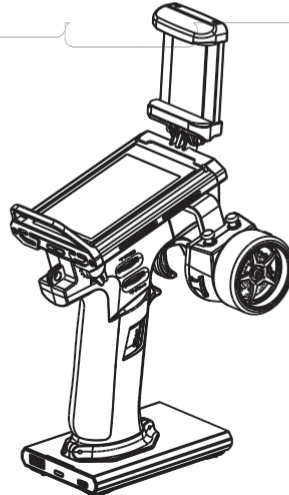
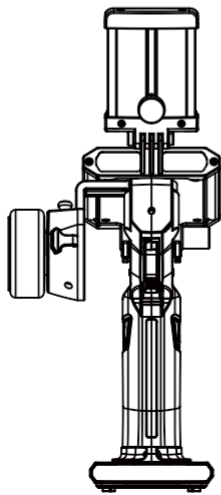
► Assicurarsi che il connettore del supporto sia installato.

7



► Collegare il supporto del telefono all'altra estremità del connettore del supporto. Allineare il foro di collegamento e inserire la vite lunga. Posizionare il dado sull'altra estremità della vite e installarlo delicatamente in senso orario con la mano per fissarlo.

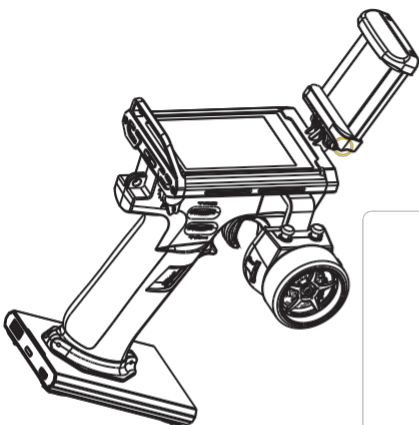
8



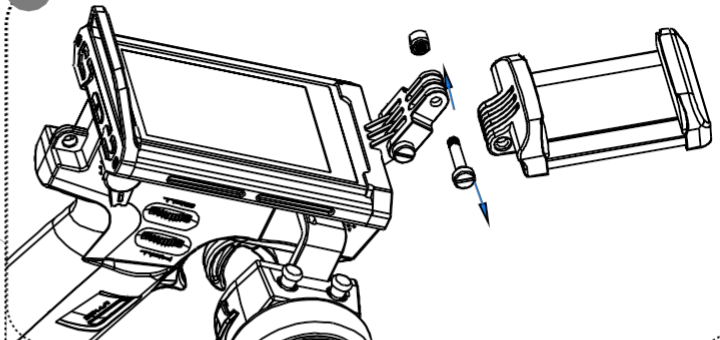
► Dopo l'installazione, ruotare il supporto per assicurarsi che sia flessibile e ben fissato.

11.3 Smontaggio del supporto per telefono cellulare

1



2



► Svitare delicatamente il dado che collega il connettore del supporto e il supporto del telefono in senso antiorario con la mano fino a quando il dado non è completamente allentato. Quindi rimuovere la vite, il dado e il supporto.



微信公众号



Bilibili

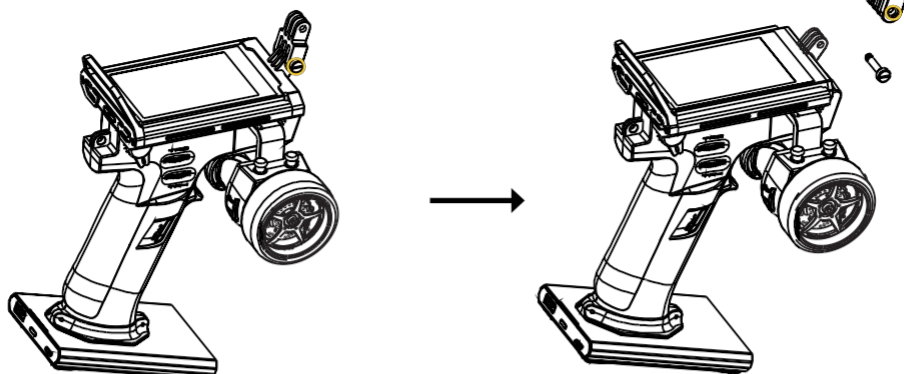


YouTube



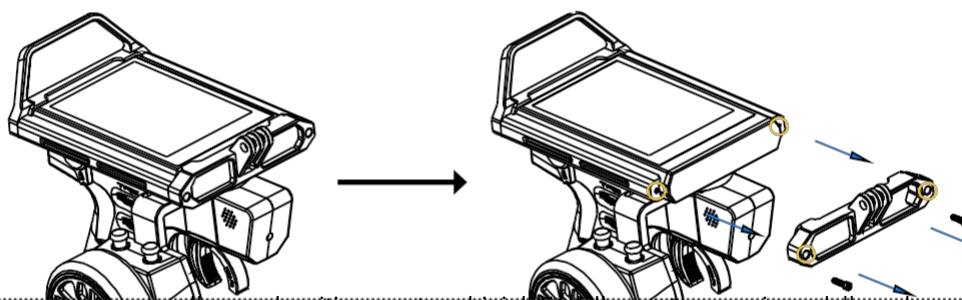
Facebook

3

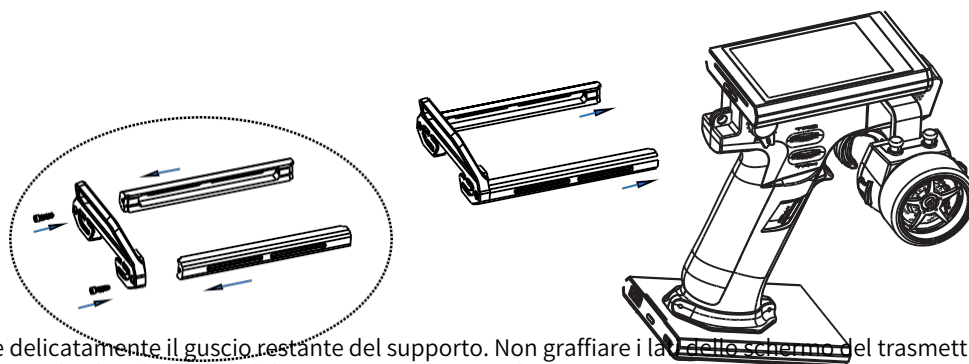


- Svitare delicatamente il dado che collega il connettore del supporto e il guscio del supporto in senso antiorario con la mano fino a quando il dado non è completamente allentato. Quindi rimuovere la vite, il dado e il supporto.

4



- Utilizzare un cacciavite per collegare le viti su entrambi i lati della parte superiore dello schermo. Ruotare delicatamente il cacciavite in senso antiorario fino a quando le viti su entrambi i lati non saranno completamente allentate. Rimuovere le viti e togliere il guscio superiore del supporto.



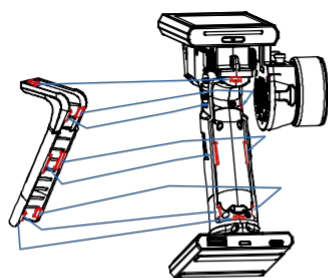
- Rimuovere delicatamente il guscio restante del supporto. Non graffiare i lati dello schermo del trasmettitore. Rimuovere le viti su entrambi i lati del guscio del supporto con la maniglia a turno.



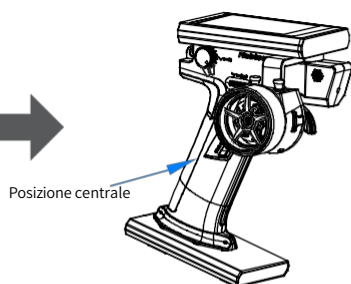
Prestare attenzione alla forza esercitata durante il processo di smontaggio del supporto per telefono cellulare. Ricordarsi di non danneggiare gli accessori.



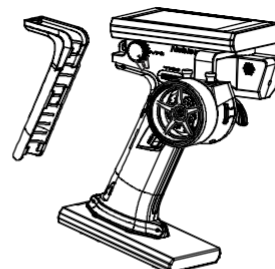
11.4 Rimozione dell'impugnatura



① Controllare la posizione delle 8 clip.

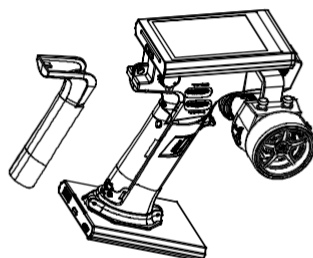
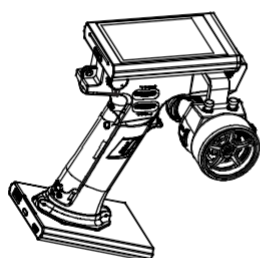


② Sganciare la clip centrale dell'impugnatura dal centro del spazio di assemblaggio, quindi rimuovere tutte le clip rimanenti dal centro verso la periferia.

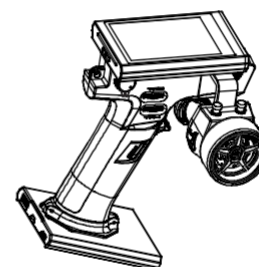


③ Rimuovere l'intera impugnatura in modo naturale.

11.5 Assemblaggio dell'impugnatura



① Allineare le 8 clip dell'impugnatura.



② Inserire l'impugnatura nel manico, premere con il pollice le 8 Posizioni delle clip. Applicare una forza crescente fino a quando il bordo di presa è completamente fissato alle parti in plastica.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

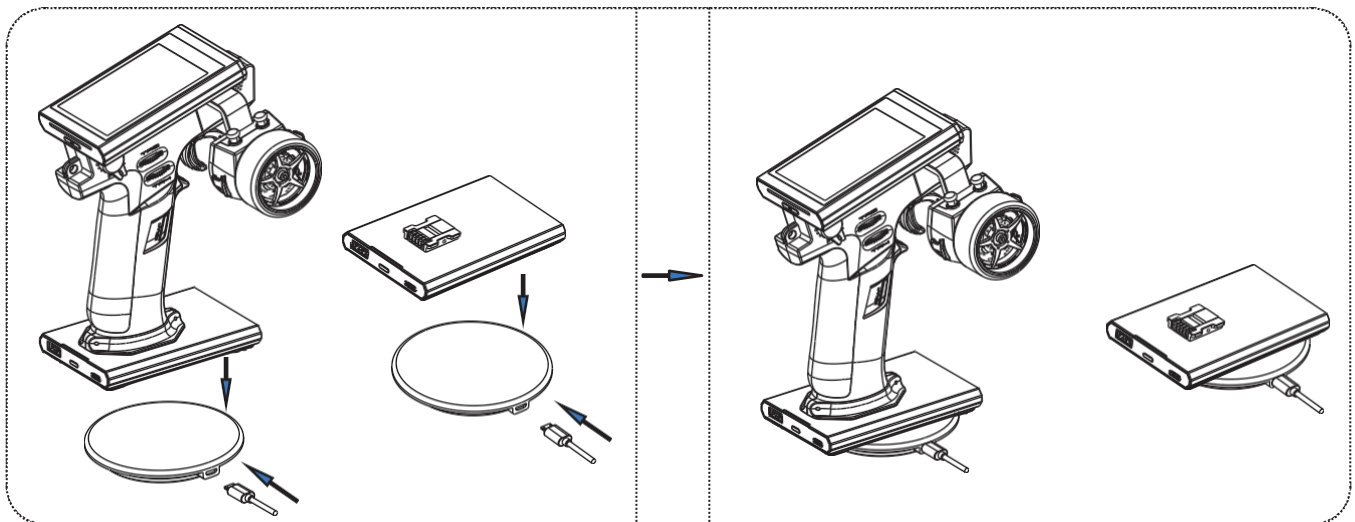
11.6 Funzione di ricarica wireless e precauzioni

Metodo di ricarica con cavo



- La base del trasmettitore può essere caricata direttamente collegando il cavo USB Type-C.

Metodo di ricarica wireless



- Quando l'indicatore della base del trasmettitore del caricatore wireless è blu, significa che la connessione è avvenuta correttamente e che la ricarica è in corso.
- Quando l'indicatore della base del trasmettitore del caricabatterie wireless è rosso, significa che la base del trasmettitore non è collegata o che la connessione non è riuscita.
- Quando l'indicatore della base del trasmettitore del caricabatterie wireless è blu e fisso, significa che la batteria è completamente carica. Sono necessarie circa 9,5 ore per caricare completamente l'intero sistema (compresi il trasmettitore, la base e la base del caricabatterie wireless).



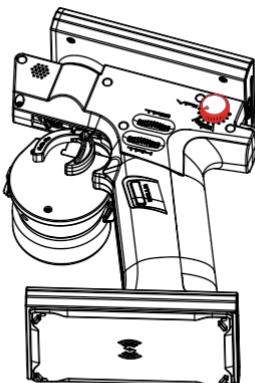
Se la base del trasmettitore del caricabatterie wireless non viene utilizzata correttamente, la ricarica risulterà inefficace o l'efficienza di ricarica potrebbe essere compromessa.

Esistono le seguenti operazioni non standard: la base del trasmettitore non è allineata con la base del caricabatterie wireless o la base potrebbe essere inclinata.



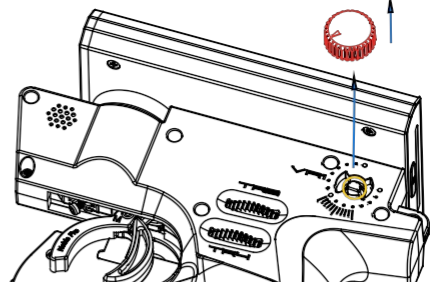
11.7 Sostituzione della manopola VR1 con un interruttore a tre posizioni

1



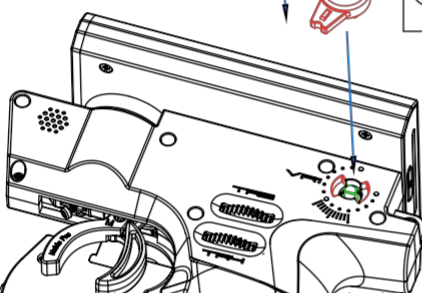
Assicurarsi che la manopola debba essere sostituita con un interruttore a tre posizioni.

2



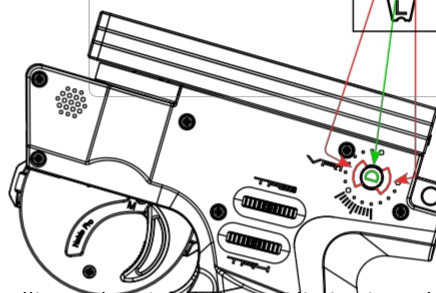
Ruotare la manopola in senso orario fino a quando non si allenta. Afferrare la manopola con il pollice e l'indice, quindi sollevarla verso l'alto per rimuoverla.

3



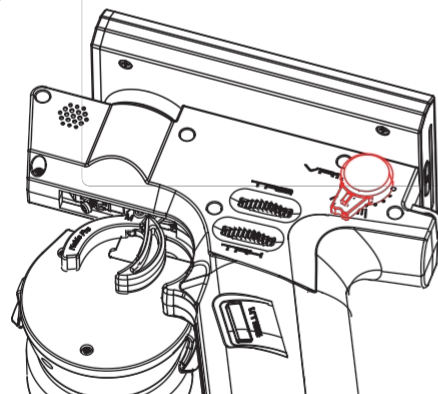
Preparare un interruttore a tre posizioni da sostituire allineando prima l'aletta di limitazione dell'angolo dell'interruttore a tre posizioni con la fessura di limitazione dell'angolo sul trasmettitore, quindi allineare il cappuccio della manopola del potenziometro dell'interruttore con la manopola del potenziometro del trasmettitore. Quando l'aletta di limitazione dell'angolo e il cappuccio della manopola del potenziometro sono allineati contemporaneamente, premere con forza l'interruttore con la mano.

4

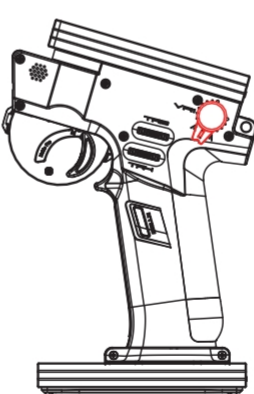


Dopo l'installazione, ruotare la manopola verso sinistra e verso destra per verificare che sia installata correttamente.

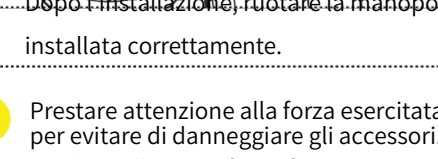
5



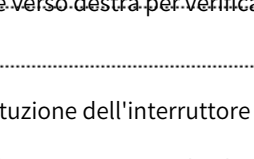
6



7



8



9



10



11



12



13

14

15

16

17

18

19

20

21

22

23

24

25

26

27

28

29

30

31

32

33

34

35

36

37

38

39

40

41

42

43

44

45

46

47

48

49

50

51

52

53

54

55

56

57

58

59

60

61

62

63

64

65

66

67

68

69

70

71

72

73

74

75

76

77

78

79

80

81

82

83

84

85

86

87

88

89

90

91

92

93

94

95

96

97

98

99

100

101

102

103

104

105

106

107

108

109

110

111

112

113

114

115

116

117

118

119

120

121

122

123

124

125

126

127

128

129

130

131

132

133

134

135

136

137

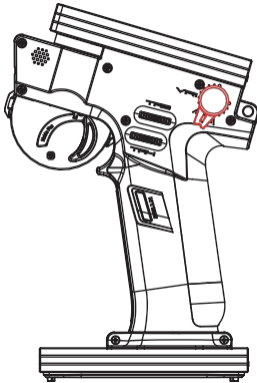
138

139

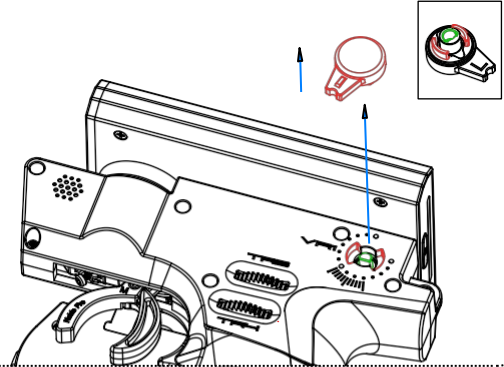
140

11.8 Sostituzione dell'interruttore a 3 posizioni con manopola VR1

1

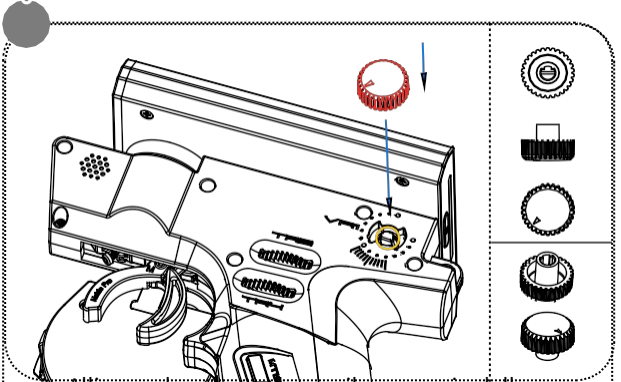
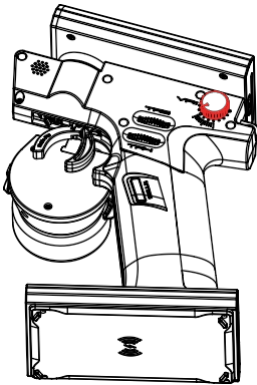


2



► Rimuovere l'interruttore a tre posizioni verso l'alto.

4

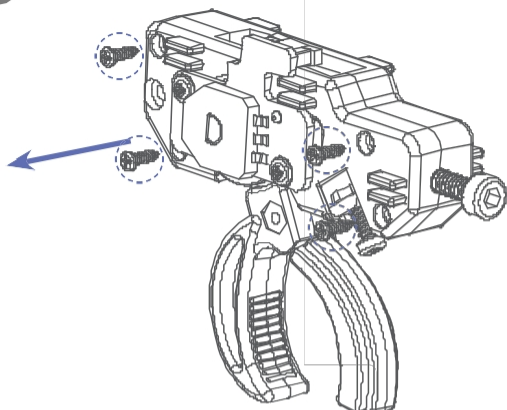


► Allineare la manopola con il cappuccio della maniglia del potenziometro e premere con forza sulla manopola fino a fissarla completamente.



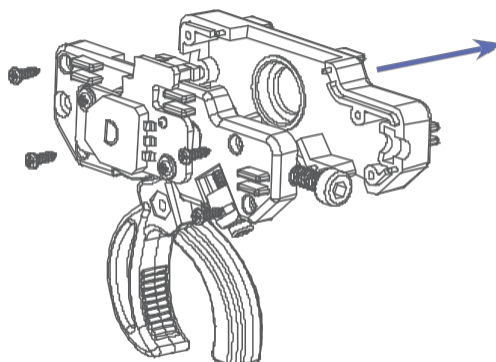
11.9 Sostituzione della molla del grilletto

1



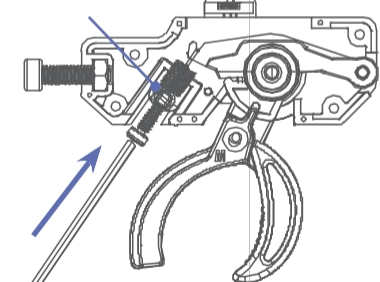
► Rimuovere 4 viti (PWA 2,1*6 mm);

2



► Rimuovere il coperchio superiore del grilletto;

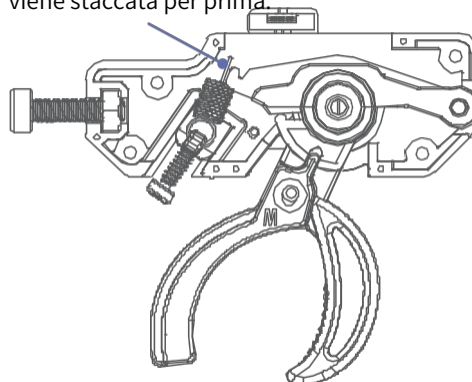
Blocco di regolazione della molla



► Regolare la vite (HB2*9 mm) con un cacciavite esagonale metrico da 1,5 mm e regolare il blocco di regolazione della molla fino al parte inferiore;

4

L'estremità superiore della molla viene staccata per prima.



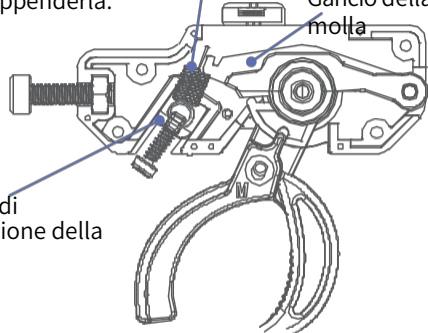
► Sollevare l'estremità superiore della molla e infine rimuovere la molla;

5

Sollevare la molla e appenderla.

Gancio della molla

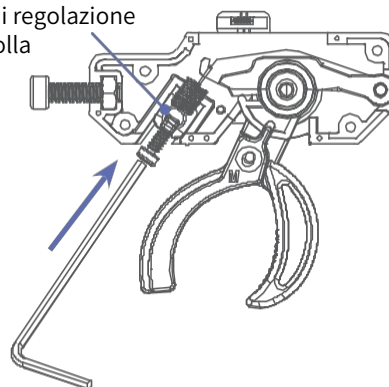
Blocco di regolazione della molla



► Appendere l'estremità inferiore della molla al blocco di regolazione della molla, quindi sollevare la molla e appenderla;

6

Blocco di regolazione della molla



► Regolare la vite (HB2*9 mm) con una chiave metrica. Cacciavite esagonale da 1,5 mm e regolare il blocco di regolazione della molla nella posizione appropriata;



微信公众号



Bilibili

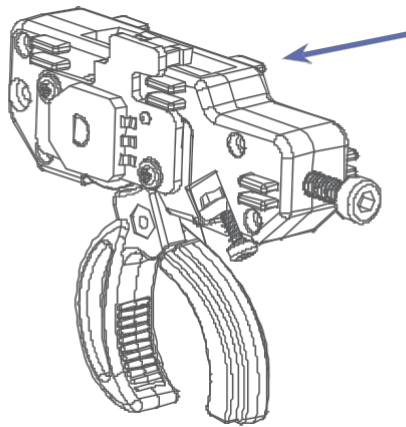


Weibo



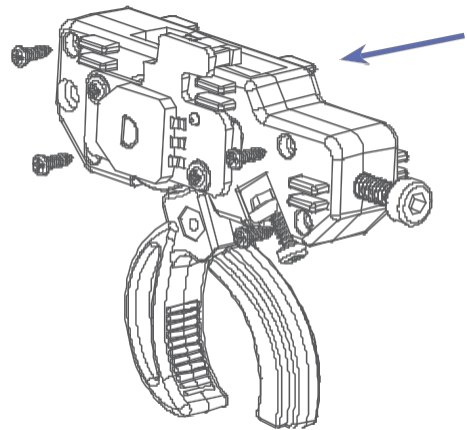
Facebook

7



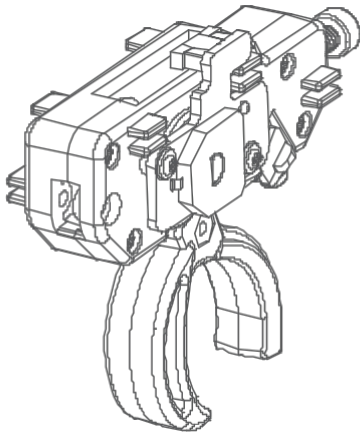
- Installare il coperchio superiore del grilletto;

8



- Bloccare 4 viti (PWA 2,1*6 mm) per fissare il coperchio del grilletto;

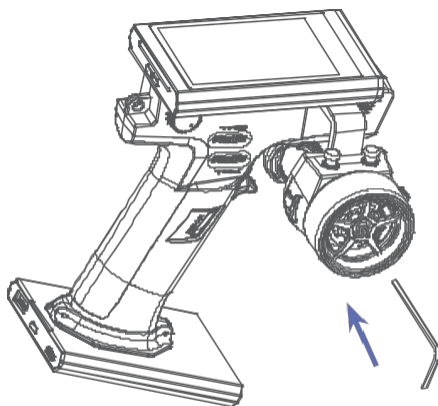
9



- Completare la sostituzione della molla del grilletto.

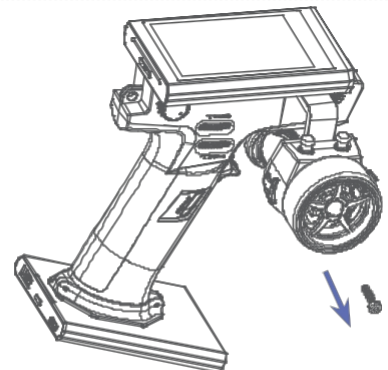
11.10 Sostituzione della molla del volante

1



- Inserire innanzitutto un cacciavite esagonale da 2,5 mm nel foro della vite utilizzato per fissare il volante;

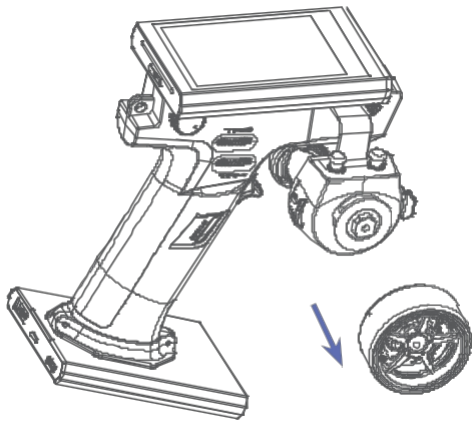
2



- Ruotare un cacciavite esagonale da 2,5 mm in senso antiorario fino a quando la vite (HM3*12 mm) non è completamente allentata e rimuoverla;

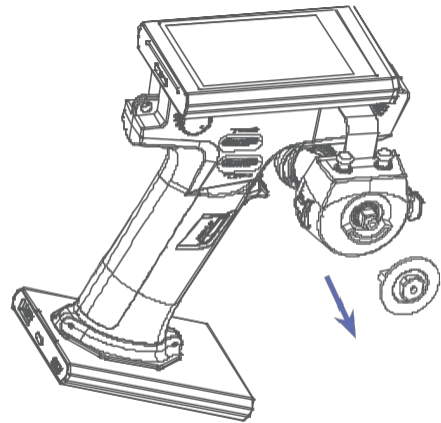


3



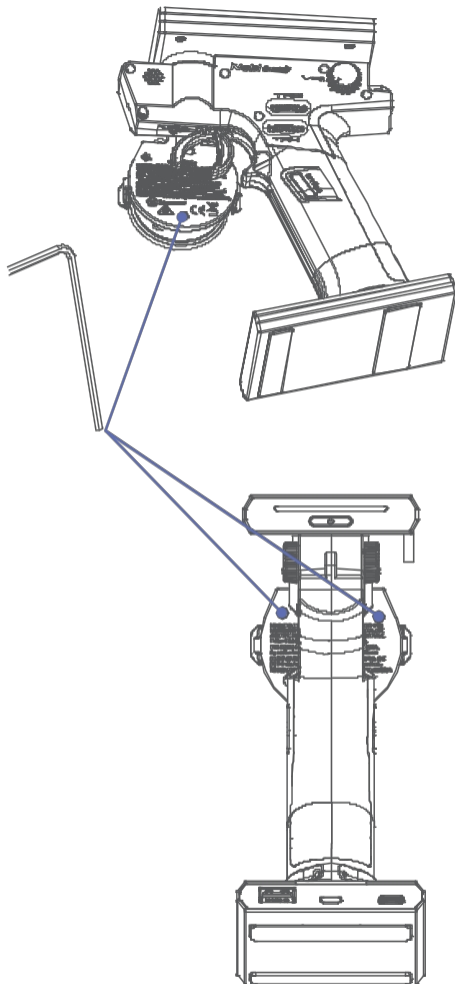
► Rimuovere il volante;

4



► Pizzicare la pastiglia del freno con due dita ed estrarla verso l'alto;

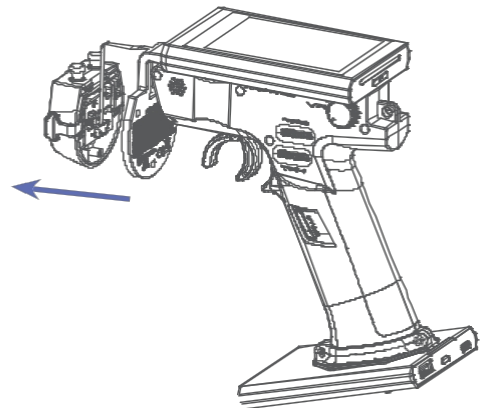
5



► Rimuovere le viti ruotandole in senso antiorario con un cacciavite esagonale metrico da 1,5 mm;



6

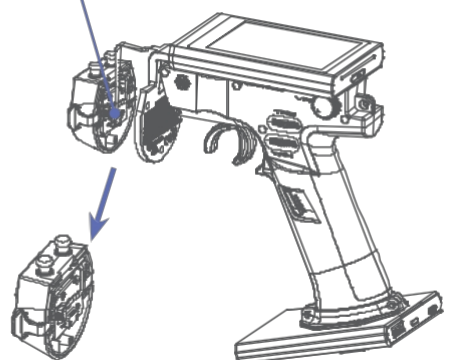


► Base del volante staccata;



7

Cavo FPC scollegato



► Cavo FPC scollegato, quindi rimuovere la base del volante;



微信公众号



Bilibili

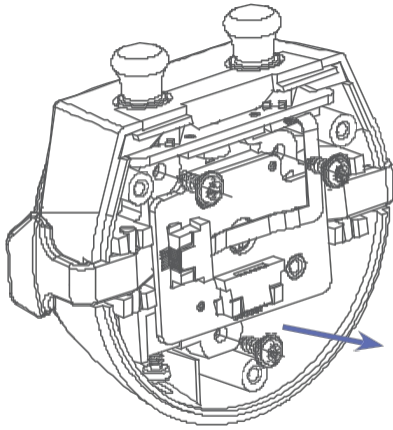


Website



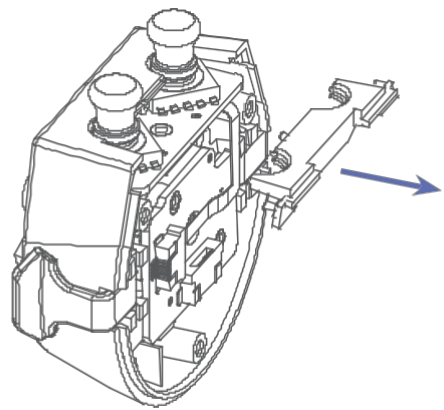
Facebook

8



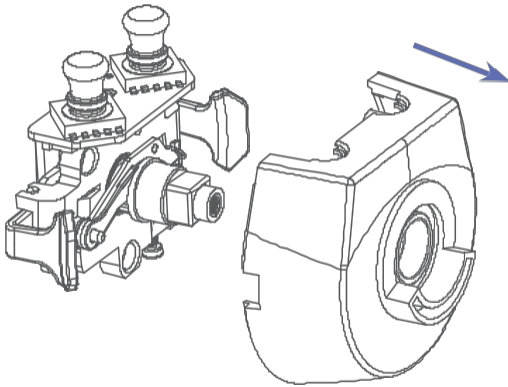
► Rimuovere le viti (PWA2,1*6 mm);

9



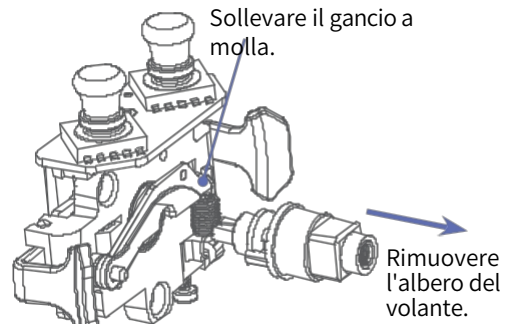
► Rimuovere il cappuccio;

10



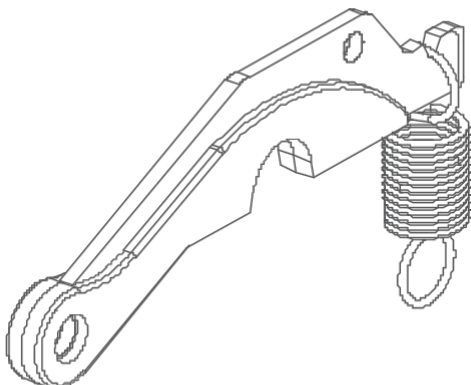
► Rimuovere il coperchio superiore del volante;

11



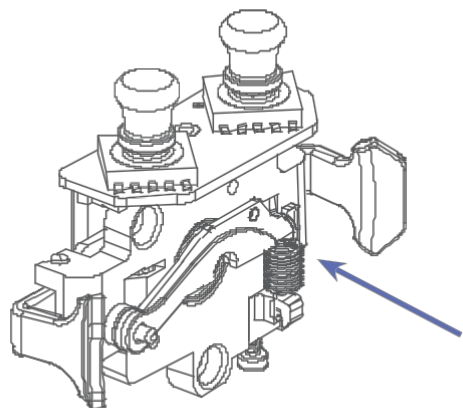
► Sollevare il gancio a molla con una mano e rimuovere l'albero del volante con l'altra mano;

12



► Rimuovere il gancio a molla e il componente a molla, quindi sostituire la molla;

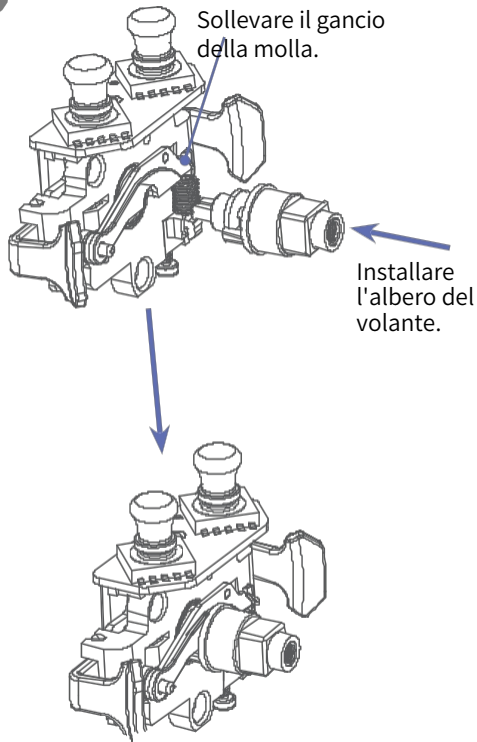
13



► Installare il componente della molla;

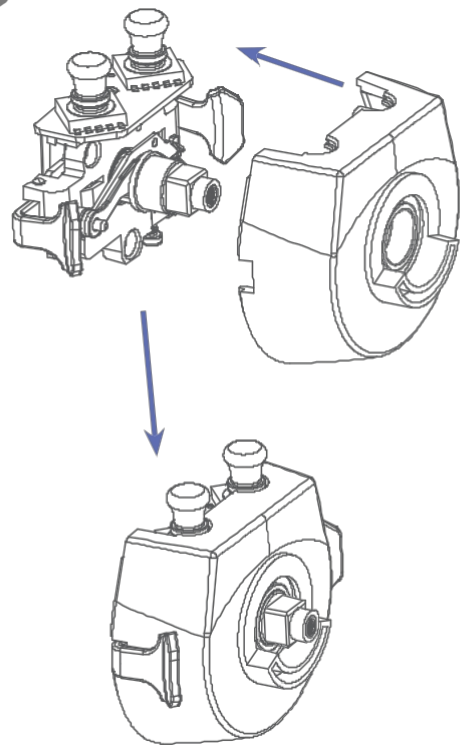


14



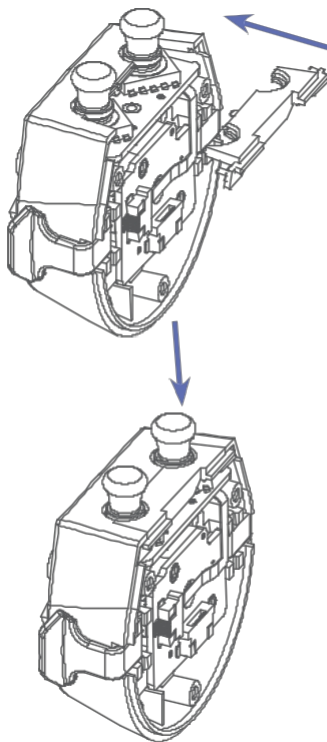
- Sollevare il gancio della molla con una mano e installare l'albero del volante con l'altra mano;

15



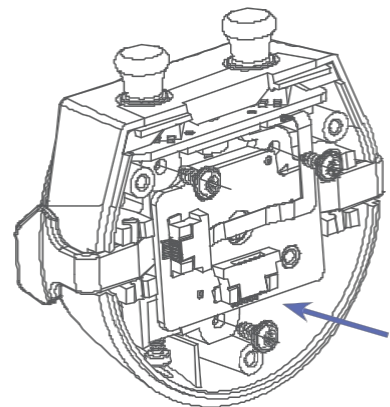
- Installare il coperchio superiore del volante;

16



- Installare il tappo;

17



- Bloccare le viti (PWA2,1*6 mm);



微信公众号



Bilibili

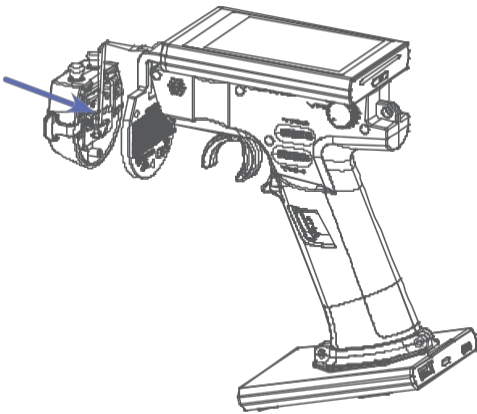


微博



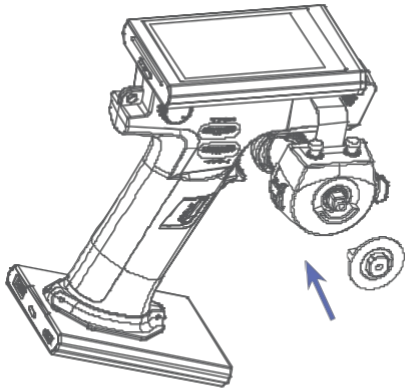
Facebook

18



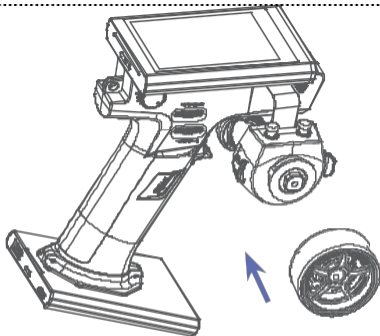
► Collegare il cavo FPC;

20



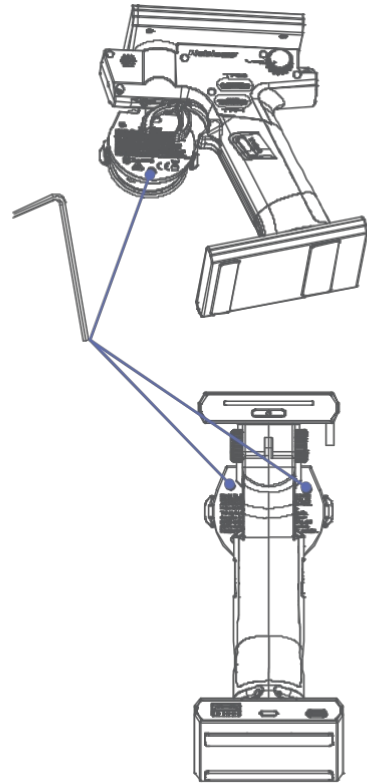
► Installare la pastiglia del freno;

21



► Utilizzare la fessura di montaggio del volante con foro di regolazione della pastiglia del freno per posizionarla sul connettore sporgente della pastiglia del freno, quindi premere il volante per fissarlo;

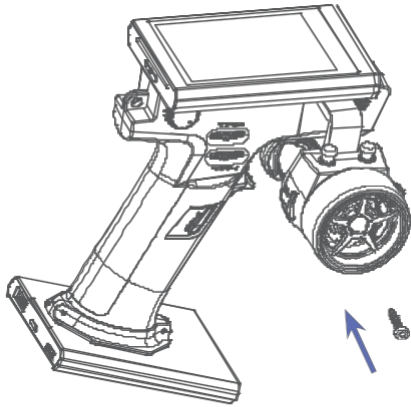
19



► Bloccare le viti (HB2*9 mm);

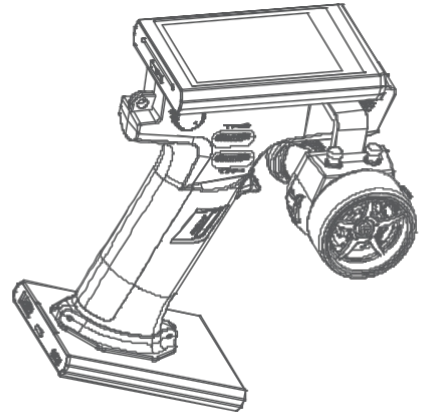


22



- Inserire la vite (HM3*12) nel foro utilizzato per fissare il volante, quindi allineare un cacciavite esagonale da 2,5 mm con il foro esagonale nella testa della vite, tenere il lato del volante con una mano e ruotare il cacciavite in senso orario con l'altra mano fino a fissare la vite;

23



- Completare la sostituzione della molla del volante.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

12. Certificazione

12.1 Dichiarazione DoC

Con la presente, [ShenZhen FLYSKY Technology Co., Ltd.] dichiara che l'apparecchiatura radio [Noble NB4 Pro+(Noble NB4 Pro+)] è conforme alla direttiva RED 2014/53/UE.

Il testo completo della DoC UE è disponibile al seguente indirizzo Internet: www.flyskytech.com/info_detail/10.html

12.2 Avvertenza CE

La CE avverte che l'installazione dell'antenna utilizzata in questo trasmettitore deve essere mantenuta a distanza da tutto il personale e non deve essere utilizzata o impiegata con altri trasmettitori. L'utente finale e l'installatore devono fornire le istruzioni per l'installazione dell'antenna e le condizioni di funzionamento del trasmettitore per soddisfare i requisiti di conformità all'esposizione alle radiofrequenze.

12.3 Smaltimento ecocompatibile

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



ATTENZIONE

RISCHIO DI ESPLOSIONE SE LA BATTERIA VIENE SOSTITUITA CON UN TIPO NON CORRETTO. SMALTIRE LE BATTERIE USATE SECONDO LE ISTRUZIONI



12.4 Dichiarazione FCC

Questo apparecchio è stato testato e trovato conforme ai limiti previsti per i dispositivi digitali di Classe B ai sensi della parte 15 delle norme FCC. Questi limiti sono stati concepiti per fornire una protezione ragionevole contro interferenze dannose in un

Installazione residenziale. Questo apparecchio genera, utilizza e può irradiare energia a radiofrequenza e, se non installato e utilizzato in conformità con le istruzioni, può causare interferenze dannose alle comunicazioni radio. Tuttavia, non vi è alcuna garanzia che non si verifichino interferenze in una particolare installazione. Se questo apparecchio causa interferenze dannose alla ricezione radiofonica o televisiva, che possono essere determinate spegnendo e riaccendendo l'apparecchio, si invita l'utente a cercare di correggere l'interferenza adottando una o più delle seguenti misure:

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

Per garantire la conformità continua, qualsiasi modifica o alterazione non espressamente approvata dalla parte responsabile della conformità potrebbe invalidare l'autorità dell'utente di utilizzare questa apparecchiatura.

Questo apparecchio è conforme alla Parte 15 delle norme FCC. Il funzionamento è soggetto alle due condizioni seguenti:

- (1) Questo dispositivo non deve causare interferenze dannose e
- (2) Questo dispositivo deve accettare qualsiasi interferenza ricevuta, comprese quelle che potrebbero causare un funzionamento indesiderato.

Attenzione!

Il produttore non è responsabile per eventuali interferenze radio o televisive causate da modifiche non autorizzate apportate a questa apparecchiatura. Tali modifiche potrebbero invalidare l'autorizzazione dell'utente all'uso dell'apparecchiatura.

1. Spostare tutti i canali nella posizione desiderata.
2. Selezionare [Tutti i canali] e poi [Sì] nella finestra di conferma.

ATTENZIONE

Rischio di esplosione se la batteria viene sostituita, smaltita in modo errato gettandola nel fuoco o in un forno caldo, o se viene schiacciata o tagliata meccanicamente, il che può provocare un'esplosione; lasciare una batteria in un ambiente circostante a temperatura estremamente elevata può provocare un'esplosione o la fuoriuscita di liquidi o gas infiammabili; una batteria sottoposta a una pressione atmosferica estremamente bassa può provocare un'esplosione o la fuoriuscita di liquidi o gas infiammabili.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

12.5 Dichiarazioni di conformità ISCED

Questo dispositivo contiene trasmettitori/ricevitori esenti da licenza conformi alle RSS esenti da licenza di Innovation, Science and Economic Development Canada. Il funzionamento è soggetto alle seguenti due condizioni:

- (1) Questo dispositivo non deve causare interferenze.
- (2) Questo dispositivo deve accettare qualsiasi interferenza, comprese quelle che potrebbero causarne il funzionamento indesiderato.

Questa apparecchiatura è conforme ai limiti di esposizione alle radiazioni IC RSS-102 stabiliti per un ambiente non controllato.

Il trasmettitore/ricevitore esente da licenza contenuto nel presente apparecchio è conforme alle norme CNR di Innovation, Sciences et Développement économique Canada applicabili agli apparecchi radio esenti da licenza. L'utilizzo è autorizzato alle seguenti due condizioni:

- (1) L'apparecchio non deve causare interferenze;
- (2) L'apparecchio deve accettare qualsiasi interferenza radioelettrica subita, anche se tale interferenza è suscettibile di comprometterne il funzionamento.

Questo apparecchio è conforme ai limiti di esposizione alle radiazioni IC CNR-102 stabiliti per un ambiente non controllato.

12.6 Conformità all'esposizione alle radiofrequenze

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

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

Questo dispositivo è conforme ai limiti di esposizione alle radiazioni FCC /IC CNR-102 stabiliti per un ambiente non controllato.

Il dispositivo portatile è progettato per soddisfare i requisiti di esposizione alle onde radio stabiliti dallo sviluppo energetico DURABLE. Tali requisiti prevedono un limite SAR di 4 W/kg per 10 g di tessuto. Il valore SAR più elevato segnalato in base a tale norma durante la certificazione del prodotto da utilizzare quando indossato correttamente sugli arti.

12.7 Dichiarazione CE SAR

Questo apparecchio è conforme ai limiti di esposizione alle radiazioni stabiliti dalla Direttiva 2014/53/UE per un ambiente non controllato. L'utente finale deve seguire le istruzioni operative specifiche per soddisfare la conformità all'esposizione alle radiofrequenze. Questo trasmettitore non deve essere collocato o utilizzato in combinazione con altre antenne o trasmettitori. Il dispositivo portatile è progettato per soddisfare i requisiti di esposizione alle onde radio stabiliti dal mercato dell'Unione Europea (Francia). Tali requisiti fissano un limite SAR di 4 W/kg calcolato su una media di dieci grammi di tessuto. Il valore SAR più elevato di 1,95 W/kg riportato in base a questo standard durante la certificazione del prodotto da utilizzare quando indossato correttamente sugli arti.

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



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook



www.flysky-cn.com

Copyright ©2024 Flysky Technology Co., Ltd.

Data di rilascio: 21-05-2024



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook



ID FCC: 2A2UNNB4PRO00
IC: 25584-NB4PRO00

Produttore: ShenZhen FLYSKY Technology Co., Ltd.

Indirizzo: 16F, Huafeng Building, No. 6006 Shennan Road, Futian District, Shenzhen, Guangdong, Cina