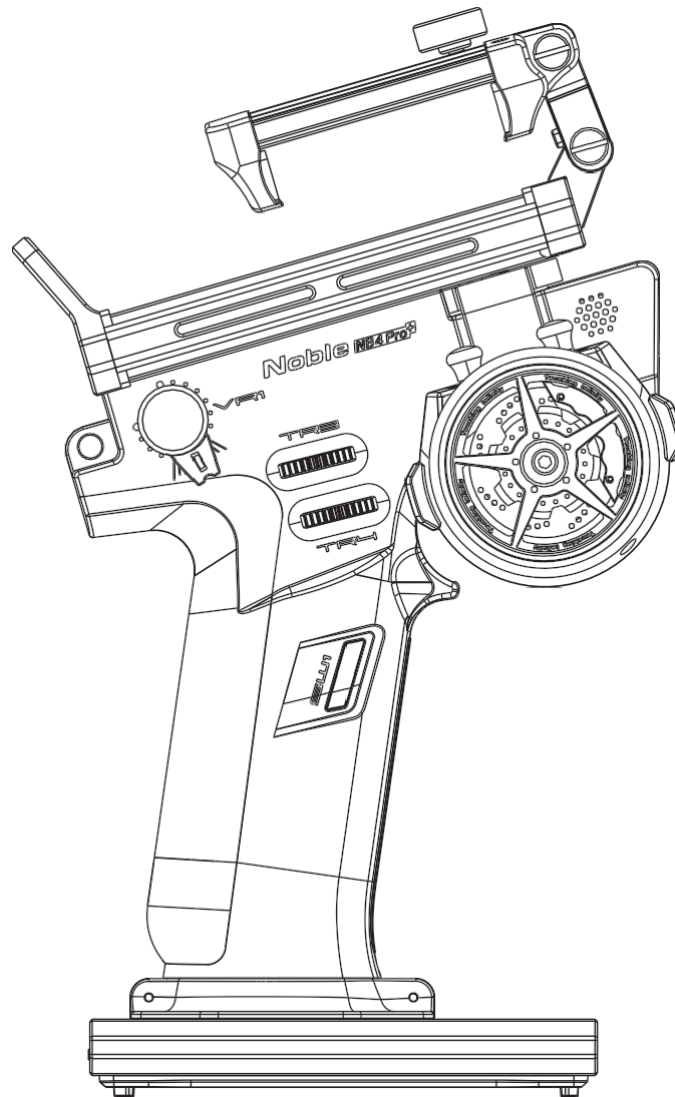


Noble NB4 Pro⁺

2.4GHz AFHDS 3



FLYSKY

Toucher l'infini

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



Merci d'avoir acheté nos produits.

Lisez attentivement le manuel afin d'assurer votre sécurité personnelle ainsi que celle de votre équipement. Si vous rencontrez des problèmes lors de l'utilisation, veuillez d'abord vous reporter à ce manuel.

Si le problème persiste, veuillez contacter directement le revendeur local ou le service clientèle via le site Web ci-dessous :

www.flysky-cn.com

Table des matières

1. Sécurité	1
1.1 Symboles de sécurité	1
1.2 Guide de sécurité	1
2. Présentation du produit.....	2
2.1 Caractéristiques du système	2
2.2 Présentation de l'émetteur.....	3
2.3 Présentation du récepteur	6
2.4 Indicateur d'état	6
3. Mise en route	7
3.1 Installation de la pile de l'émetteur	7
4. Mode d'emploi	9
4.1 Mise sous tension	9
4.2 Reliure.....	9
4.3 Indicateur LED de l'émetteur	10
4.4 Mise hors tension.....	10
5. Interface système	11
6. Paramètres de fonction	12
6.1 REV.....	12
6.2 EPA.....	12
6.3 SUBTRIM	13
6.4 D/R	13
6.5 CURVE.....	13
6.6 MINUTERIE.....	15
6.7 ASSIGN	16
6.8 AUX.....	19
6.9 MODÈLE	20
6.10 CAPTEUR	23
6.11 VITESSE	35
6.12 MÉLANGE.....	37
6.13 ABS	41
6.14 TH MID.....	43
6.15 NEUTRE	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 LOGIQUE	46
6.22 BATEAU.....	47
6.23 AFFICHAGE.....	47
6.24 SVC.....	48
6.25 FORMATEUR	50
6.26 DÉBUTANT	53
6.27 i-BUS2	53
6.28 HANDLE	60
6.29 AIDE	62
7. ENSEMBLE RX.....	63
7.1 Ensemble de fixation	63
7.2 Force de direction	65
7.3 Gain du gyroscope	65
7.4 Protocole d'interface RX	65
7.5 Sécurité intégrée	67
7.6 Fréquence des servos	69
7.7 Configuration i-BUS2	70
7.8 Configuration i-BUS	70
7.9 Configuration du convertisseur PWM	71
7.10 Configuration de la sortie RSSI	72
7.11 Moniteur de batterie RX.....	72
7.12 Test de portée	73
7.13 Étalonnage de la tension BVD	73
7.14 Alarme de signal faible	74
7.15 Configuration de l'alarme de perte de signal	74
7.16 Mise à jour du micrologiciel du récepteur	74
7.17 Système de direction ICS.....	75
7.18 Système de commande d'accélérateur	76
8. SYSTÈME	77
8.1 Configuration USB	77
8.2 Thème	77
8.3 Fond d'écran	78
8.4 Unités	78
8.5 Réglage du rétroéclairage.....	79

8.6 Son	79
8.7 Vibration	80
8.8 LED	80
8.9 Recherche automatique du récepteur.....	81
8.10 Accès rapide.....	81
8.11 Configuration du verrouillage de l'écran principal	81
8.12 Délai de veille	82
8.13 Arrêt automatique	82
8.14 Calibrage du stick.....	82
8.15 Mise à jour du micrologiciel.....	83
8.16 Réinitialisation d'usine	83
8.17 À propos du Noble NB4 Pro+	83
9. Spécifications de l'émetteur	84
9.1 Spécifications de l'émetteur (Noble NB4 Pro+)	84
9.2 Spécifications du récepteur (FGr4B)	85
9.3 Spécifications du récepteur (FGr8B)	85
10. Contenu du paquet	86
11. Instructions.....	87
11.1 Remplacement des plaquettes de frein et réglage de l'angle	87
11.2 Installation du support pour téléphone portable	90
11.3 Démontage du support pour téléphone portable	91
11.4 Retrait de la poignée.....	93
11.5 Assemblage de la poignée	93
11.6 Fonction de recharge sans fil et précautions.....	94
11.7 Remplacement du bouton VR1 par un interrupteur à trois positions	95
11.8 Remplacement du commutateur à 3 positions par le bouton VR1.....	96
11.9 Remplacement du ressort de déclenchement	97
11.10 Remplacement du ressort du volant	98
12. Certification	104
12.1 Déclaration DoC.....	104
12.2 Avertissement CE	104
12.3 Élimination respectueuse de l'environnement	104
12.4 Déclaration FCC	105
12.5 Déclarations de conformité ISED	106
12.6 Conformité en matière d'exposition aux radiofréquences.....	106
12.7 Déclaration CE SAR	106

1. Sécurité

1.1 Symboles de sécurité

Prêtez une attention particulière aux symboles suivants et à leur signification. Le non-respect de ces avertissements peut entraîner des dommages, des blessures ou la mort.

Danger	• Le non-respect de ces instructions peut entraîner des blessures graves, voire mortelles.
Avertissement	• Le non-respect de ces instructions peut entraîner des blessures graves.
Attention	• Le non-respect de ces instructions peut entraîner des blessures légères.

1.2 Guide de sécurité



Interdit



Obligatoire



- **N'utilisez pas le produit la nuit ou par mauvais temps, comme en cas de pluie ou d'orage.** Cela pourrait entraîner un fonctionnement irrégulier ou une perte de contrôle.
- **N'utilisez pas le produit lorsque la visibilité est réduite.**
- **N'utilisez pas le produit les jours de pluie ou de neige.** Toute exposition à l'humidité (eau ou neige) peut entraîner un fonctionnement irrégulier ou une perte de contrôle.
- **Les interférences peuvent entraîner une perte de contrôle. Pour assurer votre sécurité et celle des autres, n'utilisez pas l'appareil dans les endroits suivants :**
 - À proximité de tout site où d'autres activités de radiocommande peuvent avoir lieu
 - À proximité de lignes électriques ou d'antennes de communication
 - À proximité de personnes ou de routes
 - Sur tout plan d'eau où se trouvent des bateaux de passagers
- **N'utilisez pas ce produit lorsque vous êtes fatigué, mal à l'aise ou sous l'influence de l'alcool ou de drogues.** Cela pourrait causer des blessures graves à vous-même ou à d'autres personnes.
- **La bande radio 2,4 GHz est limitée à la ligne de visée.** Gardez toujours votre modèle à portée de vue, car un objet volumineux peut bloquer le signal RF et entraîner une perte de contrôle.
- **Ne touchez jamais l'antenne de l'émetteur pendant le fonctionnement.** Cela dégrade considérablement la qualité et la puissance du signal et peut entraîner une perte de contrôle.
- **Ne touchez aucune partie du modèle susceptible de générer de la chaleur pendant le fonctionnement ou immédiatement après utilisation.** Le moteur ou le variateur de vitesse peuvent être très chauds et causer de graves brûlures.
- **Une mauvaise utilisation de ce produit peut entraîner des blessures graves, voire mortelles. Pour garantir votre sécurité et celle de votre équipement, lisez ce manuel et suivez les instructions.**
- **Assurez-vous que le produit est correctement installé dans votre modèle.** Le non-respect de cette consigne peut entraîner des blessures graves.
- **Veillez à déconnecter la batterie du récepteur avant d'éteindre l'émetteur.** Le non-respect de cette consigne peut entraîner un fonctionnement involontaire et provoquer un accident.
- **Assurez-vous que tous les servos fonctionnent dans le bon sens.** Si ce n'est pas le cas, réglez d'abord leur sens de rotation.
- **Assurez-vous que le modèle vole à une certaine distance.** Sinon, cela pourrait entraîner une perte de contrôle.



微信公众号



Bilibili



Weibo



Facebook

2. Présentation du produit

Ce produit utilise un système numérique à saut de fréquence automatique de troisième génération à 2,4 GHz, composé d'un émetteur Noble NB4 Pro+ (NB4 Pro+ en abrégé), d'un récepteur FGr8B et d'un récepteur FGr4B. Il prend en charge une sortie sur 18 canaux. De plus, le produit offre une sortie à vitesse extrême sur 2 canaux. Un support pour téléphone portable avec Noble NB4 Pro+ est plus pratique pour les utilisateurs qui souhaitent effectuer une surveillance en temps réel. Il est également compatible avec les modèles réduits de voitures, de bateaux, etc. Il prend en charge une fonction de simulateur USB (activée par défaut).

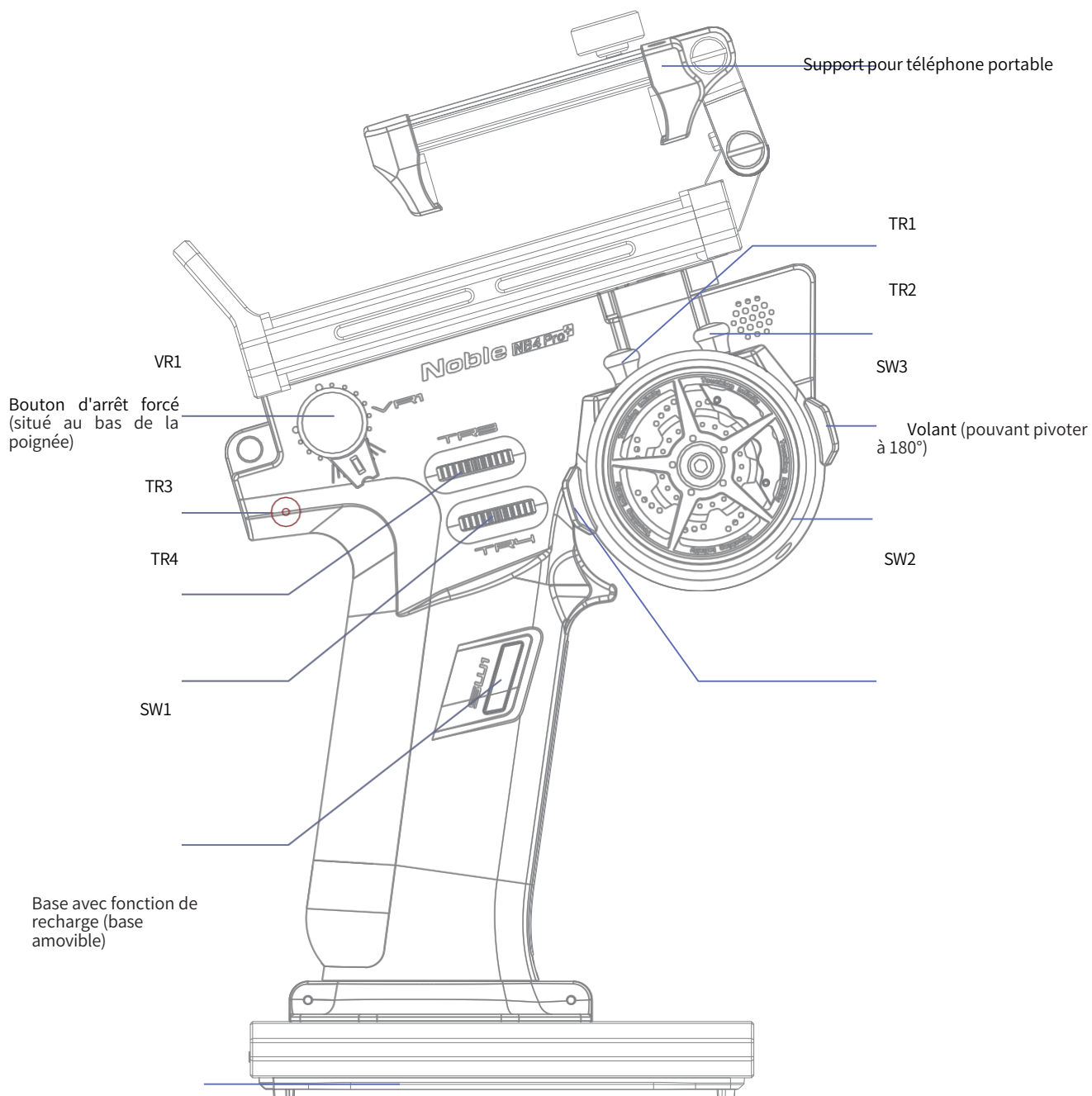
2.1 Caractéristiques du système

AFHDS3 (système numérique à saut de fréquence automatique de troisième génération) est un système sans fil numérique nouvellement développé. Il est compatible avec la transmission bidirectionnelle en temps réel de paquets de données et la transmission de flux de données à antenne unique. Grâce aux avantages du système sans fil WS2A et de la nouvelle puce 2,4 GHz, le système peut définir de manière dynamique : le nombre de canaux, la résolution des canaux, la portée, les exigences en matière d'anti-interférence et la latence afin de répondre aux besoins des différents utilisateurs.

Compatible avec la transmission de données en temps réel unidirectionnelle/bidirectionnelle	Le système prend en charge les connexions unidirectionnelles et bidirectionnelles. Lorsque l'émetteur fonctionne en mode de transmission unidirectionnel, le récepteur peut recevoir des données de l'émetteur. Lorsque l'émetteur fonctionne en mode de transmission bidirectionnel, le récepteur peut recevoir des données de l'émetteur et l'émetteur peut également recevoir des données du récepteur, ainsi que les informations provenant des modules de capteurs de température et de vitesse. Cela permet un meilleur contrôle des modèles et l'obtention d'informations sur leur état actuel, afin de rendre le contrôle des modèles plus sûr.
Transmission de données non corrigées	Le module de transmission de données non corrigées indépendant est intégré au système RF ; il peut envoyer de nombreux types de données, y compris des données de contrôle de vol.
Configuration RF intelligente	En fonction du matériel, de la certification, de la quantité de données à transmettre, des exigences en matière d'anti-interférence, de latence et de distance, le système adapte intelligemment la configuration RF correspondante pour répondre aux besoins de l'utilisateur.
Saut de fréquence multicanal	La bande passante de ce système s'étend de 2,402 GHz ISM à 2,480 GHz. Configuration RF intelligente en fonction des besoins de configuration RF, grâce à différentes configurations RF, différents temps de mise sous tension, différentes lois de saut de fréquence et différentes utilisations des points de fréquence pour éviter activement les interférences de même fréquence.
Système de reconnaissance d'identifiant unique	Chaque émetteur et récepteur possède son propre identifiant unique. Une fois que l'émetteur et le récepteur ont été liés, l'identifiant est enregistré. Lorsque le système fonctionne, si les identifiants correspondent, la connexion est établie, sinon, il n'y a pas de connexion entre l'émetteur et le récepteur. Ce système de reconnaissance d'identifiant unique résiste aux interférences afin de rendre le système plus stable et plus fiable.
Faible consommation d'énergie	Le système est construit à partir de composants hautement sensibles et à faible consommation d'énergie, ce qui lui permet de conserver une sensibilité élevée tout en consommant seulement un dixième de l'énergie d'un système FM standard, prolongeant ainsi considérablement la durée de vie des piles.



2.2 Présentation de l'émetteur



Remarque : si vous ne parvenez pas à éteindre correctement l'émetteur, veuillez l'éteindre en appuyant sur le bouton d'arrêt forcé situé sur l'émetteur. (Opération : retirez la colle manuelle placée en haut de la poignée de l'émetteur ou retirez toute la colle de la poignée. À l'aide d'un outil relativement fin, insérez-le dans le trou rond situé sur le côté droit de la poignée (dans le sens indiqué sur la figure ci-dessus) et appuyez sur le bouton d'arrêt forcé dans le trou rond. Après avoir appuyé sur le bouton, l'émetteur s'éteindra immédiatement.)



微信公众号



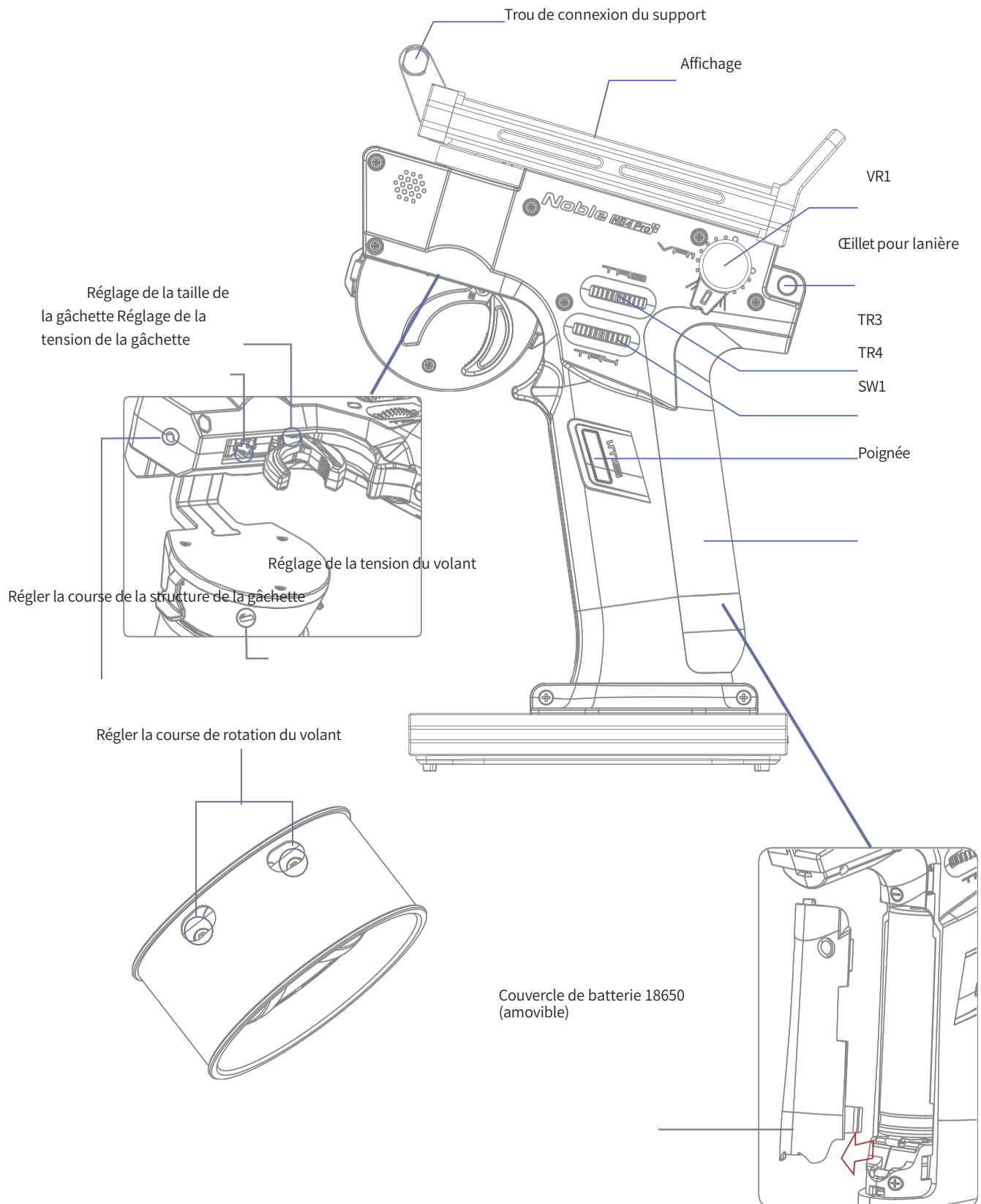
Bilibili

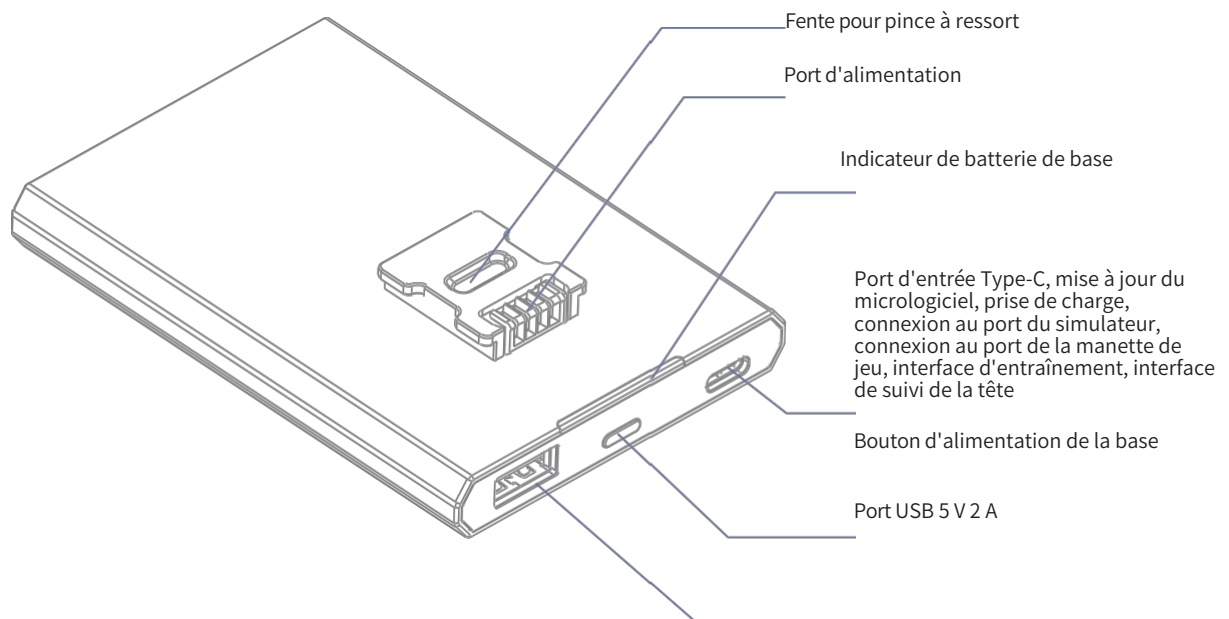
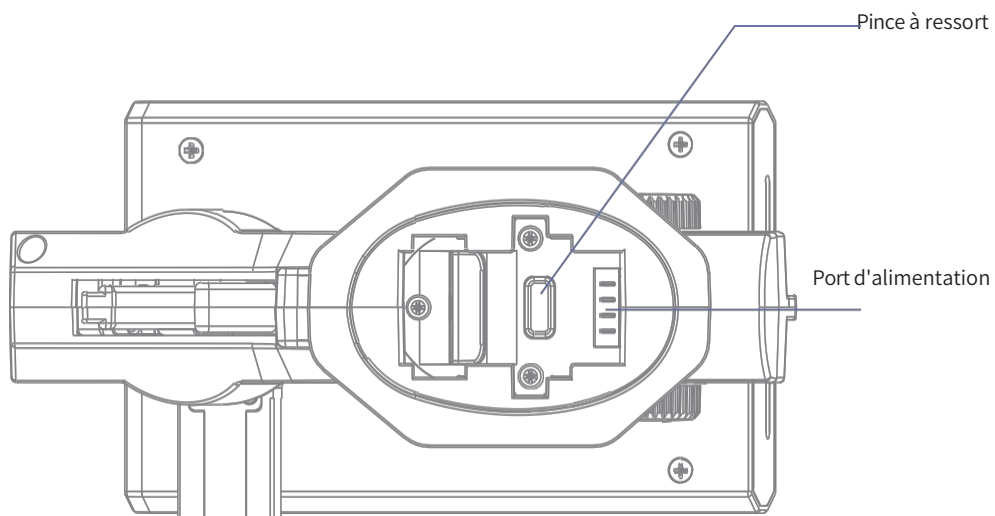
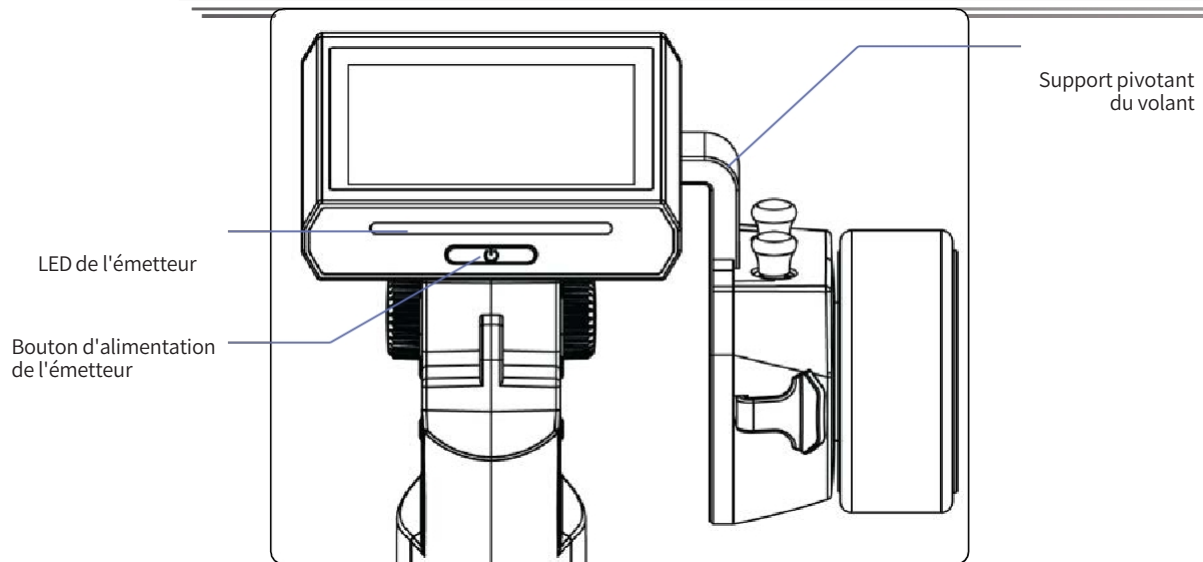


Weibo



Facebook





微信公众号



Bilibili

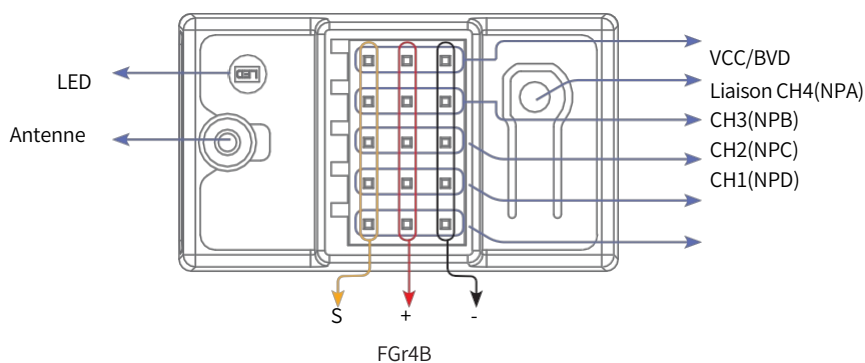
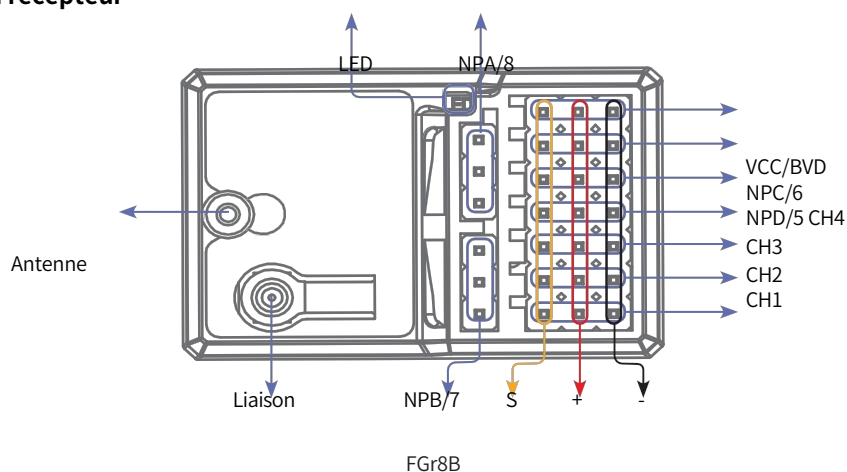


Website



Facebook

2.3 Présentation du récepteur



Pour obtenir la meilleure qualité de signal possible, il est recommandé de maintenir l'antenne du récepteur à l'écart de tout élément métallique lors de l'installation des récepteurs FGr8B ou FGr4B.

2.4 Indicateur d'état

L'indicateur d'état sert à indiquer l'alimentation et l'état de fonctionnement du récepteur.

- Éteint : l'alimentation n'est pas connectée.
- Allumé en rouge : le récepteur est allumé et fonctionne.
- Clignotant rapidement : le récepteur est en cours de liaison.
- Clignotant lentement : l'émetteur connecté est éteint ou le signal est perdu.
- Trois clignotements uniques : le récepteur est en cours de mise à jour du micrologiciel.



3. Mise en route

Avant toute utilisation, installez la pile et connectez le système comme indiqué ci-dessous.

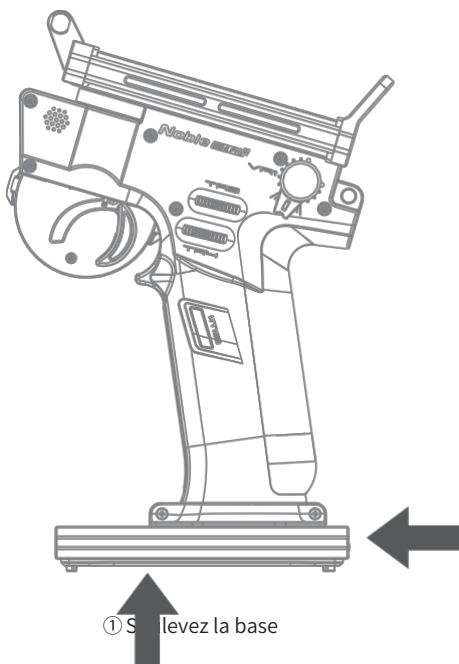
3.1 Installation de la batterie de l'émetteur

Le Noble NB4 Pro+ dispose de deux batteries, l'une située dans la poignée et l'autre dans la base amovible. Pour fixer la

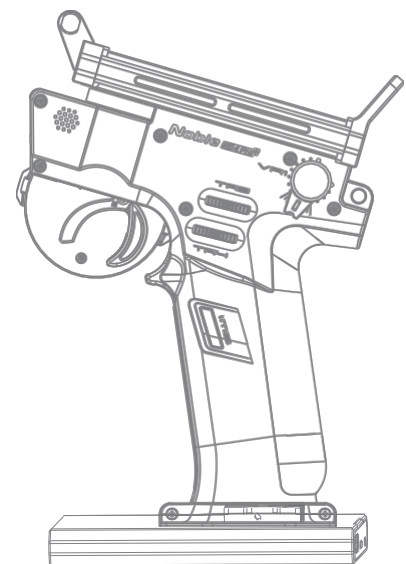
base :

1. Alignez la base de manière à ce que la poignée de l'émetteur dépasse légèrement à l'arrière.
2. Insérez délicatement les contacts de la base dans le trou situé au bas de la poignée.
3. Tenez fermement la poignée et tirez la batterie vers l'arrière. Une fois qu'elle est bien en place, vous devriez entendre un clic.

Étapes pour démonter la base :



② Poussez la base vers l'avant



③ Retirez la base



微信公众号



Bilibili



Website



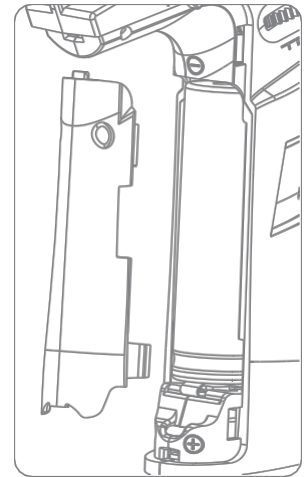
Facebook

Étapes pour remplacer la batterie intégrée de la poignée :

1. Retirez d'abord la poignée, puis retirez le couvercle de la batterie de la poignée (couvercle de la batterie 18650) ;
2. Retirez la batterie 18650 à remplacer, alignez l'extrémité négative de la batterie 18650 complètement chargée avec l'extrémité du compartiment à batterie avec ressort, appuyez sur le ressort et installez la batterie ;
3. Fermez le couvercle de la batterie de la poignée (couvercle de la batterie 18650), installez la poignée, allumez-la et vérifiez si l'émetteur fonctionne normalement.

Remarques :

- Avant de remplacer la pile intégrée à la poignée, assurez-vous que l'émetteur est éteint et déconnecté !
- Lorsque vous placez la batterie intégrée à la poignée, faites attention aux pôles positif et négatif de la batterie.
- Pour éviter d'endommager la poignée lors du démontage ou du montage, faites attention à la force exercée pendant les opérations et reportez-vous aux sections [11.4 Démontage de la poignée] et [11.5 Montage de la poignée].



4. Instructions d'utilisation

Après la configuration, suivez les instructions ci-dessous pour utiliser le système.

4.1 Mise sous tension

Suivez les étapes ci-dessous pour mettre l'émetteur sous tension :

1. Assurez-vous que :
 - La batterie est complètement chargée et correctement installée.
 - Le récepteur est correctement installé et sous tension.
2. Maintenez le bouton d'alimentation enfoncé jusqu'à ce que l'écran s'allume.

4.2 Liaison

L'émetteur et le récepteur ont été pré-appairés avant la livraison.

Si vous utilisez un autre émetteur ou récepteur, suivez les étapes ci-dessous pour les appairer :

1. Appuyez sur le bouton Bind (Liaison) du récepteur pendant quelques secondes, puis connectez le cordon d'alimentation à n'importe quelle interface du récepteur. À ce moment-là, le récepteur clignotera rapidement.
 - Veuillez vous assurer que votre émetteur n'est pas connecté à d'autres récepteurs avant de procéder à la liaison.
2. Allumez l'émetteur, cliquez sur «» (Configuration du récepteur), entrez [RX SET] (Réglage du récepteur) et sélectionnez [Bind Set] (Réglage de la liaison) dans le menu.
3. Cliquez sur [Enhanced RX]. Dans le menu [Start Channel], cliquez sur le canal correspondant selon vos besoins, puis cliquez sur «» pour revenir à l'interface précédente.
4. Cliquez sur [Start Bind] :
 - AFHDS3 2 Way : si la liaison est établie, le voyant d'état reste allumé et l'émetteur quitte automatiquement le mode de liaison.
 - AFHDS3 1 voie : si la liaison est établie, le voyant d'état clignote lentement, mais vous devez quitter manuellement le mode de liaison de l'émetteur en appuyant sur l'icône arrière.
5. Une fois la liaison établie, débranchez le cordon d'alimentation du récepteur.
6. Vérifiez que tout fonctionne comme prévu. Si ce n'est pas le cas, répétez les étapes ci-dessus.
 - Cette procédure de liaison s'applique uniquement à l'émetteur Noble NB4 Pro+ et aux récepteurs FGr8B/FGr4B. Les procédures de liaison varient selon les récepteurs. Veuillez consulter notre site Web officiel pour plus d'informations et les manuels d'utilisation correspondants.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

4.3 Indicateur LED de l'émetteur

La couleur de la LED de l'émetteur peut être personnalisée, ou vous pouvez sélectionner l'une des cinq couleurs définies dans les options (rouge, vert, bleu, jaune ou blanc), et la luminosité de la LED peut être réglée. L'affichage LED peut également être désactivé ou réglé pour indiquer la puissance de la batterie de l'émetteur à l'aide de la fonction [Indicateur de batterie].

Pour modifier la couleur de la LED, consultez la section 8.8 LED de ce manuel d'utilisation.

4.4 Mise hors tension

Suivez les étapes ci-dessous pour éteindre le système :

1. Débranchez d'abord l'alimentation du récepteur.
2. Appuyez sur le bouton d'alimentation de l'émetteur et maintenez-le enfoncé jusqu'à ce que l'écran s'éteigne.



5. Interface système

L'interface principale affiche principalement des informations relatives au modèle, telles que les informations sur la tension de l'émetteur, l'état des fonctions, etc.

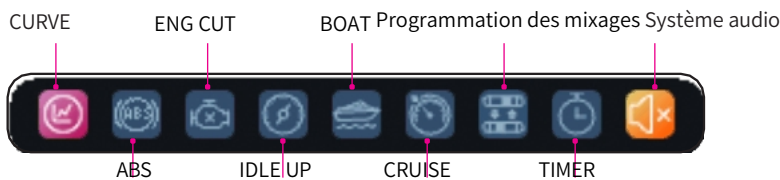
L'affichage de l'interface principale peut être personnalisé selon les besoins, y compris les états et les données de l'interface principale. Jusqu'à 8 états et données peuvent être affichés.

Interface principale, glissement vers la gauche : affichage des canaux ; glissement vers la droite : sécurité intégrée ; glissement vers le haut : minuterie ; glissement vers le bas : paramètres système. Si vous devez modifier les paramètres, reportez-vous à la section [8.10 Accès rapide].



Barre d'état des fonctions

La barre d'état des fonctions affiche l'état des différentes fonctions. Si l'icône de la fonction s'affiche en couleur vive, cela signifie qu'elle est active. Si elle s'affiche en gris clair, cela signifie qu'elle est inactive.



Indique que la fonction est actuellement désactivée et que tous les réglages sont invalides.



Indique que la fonction est actuellement activée et que tous les paramètres ont pris effet.



Icône de réinitialisation

Utilisée pour réinitialiser le paramètre de réglage.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6. Paramètres de fonction

Cette section présente les fonctions détaillées et leur utilisation.

Remarques :

1. Le réglage d'usine par défaut de cet émetteur permet à l'utilisateur de configurer les fonctions sous CH1-CH4. Suivez les étapes pour configurer les fonctions spécifiques des autres canaux.
2. Certaines fonctions sont désactivées par défaut. Vous devrez peut-être appuyer sur «» (Fonctionnalité avancée) et activer la fonction pour que le réglage prenne effet.
3. Les menus des fonctions peuvent varier en fonction des protocoles du récepteur. Le menu du produit réel prévaut.

6.1 REV

La fonction REV (fonction inverse) est utilisée pour corriger la direction d'un servo ou d'un moteur par rapport aux commandes du système. Par exemple, si un servo de direction est monté à l'envers afin de s'adapter à l'intérieur d'un modèle, lorsque le volant du système est tourné, le servo se déplace dans la direction opposée. Pour corriger cela, il suffit d'inverser le canal CH1.

La fonction Condition peut être utilisée pour la fonction REV, et vous pouvez définir la fonction REV respectivement pour la condition 1 et la condition 2. Vous pouvez ainsi définir différentes directions de canal dans différentes conditions.

Configuration :

1. Appuyez sur la case à côté du nom du canal. Si le canal est en mode normal, la case affichera « NOR », s'il est inversé, elle affichera « REV ».
2. Testez pour vous assurer que tout fonctionne comme prévu.

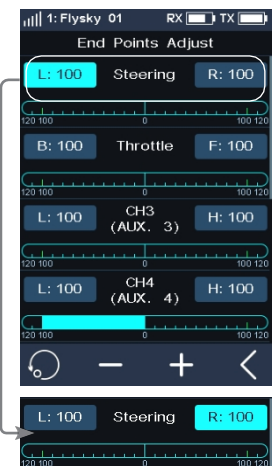


6.2 EPA

Les EPA (End Point Adjust) sont les limites de la plage de mouvement des canaux. Il existe deux points d'extrémité, un point d'extrémité bas et un point d'extrémité haut.

Configuration :

1. Appuyez sur la case correspondant à la limite inférieure ou supérieure d'un canal ou déplacez la commande correspondante dans la direction que vous souhaitez limiter. La limite sélectionnée sera mise en surbrillance.
2. Utilisez les touches « + » et « - » pour modifier la position du point final (appuyez et maintenez enfoncé pour accélérer le réglage). La valeur maximale est de 120 % et la valeur minimale est de 0 %.
3. Testez pour vous assurer que tout fonctionne comme prévu.



6.3 SUBTRIM

SUBTRIM peut être utilisé pour régler l'erreur de la structure en modifiant la position neutre du canal.

Par exemple, si les roues d'une voiture sont légèrement désalignées, même lorsque le volant de la télécommande n'est pas touché, le subtrim peut être utilisé pour corriger l'alignement.

Configuration :

1. Appuyez sur la case à côté du nom du canal pour le sélectionner. Une fois sélectionné, la case sera mise en surbrillance.
2. Utilisez les boutons « + » et « - » pour modifier la position du subtrim.
3. Testez pour vous assurer que tout fonctionne comme prévu.



6.4 D/R

Pour régler les taux de sortie des canaux 1 et 2, à savoir le taux ST, le taux d'accélération et le taux de freinage.

La plage de valeurs pouvant être définie va de 0 à 100 %. La valeur par défaut est 100 %. La barre de progression de la direction et la barre de progression de l'accélérateur situées au bas de l'interface affichent respectivement l'état en temps réel de ces deux canaux.

La fonction Condition peut être utilisée pour la fonction D/R, et vous pouvez régler le paramètre de vitesse pour la condition 1 et la condition 2 respectivement.

Attribuez des commandes pour ajuster rapidement les paramètres de la fonction, tels que les commandes VR/TR.

Configuration :

1. Appuyez sur l'option que vous souhaitez définir (lorsque l'option est sélectionnée, elle est mise en surbrillance).
2. Utilisez les boutons « + » et « - » pour modifier le pourcentage selon vos besoins. La valeur augmente lorsque vous cliquez sur « + » et diminue lorsque vous cliquez sur « - ».
3. Testez pour vous assurer que tout fonctionne comme prévu.



6.5 COURBE

Elle sert à définir le taux de variation des données des canaux 1 et 2, c'est-à-dire la courbe de direction, la courbe d'avance et la courbe de freinage.

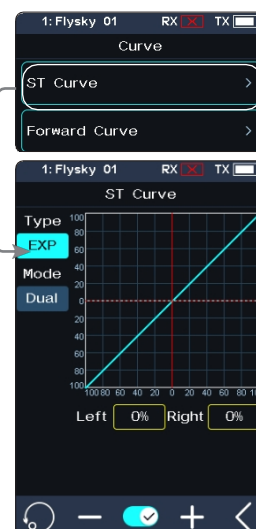
Cette fonction est activée par défaut. Cliquez sur  pour désactiver cette fonction. Lorsque cette fonction est désactivée, l'icône devient . Attribuez des commandes pour activer ou désactiver rapidement la fonction, telles que la commande SW.

La fonction Condition peut être utilisée pour la fonction D/R, et vous pouvez définir le paramètre de courbe pour la condition 1 et la condition 2 respectivement.

Courbe ST

Pour définir le taux de changement des données du canal 1.

[Type] : définissez la forme de changement de la courbe. Vous pouvez la définir sur exponentielle [EXP] (courbe lisse) ou



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

ARC (position de courbure réglable). Par défaut, il est réglé sur EXP.

[Mode] : définit le mode de réglage de la courbe, qui peut être réglé sur « Dual » (réglage synchrone des côtés gauche et droit) ou « Single » (réglage indépendant des côtés gauche et droit).

[Left] : Taux gauche, qui peut être ajusté lorsque le mode est réglé sur Single. Il est utilisé pour ajuster indépendamment la courbe de virage à gauche du canal 1.

[Droite] : Taux de droite, qui peut être ajusté lorsque le mode est réglé sur Simple. Il sert à ajuster indépendamment la courbe de virage à droite du canal 1.

[Point] : il peut être réglé lorsque le type est réglé sur ARC et sert à définir la position du point d'inflexion de la polyligne.

Configuration :

1. Appuyez sur [Courbe ST] pour entrer.
2. Appuyez sur [Type] ou [Mode] pour définir le type et le mode correspondants.
3. Utilisez « + » et « - » pour augmenter ou diminuer le pourcentage selon vos besoins.
4. Testez pour vous assurer que tout fonctionne comme prévu.

De plus, attribuez des commandes pour régler rapidement les taux, telles que les commandes VR/TR.



Courbe avant

Pour définir le taux de changement des données du canal 2.

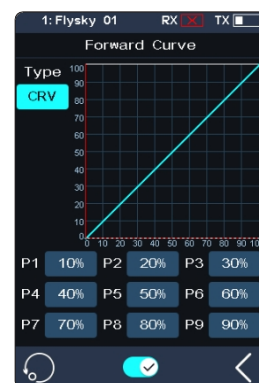
[Type] : définissez la forme de la courbe de changement. Vous pouvez la définir sur exponentielle [EXP] (courbe lisse), ARC (position de courbure réglable) ou CRV multi-pli (position de pli fixe, 9 points au total). Par défaut, elle est réglée sur EXP.

[Point] : peut être ajusté lorsque le type est réglé sur ARC et utilisé pour définir la position du point d'inflexion de la polyligne.

[Taux] : Pour définir le taux de la courbe.

Reportez-vous à la description précédente [Courbe ST] pour connaître les étapes de réglage de la fonction.

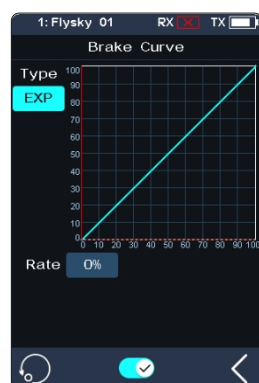
De plus, attribuez des commandes pour régler rapidement les taux, telles que les commandes VR/TR.



Courbe de freinage

Pour régler le taux de changement des données du canal 2 en cas de freinage ou de marche arrière.

Reportez-vous à la description précédente [Courbe ST] pour connaître les étapes de réglage de la fonction et les descriptions des paramètres.



6.6 MINUTERIE

Cette fonction peut être réglée à l'aide de différents minuteurs afin de calculer, de manière générale, la durée totale de fonctionnement du modèle, le temps passé spécifiquement en compétition, la durée de fonctionnement de l'émetteur, etc.

Le minuteur dispose de trois modes différents :

Minuterie ascendante

Démarrez le chronomètre à partir de zéro.

Cliquez sur [Minuterie ascendante], puis sur [Démarrer] pour démarrer la minuterie. Cliquez sur [Arrêter] pour arrêter la minuterie. Cliquez sur [Réinitialiser] pour réinitialiser la fonction de minuterie unique à sa valeur par défaut.

Minuterie descendante

Compte à rebours à partir de l'heure définie, la durée minimale étant de 1 seconde. Le système envoie un rappel lorsqu'il atteint une minute pile. Lorsque le compte à rebours est inférieur à 1 minute, le système émet un message vocal à 30 secondes, 20 secondes et 15 secondes. Et lorsque le compte à rebours n'affiche plus que 10 secondes, le système envoie un message vocal toutes les secondes. Lorsque le minuteur atteint 0, le système envoie un message vocal indiquant que le temps est écoulé et redémarre le minuteur.

Cliquez sur [Minuterie descendante]. Cliquez ensuite sur l'interface d'affichage des minutes ou des secondes, puis sur « + » ou « - » pour modifier la durée. Maintenez la touche « + » ou « - » enfoncée pour accélérer le réglage. La durée maximale est de 99 minutes et 59 secondes.

Chronomètre

Enregistrez la durée de chaque tour.

Une fois déclenché, l'icône « On » devient l'icône « Lap ». Après avoir cliqué sur « Lap », le système démarre immédiatement le chronomètre du tour suivant. Le chronomètre annonce le numéro du dernier tour chronométré. L'interface du chronomètre s'arrête pendant 3 secondes et affiche le temps du dernier tour. Tous les temps des tours précédents seront enregistrés dans la liste des tours chronométrés. Le nombre maximum de tours est de 99 et le temps minimum par tour doit être supérieur à 3 secondes.

Mémoire des tours

Enregistre les résultats du chronomètre de tour.

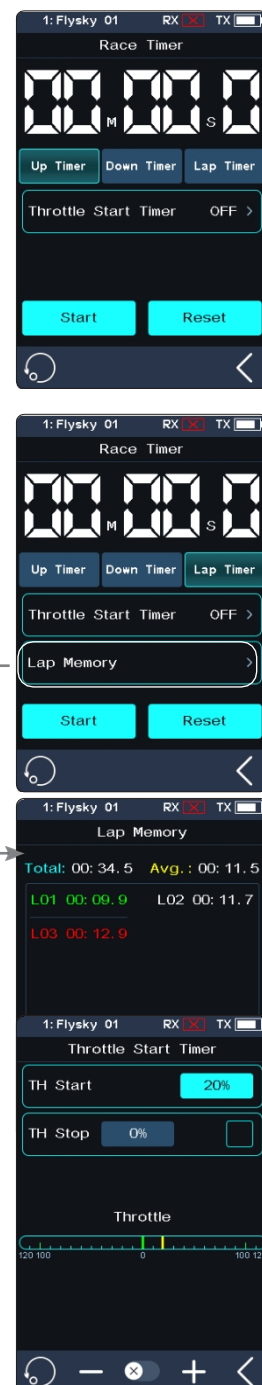
Cliquez sur [Lap Memory] (Mémoire des tours) pour entrer. Le temps total et le temps moyen s'affichent dans le menu. Cliquez sur [Retour] (Retour au menu principal) pour revenir à l'interface précédente. Le tour le plus long de la liste s'affiche en rouge, tandis que le tour le plus court s'affiche en vert.

Minuterie de démarrage de l'accélérateur

Pour démarrer le chronomètre à une valeur d'accélération définie. Cliquez sur [Accélérateur] pour activer cette fonction.

Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier la valeur de démarrage de l'accélérateur. Appuyez sur « + » ou « - » pendant quelques secondes pour accélérer la valeur de démarrage de l'accélérateur. Le niveau de modification de la valeur est 1, et la plage de niveaux est comprise entre 1 et 100. Vous pouvez arrêter le minuteur en cliquant sur [TH Stop] et utiliser « + » ou « - » pour modifier la valeur d'arrêt de l'accélérateur, dont la plage de niveaux est comprise entre -100 et 100. Notez que la valeur d'arrêt de l'accélérateur doit être inférieure à la valeur de démarrage de l'accélérateur.

De plus, le minuteur peut être rapidement activé et désactivé à l'aide d'une commande attribuée via [ASSIGN], telle que les commandes SW dont le type de bouton est défini sur S DIR. Appuyez sur la commande pendant quelques secondes pour réinitialiser le minuteur.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.7 ASSIGN

La fonction d'attribution des touches permet d'attribuer des touches ou des commutateurs à différentes fonctions pour une commutation ou un contrôle rapide. Si la couleur de base d'une commande est verte, cela indique que la commande a été attribuée.

Une commande peut être attribuée pour contrôler plusieurs fonctions ou canaux auxiliaires en même temps. Une fois attribuée, en cas de gestion de la commande, une fenêtre contextuelle apparaîtra, indiquant la valeur ou l'état en temps réel.

Remarque : le nombre de canaux est soumis à la [Définition du nombre de canaux]. De plus, un canal auxiliaire peut être attribué à une commande via la fonction [AUX].

Commandes TR

Les six touches ou boutons TR1-FB, TR1-LR, TR2-FB, TR2-LR, TR3 et TR4 ont la même fonction et peuvent être utilisés pour régler rapidement les paramètres de fonction. Réglez sur S DIR (direction unique) ou 2 DIR (deux directions) via [Button Type].

Lorsque la commande TR est réglée sur S DIR, vous pouvez rapidement activer, désactiver ou commuter les fonctions attribuées et les fonctions de canal.

Si la commande TR est réglée sur 2 DIR, lorsque [Type] est réglé sur Normal, des fonctions peuvent être attribuées pour un réglage rapide des paramètres de fonction ; lorsque [Type] est réglé sur 2 POS (2 positions), des fonctions et des canaux auxiliaires peuvent être attribués pour activer ou désactiver rapidement des fonctions ou changer l'état des canaux (2 positions) ; Lorsque [Type] est réglé sur 3 POS (3 positions), les canaux auxiliaires peuvent être assignés pour changer rapidement les états des canaux (3 positions).

[Type] : Permet de régler la commande sur normal, 2 POS ou 3 POS. [Function] et

[Function2] : Permet d'attribuer des fonctions à cette touche ou à ce bouton.

[Direction] : Permet de régler ce bouton ou cette molette sur NOR (normal) ou REV (inversé).

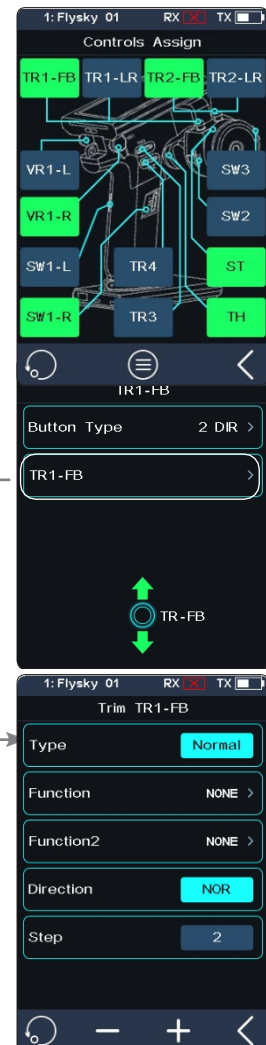
[Mode] : lorsque « Trigger » est sélectionné, les données du canal changent une fois lorsque la touche est actionnée. Les données du canal reviennent à leur état initial lorsque la touche est relâchée. Lorsque « TURN » est sélectionné, les données du canal restent en vigueur au moment du déclenchement si le bouton rebondit.

[Step] : Step, qui sert à régler le changement de valeur d'une seule opération. « 1 » signifie déplacer la touche une fois, le niveau de changement de valeur est 1, la plage de niveaux est 1-120, l'utilisateur peut l'ajuster selon ses besoins.

Configuration :

- Appuyez sur [TR1-FB] ou sur l'une des autres icônes de bouton. 2 DIR est le réglage par défaut.
[Button Type S DIR] : signifie que la touche ou le bouton permet de contrôler séparément l'activation, la désactivation ou le changement de direction.
[Button Type 2 DIR] : signifie que la touche ou le bouton permet de régler les valeurs de la fonction ou du canal dans deux directions (vers le haut et vers le bas).
- Cliquez sur [Type] pour basculer entre [Normal], [2 POS] et [3 POS] selon vos besoins.
- Lorsque le type est réglé sur Normal, appuyez sur [Function] ou [Function2] pour accéder au menu suivant. Après avoir sélectionné la fonction, cliquez sur  pour revenir à l'interface précédente.
- Cliquez sur l'option [NOR] à droite de [Direction]. Ensuite, [REV] s'affiche. Cela indique que le fonctionnement réel de ce bouton est inversé par rapport à la sortie.
- Cliquez sur [Step], puis utilisez « + » ou « - » pour modifier la valeur.

Lorsque Type est réglé sur [2 POS] ou [3 POS], le pas peut être ajusté.

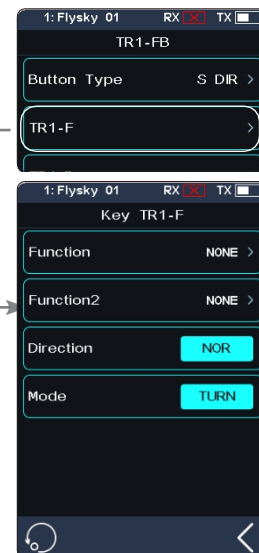


Lorsque le type est défini sur [3 POS], vous pouvez régler le mode sur Trigger ou TURN.

6. Testez pour vous assurer que tout fonctionne comme prévu.

Passage à une direction unique

1. Cliquez sur [TR1-FB] ou sur une autre icône de touche pour accéder au sous-menu, puis cliquez sur [Button Type 2 DIR] (Type de bouton 2 DIR). Le système affiche le message « Switch button type may cause current key setting to be lost, confirm and switch? » (Le changement de type de bouton peut entraîner la perte du réglage actuel de la touche, confirmer et changer ?). Cliquez sur [Yes] (Oui) pour changer [S DIR].
2. Cliquez sur [TR1-F] ou [TR1-B] pour afficher l'interface de réglage des fonctions.
3. Cliquez sur l'icône [Function] ou [Function2], puis cliquez sur la fonction correspondante. Cliquez sur  pour revenir à l'interface du niveau précédent.
4. Cliquez sur l'option [NOR] à droite de [Direction]. [REV] s'affiche alors. Cela indique que le fonctionnement réel de ce bouton est inversé par rapport à la sortie.
5. Cliquez sur [Mode], puis réglez le mode sur Trigger ou TURN.
6. Testez pour vous assurer que tout fonctionne comme prévu.



Commandes VR

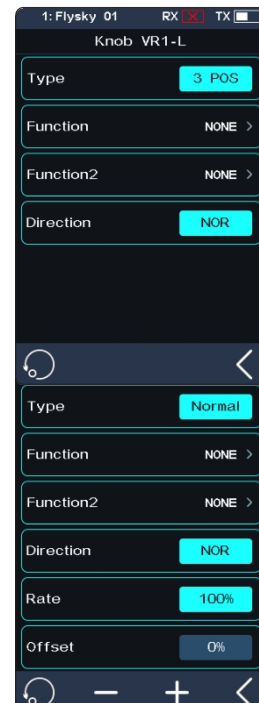
Les fonctions des boutons VR1-L et VR1-R sont similaires à celles des commandes TR lorsque la commande TR est réglée sur 2 DIR. Cependant, le pas de la commande VR ne peut pas être réglé.

Lorsque le bouton VR [Type] est réglé sur Normal, des fonctions peuvent être attribuées pour ajuster rapidement les paramètres de fonction. Lorsque [Type] est réglé sur 2 POS ou 3 POS, des fonctions et des canaux auxiliaires peuvent être attribués pour activer ou désactiver rapidement la fonction, ou pour changer l'état des canaux (2 positions ou 3 positions).

[Rate] : permet de régler la taille de l'angle.

[Offset] : permet de régler la position neutre de l'angle.

Pour connaître la signification et les réglages de fonction des autres paramètres, reportez-vous aux commandes TR ci-dessus.



微信公众号



Bilibili



Website



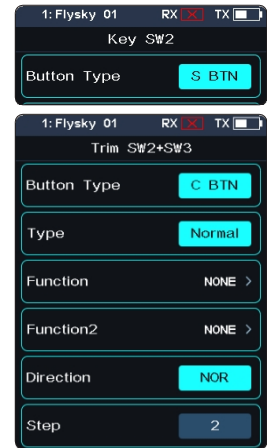
Facebook

Commandes SW

Les fonctions et les canaux auxiliaires peuvent être attribués aux touches SW1L, SW1R, SW2 et SW3, afin d'activer ou de désactiver rapidement des fonctions ou de changer l'état des canaux (2 positions).

Lorsque SW2 et SW3 sont combinés en tant que commutateur combiné, les fonctions du commutateur combiné sont similaires à celles des commandes TR lorsque la commande TR est réglée sur 2 DIR.

Remarque : le type de touche par défaut est S BTN (bouton simple). Cliquez sur l'icône [S BTN] à droite de [Type de bouton] pour passer au C BTN (bouton combiné).



Volant et gâchette d'accélérateur

Attribuez les fonctions ou les canaux auxiliaires pour régler rapidement les paramètres de fonction ou l'état des canaux.

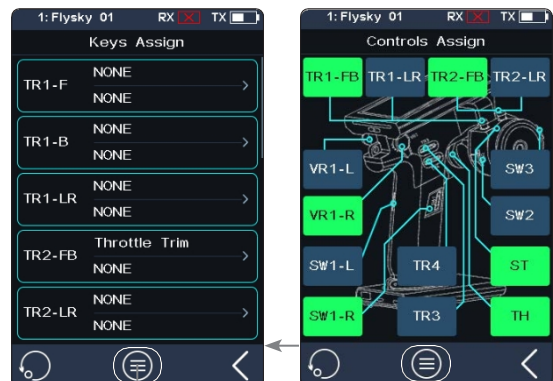
Remarque : le volant est attribué de manière fixe au canal CH1 et la gâchette d'accélérateur au canal CH2, afin de contrôler la direction et le mouvement avant/arrière du modèle. Lorsque vous attribuez des canaux auxiliaires ou des fonctions au volant et à la gâchette d'accélérateur, assurez-vous que les canaux auxiliaires ou les fonctions sont correctement attribués afin d'éviter d'endommager le modèle ou d'autres facteurs de risque causés par une mauvaise utilisation.

Attribution des touches

Pour afficher des informations détaillées sur l'attribution des fonctions de toutes les touches et boutons.

Cliquez sur  pour accéder à [Attribution des touches].

Vous pouvez cliquer directement sur le bouton correspondant pour définir la fonction.



Cliquez pour accéder au menu Servo View.



6.8 AUX

Le Noble NB4 Pro+ dispose de deux canaux fixes. Le canal 1 contrôle la direction et le canal 2 contrôle l'accélérateur. Si vous avez besoin d'augmenter le nombre de canaux fixes, vous pouvez utiliser cette fonction.

Remarque : le nombre de canaux est soumis à la [Définition du nombre de canaux]. **Présélection du nom du canal :**

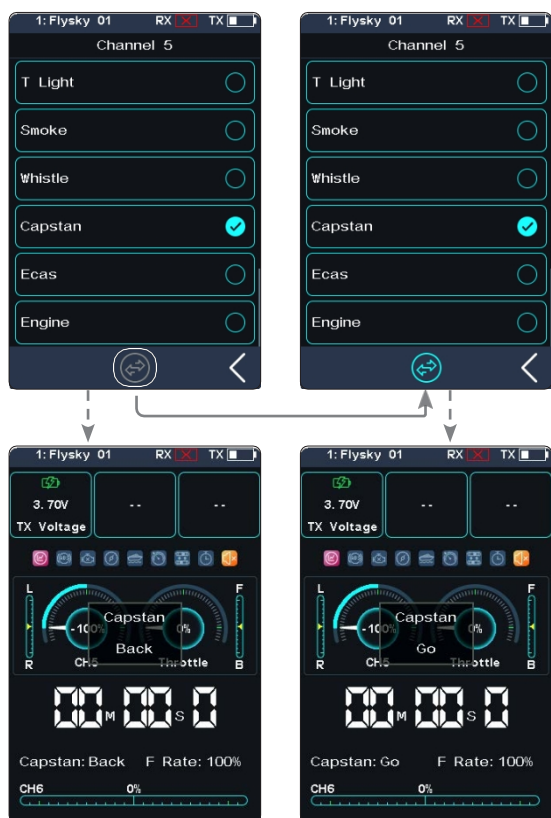
1. Cliquez sur [CH5 NONE] ou sur d'autres canaux pour accéder à l'interface permettant de définir le nom du canal.
2. Cliquez sur  (Définir le nom du canal), puis sur le canal correspondant selon vos besoins. Cliquez sur  (Définir le canal) pour revenir à l'interface du niveau précédent.
 - Le canal sera occupé après la sélection.

Pour définir le nom du canal :

Cliquez sur l'option [Nom] pour définir le nom de canal souhaité. Appuyez sur [Entrée] pour confirmer. Cliquez sur  pour revenir à l'interface du niveau précédent.

- Un nom peut être défini à partir de n'importe quelle combinaison de lettres, de chiffres ou de symboles.

Lorsque certains états fonctionnels sont exactement opposés à l'état réel du modèle, ils peuvent être ajustés à l'aide de la fonction de commutation inverse. Après ajustement, l'état fonctionnel correspond à l'état réel du modèle. Appuyez sur  pour activer la fonction d'inversion, puis vous pouvez afficher l'état en temps réel des fonctions via l'écran d'accueil.



Définir une commande

Définit une commande pour contrôler le canal. Reportez-vous à [ASSIGN] pour connaître les étapes de configuration.

Cliquez sur  pour accéder à [Keys Assign]. Dans cette liste, vous pouvez consulter des informations détaillées sur l'affectation des fonctions de toutes les touches et de tous les boutons. Vous pouvez cliquer directement sur la fonction du bouton correspondant pour définir la fonction.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.9 MODÈLE

Les fonctions du modèle permettent de modifier, réinitialiser, renommer, copier ou personnaliser l'affichage et le tri du menu principal. Le Noble NB4 Pro+ peut stocker jusqu'à 25 modèles.

Sélectionner un modèle

Pour sélectionner un modèle.

Appuyez sur Sélectionner un modèle, puis touchez un modèle dans la liste.

Recherche automatique du récepteur

Le modèle avec liaison bidirectionnelle réussie peut être sélectionné à l'aide de la fonction de recherche automatique du récepteur. Notez que le modèle correspondant au récepteur doit être sous tension.

Cliquez sur « 🔍 » (Rechercher le récepteur) ; le système affiche le message « Searching for receiver » (Recherche du récepteur). Lorsque le modèle correspondant au récepteur sous tension est trouvé, il bascule automatiquement vers ce modèle.

Nom du modèle

Pour nommer le modèle.

Après avoir cliqué sur [Nom : FlySky 01], utilisez le clavier de l'interface pour saisir un nouveau nom. Une fois le réglage terminé, cliquez sur « Entrée » pour enregistrer le réglage. Cliquez sur « ⬅ » pour revenir en arrière.

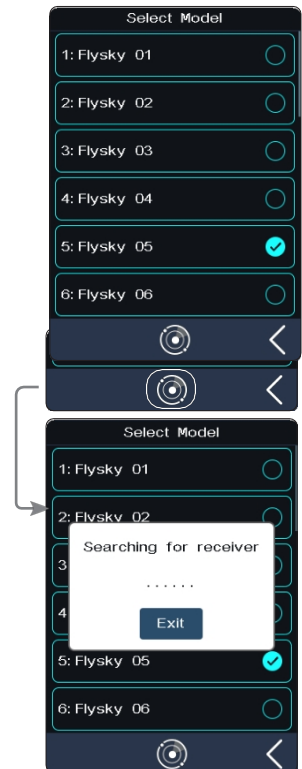
Définition du numéro de canal

Cette fonction permet de sélectionner le nombre de canaux (2 à 18 canaux peuvent être sélectionnés).

Si le nombre de canaux supérieur est commuté vers le nombre de canaux inférieur, le système affichera le message « Le modèle sera réinitialisé et devra être reconnecté. Êtes-vous sûr ? ». Cliquez sur « Oui ». La commutation est réussie.

Lorsque le nombre inférieur de canaux est commuté vers le nombre supérieur de canaux, les données du modèle ne sont pas réinitialisées. Le système affiche le message « Après la commutation, vous devez effectuer une nouvelle liaison. Êtes-vous sûr ? ». Cliquez sur « Oui ». La commutation est réussie.

Après avoir sélectionné [CH2 (Rapide)], seuls deux canaux sont conservés pour la direction et l'accélérateur. Cela facilite les opérations et enrichit l'expérience en termes de retard des canaux. Cette option convient aux nouveaux joueurs et aux joueurs qui aiment varier les vitesses d'accélération.



Configuration RF

Il comprend la configuration du protocole RF de l'émetteur et du récepteur ainsi que la mise à jour du micrologiciel du module RF.

Norme RF

Pour sélectionner le protocole RF de l'émetteur et du récepteur.

[AFHDS3 1 Way] : il offre une latence plus faible, permettant à un émetteur de se connecter à plusieurs récepteurs. Il est utilisé lorsque le modèle n'a pas besoin de données de retour.

[AFHDS3 2 Way] : grâce à la fonction de retour bidirectionnel, il peut renvoyer les données de retour des récepteurs et des capteurs, et réaliser une connexion entre un émetteur et un récepteur.

[Mini-Z(EVO)] : utilisé avec le récepteur FS-minizRF3 pour contrôler la voiture Kyosho miniZ EVO. Le nombre de canaux est fixe (deux canaux : direction et accélérateur).

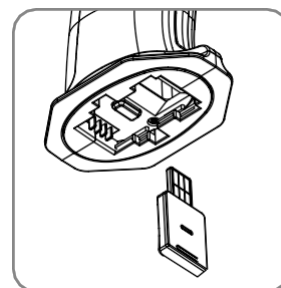
[Mini-Z(EVO2)] : Utilisé avec le récepteur FS-minizRF3 pour contrôler la voiture Kyosho miniZ EVO2. Le nombre de canaux est fixe (deux canaux : direction et accélérateur).

[Mini-Z(FHSS)] : Compatible avec un récepteur Kyosho FHSS pour contrôler les voitures Kyosho mini-Z FHSS. Le nombre de canaux est fixe (quatre canaux).

Le module RF FS-RM005 prend en charge l'émetteur Noble NB4 Pro+. Il est uniquement compatible avec les voitures Kyosho Mini-Z (FHSS).

Étapes de liaison lors de l'utilisation du module RF FS-RM005 :

1. Retirez l'alimentation mobile de la base de l'émetteur et insérez correctement le module RF dans la base de l'émetteur (comme indiqué sur la figure de droite).
2. Cliquez sur [MODÈLE]. Sélectionnez la configuration RF et réglez la norme RF sur Mini-Z (FHSS).
3. Insérez le module RF FS-RM005 et réinstallez l'alimentation électrique de la base de l'émetteur.
4. Connectez le cordon d'alimentation à l'émetteur. Appuyez sur la touche Bind du récepteur tout en connectant l'alimentation du récepteur. À ce moment, la LED du récepteur clignote rapidement.
 - Les modes de fonctionnement varient selon les récepteurs en fonction de leur état de liaison.
 - Lorsque Mini-Z (FHSS) n'est pas sélectionné, le module FS-RM005RF n'a pas de fonction de transmission RF et son alimentation est coupée.
5. Cliquez sur [RX set] (Réglage RX) et sélectionnez [Bind Set] (Réglage de liaison). Une fois que le voyant LED du récepteur clignote lentement, l'émetteur quitte automatiquement l'état de liaison. Lorsque le voyant LED du récepteur est allumé en continu, cela indique que la liaison a été établie avec succès.
6. Vérifiez si le servo fonctionne correctement. Si un nouveau couplage est nécessaire, répétez les étapes ci-dessus.



Modifier le protocole RF

1. Cliquez sur [RF Std.] pour accéder au sous-menu.
2. Cliquez sur la fonction correspondante selon vos besoins. Sélectionnez « Yes » (Oui) lorsque la boîte de dialogue apparaît, puis cliquez sur « OK » (Appliquer les modifications) pour revenir à l'interface précédente.
 - Si vous changez de norme RF, le modèle sera réinitialisé et une nouvelle liaison sera nécessaire.

Mise à jour RF

La fonction Mettre à jour RF permet de mettre à jour le micrologiciel du module RF intégré. Une fois le micrologiciel de l'émetteur mis à jour, vous devez mettre à jour le micrologiciel du module RF lorsque le système indique que la RF échoue ou que la liaison du récepteur échoue.

Cliquez sur [Mettre à jour RF], puis sur « Oui » lorsque l'interface d'invite s'affiche. Une barre de progression de la mise à jour apparaît. Patientez quelques secondes, puis la mise à jour est terminée. L'émetteur quittera automatiquement l'interface de mise à jour.

Si l'émetteur ne peut pas entrer dans l'état de mise à jour RF, il se peut qu'il n'y ait pas de module RF ou que le module RF soit défectueux.



微信公众号



Bilibili



Website

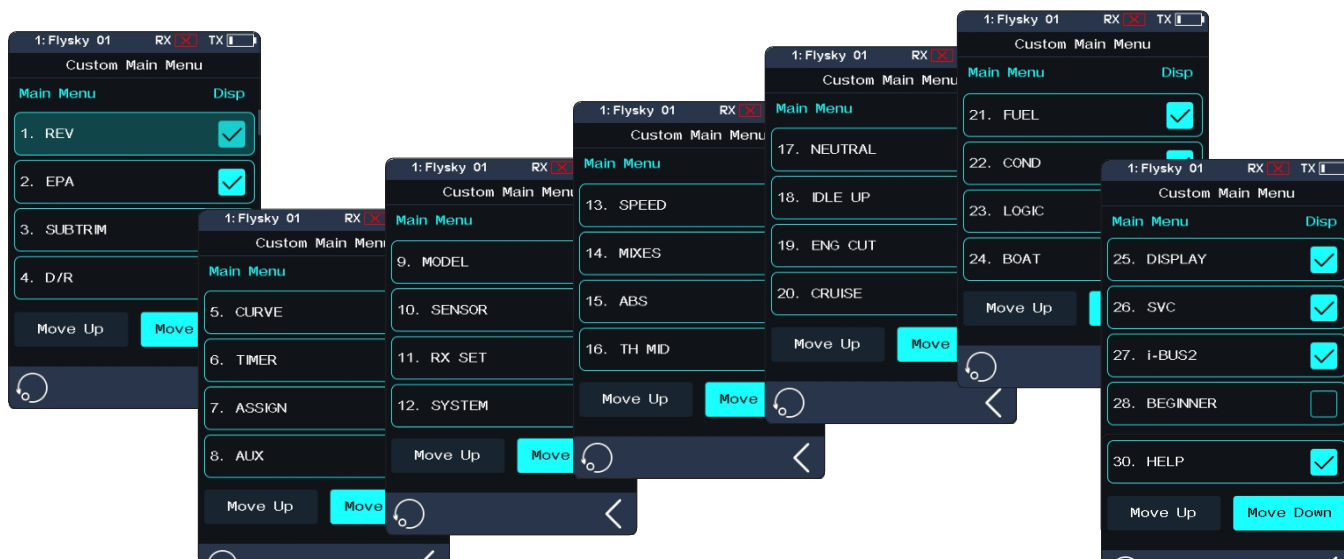


Facebook

Menu principal personnalisé

Vous pouvez personnaliser le classement et la visibilité des fonctions dans les menus principaux.

Cliquez sur la petite case pour sélectionner (afficher dans le menu) ou désélectionner (masquer dans le menu). Si vous devez modifier l'ordre du menu, sélectionnez le menu que vous souhaitez déplacer (il est alors mis en surbrillance), puis appuyez sur [Déplacer vers le haut] ou [Déplacer vers le bas] pour modifier sa position dans le menu.



Réinitialisation du modèle

Pour réinitialiser un modèle.

Cliquez sur Réinitialisation du modèle, puis sélectionnez « Oui » après l'affichage de la boîte de dialogue pour terminer la réinitialisation du modèle.

Copier le modèle

Pour dupliquer un modèle.

Cliquez sur Copier le modèle, puis appuyez sur le modèle à copier dans la liste. Sélectionnez ensuite un emplacement cible dans la liste. Cela écrasera tout le contenu de cet emplacement. Cliquez ensuite sur Oui lorsque la boîte de dialogue apparaît.

Enregistrer comme données par défaut

Pour définir les données actuelles du modèle comme données par défaut de l'utilisateur.

Cliquez sur [Enregistrer comme données par défaut], puis cliquez sur « Oui » lorsque la boîte de dialogue s'affiche. Remarque Après l'opération [Réinitialisation d'usine], les données seront restaurées aux données par défaut d'usine.

Réinitialiser les données par défaut

Pour définir les données actuelles du modèle comme données par défaut de l'utilisateur.

Cliquez sur [Réinitialiser aux données par défaut], puis cliquez sur « Oui » après l'affichage de la boîte de dialogue pour réinitialiser.

Importer ou exporter un modèle

Vous pouvez importer et exporter des modèles à l'aide de FlySky Assistant, téléchargeable sur le site officiel de FlySky, puis les utiliser sur votre PC (pas besoin de revenir en arrière pour cliquer sur le menu de l'émetteur, vous pouvez les utiliser directement) !



6.10 CAPTEUR

Cette fonction permet d'afficher les informations du capteur reçues par le récepteur sur l'émetteur.

Cette fonction affiche tous les capteurs connectés au récepteur, y compris le type de capteur, l'ID et la valeur en temps réel.

Elle est également accessible rapidement depuis l'écran d'accueil.

Cette fonction est disponible lorsque le récepteur est relié à l'émetteur à l'aide du protocole AFHDS 3.2 Way.

Affichage des capteurs

Cette liste affiche toutes les données des capteurs connectés à cet émetteur, y compris le type de capteur, l'ID, la valeur en temps réel, la polarité et les valeurs limites.

[Type] : pour afficher le type de capteur. [ID] :

pour afficher le numéro du capteur.

Par défaut, le numéro zéro dans la liste comprend la tension TX, la tension RX, le signal, le RSSI, le bruit et le SNR.

Le numéro 1 correspond aux informations de retour du récepteur esclave (secondaire).

Le n° 2 est le premier capteur externe connecté au récepteur, et ainsi de suite, il prend en charge jusqu'à 14 capteurs.

Les données de cette liste s'affichent en temps réel. Lorsque le récepteur est connecté à un capteur, cette liste est actualisée pour afficher les données du nouveau capteur. Lorsque le capteur est déconnecté, ses données ne s'affichent plus.

[Valeur] : pour afficher les données renvoyées par un capteur.

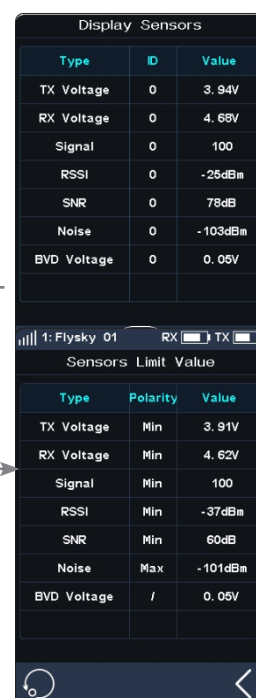
Valeur limite du capteur : affiche les informations relatives aux valeurs extrêmes du capteur connecté. Cliquez sur  pour accéder au sous-menu qui affiche la valeur limite.

[Type] : pour afficher le type de capteur.

[Polarité] : pour afficher la polarité à enregistrer par le capteur correspondant, maximum, minimum ou « / ».

[Valeur] : Enregistre et affiche la valeur limite réelle du capteur correspondant. Pour effacer tous les enregistrements, cliquez sur .

Remarque : « / » indique que la valeur extrême n'est pas enregistrée.



微信公众号



Bilibili

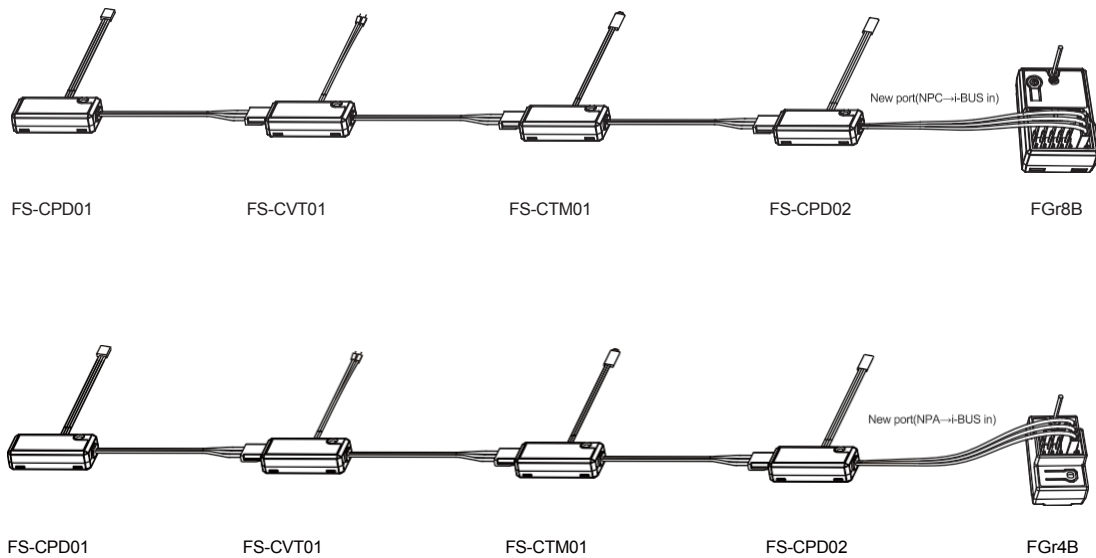


Website



Facebook

Schéma de connexion des capteurs de la série i-BUS



Remarques :

1. Si vous utilisez les récepteurs AFHDS 3 édition classique, vous devez sélectionner [RX Interface Protocol] dans le menu [RX SET], puis sélectionner [i-BUS], enregistrer et quitter, puis connecter le capteur au port i-BUS du récepteur. Toutes les autres étapes restent inchangées.
2. Si vous utilisez un récepteur édition améliorée, vous devez régler l'interface New Port sur i-BUS in.

Capteur de température (FS-CTM01)

Utilisé pour surveiller la température de divers composants. La température du composant peut être surveillée via l'émetteur. Des alarmes peuvent être définies.

1. Connectez le capteur FS-CTM01 au récepteur ou à d'autres capteurs connectés au récepteur en utilisant la même méthode que celle indiquée ci-dessus.
2. Utilisez un ruban adhésif double face spongieux pour coller fermement la sonde de température à la pièce que vous souhaitez surveiller (par exemple, le moteur ou la batterie).
3. Allumez l'émetteur, entrez [SENSOR] > [Display Sensors]. Si la colonne « Type » affiche « Temperature » et que la colonne « Value » affiche des données de température, l'installation a réussi. Sinon, répétez les étapes ci-dessus.



Capteur de tension (FS-CVT01)

Il sert à surveiller la tension de la batterie du modèle. La tension de la batterie peut être surveillée via l'émetteur. Des alarmes peuvent être configurées.

1. Connectez le capteur FS-CVT01 au récepteur ou à d'autres capteurs en utilisant la même méthode que celle indiquée ci-dessus.
2. Insérez les broches des fils rouge et noir dans la prise de la batterie utilisée pour le test. Le fil rouge est l'anode d'alimentation et le fil noir est la cathode d'alimentation. Veillez à les connecter correctement.
3. Allumez l'émetteur, entrez [SENSOR]>[Display Sensors]. Si la colonne « Type » affiche « External Voltage » et que la colonne « Value » affiche une donnée de tension, l'installation a réussi. Sinon, répétez les étapes ci-dessus.

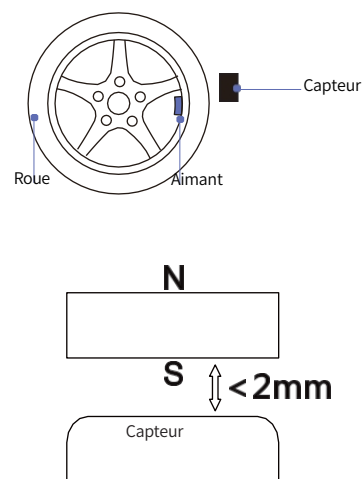
Capteur de vitesse (FS-CPD01, FS-CPD02)

Le capteur de vitesse est utilisé pour tester la vitesse du moteur.

- « Vitesse du moteur » indique que le capteur teste la vitesse du moteur ; « 0 tr/min » est la valeur mesurée.

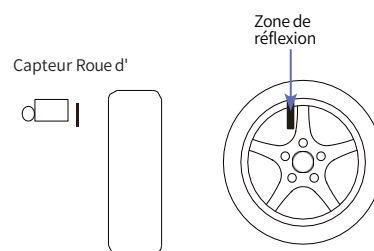
Capteur de vitesse à induction magnétique (FS-CPD01)

1. Connectez le capteur FS-CPD01 au récepteur ou à d'autres capteurs en utilisant la même méthode que celle indiquée ci-dessus.
2. Placez le capteur à côté de l'aimant, qui est fixé à l'emplacement de la rotation axiale à tester (par exemple à l'intérieur du moyeu de roue du modèle réduit de voiture).
3. Placez le capteur à moins de 2 mm de l'aimant, le pôle sud ou nord de l'aimant étant parallèle au capteur.
4. Allumez l'émetteur et sélectionnez [SENSOR] > [Display Sensors] (Capteurs). Tournez la roue. Lorsque la colonne « Type » affiche RPM et que la valeur RPM (0 rpm) dans la colonne « Value » (Valeur) change, cela indique que l'installation a réussi. Sinon, répétez les étapes ci-dessus.



Capteur de vitesse à induction lumineuse (FS-CPD02)

1. Connectez le capteur FS-CPD02 au récepteur ou à d'autres capteurs en utilisant la même méthode que celle indiquée ci-dessus.
2. Fixez le capteur et l'autocollant réfléchissant à l'emplacement de la rotation axiale à tester. Veillez à ce que l'autocollant soit bien à plat et perpendiculaire à la sonde du capteur. Maintenez une distance modérée entre la sonde du capteur et l'autocollant.
3. Allumez l'émetteur et sélectionnez [SENSOR] > [Display Sensors] (Capteurs). Tournez la roue. Lorsque la colonne « Type » affiche RPM et que la valeur RPM (0 rpm) dans la colonne « Value » (Valeur) change, cela indique que l'installation a réussi. Sinon, répétez les étapes ci-dessus.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

i- Schéma de connexion du capteur série BUS2



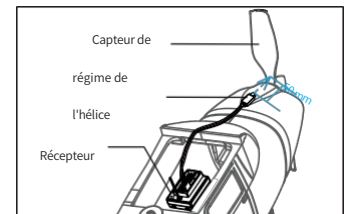
Remarques :

1. Les capteurs de la série i-BUS2 sont uniquement compatibles avec les récepteurs AFHDS 3 édition améliorée. Prenons l'exemple du schéma de connexion du capteur FS-iBS01. La méthode de connexion des autres capteurs i-BUS2 est identique.
2. Le capteur de la série i-BUS2 doit être connecté au nouveau port du récepteur, et le protocole d'interface du nouveau port doit être réglé sur i-BUS2 via [RX SET]>[Receiver Interface Protocol].

i- Capteur optique BUS2 (FS-iBS01)

Il est utilisé pour surveiller la vitesse du modèle, telle que la vitesse du moteur. Des alarmes peuvent être configurées.

- « Vitesse du moteur » indique que le capteur teste la vitesse du moteur ; « 0 tr/min » est la valeur de mesure de la vitesse.
1. Utilisez des autocollants 3M pour fixer le capteur à l'emplacement approprié du modèle, comme indiqué à droite sur la figure. Veillez à ce que l'élément de détection optique soit perpendiculaire à la surface réfléchissante du rotor du moteur. Il est important de noter que la surface de fixation doit être plane. Vous pouvez également utiliser un serre-câble pour le fixer au modèle. Dans ce cas, veillez à contrôler la force exercée.
 2. Connectez le capteur au récepteur en utilisant la même méthode que celle indiquée ci-dessus.
 3. Allumez l'émetteur, entrez dans [SENSOR] , puis sélectionnez le menu [Display Sensors] . Lorsque la colonne « Type » affiche RPM et la valeur RPM (0 rpm) dans la colonne « Value », cela indique que l'installation a réussi. Sinon, répétez les étapes ci-dessus.
 - La distance entre l'élément de détection optique et l'hélice ou le rotor ne doit pas dépasser 50 mm ou 30 mm (avec un écran de protection contre la lumière).



Remarque : veuillez vous reporter au manuel FS-iBS01 pour plus de détails.

i- Capteur d'altitude BUS2 (FS-iBA01)

Il sert à surveiller l'altitude du modèle. Des alarmes peuvent être réglées.

- « Air Pressure » (pression atmosphérique) indique que le capteur surveille la pression atmosphérique ; « Height » (hauteur) correspond à la mesure de la hauteur, « Altitude » à la mesure de l'altitude.
1. Utilisez des autocollants 3M pour fixer le capteur d'altitude à l'emplacement approprié du modèle. Il convient de noter que la surface de fixation doit être plane. Vous pouvez également utiliser un serre-câble pour le fixer au modèle. Dans ce cas, vous devez contrôler la force exercée.
 2. Connectez le capteur au récepteur en utilisant la même méthode que celle indiquée ci-dessus.



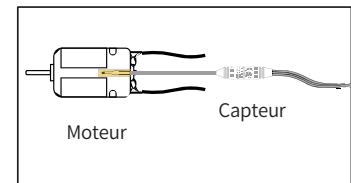
3. Allumez l'émetteur, entrez [SENSOR], puis sélectionnez le menu [Display Sensors] (Afficher les capteurs). Lorsque la colonne « Type » affiche Air Pressure (Pression atmosphérique), Height (Hauteur) et Altitude (Altitude) et leurs valeurs dans la colonne « Value » (Valeur), cela indique que l'installation a réussi. Sinon, répétez les étapes ci-dessus.

Remarque : veuillez vous reporter au manuel FS-IBA01 pour plus de détails.

i- Capteur de température BUS2 (FS-iBT01)

Il est utilisé pour surveiller la température des composants. Des alarmes peuvent être configurées.

1. Utilisez des autocollants 3M pour fixer le capteur de température à l'emplacement approprié du modèle. Il convient de noter que la surface de fixation doit être plane. Vous pouvez également utiliser un serre-câble pour le fixer au modèle. Dans ce cas, vous devez contrôler la force exercée.
2. Utilisez de la colle douce pour coller l'élément de détection de température sur les pièces à détecter, par exemple le moteur, l'ESC ou le moteur.
3. Connectez le capteur au récepteur en utilisant la même méthode que celle indiquée ci-dessus.
4. Allumez l'émetteur, entrez dans [SENSOR], puis sélectionnez le menu [Display Sensors]. Lorsque la colonne « Type » affiche la température et la valeur dans la colonne « Value », cela indique que l'installation a réussi. Sinon, répétez les étapes ci-dessus.



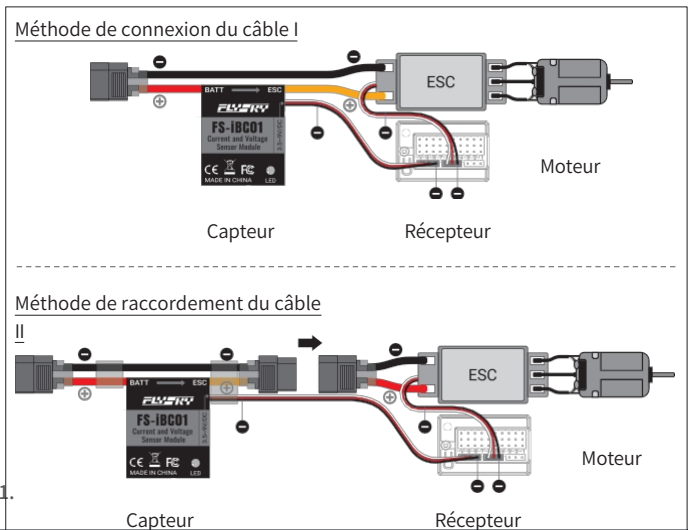
Remarque : veuillez vous reporter au manuel FS-iBT01 pour plus de détails.

i- Capteur de courant et de tension BUS2 (FS-iBC01)

Il est utilisé pour surveiller en temps réel les informations telles que la tension, le courant et la capacité de consommation réelle de la batterie de l'ESC.

1. Utilisez des autocollants 3M pour fixer le capteur à un emplacement approprié du modèle. Il convient de noter que la surface de fixation doit être plane. Vous pouvez également utiliser un serre-câble pour le fixer au modèle. Dans ce cas, veillez à contrôler la force exercée.
2. Terminez le raccordement des câbles conformément aux schémas de raccordement indiqués. Assurez-vous que les câbles sont correctement raccordés.
3. Allumez l'émetteur, entrez dans [SENSOR], puis sélectionnez le menu [Display Sensors]. Lorsque la colonne « Type » affiche Curr et Vol, Voltage, Current, etc., et les valeurs correspondantes de tension et de courant dans la colonne « Value », cela indique que l'installation a réussi. Sinon, répétez les étapes ci-dessus.

Remarque : pour plus d'informations, veuillez consulter le manuel FS-iBC01.



Avertissement

- Veuillez à consulter la section « Installation et connexion des câbles » du manuel d'utilisation du FS-iBC01 pour connaître le câblage correct. Dans le cas contraire, cela pourrait provoquer une explosion ou un incendie.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Choisir le capteur

Cette fonction vous permet de sélectionner le capteur à afficher sur l'écran principal et les valeurs d'alarme haute et basse pour ce capteur.

Cette fonction comprend de nombreux réglages de capteur, tels que [Tension TX], [Tension RX], [Puissance du signal] et [RSSI], permettant de définir les valeurs d'alarme haute et basse du capteur correspondant. Pendant le fonctionnement de l'émetteur, il n'est pas toujours possible de vérifier si l'état d'alimentation du récepteur est suffisant. Lorsque la tension du récepteur est trop faible, cela peut entraîner une panne du récepteur si vous continuez à l'utiliser. Par conséquent, l'alarme de tension faible du récepteur peut être réglée en fonction des besoins afin de rappeler au joueur que la puissance est trop faible et qu'il doit recharger l'appareil.

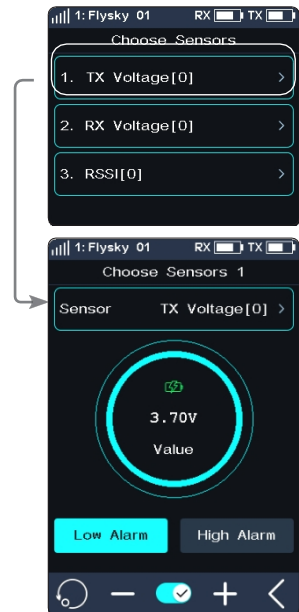
Par exemple, l'indication de puissance du signal (RSSI). Elle fait référence à la distance entre l'émetteur et le modèle déterminée par la puissance du signal reçu. Une faible puissance du signal indique que le récepteur reçoit un signal plus faible. Cela peut entraîner une perte de signal du modèle. Une puissance du signal élevée indique que le signal reçu est trop fort, ce qui peut interférer avec les signaux du récepteur et entraîner une perte de contrôle du modèle. Par conséquent, les utilisateurs peuvent également choisir de régler l'alerte d'alarme forte.

Configuration :

[Tension TX]

1. Entrez dans ce menu, puis appuyez sur «  » (Activer l'alarme) pour activer cette fonction. Lorsque cette fonction est activée, l'icône change pour «  » (Alarme faible).
2. Cliquez sur [Low Alarm] pour sélectionner. [Value] correspond à la valeur d'alarme basse correspondante. Appuyez sur « + » ou « - » pour modifier la valeur de déclenchement. Le réglage de [High Alarm] est identique.

La tension RX, la puissance du signal et le RSSI peuvent tous être réglés en suivant les instructions ci-dessus.



Enregistrement des données

Remarque : avant d'utiliser cette fonction, notez que [Norme RF] doit être réglé sur [AFHDS3 2 voies].

Cette fonction permet d'afficher et de régler les informations d'enregistrement des données.



Pour régler le capteur à enregistrer.
Cliquez pour accéder à l'interface de réglage.

Pour sélectionner le capteur à afficher après avoir cliqué ici, les données correspondantes s'afficheront dans la coordonnée supérieure.

réinitialisation Cliquez sur pour effacer toutes les données enregistrées. Il est également possible d'attribuer des commandes pour réinitialiser les données via [ASSIGN].

Pour afficher le numéro de page réel du diagramme de coordonnées.
Le démarrage/arrêt/réinitialisation de l'enregistrement des données peut être contrôlé par une commande attribuée via [ASSIGN]. Lorsqu'une commande est attribuée, cliquez sur celle-ci pour mettre en pause l'enregistrement des données, puis maintenez-la enfoncée pendant 2 secondes pour réinitialiser l'enregistrement.

Lorsque la fonction est mise en pause, balayez l'écran vers la gauche ou vers la droite pour tourner la page et afficher les enregistrements associés.

Pour afficher les données du capteur sélectionné. L'axe horizontal représente le temps et l'axe vertical représente la valeur du capteur.

Pour désactiver ou activer la fonction.

Vous pouvez configurer le capteur à enregistrer via le jeu d'enregistrement de données.

[Durée d'enregistrement] : sélectionne la durée maximale d'un enregistrement de données.

[Courbe 1~4] : sélectionne la fonction affichée sur la courbe (reportez-vous au tableau suivant pour connaître les fonctions pouvant être définies). Quatre courbes peuvent être définies.

[Valeur maximale] : définit la valeur maximale correspondant à la fonction, c'est-à-dire la valeur correspondant au sommet de l'axe vertical dans les coordonnées. Si la fonction de la courbe est définie sur Non-canal, cet élément de fonction apparaît.

[Valeur minimale] : définit la valeur minimale correspondant à la fonction. Si la fonction de la courbe est définie sur Non-canal, cet élément de fonction apparaît.

Configuration :

1. Cliquez sur [Enregistrement de données], puis appuyez sur  pour activer cette fonction. Lorsque cette fonction est activée, l'icône devient .
2. Cliquez sur  pour accéder au menu de configuration de l'enregistrement des données.
3. Cliquez sur la courbe pour y accéder, puis sélectionnez la fonction appropriée selon vos besoins. Cliquez sur  pour revenir.
4. Cliquez sur [Max Value], puis appuyez sur « + » ou « - » pour modifier la valeur. Le réglage de [Min Value] est identique.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Appareils pris en charge, valeurs par défaut et plages de réglage de l'enregistrement des données

Appareils	Type	Valeur par défaut		Éléments associés pour le réglage		
		Valeur minimale	Valeur maximale	Plage de réglage	Incrément	Unité
Émetteur	Tension	3	5	0~10	1	V
Récepteur	Tension	4	6	0~10	1	V
	Tension BVD	5	10	0~100	1	V
Capteur de tension	Tension externe	5	10	0~100	1	V
Capteur de température	Température	0	80	-100~200	10	°C
Capteur d'altitude	Altitude	0	100	-1000~1000	10	m
Capteur RPM	Vitesse de rotation	0	5000	0~99900	100	tr/min
	Vitesse	0	60	0~300	10	km/h
GPS	Vitesse	0	60	0~300	10	km/h
	Altitude	0	100	-1000~1000	10	m
	Accélération	0	10	-20~20	1	m/s ²
Servo FXS	Angle	-80	80	-100~100	10	°
	Vitesse angulaire	-200	200	-1000~1000	10	°/s
	Tension	4	6	0~10	1	V
	Courant	0	10	0~100	1	A
	Température	0	80	-100~200	10	°C
Servo PowerHD	Tension	4	6	0~20	1	V
	Température	0	80	-100~200	10	°C
	Cycle de service PWM	0	100	0~100	10	/
HW ESC	Tension	5	10	0~100	1	V
	Courant	0	10	0~1000	1	A
	Vitesse de rotation	0	5000	0~99900	100	tr/min
	Électricité consommée	0	5000	0~99900	10	mAh
	Température ESC	0	80	-100~200	10	°C
	Température du moteur	0	80	-100~200	10	°C
Capteur de courant et de tension	Tension	5	10	0~100	1	V
	Valeur maximale	5	10	0~100	1	V
	Valeur minimale	5	10	0~100	1	V
	Actuel	0	10	0~1000	1	A
	Courant max.	0	10	0~1000	1	A
	Courant moyen	0	10	0~1000	1	A
	Puissance	0	10	0~99900	10	W
	Capacité utilisée	0	5000	0~99900	10	mAh
Servo i-BUS2	Tension	4	6	0~20	1	V
	Actuel	0	80	-100~200	10	°C
	Cycle de service PWM	0	100	0~100	10	/



Vitesse et distance

Cette fonction permet de détecter les tours de roue du moteur et la distance parcourue. [Capteur de vitesse] : sélectionnez le capteur cible. Si le capteur et le récepteur sont connectés, le Le capteur apparaîtra automatiquement dans ce menu. Vous pouvez choisir entre deux vitesses ou [Aucune].

[Définir la longueur de rotation] : si un capteur de vitesse est installé sur la roue, vous devez définir la longueur de rotation. Cette longueur sera utilisée pour calculer la distance parcourue. Cliquez sur « + » ou « - » pour ajuster la longueur.

[Réinitialiser le compteur kilométrique 1] : le compteur kilométrique 1 sert à enregistrer la distance parcourue.

[Réinitialiser le compteur kilométrique 2] : le compteur kilométrique 2 sert à enregistrer la distance totale parcourue, c'est-à-dire la distance cumulée.



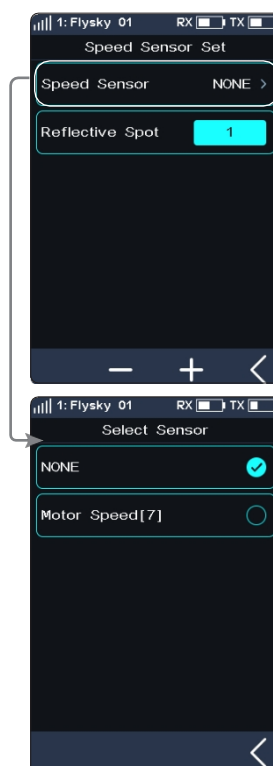
i- Ensemble de capteurs de vitesse BUS2

Cette fonction permet de régler le nombre de points réfléchissants sur le capteur correspondant.

[Capteur de vitesse] : sélectionnez le capteur.

Cliquez dessus pour entrer, puis sélectionnez le capteur. Cliquez sur « K » pour revenir en arrière.

[Reflective Spot] : pour régler le nombre de points réfléchissants du capteur. Cette valeur correspond au nombre réel de points réfléchissants sur l'appareil. Cliquez sur « + » ou « - » pour régler le nombre.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Réglage de l'altitude zéro

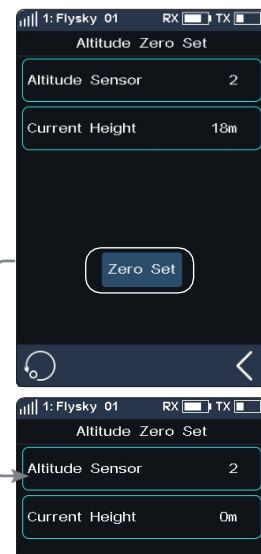
Cette fonction permet de régler l'altitude actuelle à 0 m.

[Capteur d'altitude] : pour afficher l'ID du capteur. Si plusieurs capteurs d'altitude sont connectés, il s'agit par défaut du capteur ayant l'ID le plus petit.

[Hauteur actuelle] : affiche les informations de hauteur en temps réel après avoir effectué le réglage du zéro. Sinon, il s'agit des informations d'altitude réelles.

Après avoir effectué le réglage du zéro, les informations d'altitude avant et après le réglage du zéro s'affichent dans [Liste des capteurs]. Il s'agit donc de l'altitude et de l'altitude réelle.

Cliquez sur «  » (Réinitialiser l'altitude actuelle) pour réinitialiser l'altitude actuelle à l'altitude réelle. Après avoir cliqué, sélectionnez « Yes » (Oui) lorsque la boîte de dialogue apparaît.



Réglage GPS

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

[Sélection UTC] : définit l'UTC. Appuyez sur Sélection UTC pour entrer, puis appuyez sur le fuseau horaire approprié. Cliquez ensuite sur  pour revenir.



[Gyroscope Calibration] : Calibre le gyroscope. Avant le calibrage, veuillez connecter correctement le capteur GPS à l'appareil et vous assurer que celui-ci est placé à l'horizontale. Appuyez sur Gyroscope Calibration pour entrer, puis cliquez sur Calibration. Le système effectuera le calibrage automatiquement. Lorsque le calibrage réussit ou échoue, le système affiche une fenêtre contextuelle indiquant la réussite ou l'échec du calibrage. Recalibrez-le en cas d'échec.



[Affichage GPS] : pour afficher les informations renvoyées par le capteur GPS.

Pour afficher le nombre de satellites renvoyés par le GPS. Lorsque le nombre de satellites affichés est supérieur à 10, la précision du positionnement GPS est élevée, sinon il y a une erreur de positionnement.

Pour indiquer si le positionnement a réussi ou non. Si l'icône est bleue, cela signifie que le positionnement a réussi ; si l'icône est grise, cela signifie que le positionnement a échoué.

Pour afficher la latitude et la longitude en temps réel du modèle.

Icône de réinitialisation Réinitialise la position du point de départ à la valeur par défaut.

Icône d'état GPS



Pour afficher la date et l'heure au format 24 heures. Zone

d'affichage des données du modèle

Pour afficher la latitude et la longitude en temps réel du point de départ.

L'angle azimutal indique l'orientation relative du modèle par rapport au point de départ.

1. La direction indiquée par l'icône verte représente la direction de déplacement en temps réel du modèle. Le point central indique la position de départ et le cercle extérieur indique l'orientation relative du modèle. Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier l'angle de décalage et le pas est de 10°.
2. L'angle azimutal peut être affiché dans la zone du tableau de bord d'accueil grâce à la personnalisation.



Définissez la source des données de l'angle de lacet.

Lorsque cette option est cochée, les données proviennent de l'angle du gyroscope pour le calcul. Si elle n'est pas cochée, les données proviennent de la condition de mouvement réelle.

L'angle d'attitude affiche les informations d'attitude en temps réel du modèle par rapport à la position horizontale, y compris l'angle de tangage parallèle à la direction de la ligne de connexion entre l'avant et l'arrière du véhicule et l'angle de roulis perpendiculaire à cette ligne.

1. « + » indique une tangage vers le haut ou un roulis vers la droite ; « - » indique une tangage vers le bas ou un roulis vers la gauche.
2. L'angle d'attitude peut être affiché dans la zone du tableau de bord d'accueil grâce à la personnalisation.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Ensemble de capteurs Curr et Vol (ensemble de capteurs de courant et de tension)

Cette fonction est adaptée aux capteurs de courant et de tension du protocole i-BUS2, afin de réinitialiser les données des capteurs et les données maximales/minimales associées.

[Récupération des données à la mise sous tension] : permet de définir si les données enregistrées seront automatiquement effacées lors de la mise sous tension du capteur de courant et de tension. Les données enregistrées comprennent la tension maximale/minimale, le courant maximal, le courant moyen, la capacité de consommation de la batterie et la durée de fonctionnement.

Lorsque cette option est cochée, les données enregistrées seront automatiquement effacées, sinon elles ne le seront pas.

[Toutes les données] : efface toutes les données enregistrées. Les données enregistrées comprennent la tension maximale/minimale, le courant maximal, le courant moyen, la capacité de consommation de la batterie et la durée de fonctionnement.

Appuyez sur [Toutes les données], puis sélectionnez « OUI » lorsque la boîte de dialogue s'affiche.

[Réinitialisation des valeurs limites] : réinitialise toutes les valeurs extrêmes, y compris la tension maximale/minimale et le courant maximal.

Appuyez sur [Réinitialisation de la valeur limite], puis sélectionnez « OUI » lorsque la boîte de dialogue s'affiche.

[Voltage CAL] : Calibre la tension de la batterie. Veillez à connecter correctement la ligne de détection du capteur à l'appareil à détecter avant de lancer le calibrage.

Configuration :

1. Appuyez sur [Voltage CAL] pour accéder à l'interface du niveau suivant ;
2. Appuyez sur [Calibration], le système indique que le calibrage a réussi. Cliquez sur « OK » pour terminer le calibrage.



6.11 VITESSE

Cette fonction vous permet de régler la vitesse de direction, la vitesse d'avance, la vitesse de freinage et les vitesses de réponse de CH3 à CH18.

La fonction Condition peut être utilisée pour la fonction SPEED, et vous pouvez définir le paramètre de vitesse respectivement pour la condition 1 et la condition 2.

Remarque : le nombre de canaux contrôlés est soumis à la [Définition du nombre de canaux].

[Direction] : modifie la vitesse correspondante du servo lorsque le canal de direction émet à grande vitesse. Le délai minimum est de 0,00 s et le délai maximum est de 10,00 s. Le pas de réglage est de 0,01 s.

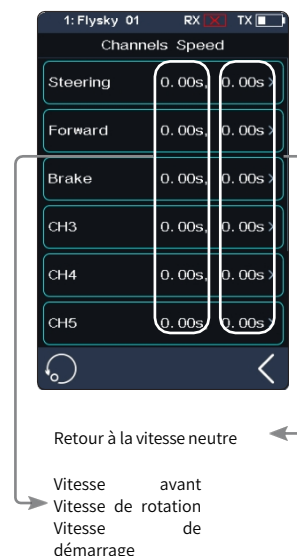
Cette fonction peut être utilisée pour le réglage lorsque le véhicule est conduit avec une direction rapide, ce qui peut entraîner une perte de contrôle du véhicule, ou lorsque la structure du véhicule ne peut pas supporter une vitesse de direction trop rapide.

[Avant] : définit la vitesse de réponse du canal d'accélération.

Cette fonction peut être utilisée pour imiter les modèles dont la réponse en accélération et en décélération est lente (par exemple, les gros camions).

[Frein] : utilisé pour les modèles de véhicules.

Les fonctions [Direction], [Marche avant] et [Frein] peuvent être réglées à l'aide des commandes attribuées via la fonction [ASSIGN], telles que les commandes VR/TR.



Vitesse du canal - Direction

Configuration :

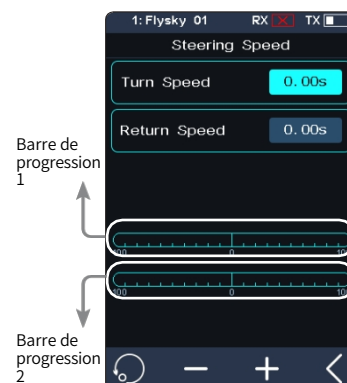
[Vitesse de braquage] : ralentit la vitesse de sortie du canal lorsque le volant passe de la position neutre à la course maximale.

[Vitesse de retour] : ralentit la vitesse de sortie du canal lorsque le volant revient à la position neutre.

1. Cliquez sur [Vitesse de rotation] ou [Vitesse de retour]. Cet élément est mis en surbrillance lorsqu'il est sélectionné.
2. Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier la durée de réponse selon vos besoins.
3. Vérifiez que les paramètres sont normaux, comme prévu.

Barre de progression 1 : affiche la vitesse de sortie du canal après le délai (comme indiqué à droite).

Barre de progression 2 : affiche la vitesse réelle avant que le délai ne prenne effet (comme indiqué à droite).



微信公众号



Bilibili



Weibo



Facebook

Vitesse du canal - Frein

Cette fonction n'est applicable qu'en mode normal. Elle n'est pas affichée en mode navire. Configuration :

[Vitesse de départ] : définit la vitesse du frein d'accélération.

[Return speed] : définit la vitesse à laquelle le frein d'accélérateur revient en position neutre.

1. Cliquez sur [Vitesse d'avance] ou [Vitesse de retour]. Cet élément est mis en surbrillance lorsqu'il est sélectionné.
2. Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier la durée de réponse selon vos besoins.
3. Vérifiez que les réglages sont normaux et conformes à vos attentes.

Barre de progression 1 : affiche la vitesse de sortie du canal après le délai (comme indiqué à droite).

Barre de progression 2 : affiche la vitesse réelle avant que le délai ne prenne effet (comme indiqué à droite).



Vitesse du canal - Avant

Cette fonction permet de régler le délai de démarrage et de retour au point mort de l'accélérateur.

[Vitesse d'avance] : règle la vitesse d'accélération de l'accélérateur.

[Vitesse de retour] : définit la vitesse à laquelle l'accélérateur revient en position neutre.

[Point P1] : désigne le point de division entre le premier déplacement vers l'avant et le deuxième déplacement vers l'avant. Le point par défaut est 30 % et la plage de réglage est comprise entre 0 et 99 %.

[Point P2] : désigne le point de division entre le deuxième déplacement vers l'avant et le troisième déplacement vers l'avant. Le point par défaut est 60 % et la plage réglable est comprise entre 1 et 100 %.

[L] : Premier déplacement.

[M] : Deuxième déplacement. Il peut être défini dans le menu des modes 2 et 3. [H] : Troisième déplacement. Il peut être défini dans le menu du mode 3.

Configuration :

1. Appuyez sur l'icône à côté du mode, puis utilisez « + » ou « - » pour sélectionner le mode.
2. Cliquez sur l'option à régler. Cet élément est mis en surbrillance lorsqu'il est sélectionné.
3. Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier le temps de réponse ou le pourcentage du point correspondant selon vos besoins. Appuyez ensuite sur « + » ou « - » pour accélérer le réglage de la valeur correspondante.
 - Le pourcentage du point P1 diffère d'au moins 1 % du pourcentage du point P2. Plus le pourcentage est faible, plus le canal d'accélération réagit lentement à l'actionnement de la gâchette d'accélération.
4. Vérifiez que les réglages sont normaux, comme prévu.



微信公众号



Bilibili

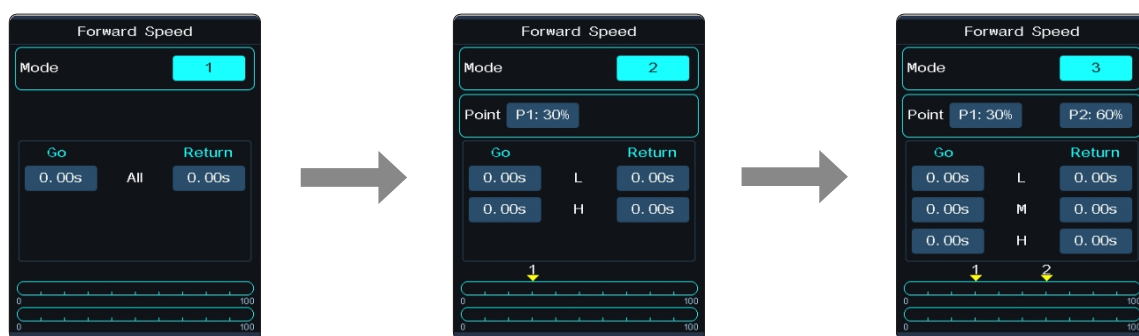


Website



Facebook

Lorsque le mode Bateau est activé, les menus associés sont les suivants.



Vitesse des canaux - CH3-CH8

Cette fonction permet de régler le temps de retard des canaux CH3-CH18 en marche avant et en retour au point mort.



6.12 MIXES

Cette fonction vous permet de régler 5 fonctions de mixage, à savoir [Mixage 4WS], [Mixage de piste], [Mixage d'entraînement], [Mixage de freinage] et [Mixages de programmation].

Mixage 4WS

Permet de régler les roues qui contrôlent la direction du véhicule, à savoir les roues avant, arrière ou les quatre roues. Cette fonction s'applique aux chenilles dont les roues avant et arrière sont directrices.

Par défaut, cette fonction utilise la direction des roues avant. Par défaut, cette fonction est désactivée.

[Mix Rate] : définit le niveau de mixage entre le canal de direction et le canal mixé. La plage de réglage est comprise entre 0 et 100 %.

Configuration :

1. Cliquez sur [CH3] à droite de [Mix Channel]. Cliquez ensuite sur le canal correspondant. Une fois sélectionné, le canal sera occupé. Cliquez sur «» pour revenir au niveau précédent



微信公众号



Bilibili

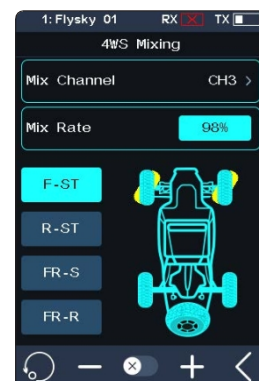


Website



Facebook

- Chaque canal ne peut se voir attribuer qu'une seule fonction de mixage. Il n'est pas autorisé d'entrer en conflit avec un autre canal Func Assign. Lorsque le canal sélectionné est attribué à d'autres fonctions de mixage, le système affichera une fenêtre contextuelle de rappel.
2. Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier le rapport selon vos besoins.
 3. Cliquez sur  pour accéder au menu « Controls Assign » (Attribution des commandes), puis sélectionnez le type de direction souhaité. Vous pouvez sélectionner [Steering Mix Mode] (Mode de mélange de direction) dans la fonction [Assign] (Attribuer) et contrôler ou commuter, par exemple les touches SW. Vous pouvez également sélectionner [Steering Mix Rear] (Mélange de direction arrière), [Steering Mix Same] (Mélange de direction identique) ou [Steering Mix Reverse] (Mélange de direction inversé) pour attribuer une commande à désactiver ou activer, par exemple les commandes SW. Cliquez sur  (Attribuer/Modifier) pour revenir en arrière. Une fois cette fonction activée, l'icône se transforme en  (Attribuer/Modifier).
 - Vous pouvez sélectionner [4WS Mixing Rate] dans [ASSIGN], puis attribuer une commande à régler, telle que les commandes VR/TR.
4. Vérifiez que les paramètres sont normaux, comme prévu.



Mixage des chenilles

Cette fonction s'applique aux modèles tels que les véhicules à chenilles et les chars d'assaut. Elle permet à un seul déclencheur ou volant de contrôler les chenilles gauche et droite pour avancer ou tourner différemment en même temps.

Cette fonction vous permet de régler séparément les vitesses d'avance, de recul, de gauche et de droite. La plage de réglage de la vitesse est comprise entre 0 et 100 % et le pas de réglage est de 1 %.

La barre de progression de gauche indique la valeur du canal CH1 de la chenille gauche. La barre de progression de droite indique la valeur du canal CH2 de la chenille droite. La figure de droite indique l'état de fonctionnement de l'accélérateur avant séparément.

Configuration :

1. Cochez la case à droite de [Track Mixing] pour activer cette fonction. Une fois la fonction activée, l'icône passe de  à .
2. Cliquez sur le taux que vous souhaitez définir. L'option sélectionnée est mise en surbrillance.
3. Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier le rapport selon vos besoins.
 - Le taux peut être ajusté en sélectionnant [Track Mixing Forward], [Track Mixing Backward], [Track Mixing Left] ou [Track Mixing Right] dans la fonction [ASSIGN], avec l'attribution d'une commande pour l'ajustement, telle que les commandes VR/TR.



Drive Mix

Le Drive Mix permet de définir le mode de contrôle du moteur du véhicule, avec trois modes de conduite disponibles : propulsion arrière, propulsion hybride avant et arrière, et traction avant. Par défaut, la propulsion arrière est utilisée.

La traction avant a une distance de freinage plus courte, ce qui est adapté au freinage d'urgence. En traction arrière, les roues avant peuvent se concentrer sur la direction, ce qui est plus adapté à la dérive du véhicule. La traction F-R (traction hybride avant et arrière) consiste à entraîner le véhicule en démarrant les quatre roues ensemble, ce qui peut fournir plus de traction pour améliorer la puissance du véhicule en accélération, en montée et sur d'autres types de routes.

[Taux de mélange] : inclut le taux avant (F) et le taux arrière (R) (100:100 = F100 %:R100 %). Le taux n'est utilisé que lorsque la traction avant et la traction arrière sont mélangées. La plage de réglage des taux avant et arrière est comprise entre 0 et 100 %, et le pas de réglage est de 1 %.

Configuration :

1. Cliquez sur [CH4] à droite de [Mixing Channel]. Cliquez sur le canal correspondant selon vos besoins. Ce canal sera occupé après la sélection. Cliquez sur «  » pour revenir à l'interface du niveau précédent.
 - Chaque canal ne peut être assigné qu'à une seule fonction de mixage. Il n'est pas autorisé d'entrer en conflit avec un autre canal Func Assign. Lorsque le canal sélectionné est attribué à d'autres fonctions de mixage, le système affichera une fenêtre contextuelle de rappel.
2. Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier le taux selon vos besoins.
 - Lorsque le rapport de mixage est de 100 % : 100 %, le rapport [R] diminue lorsque vous cliquez sur « + » et le rapport [F] diminue lorsque vous cliquez sur « - ». Dans tous les cas, le pourcentage de [F] et [R] reste à 100 %.
3. Sélectionnez le mode de conduite selon vos besoins. La figure de droite indique l'état du mode de conduite arrière.
4. Cliquez sur  pour accéder au menu d'attribution des commandes. Vous pouvez sélectionner [drive mix rate] sous la fonction [ASSIGN] et attribuer une commande pour le réglage, telle que les commandes VR/TR. Cliquez sur  pour revenir en arrière. Une fois cette fonction activée, l'icône changera pour .
5. Vérifiez que les réglages sont normaux et conformes à vos attentes.



Mélange des freins

Cette fonction dispose de deux ensembles de commandes de mélange des freins, afin d'utiliser plusieurs servos pour contrôler les freins ; par exemple, les modèles utilisant différents servos pour contrôler les freins avant et arrière. Si votre modèle utilise plusieurs canaux pour contrôler les freins ensemble, vous pouvez utiliser cette fonction pour contrôler le canal des freins comme canal de mélange pour le canal des gaz.

Configuration :

1. Cliquez sur [Mélange des freins 1 Désactivé] pour accéder au sous-menu.
2. Cliquez sur [CH3] à droite de [Mix Channel]. Cliquez ensuite sur le canal correspondant selon vos besoins. Ce canal sera occupé après la sélection. Cliquez sur  pour revenir à l'interface du niveau précédent.
 - Chaque canal ne peut se voir attribuer qu'une seule fonction de mixage. Il n'est pas permis



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

entrer en conflit avec un autre canal d'affectation de fonction. Lorsque le canal sélectionné est affecté à d'autres fonctions de mixage, le système affiche une fenêtre contextuelle de rappel.

- Effectuez les réglages en suivant les étapes de réglage des fonctions [EXP] et [ABS].
- Utilisez la fonction d'affichage du servo. Vérifiez que les réglages sont normaux et conformes à vos attentes.

Vous pouvez sélectionner le menu correspondant au mélange des freins sous la fonction [ASSIGN] et attribuer une commande pour le réglage, telle que les commandes VR/TR. Une fenêtre contextuelle apparaîtra dans le réglage en appuyant sur la touche, indiquant la valeur en temps réel. Sélectionnez [Mélange des freins 1 EXP Setting], [Brake Mixing 1 A.B.S.] ou [Brake Mixing 2 EXP Setting], [Brake Mixing 2 A.B.S.] pour attribuer des touches SW afin d'obtenir deux ensembles de fonctions de mélange des freins à activer/désactiver rapidement.

Programmation des mixages

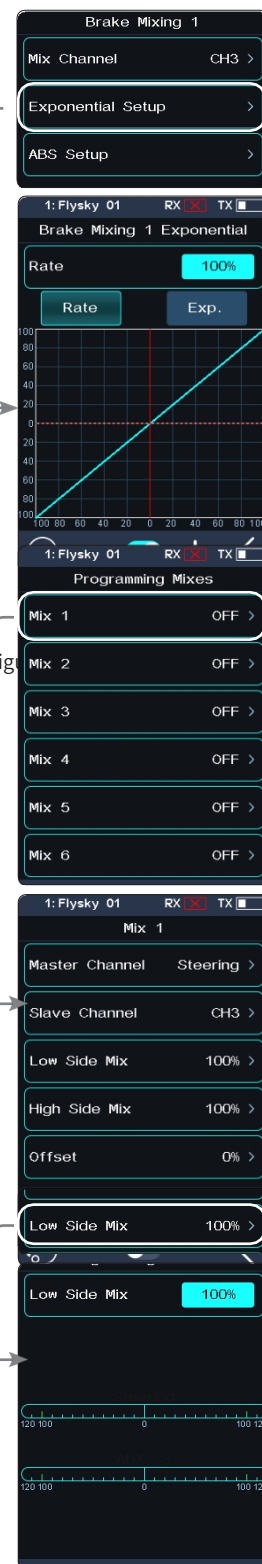
La fonction Mixing peut être utilisée pour définir la relation de contrôle du mixage entre les canaux, contenant un total de 8 groupes de relations de mixage.

Configuration :

- Cliquez sur [Mixing 1] ou sur d'autres options de mixage selon vos besoins pour accéder à l'interface de configuration.
- Cliquez sur «  » (Activer le canal esclave) pour activer cette fonction. Lorsque cette fonction est activée, l'icône devient «  » (Canal esclave).
- Cliquez sur [Master Channel] (Canal maître), sélectionnez un canal maître dans la liste. Le canal maître affectera le canal esclave.
- Cliquez sur [Slave Channel] et sélectionnez un canal esclave dans la liste.
- Sélectionnez [Low Side Mixing] ou [High Side Mixing] selon vos besoins. Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier le pourcentage afin d'ajuster la quantité de mixage des basses ou des aigus. Cliquez sur «  » pour revenir au menu précédent une fois le réglage terminé.
- Cliquez sur [Décalage]. Cliquez ensuite sur « + » ou « - » pour modifier le décalage associé au canal maître et au canal esclave.
- Répétez les opérations ci-dessus pour régler les autres commandes de mixage.

Attribuez une commande dans la fonction [ASSIGN] pour régler 8 groupes de commandes de mixage programmées des taux [Low Side Mix], [High Side Mix] et [Offset], telles que les commandes VR/TR.

De plus, il est possible d'activer ou de désactiver rapidement les fonctions Mix 1 à Mix 8 à l'aide d'une commande, telle que les commandes SW.



6.13 ABS

A.B.S. signifie « système de freinage automatique ». Cette fonction sert à empêcher le blocage des roues, qui peut entraîner une perte de contrôle ou un dérapage. L'A.B.S. y parvient en régulant la pression exercée par les freins, ce qui se fait en pompant les freins plutôt qu'en exerçant une force constante.

La fonction Condition peut être utilisée pour la fonction ABS, et vous pouvez régler le paramètre ABS respectivement pour la condition 1 et la condition 2.

Il existe six sous-menus pour le réglage de la fonction A.B.S. : [Brake Return] (Retour de frein), [Delay] (Retard), [Cycle Length] (Durée du cycle), [Trigger Point] (Point de déclenchement), [Duty Cycle] (Cycle de service) et [Steering Mix] (Mélange de direction).

Dans les sous-menus, les impulsions sont représentées sous forme d'onde carrée, les pics indiquant le freinage et les creux indiquant la réduction du freinage. À mesure que la valeur change, l'onde carrée change pour représenter les réglages actuels de la fonction.

Le point de déclenchement est représenté par une ligne verte sur le graphique.

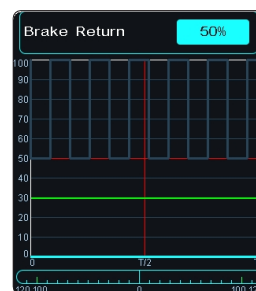
Sous le graphique se trouve une barre qui indique la position de freinage en temps réel. Lorsque cette fonction est activée et que le frein est actionné, la barre verte oscille en temps réel, indiquant que l'A.B.S. est en action.

La fonction est désactivée par défaut. Cliquez sur  pour accéder au menu « Controls Assign » (Attribution des commandes). Attribuez une commande pour activer ou désactiver la fonction. Lorsque cette fonction est activée, l'icône devient .



Retour de freinage

Contrôle la réduction du freinage à chaque impulsion. Peut être réglé sur n'importe quelle valeur comprise entre 0 % et 100 %. Par défaut, il est réglé sur 50 %. S'il est réglé sur 60 %, lorsque les freins sont activés, le système supprimera 60 % de la force de freinage à chaque impulsion.



Retard

Déterminez le temps nécessaire au système ABS pour entrer en action. À un réglage de 0 %, le système ABS se déclenche dès que le frein est actionné. Plus la valeur est élevée, plus le délai de fonctionnement de l'ABS est long.

Lorsque la valeur est réglée sur 0 %, il n'y a aucun délai, ce qui signifie que les freins sont actionnés dès qu'ils sont déclenchés. Le réglage maximal de 100 % entraîne un délai de 2 secondes.



微信公众号



Bilibili



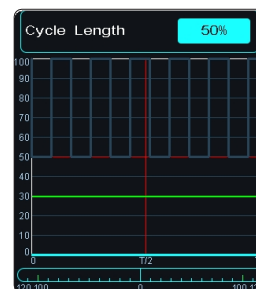
Weibo



Facebook

Durée du cycle

Augmentez ou diminuez le temps entre les impulsions. Il peut être réglé sur n'importe quelle valeur comprise entre 20 % et 100 %. Par défaut, il est réglé sur 50 %. Plus la valeur est élevée, plus l'impulsion est longue. Le réglage maximal de 100 % donnera une durée de cycle de 0,5 seconde.



Point de déclenchement

Configurez le point à partir duquel l'A.B.S. commence à fonctionner. Il peut être réglé sur n'importe quelle valeur comprise entre 20 % et 100 %. Par défaut, il est réglé sur 30 %. Plus le pourcentage est élevé, plus la position de déclenchement de l'A.B.S. est proche de la position de freinage complet.

0 %-100 % représente la course de freinage totale de la gâchette de l'accélérateur.



Cycle de service

Modifiez la longueur de chaque impulsion et l'intervalle entre elles. La plage de réglage est comprise entre -4 et +4 cycles. La valeur par défaut est 0. Lorsque la valeur est modifiée, les longueurs des crêtes et des creux de l'onde carrée de l'impulsion de freinage changent en conséquence.

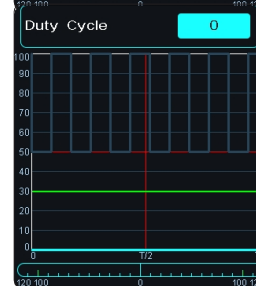
Réglage du taux de relâchement du frein.

Lorsque le cycle de service est réglé sur « 0 », le taux est de 1:

1 ; lorsque le cycle de service est réglé sur « 1 », le taux est de

1: 2 ; lorsque le cycle de service est réglé sur « -1 », le taux est

de 2: 1.



Mélange de direction

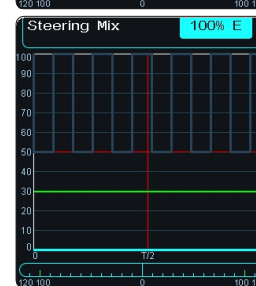
L'A.B.S. peut être activé ou désactivé automatiquement pendant les virages lorsqu'il est combiné avec le volant.

Le pourcentage représente la position de déclenchement sur toute sa plage de mouvement. E représente l'intérieur, N représente l'extérieur ; si 50 % N est réglé, la fonction ABS doit être désactivée lorsqu'elle se trouve dans les 50 % (10 % N-50 % N), et à l'extérieur des 50 % (50 % N-100 % N), la fonction ABS doit être activée ;

Si 50 % E est défini, la fonction ABS sera activée entre 50 % (10 % E-50 % E) et désactivée en dehors de cette plage (50 % E-100 % E).

Configuration :

1. Appuyez sur «  » (Paramètres avancés) pour activer cette fonction.
2. Appuyez sur un paramètre pour le sélectionner.
3. Appuyez sur « + » ou « - » pour modifier la valeur.
4. Répétez l'opération si nécessaire.
5. Testez pour vous assurer que tout fonctionne comme prévu.

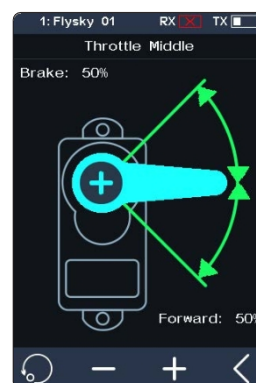


6.14 TH MID

La fonction TH MID (accélérateur au milieu) permet de régler la position neutre de l'accélérateur et du frein afin de corriger le problème de course inégale de l'accélérateur et du frein sur certains modèles. Si la position neutre n'est pas réglée correctement, le modèle peut démarrer et accélérer directement après la mise sous tension.

Configuration :

1. Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier le pourcentage selon vos besoins.
2. Vérifiez que les paramètres sont normaux, comme prévu.



6.15 NEUTRE

Cette fonction permet de définir une « zone morte » pour la commande des gaz, dans laquelle la manette des gaz émet toujours la valeur neutre et le canal des gaz ne change pas lorsque vous actionnez la gâchette.

[Avant] : lorsqu'il dépasse la zone morte, le canal d'accélérateur émet directement cette valeur pour accélérer vers l'avant.

[Zone morte] : plage de la zone morte. Par défaut, la valeur est de 0%.

[Marche arrière] : lorsque la valeur dépasse la zone morte, le canal d'accélération freine ou transmet directement cette valeur pour accélérer vers l'avant.

Configuration :

1. Appuyez sur [Avant], [Zone morte] ou [Arrière]. Cet élément est mis en surbrillance lorsqu'il est sélectionné.
2. Utilisez « + » et « - » pour modifier le pourcentage selon vos besoins.
3. Répétez l'opération avec les autres paramètres si nécessaire.
4. Testez pour vous assurer que tout fonctionne comme prévu.



6.16 IDLE UP

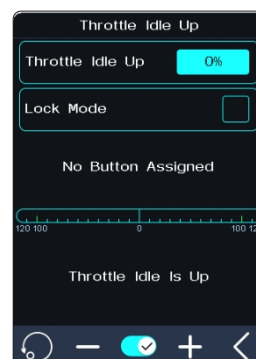
La fonction Throttle Idle Up (accélération au ralenti) permet de régler le ralenti du moteur d'une voiture à essence lorsque la gâchette est en position neutre. Après avoir réglé la fonction Idle Up, celle-ci veille à ce que le moteur ait toujours un peu d'accélération afin d'éviter qu'il ne cale.

Cette fonction est désactivée par défaut.

[Mode verrouillage] : lorsque le mode verrouillage est désactivé, les données du canal continuent de diminuer lorsque la gâchette est tirée vers l'arrière. Lorsque le mode verrouillage est activé, tirez la gâchette vers l'arrière et les données du canal se verrouillent à la valeur définie.

Configuration :

1. Cliquez sur « [icône] » (Contrôles/Configuration) pour accéder au menu « Controls Assign » (Attribution des contrôles). Attribuez un contrôle pour activer ou désactiver la fonction. Lorsque cette fonction est activée, l'icône devient « [icône] » (Contrôle désactivé).
2. Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier le pourcentage selon vos besoins.
3. Testez pour vous assurer que tout fonctionne comme prévu.



微信公众号



Bilibili



Website



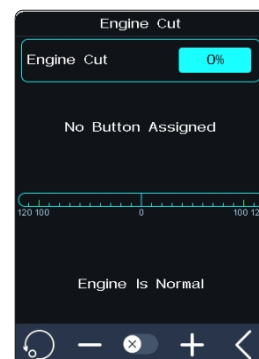
Facebook

6.17 ENG CUT

Une fois la fonction activée, le servo des gaz restera dans la position prédéfinie et la gâchette des gaz ne pourra plus contrôler la puissance des gaz.

Configuration :

1. Cliquez sur «  » (Contrôleur de gaz) pour accéder au menu « Controls Assign » (Attribution des commandes). Attribuez une commande pour activer ou désactiver la fonction. Lorsque cette fonction est activée, l'icône devient «  » (Contrôleur de gaz désactivé).
2. Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier le pourcentage selon vos besoins.
3. Testez pour vous assurer que tout fonctionne comme prévu.



6.18 CRUISE

Lorsque la fonction de régulateur de vitesse est activée, le canal d'accélération reste à la valeur de sortie du canal lorsque la fonction est activée. Lorsque le véhicule roule à la vitesse souhaitée, la fonction de régulateur de vitesse peut être activée. Le véhicule peut continuer à rouler à la même vitesse après son activation, mais il est également possible d'augmenter manuellement la vitesse.

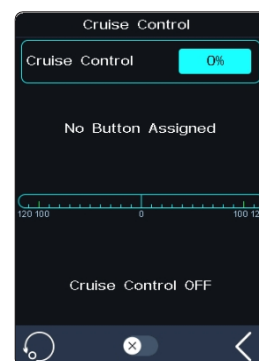
[Accélération manuelle] : lorsque cette fonction est activée, le fait d'appuyer sur la gâchette permet d'augmenter la puissance du moteur en mode croisière et le véhicule accélère. Lorsque la gâchette est relâchée, le véhicule peut continuer à rouler à la vitesse précédente.

L'interface de la fonction affiche en temps réel le pourcentage de la valeur de sortie du canal d'accélération.

Appuyez sur la gâchette ou gérez la commande attribuée pour quitter le mode croisière.

Configuration :

1. Cliquez sur «  » (Contrôleur de vitesse) pour accéder au menu « Controls Assign » (Attribution des commandes). Attribuez une commande pour activer ou désactiver la fonction. Lorsque cette fonction est activée, l'icône devient «  » (Accélération manuelle).
2. Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier le pourcentage selon vos besoins.
 - Le pourcentage ne peut pas être ajusté lorsque la fonction de régulateur de vitesse n'est pas activée.
3. Cliquez sur [Accélération manuelle], augmentez l'accélération selon vos besoins.
 - La capacité de l'accélérateur peut être augmentée à l'aide de la gâchette. Après avoir relâché la gâchette, l'accélérateur revient à la valeur définie.



6.19 CARBURANT

La fonction de consommation de carburant s'applique aux véhicules à carburant et affiche la consommation de carburant en temps réel. Une fois cette fonction activée, l'icône s'affiche dans la barre d'état en haut de l'interface principale.

[Carburant restant] : affiche la quantité réelle de carburant restante du modèle de véhicule en pourcentage.

[Capacité du réservoir] : définit la capacité du réservoir de carburant du modèle réduit.

[Min Fuel C] (Consommation minimale de carburant) : définit la consommation de carburant correspondant à l'accélération minimale du véhicule modèle.

[Consommation max de carburant] : définit la consommation de carburant correspondant à l'accélération maximale du véhicule modèle.

[Fuel Exp] (Consommation de carburant exponentielle) : définit le rapport entre l'action de l'accélérateur et la consommation de carburant.

[Alarme carburant] : définit l'alarme carburant. Lorsque le niveau de carburant est inférieur à la valeur définie, l'émetteur envoie une alarme.

Configuration :

1. Cliquez sur  pour activer la fonction. Lorsque cette fonction est activée, l'icône devient .
2. Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier le pourcentage selon vos besoins.
3. Testez pour vous assurer que tout fonctionne comme prévu.



6.20 COND

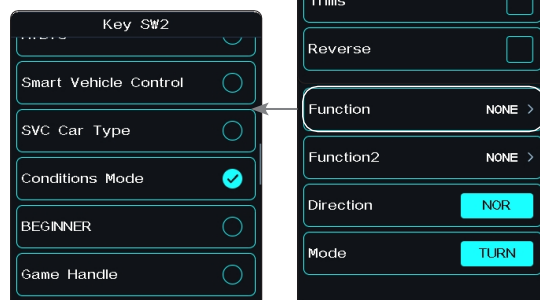
Vous pouvez régler certaines fonctions et activer le mode conditionnel. Il prend en charge deux groupes de modes conditionnels au total (C1 et C2). Vous pouvez régler le mode conditionnel dans six fonctions, à savoir [Double taux], [Courbe], [Vitesse du canal], [ABS], [Trims] et [Inversé]. Lorsque le mode conditionnel est activé, la commande doit être réglée par [Réglage des touches] pour changer de mode conditionnel. Le mode conditionnel par défaut est C1.

Lorsque la fonction est activée, l'icône du mode conditionnel ( ou ) s'affiche dans la barre d'état en haut de l'interface principale.

En pratique, les paramètres de réglage des fonctions sont différents pour une même fonction lorsqu'un véhicule modèle roule sur des routes différentes. Dans ce cas, le mode conditionnel peut être activé pour invoquer différents paramètres de réglage.

Configuration :

1. Appuyez sur la fonction pour laquelle vous souhaitez définir une condition, telle que Dual rate.
2. Cliquez sur «  » (Activer le mode condition) pour activer la fonction. Lorsque cette fonction est activée, l'icône devient «  » (Mode condition).
3. Définissez une commande via la fonction ASSIGN pour basculer entre deux conditions.
4. Accédez à la fonction D/R, puis définissez les paramètres associés.



微信公众号



Bilibili



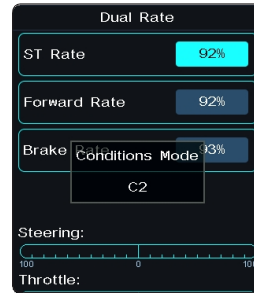
Website



Facebook

D/R dans la condition 1.

5. Passez à la condition 2, puis réglez les paramètres associés de D/R dans la condition 2.



6.21 LOGIQUE

Un commutateur logique est un commutateur virtuel composé de 2 commutateurs.

S'il existe une relation logique mathématique entre certaines commandes de commutateur et les deux autres commandes de commutateur, cette fonction peut être utilisée pour exprimer cette logique et l'utiliser comme commutateur logique dans la commande.

Le système prend en charge la configuration de deux groupes de commutateurs logiques au total. Il existe trois définitions logiques entre deux commutateurs : AND, OR et XOR. [AND] Si le commutateur 1 et le commutateur 2 sont actifs, le commutateur logique sera activé. Si le commutateur 1 ou le commutateur 2 est désactivé, ou si le commutateur 1 et le commutateur 2 sont tous deux désactivés, le commutateur logique est désactivé. [OU] Si le commutateur 1 ou le commutateur 2 est actif, ou si le commutateur 1 et le commutateur 2 sont tous deux actifs, le commutateur logique sera activé. Si le commutateur 1 et le commutateur 2 sont tous deux désactivés, le commutateur logique sera désactivé. [XOR] Si le commutateur 1 ou le commutateur 2 est actif, le commutateur logique sera activé, mais si le commutateur 1 et le commutateur 2 sont tous deux actifs ou désactivés, le commutateur logique sera désactivé.

[Commutateur logique 1 ou 2] : permet de régler le commutateur logique. Cliquez pour accéder au menu de réglage.

[Commutateur 1 ou 2] : Permet de régler un commutateur logique.

Cliquez pour accéder au menu de configuration. Sélectionnez ensuite le commutateur approprié, puis cliquez sur «» (Appliquer les modifications) pour revenir au menu précédent.

[Relation logique] : définit la relation logique.

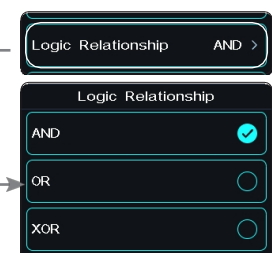
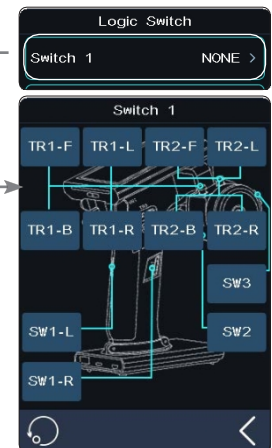
Cliquez pour accéder au menu de configuration. Sélectionnez ensuite une relation logique appropriée, puis cliquez sur

 pour revenir au menu précédent.

[Canal] : définit un canal correspondant au commutateur logique. Cliquez pour accéder au menu de configuration.

Les relations logiques entre les commutateurs logiques sont les suivantes.

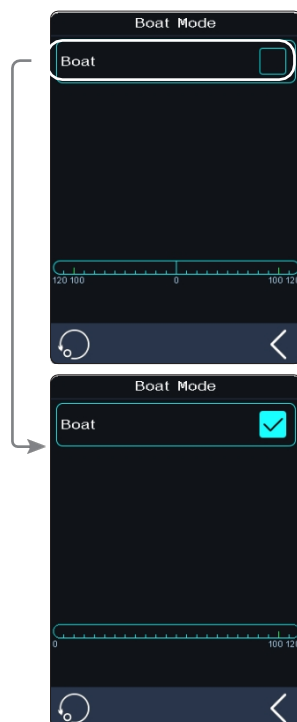
Commutateur	Relation logique											
	ET				OU				XOR			
Commutateur 1	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON	ARRÊT	OFF	ON	ON
Commutateur 2	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	ARRÊT	ON	ARRÊT	ON	ARRÊT	ON
Commutateur logique	OFF	ARRÊT	OFF	ON	ARRÊT	ON	ON	ON	ARRÊT	ON	ON	OFF



6.22 BATEAU

Cette fonction n'est utilisée que lorsque vous utilisez un modèle réduit de bateau. Lorsque cette fonction est activée, le canal d'accélération est réglé sur sa position la plus basse et la fonctionnalité de freinage est désactivée.

Pour activer cette fonction, sélectionnez [Bateau] pour passer en mode bateau. Une fois la commutation effectuée, [Mode normal] devient [Mode bateau]. La case à cocher est sélectionnée.



6.23 AFFICHAGE

Cette fonction affiche la sortie du canal du modèle et peut être utilisée pour tester la sortie et la plage du servo.

Appuyez sur la touche d'ion pour démarrer le mode de test des servos, qui déplacera lentement tous les canaux sur toute leur plage de mouvement. Appuyez sur la touche d'ion pour désactiver le mode de test des servos.



est activée.

Cliquez sur «» pour accéder à l'interface d'affichage des canaux. Dans cette liste, vous pouvez voir la barre de progression des données de tous les canaux et le pourcentage des données des canaux.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.24 svc

Les récepteurs configurés avec cette fonction sont INr4-GYB (gyroscope intégré) et GMr (avec interface gyroscopique).

Une fois que l'émetteur s'est connecté au récepteur en mode AFHDS3 2 Way, appuyez sur le bouton SVC pour accéder à la fonction, puis suivez les instructions pour calibrer le niveau du gyroscope. Il est recommandé à l'utilisateur de suivre les instructions affichées à l'écran pour calibrer le gyroscope lors de la première utilisation.

Attribuez des commandes pour activer ou désactiver rapidement les fonctions de contrôle du véhicule, telles que le contrôle SW.

Attribuez des commandes pour régler rapidement la sensibilité de la direction, la sensibilité de l'accélérateur, la priorité et les fonctions avancées telles que la sensibilité du volant, la plage d'amortissement, le réglage de l'amortissement et les paramètres du filtre de vibration. telles que les commandes R/TR.

Attribuez des commandes pour passer rapidement d'un type de véhicule modèle à un autre, telles que les commandes R/TR.

Calibrage neutre

Utilisé pour le gyroscope afin de calibrer la direction et l'accélérateur au point mort afin d'obtenir les meilleures conditions de conduite lorsque le véhicule roule normalement.

Avant d'activer la fonction SVC, vous devez régler le volume du servo de direction, le trim neutre et l'accélérateur neutre du véhicule afin d'obtenir les meilleures conditions de conduite possibles. Une fois cette opération terminée, lancez la fonction [Smart Vehicle Control] pour calibrer la position neutre. Chaque fois que vous modifiez le trim ou la courbe d'accélération, vous devez calibrer la position neutre. L'accélérateur de direction doit être placé en position neutre et immobile pendant le processus de calibrage.

Marche arrière

Vous pouvez définir la direction lorsque le gyroscope se mélange avec le canal de direction.

Mode ESP

Utilisé pour la stabilité assistée du modèle. Deux modes sont disponibles : Normal/Verrouillage.

[Normal] : lorsque le véhicule effectue un mouvement de lacet ou tourne, le gyroscope fournit automatiquement une compensation opposée pour contrôler le servo afin de le maintenir stable ou d'empêcher la dérive en fonction de la vitesse angulaire générée.

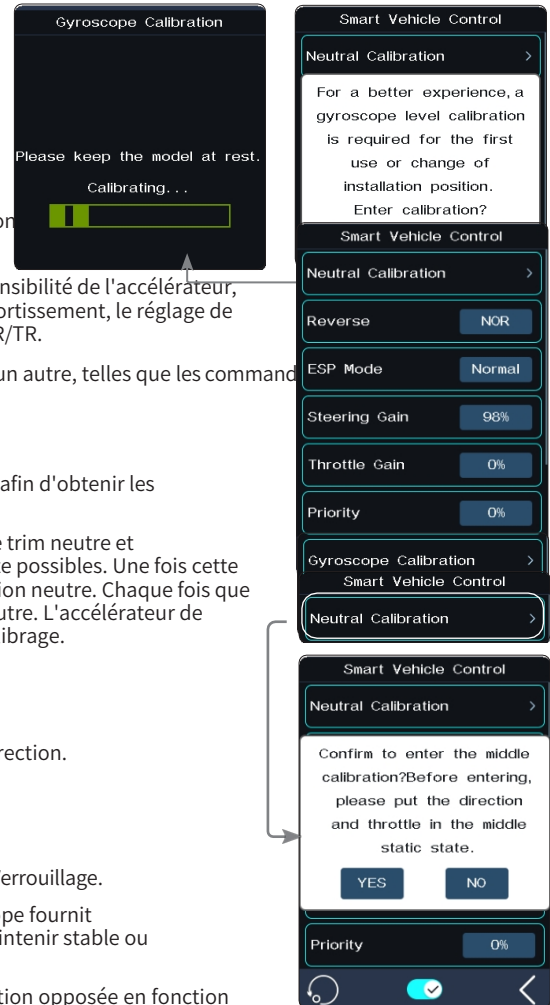
[Verrouillage] : si le volant est centré, le gyroscope contrôlera le servo dans la direction opposée en fonction de l'angle de lacet lorsque le véhicule dévie, afin de le ramener dans la direction prévue (si le volant n'est pas centré en « mode Verrouillage », cela sera identique au « mode Normal »).

Gain de direction

Utilisé pour modifier la sensibilité du canal de direction mixte. La plage de réglage est comprise entre 0 % et 100 %.

Gain d'accélération

Permet de modifier la sensibilité du canal de mélange de l'accélérateur. La plage de réglage est comprise entre 0 % et 100 %.



Priorité

Permet de régler le rapport de contrôle entre le volant et le gyroscope dans la direction, c'est-à-dire le rayon de braquage. Lors d'un virage à l'aide du volant, l'angle de braquage sera réduit en raison de l'influence du mélange gyroscopique. Lorsque la valeur est de 0 %, le contrôle du mélange est le plus fort, c'est-à-dire que le rayon de braquage est le plus grand. Lorsque la valeur est de 100 %, le contrôle de mélange est de 0, c'est-à-dire que le rayon de braquage est le plus petit. La plage de réglage est comprise entre 0 % et 100 %.

Calibrage du gyroscope

Utilisé pour la première fois pour activer le gyroscope via la liaison ou le calibrage du gyroscope requis après le remplacement. Le modèle reste stable et immobile. Cliquez sur calibrage. Le récepteur clignote deux fois et se désactive automatiquement. Cela indique que le calibrage a réussi.

(Les paramètres ci-dessus sont les paramètres réglables lorsque l'émetteur est adapté au récepteur GMr et au gyroscope FS-GY01, et ils sont également réglables lorsqu'il est adapté au récepteur INr4-GYB.)

Avancé

Pour adapter le récepteur INr4-GYB compatible avec les voitures de course à dérive, etc. Vous pouvez définir le type de voitures et personnaliser les paramètres [ST Wheel Gain], [Damper Point], [Damper] et [Filter].

[ST Wheel Gain] : réglage du taux d'intervention de la direction sur le contrôle du gyroscope. Plus la valeur est élevée, plus la direction est sensible.

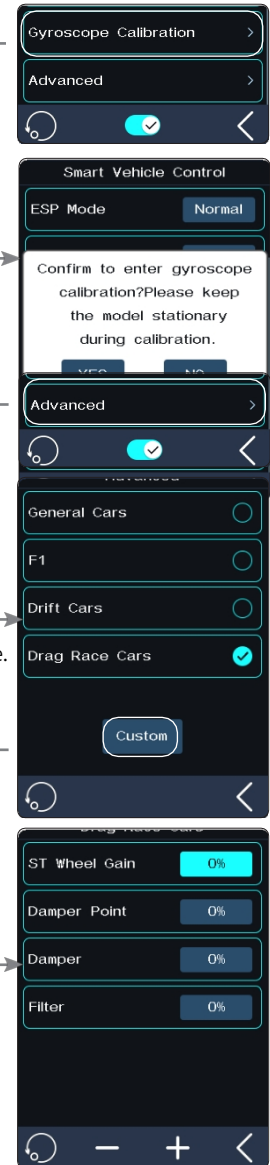
[Damper Point] : ajuste le servo au point d'amortissement devant la position angulaire cible. Dans l'intervalle d'amortissement, la vitesse d'oscillation du servo sera ralentie. Plus la valeur est élevée, plus l'intervalle pendant lequel la vitesse du servo est ralentie est important.

[Amortisseur] : ralentit la vitesse du servo au point d'amortissement et ajuste l'effet d'amortissement à ce point. Plus la valeur est élevée, plus le servo ralentit au point d'amortissement. Il faut donc plus de temps au servo pour atteindre l'angle cible. Ce paramètre doit être réglé en même temps que le [Point d'amortissement] pour obtenir le meilleur résultat.

[Filtre] : Utilisé pour supprimer les fluctuations. Plus la valeur est élevée, plus la suppression des fluctuations est forte.

Configuration :

- Appuyez sur  pour activer cette fonction. Lorsque cette fonction est activée, l'icône devient .
- Si le gyroscope n'est pas connecté, cette fonction ne peut pas être activée et le système affiche le message « Le récepteur actuel n'est pas correctement connecté au gyroscope ».
- Cliquez sur [Calibrage neutre]. Une fenêtre contextuelle apparaîtra : « Êtes-vous sûr de vouloir entrer dans le calibrage neutre ? Placez la direction et l'accélérateur en position neutre avant d'entrer ». Cliquez sur « Oui ». L'émetteur entre en mode calibrage. Le système indique que le calibrage a été effectué avec succès par un signal sonore.
- Si vous souhaitez modifier le sens d'action, veuillez cliquer sur [Inverser]. Si la fonction est réglée sur « Inverser », le message « Inverser » s'affiche.
- La méthode de remplacement de l'EPS est la même que ci-dessus.
- Cette fonction vous permet également de régler les pourcentages de [Gain de direction], [Gain d'accélération] et [Priorité]. Les pourcentages peuvent être réglés entre 0 % et 100 %. Après avoir sélectionné l'option, cliquez sur « + » ou « - » pour modifier le pourcentage.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

5. Cliquez sur [Calibrage du gyroscope]. Une fenêtre contextuelle s'affiche, indiquant « Voulez-vous vraiment lancer le calibrage ? ». Le système vous informe que le calibrage a été effectué avec succès par un signal sonore.
 - Lors du calibrage du gyroscope, assurez-vous que le modèle est stable et immobile.
6. Appuyez sur [Avancé], puis sélectionnez un type pour le modèle réduit de voiture. Après avoir cliqué sur [Personnalisé], appuyez sur un élément que vous souhaitez définir parmi [Gain roue ST], [Point d'amortisseur], [Amortisseur] et [Filtre]. Ensuite, cliquez sur « + » ou « - » pour définir la valeur souhaitée.

6.25 TRAINER

Le Noble NB4 Pro+ prend en charge trois modes de fonctionnement : Trainer, Student et H Track. Les émetteurs réglés sur le mode Trainer ou H Track acceptent les signaux externes pour contrôler le modèle, c'est-à-dire que l'interface du formateur ou l'interface du suivi de la tête est capable de reconnaître les signaux PPM externes entrants. Les émetteurs réglés sur le mode Student émettent uniquement des signaux PPM et ne reconnaissent pas les signaux entrants.

Deux émetteurs (un pour le mode Formateur et un pour le mode Élève) peuvent être connectés via un câble Type-C à double extrémité pour réaliser la fonction de formateur.

Un émetteur (mode H Track) peut être connecté au casque via le câble du casque de suivi pour réaliser la fonction de suivi de la tête.

Configuration :

1. Recherchez cette fonction dans le menu et cliquez sur «  » (Activer le suivi de la tête) pour l'activer. Lorsque cette fonction est activée, l'icône change pour «  » (Suivi de la tête désactivé).
 - Vous pouvez attribuer une commande dans l'interface [ASSIGN] pour activer ou désactiver cette fonction.
2. Cliquez sur Mode (réglé par défaut sur Formateur) pour passer à Élève et Suivi H.
3. Effectuez le test pour vous assurer que les paramètres fonctionnent comme prévu.



Formateur

Lorsque le mode Formateur est réglé sur Formateur, l'émetteur ne prend en charge que la fonction Formateur à ce moment-là.

Configuration :

1. Cliquez pour accéder à [Formateur].
2. Cliquez sur [Configuration du mode entraîneur] pour sélectionner l'activation des fonctions [Direction], [Accélération], [Frein] et [Gaz].
 - Le nombre de canaux affichés dépend de la [Définition du nombre de canaux] dans [MODÈLE].
3. Effectuez le test pour vous assurer que les paramètres fonctionnent comme prévu.

Cliquez sur «  » (Réinitialiser le mode entraîneur) pour réinitialiser la fonction Mode entraîneur. Si vous sélectionnez [Yes] (Oui) dans la fenêtre contextuelle, tous les paramètres sont rétablis à leurs valeurs par défaut. Si vous sélectionnez [No] (Non), la fenêtre contextuelle se ferme directement.



Étudiant

Lorsque le mode Trainer est réglé sur Student, l'émetteur ne prend en charge que la fonction Student à ce moment-là.

[Polarité du signal] : le niveau haut est valide par défaut positif. Certains appareils peuvent reconnaître le niveau bas comme un signal valide. Dans ce cas, réglez la polarité du signal sur négatif, c'est-à-dire que le niveau bas est valide.

[Nombre de canaux] : définissez le nombre de canaux dans un signal PPM. Par défaut, un signal PPM contient 8 canaux. La plage de réglage est comprise entre 4 et 18, et le pas est de 1.

[Période] : fait référence à la durée de transmission d'un signal PPM. La période standard d'un signal PPM à 8 canaux est de 20 ms. La plage est comprise entre 12,5 et 45 ms, et le pas est de 0,5 ms.

- Lorsque moins de canaux sont utilisés, une période plus courte peut être définie afin de réduire le temps nécessaire à l'envoi d'un signal et ainsi diminuer la latence. Cependant, le réglage de la période ne peut que raccourcir la période d'inactivité, et non la durée effective du signal. Par conséquent, le réglage de la période ne réduira pas le nombre de canaux de signal. Lorsque le nombre de canaux augmente et que le temps d'envoi effectif du signal est supérieur à la période, le système traitera le signal en mode inactif minimum et la valeur de réglage de l'interface ne sera pas modifiée en conséquence.

[Niveau de démarrage] : le temps de marque de démarrage identifie le signal PPM. La valeur par défaut est 400 us. La plage est comprise entre 100 et 700 us, et le pas est de 50 us.

Configuration :

- Cliquez pour entrer dans [Étudiant].
- Cliquez sur [Polarité du signal] pour passer au niveau bas négatif valide.
 - Certains appareils peuvent reconnaître un niveau faible comme un signal valide. Dans ce cas, il convient de régler [Polarité du signal] sur négatif.
- Cliquez sur [Nombre de canaux], [Période] ou [Niveau de départ]. Une fois sélectionné, cet élément est dans un état de haute luminosité.
- Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier le nombre de canaux, la période ou le niveau de départ selon vos besoins. Appuyez longuement sur « + » ou « - » pour accélérer le réglage des valeurs correspondantes.
- Effectuez le test pour vous assurer que les paramètres fonctionnent comme prévu.

Cliquez sur  (Réinitialiser le mode étudiant) pour réinitialiser la fonction Mode étudiant. Si vous sélectionnez [Oui] dans la fenêtre contextuelle, tous les paramètres sont rétablis à leurs valeurs par défaut. Si vous sélectionnez [Non], la fenêtre contextuelle se ferme directement.

H Piste

Lorsque le mode Trainer est réglé sur H Track, l'émetteur ne prend en charge que la fonction Head Tracker pour le moment.

Configuration :

- Cliquez pour accéder à [H Track].
- Cliquez sur le canal correspondant dans la liste pour l'attribuer (par défaut, il n'est attribué à aucun canal). Vous pouvez attribuer les canaux CH1 à CH8 comme canaux de commande.
 - Le nombre de canaux affichés dépend de la [Définition du nombre de canaux] dans [MODÈLE].
- Effectuez le test pour vous assurer que les paramètres fonctionnent comme prévu.

Cliquez sur  pour réinitialiser la fonction Head Tracker Mode. Si vous sélectionnez [Oui] dans la fenêtre contextuelle, tous les paramètres sont rétablis à leurs valeurs par défaut. Si vous sélectionnez [Non], la fenêtre contextuelle se ferme directement.



微信公众号



Bilibili



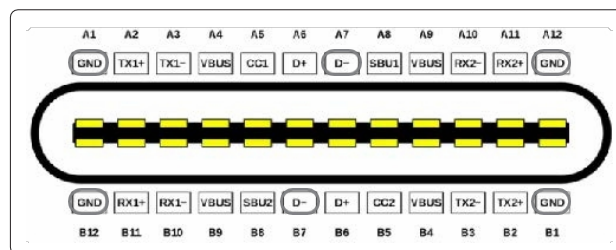
Website



Facebook

Remarques :

1. Les utilisateurs doivent préparer à l'avance le câble pour la fonction Trainer (câble Type-C à double extrémité) et le câble pour la fonction Head Tracker (port Type-C à une extrémité et port audio à l'autre extrémité).
 - Si les utilisateurs ne disposent pas d'un câble de suivi de la tête adapté, le câble FS-XC201 Type-C peut être utilisé pour changer le câble conformément à la définition de la séquence du câble Type-C, en conservant le connecteur Type-C du câble Type-C. À l'aide d'une pince ou d'autres outils, coupez l'autre extrémité du câble Type-C et sortez les fils enveloppés par le câble Type-C. L'utilisateur doit vérifier quels sont les deux fils qui correspondent à la ligne de terre (GND) et à la ligne de signal (PPM). En général, le fil noir correspond à la ligne de terre et le fil blanc à la ligne de signal. Cela dépend de la mesure réelle de la séquence des fils.
 - Prenons l'exemple du connecteur S de l'interface du tracker de tête. Avant de refaire le câblage, vous devez vérifier la définition des broches du connecteur S afin de faire sortir le fil de terre (GND) et le fil de signal (PPM) enveloppés dans le câble du tracker de tête. Les étapes sont similaires à celles du recâblage du câble FS-XC201 Type-C. Conservez le connecteur S-terminal du câble du casque, coupez l'autre extrémité à l'aide d'une pince ou d'autres outils, sortez les conducteurs enveloppés dans le câble du casque, puis connectez les deux conducteurs du câble FS-XC201 Type-C aux deux conducteurs du câble du casque. Vous pouvez alors utiliser normalement la fonction du casque (la ligne GND se connecte à la ligne GND et la ligne Signal se connecte à la ligne de signal).
 - Prenons l'exemple de l'interface de suivi de tête 3,5 mm. Choisissez un câble Type-C de 3,5 mm pour passer à un câble adaptateur de port audio de 3,5 mm. Vous devez vérifier au préalable si le port audio des lunettes FPV émet des signaux PPM (pour plus de détails, consultez le manuel des lunettes FPV). Vérifiez également que la ligne de signal (PPM) du câble Type-C est connectée à la ligne de signal PPM du port audio. Si la connexion n'est pas établie, le L'émetteur ne sera pas en mesure d'identifier correctement le signal PPM émis par le casque et ne pourra pas contrôler celui-ci.



Séquence des fils de type C

Définition de la séquence des fils de type C :

L'interface de type C de la base de l'émetteur Noble NB4 Pro+ utilise GND, USB_DM (broches D), où la broche D est utilisée pour transmettre et recevoir des signaux PPM.

2. Avant d'activer cette fonction, vous devez sélectionner le mode Trainer en choisissant [Système] > [Configuration USB].
3. Pour activer la fonction Trainer, appuyez brièvement sur le bouton d'alimentation des deux bases émettrices afin de vous assurer que les bases des deux émetteurs sont activées. Vérifiez également que les deux émetteurs sont correctement connectés. Pour activer la fonction de suivi de la tête, appuyez brièvement sur le bouton d'alimentation d'une base émettrice afin de vous assurer que la base de l'émetteur est activée, puis vérifiez que le casque est correctement connecté.
4. L'interface Trainer du Noble NB4 Pro+ peut identifier de manière adaptative les signaux PPM entrants. La plupart des appareils prenant en charge la sortie PPM peuvent être utilisés comme source de signal d'entrée externe du mode Trainer. Cependant, certains appareils peuvent ne pas prendre en charge cette fonction. Vous pouvez alors configurer la sortie PPM de l'interface Trainer pour qu'elle corresponde aux appareils externes qui ont des exigences particulières en matière d'identification du signal PPM.
5. Lorsque l'émetteur du formateur ne détecte pas l'émetteur de l'élève, par exemple lorsque l'élève éteint son émetteur ou déconnecte le câble de son émetteur, le contrôle revient automatiquement à l'émetteur du formateur.



6.26 DÉBUTANT

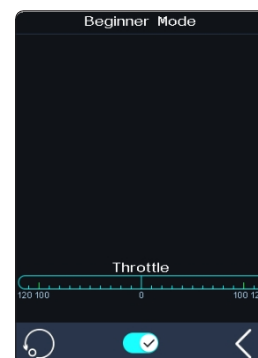
Le mode débutant convient aux joueurs débutants afin d'améliorer la sécurité des opérations en limitant la puissance du servo d'accélération.

Cette fonction est masquée par défaut. Vous devez l'activer manuellement via [MODÈLE]>[Menu principal personnalisé].

Configuration :

1. Accédez au menu [Menu principal personnalisé] dans le menu [MODÈLE] et cochez la case [Débutant]. Une fois sélectionnée, cette fonction s'affiche dans l'interface du menu.
2. Recherchez la fonction dans le menu et cliquez sur «  » (Activer/Désactiver) pour l'activer. Lorsque cette fonction est activée, l'icône devient «  » (Débutant désactivé).

Attribuez des boutons de type SW pour activer/désactiver la fonction débutant.



6.27 i-BUS2

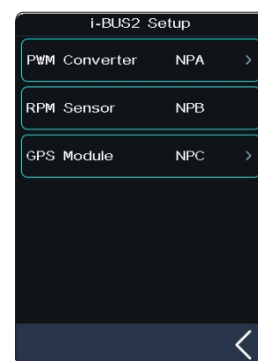
La fonction de configuration des périphériques i-BUS2 permet de configurer les périphériques i-BUS2, tels que le concentrateur FS-iBH07 ou le servomoteur i-BUS2.

- Du côté de l'émetteur, vous devez d'abord configurer l'interface du récepteur à connecter au périphérique iBUS2 en tant qu'i-BUS2 via la fonction [RX interface protocol] (Protocole d'interface RX).

Si l'émetteur est normalement connecté au concentrateur i-BUS2, vous pouvez le configurer comme convertisseur PWM.

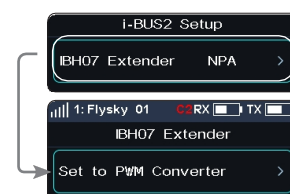
Si l'émetteur est normalement connecté à un dispositif de type capteur i-BUS2, vous pouvez accéder à l'interface de configuration du capteur via cette fonction.

Si l'émetteur est normalement connecté au servo ou à l'ESC de type i-BUS2, vous pouvez régler les paramètres de fonction correspondants, surveiller les données et attribuer des canaux pour contrôler les appareils.



Extension FS-iBH07

Lorsque l'émetteur détecte le dispositif i-BUS2 HUB, celui-ci peut être réglé comme convertisseur PWM ou réinitialisé en tant que dispositif i-BUS2 HUB via cette fonction.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Extension FS-iBH07

Lorsque l'émetteur détecte le dispositif i-BUS2 HUB, celui-ci peut être configuré comme convertisseur PWM ou réinitialisé en tant que dispositif i-BUS2 HUB via cette fonction.

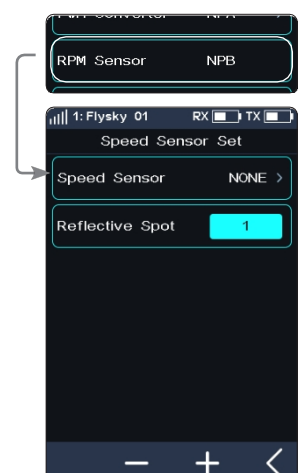
Configuration :

1. Cliquez sur [Configuration i-BUS2] pour accéder au menu de configuration.
2. Appuyez sur [i-BH07 Extender NPA], puis cliquez sur [Set to PWM converter]. Après avoir cliqué sur [OK] dans la fenêtre contextuelle, appuyez sur [PWM Converter NPA].
3. Appuyez sur [Set to i-BUS2 Extender] pour le réinitialiser en HUB. Appuyez sur une interface pour y accéder, puis cliquez sur un canal pour le définir comme canal de sortie du convertisseur.
4. Appuyez sur [↩] pour revenir en arrière. Une fenêtre contextuelle s'affiche alors avec la question « Voulez-vous régler la fréquence du convertisseur PWM de manière synchrone ? », puis cliquez sur [YES] ou [NO] pour quitter. Si vous sélectionnez YES, il sera synchrone, sinon, ce sera le contraire.
 - La tension renvoyée par l'extension peut être affichée en temps réel dans le menu [Capteur].
 - Lorsqu'un servomoteur est connecté à l'interface configurée pour le protocole i-BUS2, le type de servomoteur et l'interface s'affichent dans le menu [Configuration i-BUS2].



CAPTEUR i-BUS2

Lorsque l'émetteur détecte un capteur i-BUS2, vous pouvez régler les paramètres de fonctionnement du capteur dans cette fonction. Reportez-vous à la section 6.10 CAPTEUR pour plus de détails.



SERVO i-BUS2 (FXS260/380)

Lorsque l'émetteur détecte le servo i-BUS2 FXS260/380, vous pouvez utiliser cette fonction pour régler les paramètres de fonctionnement du servo, surveiller les informations renvoyées par le servo et attribuer le canal permettant de contrôler le servo.

Configuration du servo

Définissez les paramètres de fonction pour régler le servo correspondant.

[Démarriage progressif] : définit la vitesse de réponse du démarrage instantané du servo.

[Thermal Protection] : active/désactive la fonction de protection thermique du servo.

[Puissance] : définit la puissance de sortie du servomoteur lorsqu'il fonctionne.

[Boost] : Règle la tension de démarrage instantané du servomoteur afin de modifier la puissance de démarrage du servomoteur.

Configuration :

Sélectionnez l'élément de fonction, puis cliquez sur « + » ou « - » pour modifier le pourcentage ou l'option.

Détection des données

Surveillez les informations de retour provenant du servo correspondant.

Appuyez sur [Détection de données] pour accéder à l'interface Détection de données. Vous pouvez consulter les informations pertinentes.

Vous pouvez également appuyer sur  pour accéder à l'interface Enregistrement de données.

Remarque : si l'enregistrement des données du capteur a été configuré pour afficher les informations relatives à ce servomoteur i-BUS2, cliquez pour accéder à l'interface d'enregistrement des données. Sinon, une fenêtre contextuelle vous demandera si vous souhaitez passer à l'interface d'enregistrement des données. Cliquez sur OUI pour effectuer le changement, cliquez sur NON pour ne pas remplacer, et les informations d'origine sur l'appareil resteront affichées.

Canal

Attribuez le canal correspondant pour contrôler ce servo.

Appuyez sur [Channel] pour entrer, puis appuyez sur le canal approprié. Ensuite, cliquez sur  pour revenir à l'interface précédente.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

i-BUS2 SERVO (Power HD)

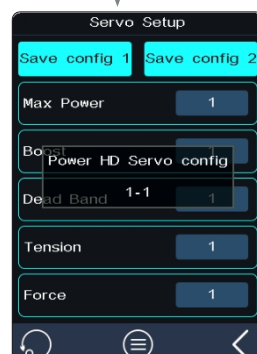
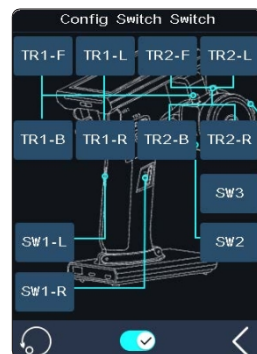
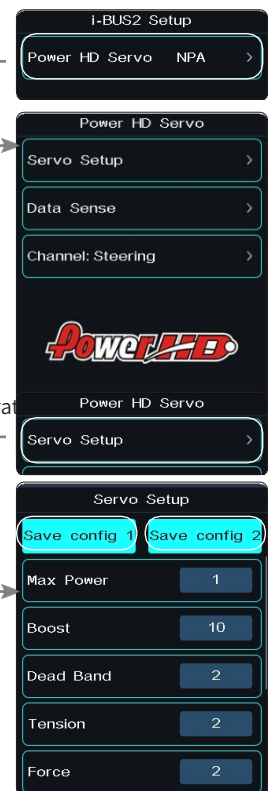
Lorsque l'émetteur détecte un servo i-BUS2 (Power HD), vous pouvez utiliser cette fonction pour régler les paramètres de fonctionnement du servo, surveiller les informations renvoyées par le servo et attribuer le canal pour contrôler le servo.

Les réglages des paramètres du servo Power HD sont similaires à ceux du FXS260/380. Reportez-vous à la description des servos FXS260/380. Vous pouvez enregistrer les paramètres du servo Power HD sous forme de deux ensembles de paramètres de configuration. Deux ensembles de paramètres couramment utilisés peuvent être enregistrés respectivement sous les noms Configuration 1 et Configuration 2. Les deux peuvent être commutés en réglant une commande.

Configuration :

1. Deux ensembles de paramètres couramment utilisés peuvent être définis et enregistrés en tant que configurations 1 et 2 en appuyant respectivement sur Enregistrer la configuration 1 ou Enregistrer la configuration 2.
2. Appuyez sur «» (Commutateur de configuration) pour accéder à l'interface du commutateur de configuration.
3. Sélectionnez une commande, puis appuyez sur «» (Commutateur de configuration) pour activer cette fonction. Lorsque cette fonction est activée, l'icône devient «» (Commutateur de configuration). Les deux ensembles de configurations peuvent alors être commutés à l'aide de cette commande.

Cliquez sur «» (Réinitialiser la configuration) pour réinitialiser les paramètres aux données par défaut, c'est-à-dire les données de la configuration 1. Si les données de la configuration 1 ne sont pas définies lorsque vous cliquez sur «» (Réinitialiser la configuration) pour réinitialiser les données, le système vous invite à enregistrer d'abord les données de la configuration 1.



Pour plus d'informations sur le réglage du servo PowerHD sur Data Sense et Channel, reportez-vous à la description des servos FXS260/380.

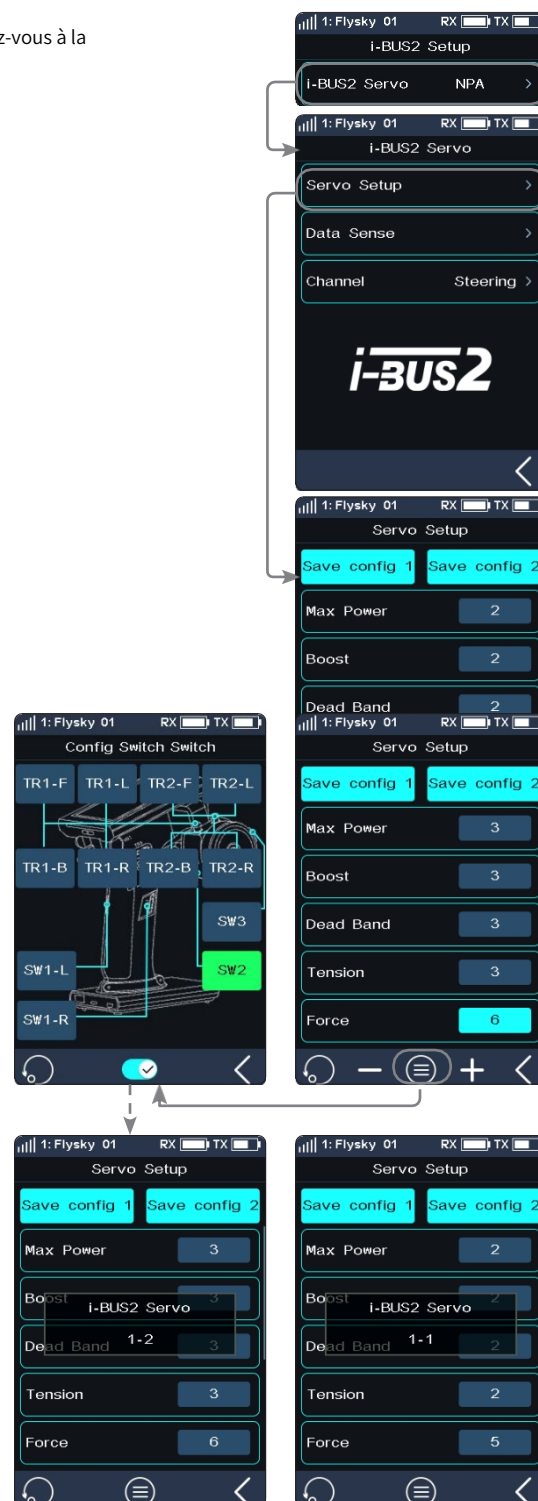
Remarque : pour plus de détails sur les paramètres Power HD, consultez le manuel correspondant du servomoteur Power HD.



SERVO i-BUS2

Lorsque l'émetteur détecte un servo i-BUS2, vous pouvez utiliser cette fonction pour régler les paramètres de fonctionnement du servo, surveiller les informations renvoyées par le servo et attribuer le canal de commande du servo.

Les réglages des paramètres du servo i-BUS2 sont similaires à ceux du Power HD. Reportez-vous à la description des servos Power HD et FXS260/380.



Pour plus d'informations sur le réglage du servo i-BUS2 sur Data Sense et Channel, reportez-vous à la description des servos FXS260/380.

Remarque : pour plus de détails sur les paramètres i-BUS2, consultez le manuel correspondant du servo i-BUS2.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

ESC i-BUS2 (XERUN AXE R2)

Lorsque l'émetteur détecte un ESC i-BUS2 XERUN AXE R2, vous pouvez utiliser cette fonction pour régler les paramètres de fonctionnement correspondants de l'ESC.

Configuration du servo

Définissez les paramètres de fonction pour régler l'ESC correspondant

Configuration :

Après avoir sélectionné l'élément de fonction à régler, cliquez sur « + » ou « - » pour ajuster la valeur ou l'option ; cliquez sur «  » (Appliquer les paramètres), puis sur [Yes] (Oui) pour envoyer les paramètres définis au dispositif ESC, qui prendront effet après le redémarrage de l'ESC.

Remarques :

1. Le taux de diminution du régime ne peut être réglé que lorsque la correspondance RPM/TH est désactivée.
2. Pour plus de détails sur les paramètres ESC, consultez le manuel correspondant de l'ESC.

Détection des données

Surveillez les informations de retour provenant de l'ESC correspondant.

Appuyez sur [Détection des données] pour accéder à l'interface Détection des données. Vous pouvez consulter les informations pertinentes.

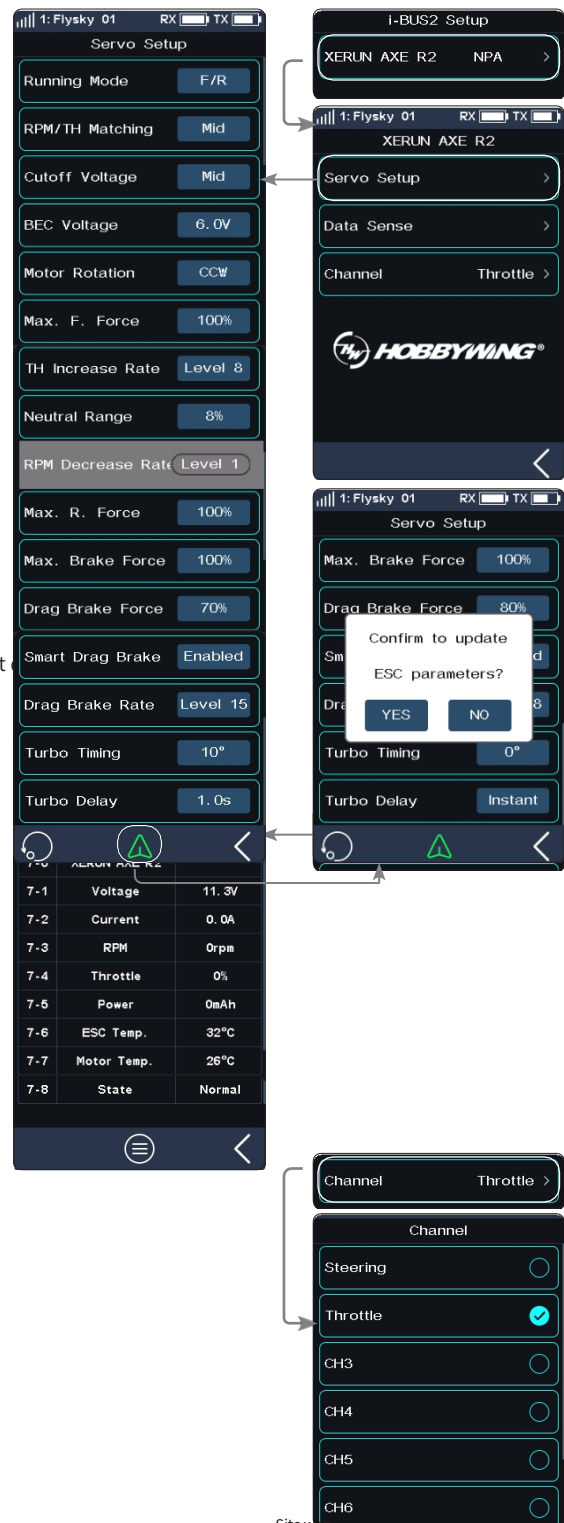
Vous pouvez également appuyer sur  pour accéder à l'interface Enregistrement

Remarque : si l'enregistrement des données du capteur a été configuré pour afficher les informations relatives à cet ESC i-BUS2, cliquez pour accéder à l'interface d'enregistrement des données. Sinon, une fenêtre contextuelle vous demandera si vous souhaitez passer aux informations sur l'appareil. Cliquez sur OUI pour passer, cliquez sur NON pour ne pas remplacer, et les informations d'origine sur l'appareil continueront d'être affichées.

Canal

Attribuez le canal correspondant pour contrôler cet ESC.

Appuyez sur [Accélérateur de canal >] pour entrer, puis appuyez sur un canal approprié. Ensuite, cliquez sur  pour revenir à l'interface précédente.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Remarque : cette fonction est disponible pour la version 1.0.6 ou ultérieure.

ESC i-BUS2 (XERUN AXE R3)

Lorsque l'émetteur détecte un contrôleur de vitesse i-BUS2 XERUN AXE R3, vous pouvez utiliser cette fonction pour régler les paramètres de fonction correspondants du contrôleur de vitesse.

Configuration du servo

Définissez les paramètres de fonction pour régler le contrôleur ESC correspondant.

Configuration :

Après avoir sélectionné l'élément de fonction à régler, cliquez sur « + » ou « - » pour ajuster la valeur ou l'option ; cliquez sur « [A] » (Appliquer les paramètres), puis sur [Yes] (Oui) pour envoyer les paramètres définis au dispositif ESC, qui prendront effet après le redémarrage de l'ESC.

De plus, pour [Force F. max.], [Taux d'augmentation TH], [Taux de diminution RPM], [Force R. max.], [Force de freinage max.], [Force de freinage de traînée], [Taux de freinage de traînée], [Synchronisation turbo] et [Retard turbo], vous pouvez également régler les paramètres en temps réel (les paramètres ne sont pas enregistrés) à l'aide des commandes de type VR/TR attribuées par la fonction [ASSIGN]. Cependant, dans cette interface fonctionnelle, il n'est pas possible de les régler à l'aide des commandes VR/TR. Ils peuvent être réglés à l'aide des commandes VR/TR dans d'autres interfaces, et une fenêtre contextuelle s'affiche pour indiquer la valeur ajustée en temps réel. Notez que lorsque vous réglez la [Force de freinage par traînée] à l'aide de la commande, la plage de réglage est la même que celle définie dans [Configuration du servo].

Remarques :

1. Le taux de diminution du régime ne peut être défini que lorsque la correspondance RPM/TH est désactivée.
2. Pour plus de détails sur les paramètres ESC, consultez le manuel correspondant de l'ESC.

Détection des données

Surveillez les informations renvoyées par l'ESC correspondant.

Appuyez sur [Data Sense] pour accéder à l'interface Data Sense. Vous pouvez consulter les informations pertinentes.

Vous pouvez également appuyer sur [] pour accéder à l'interface d'enregistrement.

Remarque : si l'enregistrement des données du capteur a été configuré pour afficher les informations relatives à cet ESC i-BUS2, cliquez pour accéder à l'interface d'enregistrement des données. Sinon, une fenêtre contextuelle vous demandera si vous souhaitez passer aux informations sur l'appareil. Cliquez sur OUI pour passer, cliquez sur NON pour ne pas remplacer, et les informations d'origine sur l'appareil continueront d'être affichées.

Canal

Attribuez le canal correspondant pour contrôler cet ESC.

Appuyez sur [Channel: Throttle] (Canal : Accélérateur) pour entrer, puis appuyez sur un canal approprié.

Ensuite, cliquez sur « [A] » (Enregistrer le canal) pour revenir à l'interface précédente.



微信公众号



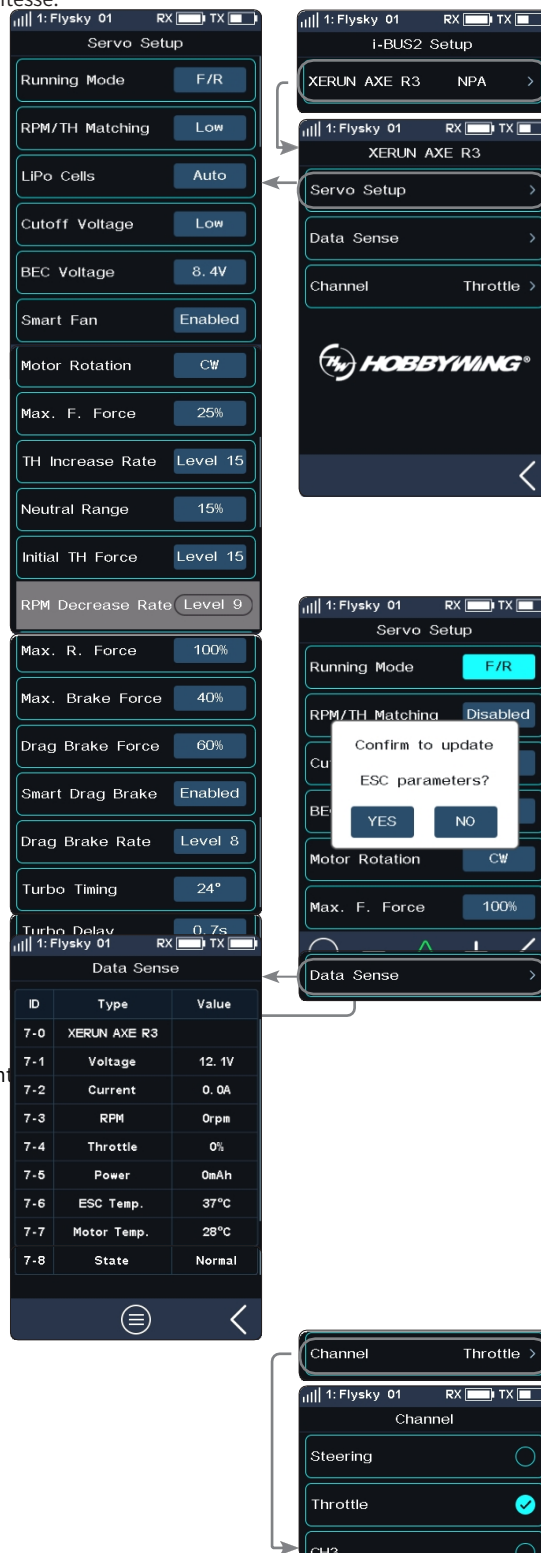
Bilibili



Website



Facebook



6.28 HANDLE

Il sert à attribuer et à surveiller les commandes des périphériques USB externes de la base. Pour remplacer les commandes de l'émetteur par les commandes d'un périphérique USB externe afin de contrôler les canaux ou les fonctions de l'émetteur, utilisez la fonction [HANDLE](manette).

Attribuer une commande

Permet d'attribuer un canal ou une fonction à la commande sélectionnée.

Manettes

Attribuez le canal ou la fonction pour le contrôle du joystick afin de permettre aux utilisateurs de définir les fonctions pertinentes.

[Fonction] : définit la fonction de la commande sélectionnée.

[Direction] : définit la direction des données de la commande sélectionnée. Elle peut être réglée sur NOR ou REV.

[Zone morte] : définit la valeur de la zone morte neutre du joystick à recentrage automatique.

Configuration :

Appuyez sur le stick pour entrer, puis cliquez sur « + » ou « - » pour modifier le pourcentage ou sélectionner l'option.

Appuyez sur  pour accéder à l'interface de contrôle de l'affichage, qui permet aux utilisateurs de surveiller toutes les informations de contrôle, telles que le nom et l'état.

Touches

Attribuez le canal ou la fonction pour le contrôle des boutons, afin de permettre aux utilisateurs de définir les fonctions pertinentes.

[Mode] : définit le mode de fonctionnement du bouton. Il peut être réglé sur « Turn » (Tourner) ou « Trigger » (Déclencher), le mode « Trigger » étant le mode par défaut.

Pour les descriptions [Fonction] et [Direction], reportez-vous aux descriptions des manettes.

Les réglages des touches sont similaires à ceux des manettes, reportez-vous à la description des manettes.



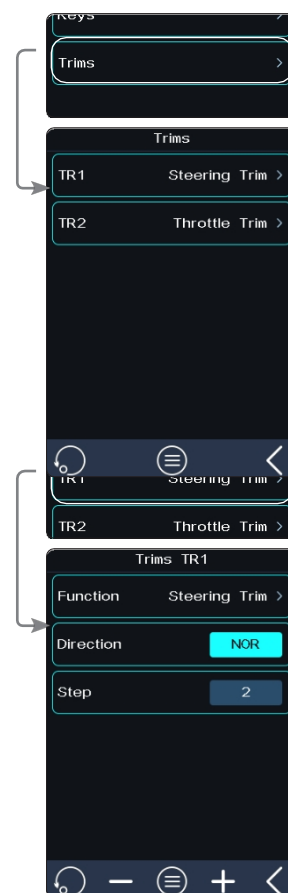
Trims

Attribuez le canal ou la fonction pour le contrôle du trim, afin de permettre aux utilisateurs de définir les fonctions pertinentes.

[Étape] : définit la valeur valide pour chaque opération de la commande de trim.

Pour les descriptions [Fonction] et [Direction], reportez-vous aux descriptions des manettes.

Les réglages des trims sont similaires à ceux des manettes, reportez-vous à la description des manettes.

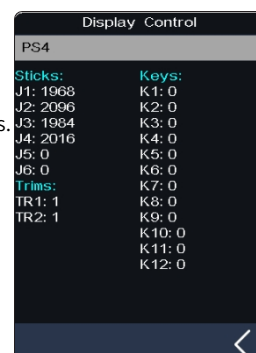


Contrôle de l'affichage

Affichez les données brutes et l'état d'affectation de toutes les commandes.

Configuration :

Appuyez sur [Contrôle de l'affichage] pour entrer. Vous pouvez alors consulter les informations correspondantes.



微信公众号



Bilibili



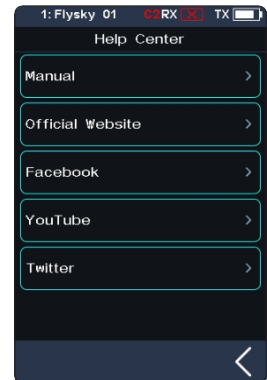
Website



Facebook

6.29 AIDE

Pour obtenir le manuel d'utilisation via cette fonction. Les utilisateurs peuvent nous contacter via les comptes sociaux répertoriés sur l'interface. Les utilisateurs peuvent afficher le code QR et le scanner selon leurs besoins.



7. RX SET

Cette section présente en détail les fonctions liées au récepteur et leur utilisation.

7.1 Bind Set

Cette fonction permet de régler l'émetteur en mode liaison afin qu'il puisse se connecter au récepteur.

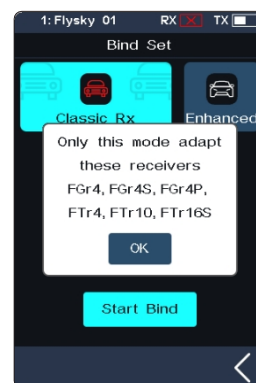
Le Noble NB4 Pro+ prend en charge un mode double récepteur. Les réglages d'usine de liaison entre l'émetteur et le récepteur sont correctement effectués.

Si vous devez effectuer une nouvelle liaison, veuillez suivre les étapes suivantes pour la liaison entre l'émetteur et le récepteur.

Version classique (prendre FGr4P comme exemple)

Le mode récepteur version classique s'applique uniquement aux adaptations entre l'émetteur et les récepteurs tels que FGr4, FGr4S, FGr4P, FTr4, FTr10 et FTr16S.

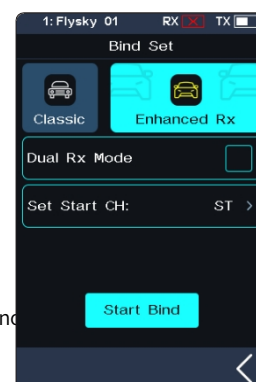
1. Insérez le câble de liaison dans le port Bind du récepteur et branchez le câble d'alimentation dans n'importe quel autre port. À ce moment, la LED du récepteur clignotera rapidement.
2. Allumez l'émetteur. Cliquez sur «» (Paramètres de liaison), entrez dans [RX SET] (Réglages RX) et sélectionnez [Bind Set] (Réglages de liaison) dans le menu.
3. Cliquez sur [Classic RX]. Cliquez ensuite sur [Start Bind]:
 - Lorsque la sélection de la norme RF est AFHDS 3 2 way, la LED du récepteur reste allumée, indiquant que la liaison est réussie. L'émetteur quittera automatiquement l'interface de liaison.
 - Lorsque la sélection de la norme RF est AFHDS 3 1 voie, la LED du récepteur clignote lentement. Une fois que la LED du récepteur clignote lentement, placez l'émetteur pour quitter l'état de liaison. À ce moment, la LED du récepteur reste allumée, indiquant que la liaison a réussi.
4. La liaison est établie. Débranchez le câble de liaison et le cordon d'alimentation du récepteur.
5. Rebranchez le cordon d'alimentation au récepteur. Vérifiez si le servo fonctionne correctement. Si une nouvelle liaison est nécessaire, répétez les étapes ci-dessus.



Version améliorée (prendre FGr8B comme exemple)

Lorsque vous utilisez un récepteur version améliorée, si un seul récepteur ne suffit pas, vous pouvez utiliser le mode double récepteur.

1. Appuyez sur le bouton Bind (Liaison) du récepteur pendant quelques secondes, puis branchez le cordon d'alimentation à n'importe quelle interface du récepteur. À ce moment-là, le voyant LED du récepteur clignotera rapidement.
 - Assurez-vous que votre émetteur n'est pas connecté à d'autres récepteurs avant de procéder à la liaison.
2. Allumez l'émetteur. Cliquez sur «» (Paramètres de l'émetteur), entrez dans [RX SET] (Paramètres RX), puis sélectionnez [Bind Set] (Paramètres de liaison) dans le menu.
3. Cliquez sur [Enhanced RX]. Le système affiche le message « Après le changement, vous devez effectuer une nouvelle liaison ».



微信公众号



Bilibili



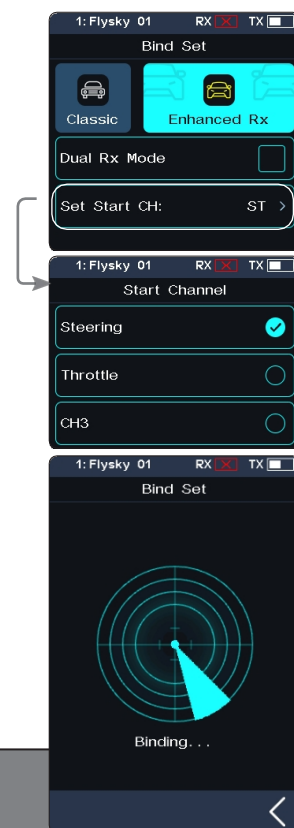
Website



Facebook

Êtes-vous sûr ? ». Cliquez ensuite sur [Yes].

4. Cliquez sur [Set Start CH] (Définir le canal de démarrage). Cliquez ensuite sur le canal correspondant. Une fois sélectionné, ce canal deviendra le premier canal à recevoir les signaux de l'émetteur. Cliquez sur [↩] (Retour au niveau précédent) pour revenir à l'interface du niveau précédent.
5. Cliquez sur [Start Bind] (Démarrer la liaison) :
 - Lorsque la sélection de la norme RF est AFHDS 3 2 voies, la LED du récepteur reste allumée, indiquant que la liaison est réussie. L'émetteur quittera automatiquement l'interface de liaison.
 - Lorsque la norme RF sélectionnée est AFHDS 3 1 way, le voyant LED du récepteur clignote lentement. Une fois que le voyant LED du récepteur clignote lentement, placez l'émetteur pour quitter l'état de liaison. À ce moment, la LED du récepteur est allumée en continu, indiquant que la liaison est réussie.
6. La liaison est établie. Débranchez le cordon d'alimentation du récepteur.
7. Rebranchez le cordon d'alimentation au récepteur. Vérifiez si le servo fonctionne correctement. Si une nouvelle liaison est nécessaire, répétez les étapes ci-dessus.
 - Si vous souhaitez utiliser le mode double récepteur, cochez la case située à droite de [Mode double récepteur]. L'icône passe à  et l'émetteur passe en mode double récepteur. Après sélection, liez l'émetteur au récepteur principal, puis au récepteur secondaire.



Mode deux récepteurs

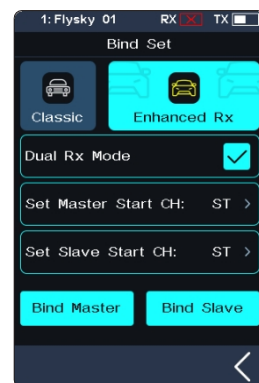
Pour un modèle standard de voiture ou de bateau, le récepteur FGr8B à 8 canaux répond à toutes les exigences.

Cette fonction peut être utilisée lorsque vous disposez de deux modèles que vous souhaitez contrôler avec le même émetteur.

Pour certains modèles dotés de fonctions plus complexes, tels que les excavatrices (chargeuses) avec des conduites de carburant prolongées, les camions à benne basculante avec flèches hydrauliques, etc., le récepteur FGr8B à 8 canaux n'est pas suffisant. Il doit être déterminé en fonction du nombre de fonctions. Vous pouvez attribuer deux récepteurs à la fonction de base du véhicule et à la fonction de base de la flèche, puis passer de l'un à l'autre grâce à la fonction [Dual Rx Mode] du Noble NB4 Pro+. Le Noble NB4 Pro+ ne dispose que de 18 canaux de sortie. Lorsque le nombre de canaux combinés des deux récepteurs dépasse le nombre de canaux présélectionnés par l'émetteur, les canaux supplémentaires ne peuvent pas être utilisés.

- La déconnexion d'un récepteur en mode double récepteur n'affecte pas la connexion de l'autre récepteur.

Remarque : lorsqu'une communication AFHDS3 bidirectionnelle stable est établie entre l'émetteur et le récepteur, l'émetteur reconnaît le récepteur comme un récepteur non FLYSKY, le système affiche un message et interrompt la communication.



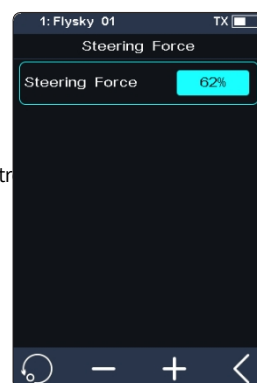
7.2 Force de direction

Cette fonction permet de régler la force de direction lorsque le servo est actionné.

Cette fonction peut être réglée lorsque le réglage RF de l'émetteur est réglé sur [Mini-Z(FHSS)]. Elle sera masquée lorsque le RF est réglé sur d'autres normes.

Configuration :

Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier le pourcentage de la force de direction. La plage de réglage est comprise entre 0-100 %, et le pas de réglage est de 1 %. Elle peut également être réglée en assignant la touche ou le bouton TR/VR dans la fonction [ASSIGN].



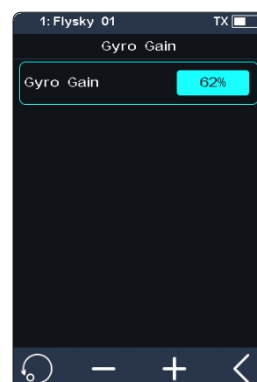
7.3 Gain du gyroscope

Cette fonction permet de régler le gain du gyroscope sur le récepteur.

Cette fonction peut être réglée lorsque le paramètre RF de l'émetteur est réglé sur [Mini-Z(FHSS)]. Elle sera masquée lorsque le paramètre RF est réglé sur d'autres normes.

Configuration :

Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier le pourcentage de gain du gyroscope. La plage de réglage est comprise entre 0 et 100 %, et le pas de réglage est de 1 %. Il est également possible de le régler en attribuant la touche ou le bouton TR/VR dans la fonction [ASSIGN].



7.4 Protocole d'interface RX

Cette fonction permet de régler le mode de sortie du récepteur.

Protocole d'interface du récepteur Classic Edition

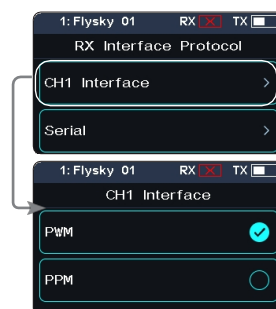
Lorsque le récepteur adapté est FGr4, FGr4S, FGr4P, FTr4, FTr10 et FTr16S, les protocoles de sortie [Interface CH1] et [Série] peuvent être définis respectivement. [Interface CH1] peut être réglé sur PWM ou PPM. [Série] peut être réglé sur i-BUS ou S.BUS (veuillez vous reporter à la section [7.8 Réglage i-BUS] pour le réglage i-BUS spécifique).

Interface CH1

Définit le protocole de sortie de CH1.

Configuration :

1. Cliquez sur [Interface CH1].



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

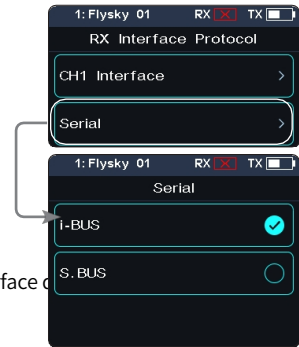
- Appuyez sur le protocole correspondant. Cliquez sur [K] pour revenir à l'interface du niveau précédent.

Série

Définit le protocole de sortie de l'interface série.

Configuration :

- Cliquez sur [Série].
- Appuyez sur le protocole correspondant. Cliquez sur «K» (Retour au niveau précédent) pour revenir à l'interface d



Protocole d'interface du récepteur version améliorée

Lorsque le récepteur adapté est un autre récepteur version améliorée, le protocole de sortie de l'interface NPA/NPB/NPC/NPD du récepteur peut être défini.

En mode double récepteur, les protocoles d'interface des récepteurs maître et esclave peuvent être configurés respectivement.

Pour l'interface NPA/NPB/NPC/NPD du récepteur maître, les modes de sortie comprennent PWM, PPM, S.BUS, i-BUS in, i-BUS out et i-BUS2.

- Lorsque l'interface NPA est réglée sur une sortie PPM, les autres interfaces prennent en charge la sortie de signaux PWM, S.BUS, i-BUS in, i-BUS out et i-BUS2.

Les modes de sortie pour l'interface récepteur esclave NPA/NPB/NPC/NPD sont PWM, PPM, S.BUS, i-BUS out et i-BUS2.

- Lorsque la fonction de simulateur RX i-BUS 2 HUB est désactivée, vous ne pouvez sélectionner qu'une seule fois les signaux PPM, S.BUS, i-BUS in, i-BUS out et i-BUS 2 dans plusieurs nouveaux ports. Par exemple, si NPA est réglé sur i-BUS out, NPC/NPC/NPB/NPA ne doit pas être réglé sur i-BUS out.
- Le conflit simultané des informations de transmission i-BUS et i-BUS2 est interdit. Lorsque un nouveau port est réglé sur i-BUS out ou i-BUS in, les autres nouveaux ports ne doivent pas être réglés sur i-BUS2. Si un nouveau port est réglé sur i-BUS2, les autres nouveaux ports ne doivent pas être réglés sur i-BUS out ou i-BUS in.
- Lorsque la fonction de simulateur RX i-BUS2 HUB est activée, plusieurs nouveaux ports peuvent être configurés pour un seul type de signal, tel que NPA ~ PWM, NPB ~ PWM, NPC ~ i-BUS2 et NPD ~ i-BUS2.

[i-BUS in] : se connecte au capteur i-BUS.

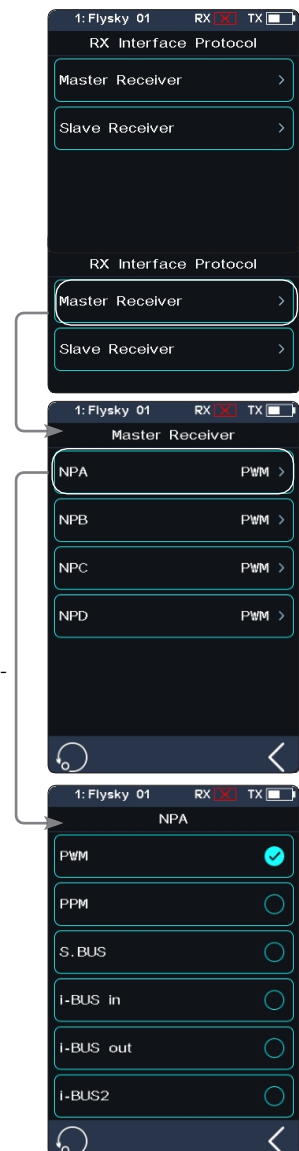
[i-BUS out] : se connecte au récepteur d'extension i-BUS ou à un autre dispositif de reconnaissance de signal i-BUS.

[i-BUS2] : lorsque la fonction de simulation du récepteur i-BUS2 HUB est désactivée, seul 1

i- La sortie du signal BUS2 est autorisée. Lorsque la fonction simulateur du récepteur i-BUS2 HUB est activée, 1 à 4 sorties de signal i-BUS2 peuvent être sélectionnées.

Configuration :

- Cliquez sur [Receiver Interface Protocol] (Protocole d'interface du récepteur). Lorsque le paramètre de liaison est en mode double récepteur, sélectionnez le récepteur maître ou le récepteur esclave pour accéder au sous-menu.
- Sélectionnez [NPA] ou d'autres options. Cliquez sur le protocole correspondant selon vos besoins. Cliquez ensuite sur [K] pour revenir à l'interface du niveau précédent.



7.5 Failsafe

La fonction Failsafe peut être réglée de trois manières différentes :

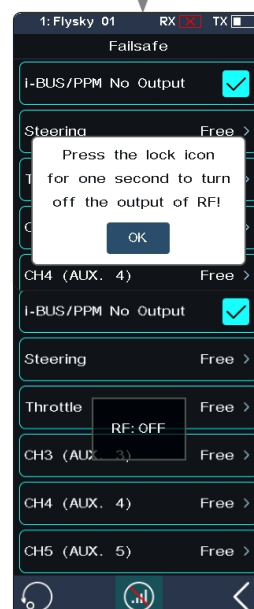
- Réglez pour désactiver la sortie du signal des interfaces i-BUS-out et PPM en cas de perte de contrôle, c'est-à-dire aucune sortie au niveau des interfaces i-BUS-out et PPM en cas de perte de contrôle.
- Définissez les valeurs de sécurité intégrée canal par canal : Libre/Valeur fixe/Maintien.
- [Définir tous les canaux à valeur fixe] : vous pouvez définir les valeurs de sortie de tous les canaux qui ont été réglés sur une valeur fixe à la valeur actuelle, et cette valeur sera émise lorsque le système perdra le contrôle.

Fonction de test de sécurité intégrée

Utilisée pour simuler un cas de perte de contrôle, lorsque le modèle est hors de contrôle, l'émetteur coupe la RF, puis le modèle entre en état de perte de contrôle. Tous les canaux émettent selon les paramètres de sécurité intégrée.

Configuration :

1. Appuyez sur «  » (Test de sécurité intégrée), une fenêtre contextuelle s'affiche comme indiqué. Appuyez sur «  » (Test de sécurité intégrée) pendant plus d'une seconde, puis le système désactive la RF. Le canal de sortie du récepteur s'affiche selon les paramètres de sécurité intégrée.
2. Libérez , la RF est activée et la connexion est rétablie.



微信公众号



Bilibili



Website

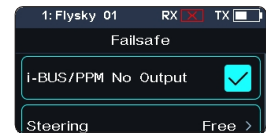


Facebook

i-BUS&PPM No Output

Cette fonction concerne les signaux i-BUS et PPM. Une fois [i-BUS/PPM No Output] activé, quel que soit le réglage de la sécurité intégrée, ces deux types de signaux de sécurité intégrée ne sont jamais émis. Si la fonction est désactivée, après avoir perdu le contrôle, vous pouvez régler par canal : régler sur une valeur fixe ou conserver la dernière valeur de sortie. Par défaut, cette fonction est activée.

Appuyez sur  à droite de [[i-BUS/PPM No Output]], la case à cocher à droite de l'option n'est pas cochée, ce qui indique que la fonction est désactivée.



Réglage d'un canal séparé

Permet de définir les états du signal de sortie des canaux respectivement : « Free » signifie qu'il n'y a pas de sortie en cas de perte de contrôle ; « Hold » signifie que la dernière valeur du canal est conservée en cas de perte de contrôle ; « Fixed Value » signifie que vous pouvez définir la valeur de sortie de sécurité en déplaçant la commande, puis la valeur définie sera émise en cas de perte de contrôle.

Configuration :

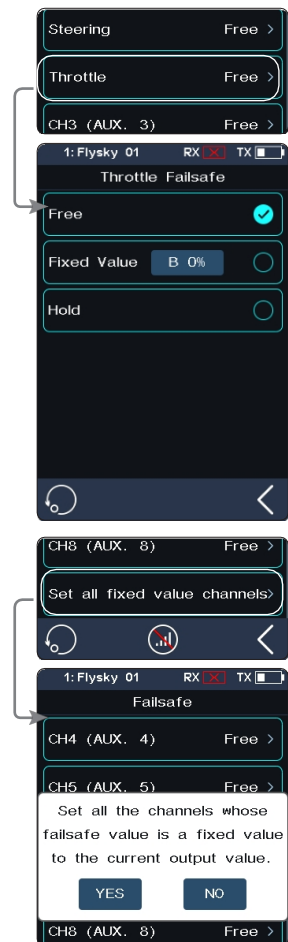
1. Appuyez sur le canal que vous souhaitez régler.
2. Cliquez sur l'option appropriée selon vos besoins. Si la valeur fixe est sélectionnée, déplacez la gâchette des gaz (volant, bouton ou molette) vers la position souhaitée et maintenez-la enfoncée, puis cliquez sur  (Enregistrer la valeur) pour terminer les réglages.

Réglage de tous les canaux à valeur fixe

Permet de régler la valeur de sortie de tous les canaux qui ont été réglés sur une valeur fixe après une perte de contrôle.

Configuration :

Appuyez sur cette fonction tout en déplaçant la commande vers la position souhaitée et en la maintenant enfoncée. Une interface s'affiche alors, comme illustré à droite. Cliquez sur « YES » pour terminer.



Remarque : les modèles à essence diffèrent légèrement des modèles à batterie en ce qui concerne la configuration du système de sécurité intégré.

À essence : Il est recommandé de régler le paramètre de sécurité comme si le véhicule était en état de freinage, c'est-à-dire de régler la valeur de sortie du canal d'accélération du véhicule lorsqu'il est soumis au freinage comme valeur de sécurité. L'effet de freinage peut être personnalisé en conséquence.

- À batterie :
1. Il est recommandé de régler la sécurité intégrée sur « Libre ». En cas de perte de contrôle, le véhicule passera en mode freinage lorsque l'ESC ne recevra plus de signaux.
 2. Il est également possible de régler le paramètre de sécurité intégrée comme si le véhicule était à l'arrêt. Identique au modèle à essence.

- Certains ESC utilisent également le freinage comme marche arrière, assurez-vous de vérifier cela avec votre modèle.



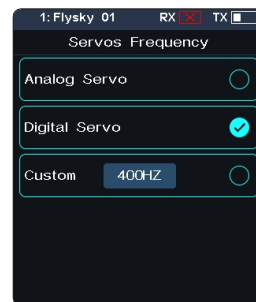
7.6 Fréquence des servos

Cette fonction permet de sélectionner la fréquence des signaux PWM des données de canal. La fonction comprend un servo analogique (95 Hz), un servo numérique (380 Hz) et une fréquence personnalisée. Vous pouvez sélectionner ou régler la valeur de fréquence de sortie correcte en fonction du servo utilisé. Par défaut, le système adopte le servo numérique. La plage de réglage de la fréquence personnalisée est comprise entre 50 et 400 Hz.

La fréquence des servos varie légèrement en fonction des récepteurs connectés.

Pour le récepteur Classic Edition

1. Cliquez sur [Fréquence des servos].
2. Cliquez sur l'option correspondante. Cliquez sur [K] pour revenir à l'interface du niveau précédent.
 - Si le réglage RF de l'émetteur est défini sur [AFHDS 3 1 way], modifiez la vitesse de réponse du servo, puis appuyez sur [K]. Le système affiche le message « Cela prend effet après la liaison ou la nouvelle liaison. Êtes-vous sûr de vouloir effectuer la liaison ? ».
3. Si vous choisissez [Personnalisé], cliquez sur « + » ou « - » pour régler la fréquence.



Pour le récepteur Enhanced Edition

[SR] : l'une des spécifications de la fréquence du servo (la fréquence PWM est de 833 Hz). [SFR] : l'une des spécifications de la fréquence du servo (la fréquence PWM est de 1000 Hz).

Remarque : la vitesse de réponse conventionnelle du servomoteur (fréquence PWM) est comprise entre 50 et 400 Hz. Le retard global du système sera réduit lorsque SR et SFR sont sélectionnés. Assurez-vous que le servomoteur adapté prend en charge la fréquence correspondante. Sinon, cela pourrait entraîner un dysfonctionnement du servomoteur, voire l'endommager.

Réglage d'un canal

Définit la fréquence PWM pour un canal.

[Synchronisé avec RF] : la sortie PWM est synchronisée avec la synchronisation de la réception du signal radio (RF).

Configuration :

1. Cliquez sur [Servo de direction Servo numérique] ou d'autres options pour accéder à l'interface de configuration des fonctions.
2. Cliquez sur la fréquence servo correspondante en fonction de l'état réel du récepteur adapté. Cliquez sur [K] pour revenir à l'interface du niveau précédent.
 - Cliquez sur la case à cocher à droite de [Synchronisé avec RF]. L'icône passe à ☒. La sortie PWM est synchronisée avec la synchronisation de la réception du signal radio (RF) une fois cette case cochée.
3. Si vous choisissez [Personnalisé], cliquez sur « + » ou « - » pour régler la valeur de fréquence.

Réglage de tous les canaux

Définit la fréquence PWM pour tous les canaux.

Pour la configuration des fonctions, reportez-vous à la section Configuration du canal A ci-dessus.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

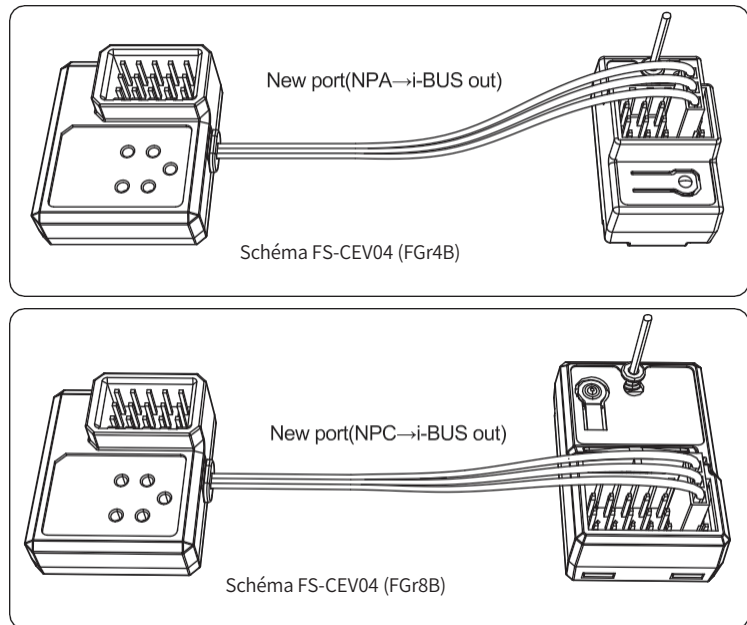
7.7 Configuration i-BUS2

Cette fonction permet de configurer les périphériques i-BUS2. Pour plus de détails, voir la section 6.26 i-BUS2.

7.8 Configuration i-BUS

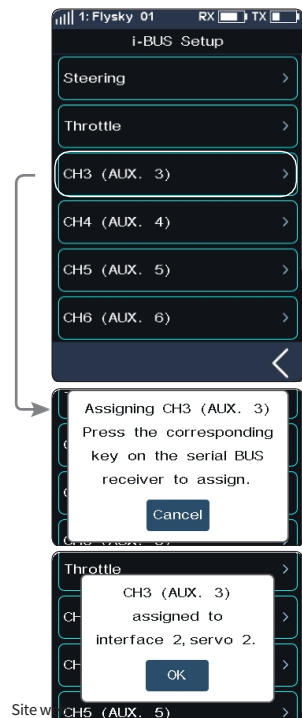
Cette fonction sert à configurer le module d'extension i-BUS.

La fonction i-BUS est principalement utilisée pour l'extension des servos. Si un câble est trop court ou si le nombre de servos dépasse les sorties du récepteur, le récepteur de bus série i-BUS offre une option pratique pour l'extension. Lorsque vous utilisez le récepteur de bus série i-BUS, assurez-vous qu'il est alimenté séparément afin de garantir que les servos disposent d'une puissance suffisante.



Configuration :

1. Allumez l'émetteur et entrez dans [MODEL], puis appuyez sur [Channel Number Definition] et sélectionnez le nombre de canaux à configurer (au choix 2, 4, 6, 8, 10, 12 ou 18 canaux, le système est réglé par défaut sur 8 canaux).
2. Allez dans [RX SET] et liez l'émetteur et le récepteur.
3. Appuyez sur [RX Interface Protocol] et sélectionnez [i-BUS out].
4. Connectez le FS-CEV04 aux interfaces [i-BUS out] des récepteurs FGr8B/FGr4B.
5. Appuyez sur [i-BUS Setup] et sélectionnez le canal à attribuer (appuyez sur « canal X », le système affiche « Attribution du canal X, appuyez sur la touche correspondante sur le récepteur BUS série pour attribuer »). Utilisez l'outil approprié pour appuyer sur le bouton K1, K2, K3 ou K4 du FS-CEV04 afin d'attribuer le canal sélectionné à C1, C2, C3 ou C4. Si l'opération réussit, l'émetteur affiche : « Canal attribué à l'interface X / Servo X ».
6. Connectez le servo au port correspondant et vérifiez s'il fonctionne comme prévu.
7. Répétez les étapes ci-dessus si nécessaire.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.9 Configurer le convertisseur PWM

Cette fonction vous permet de configurer le récepteur correspondant à un convertisseur PWM. Une fois le réglage effectué, le récepteur est utilisé comme convertisseur PWM et les interfaces émettent des signaux PWM.

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

- Le récepteur configuré comme convertisseur PWM peut être reconverti en récepteur en reconnectant l'émetteur, puis utilisé normalement comme récepteur une fois la reconnexion de l'émetteur réussie.

[i-BUS vers PWM] : cette fonctionnalité est adaptée aux récepteurs Classic Edition ou Enhanced Edition pour les configurer en tant que convertisseurs PWM. Pour les récepteurs Classic Edition, une fois qu'ils sont configurés en tant que convertisseurs PWM, leur interface SENS est connectée à l'interface du récepteur émettant i-BUS ou i-BUS out. Pour les récepteurs Enhanced Edition, une fois qu'ils sont configurés en tant que convertisseurs PWM, leur interface NPA est connectée.

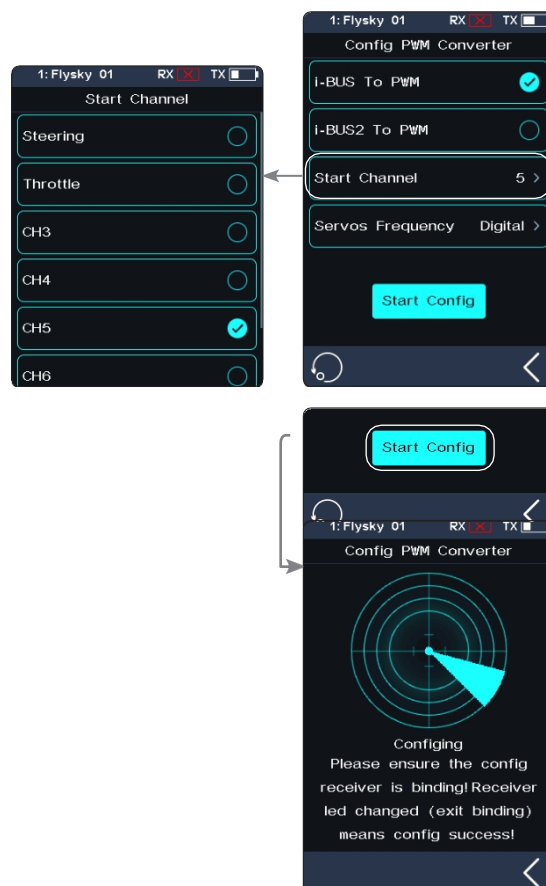
[i-BUS2 vers PWM] : cette fonctionnalité est adaptée aux récepteurs de la version améliorée pour être configurée comme convertisseur PWM. Une fois configuré comme convertisseur PWM, son interface NPA est connectée à l'interface du récepteur émettant i-BUS2. Vous pouvez définir les paramètres associés via [i-BUS2], reportez-vous à la section 6.26 i-BUS2.

i-BUS vers PWM

Configuration :

- Accédez à l'interface Config PWM Converter et appuyez sur [i-BUS vers PWM].
- Appuyez sur [Canal de démarrage] pour accéder à l'interface de configuration, puis configurez le canal de démarrage du convertisseur PWM.
 - Par exemple, si le récepteur dispose de 4 canaux et que l'un d'entre eux est utilisé comme interface d'extension, le canal de démarrage du convertisseur PWM peut être réglé sur « 4 ».
- Appuyez sur [Servos Frequency Digital] pour accéder à l'interface de configuration et régler la fréquence du servo pour le convertisseur PWM. Cliquez ensuite sur [Start Config] pour afficher l'interface de configuration.
- Mettez le récepteur en mode liaison. Lorsque le voyant LED du récepteur passe d'un clignotement rapide à deux clignotements suivis d'une pause, cela indique que la configuration est terminée. Cliquez ensuite sur « ⏮ » (Quitter la configuration) pour revenir en arrière.

Si vous configurez le récepteur comme convertisseur PWM i-BUS2, il n'est pas nécessaire de régler [Start Channel] (Démarrer le canal) et [Servos Frequency] (Fréquence des servos).



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.10 Configuration de la sortie RSSI

Cette fonction vous permet de sélectionner un canal pour afficher la valeur de puissance du signal du récepteur. Une fois la fonction activée, le canal sélectionné n'affiche plus la fonction du canal correspondant de l'émetteur, mais affiche la valeur de puissance du signal du récepteur. Cette fonctionnalité est nécessaire pour les joueurs FPV équipés d'un pilote automatique. Nous vous recommandons de sélectionner le canal CH14 ou tout autre canal auxiliaire. Vous pouvez effectuer les réglages correspondants dans les paramètres pour afficher les informations RSSI sur les lunettes FPV.

Configuration :

1. Cochez la case à droite de [ON] pour activer cette fonction.
2. Cliquez sur [Output Channel] pour entrer, puis appuyez sur le canal correspondant. Cliquez sur  pour revenir à l'interface du niveau précédent.



7.11 Moniteur de batterie RX

Cette fonction sert à détecter l'état de charge de la batterie du récepteur ou du capteur correspondant.

Réglez les tensions haute et basse de la batterie en fonction de l'utilisation réelle de la batterie du récepteur et du niveau de batterie restant affiché par l'icône dans le coin supérieur droit de l'interface. L'émetteur enverra immédiatement une alarme en fonction de l'état de la batterie.

Lorsque la tension de la batterie du récepteur ou du capteur est inférieure à la valeur d'alarme [Tension d'alarme], l'émetteur signalera « La tension du récepteur est faible ».

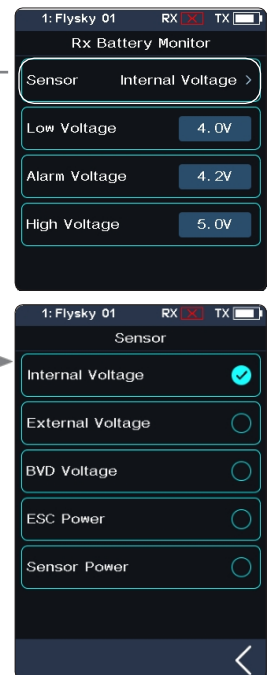
[Capteur] : la tension du capteur de tension est utilisée comme tension du récepteur. Vous pouvez sélectionner [Tension interne], [Tension externe], [Tension BVD] ou [Alimentation ESC]. Une fois la sélection effectuée, elle peut être affichée et signalée par une alarme via l'émetteur.

Configuration :

1. Appuyez sur [Moniteur de batterie Rx] pour accéder à l'interface de configuration.
2. Cliquez sur [Capteur] pour entrer et sélectionner un capteur interne ou externe.
3. Lorsque le capteur est réglé comme capteur de tension, définissez les valeurs [Basse tension], [Tension d'alarme] et [Haute tension] ; Lorsque le capteur est réglé comme [Alimentation ESC] ou [Alimentation capteur], les valeurs [Alimentation alarme] et [Pleine puissance] peuvent être définies.
 - [Basse tension] : correspond au niveau de batterie du récepteur qui est de 0 % ; [Haute tension] : correspond au niveau de batterie du récepteur qui est de 100 %.
 - [Puissance d'alarme] : correspond à la puissance en cas d'alarme ; [Pleine puissance] : correspond au niveau de batterie ESC/capteur de 100 %.

Remarques :

1. [ESC Power] s'applique uniquement aux ESC Hobbywing XERUN AXE R2/R3.
2. Lorsque plusieurs ESC XERUN AXE R2/R3 sont connectés, le réglage s'applique au premier ESC connecté.
3. [Tension interne] correspond à la tension du récepteur ; [Tension externe] correspond à la tension détectée par le capteur FS-CVT01 ; [Tension BVD] correspond à la tension détectée par la fonction BVD ; [Alimentation ESC] correspond à l'alimentation du contrôleur XERUN AXE R2/R3 ESC ; [Alimentation capteur] correspond à l'alimentation du capteur de courant et de tension.



7.12 Test de portée

Cette fonction permet de vérifier si la communication sans fil entre l'émetteur et le récepteur est normale.

Comme la distance réelle entre l'émetteur et le récepteur est importante, il est difficile de vérifier si la fréquence radio est normale en contrôlant une distance de plusieurs centaines de mètres entre l'émetteur et le récepteur dans la pratique. Théoriquement, la distance de télécommande dans cette fonction sera réduite à 30-40 mètres. Vous pouvez donc vérifier si la communication sans fil entre l'émetteur et le récepteur est normale à une distance rapprochée lorsque la fonction est activée. Cela permet de gagner du temps lors des tests.

Configuration :

1. Assurez-vous que l'émetteur et le récepteur sont liés.
2. Accédez au menu [Range Test] (Test de portée) et appuyez sur le bouton SW1-R.
3. Une personne reste en place avec le modèle à la main, tandis que l'autre personne tient l'émetteur et s'éloigne progressivement jusqu'à 30-40 mètres, puis se déplace dans un rayon de cette distance autour du modèle.
 - Veuillez vous assurer que l'émetteur est installé avec un support pour téléphone, en utilisant la version standard du micrologiciel.
 - Assurez-vous que l'antenne de l'émetteur n'est pas obstruée et qu'il n'y a pas d'objets ou de sources d'interférence entre l'émetteur et le récepteur.
4. Vérifiez le RSSI sur l'émetteur. Si la puissance du signal est élevée et stable, cela signifie que la fréquence radio de ce système fonctionne normalement.



7.13 Calibrage de la tension BVD

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

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

[Tension de la batterie] : affiche en temps réel la valeur de détection de la tension de la batterie renvoyée par le récepteur. Cette fonctionnalité est uniquement disponible sur le récepteur édition améliorée.

Remarques :

1. Cette fonction est disponible pour les récepteurs améliorés dotés de la fonction BVD, qui doivent être en communication bidirectionnelle avec l'émetteur.
2. En mode deux récepteurs, cette fonction n'est applicable qu'au récepteur maître. Dans ce cas, calibrez d'abord la tension BVD de ce récepteur, puis utilisez-le comme récepteur esclave pour le connecter à l'émetteur.
3. Veillez à connecter correctement le câble BVD et le l'anode et la cathode de la batterie, comme indiqué dans le schéma de droite.

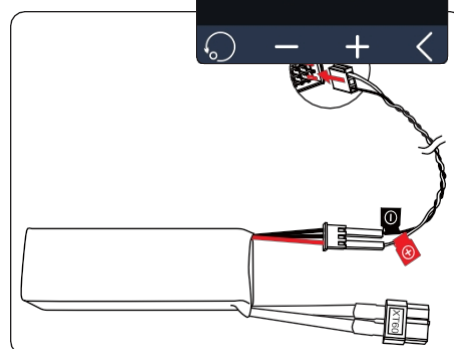
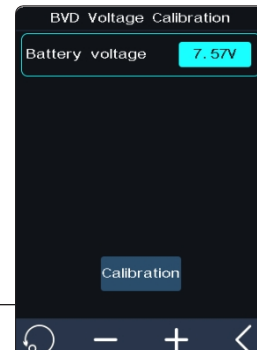
Configuration :

Connectez correctement la ligne de détection BVD avant le réglage, puis effectuez l'étalonnage.

Remarque : veuillez vous référer à la valeur de tension du multimètre pour

l'étalonnage.

1. Cliquez sur [Calibrage de la tension BVD] pour accéder à l'interface de réglage des fonctions.
2. Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier la valeur de tension de la batterie selon vos besoins.
3. Cliquez sur [Calibration] pour effectuer le calibrage. Si, cliquez sur [OK] dans la fenêtre contextuelle, le réglage s'affiche.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.14 Alarme de signal faible

Cette fonction permet d'activer ou de désactiver la fonction d'alarme de signal faible.

[Alarme de signal faible] : si cette option est cochée, le système déclenchera automatiquement une alarme si la puissance du signal du récepteur est inférieure à 30.



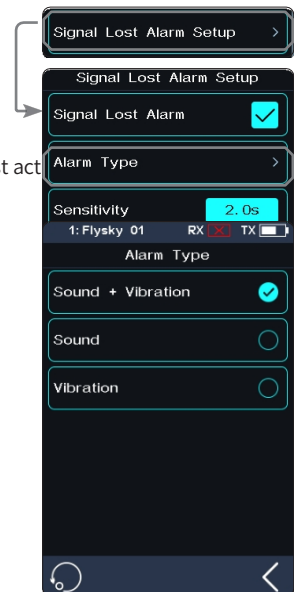
7.15 Configuration de l'alarme de perte de signal

Permet de configurer la fonction d'alarme lorsque l'émetteur ne reçoit pas les informations renvoyées par le récepteur. Vous pouvez choisir d'activer ou non l'alarme de perte de signal, le type d'alarme et le délai de déclenchement de l'alarme (sensibilité).

Configuration :

1. Appuyez sur [Configuration de l'alarme de perte de signal]. Lorsque cette option est cochée, la fonction est activée.
2. Appuyez sur [Type d'alarme] pour accéder à l'interface du niveau suivant, puis appuyez sur le type approprié. Cliquez ensuite sur [OK] pour revenir en arrière.
3. Appuyez sur [Sensibilité], puis cliquez sur « + » ou « - » pour modifier la valeur.

Remarque : cette alarme n'est pas activée par défaut si le nombre de canaux est réglé sur 2 canaux en mode Extreme.



7.16 Mise à jour du micrologiciel du récepteur

Une fois que l'émetteur a mis à jour le micrologiciel et qu'il ne parvient pas à se connecter au récepteur, le micrologiciel du récepteur doit être mis à jour.

Configuration :

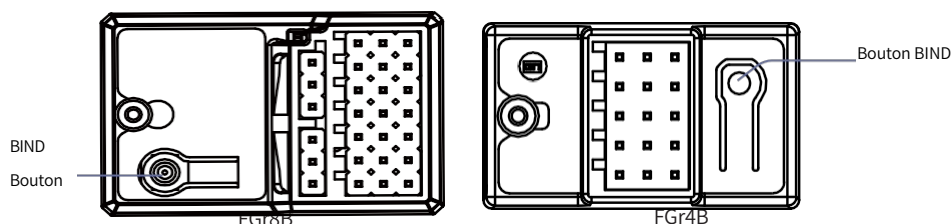
Appuyez sur [Mettre à jour le récepteur] :

- Certains récepteurs, tels que GMr, doivent être mis à jour à l'aide de « Flysky Assistant ».
- Si l'émetteur a été codé avec succès et que la connexion est établie, si le récepteur est la dernière version, une fenêtre contextuelle apparaîtra [La version actuelle est la nouvelle version, aucune mise à jour n'est nécessaire !]. Si le récepteur est une ancienne version, une fenêtre contextuelle apparaîtra [Êtes-vous sûr de vouloir mettre à jour le récepteur ?]. Cliquez sur [OK] pour mettre à jour le récepteur ;
- Si le récepteur et l'émetteur ne sont pas connectés, accédez à l'interface Sélectionner le récepteur, cochez le récepteur à connecter et une fenêtre contextuelle s'affiche [Veuillez connecter XX ou activer XX pour passer en mode de mise à jour obligatoire]. Cliquez sur [OK] !



Une fois en mode mise à jour, lorsque la progression atteint 100 %, cela indique que la mise à jour a réussi.

Remarque : vous devez mettre à jour le micrologiciel de l'émetteur avant de mettre à jour celui du récepteur.



Les étapes de la mise à jour forcée du récepteur sont les suivantes :

1. Appuyez sur la touche Bind du récepteur et maintenez-la enfoncée pendant plus de dix secondes tout en allumant le récepteur, puis relâchez la touche Bind lorsque la LED du récepteur clignote trois fois de suite.
Ou allumez d'abord le récepteur, puis maintenez enfoncé le bouton BIND pendant plus de 10 secondes. La LED du récepteur clignotera trois fois puis s'éteindra une fois, puis relâchez le bouton BIND.
2. Allumez l'émetteur et sélectionnez [Mettre à jour le récepteur]. Cliquez sur le récepteur correspondant. Sélectionnez « OK » dans la fenêtre contextuelle. Cliquez sur [Mettre à jour] pour passer en mode de mise à jour.
3. Une fois la mise à jour terminée, le voyant LED du récepteur clignote lentement.

Remarque : les récepteurs pouvant être vérifiés peuvent varier en fonction des différentes normes RF.

7.17 Commande ICS

Cette fonction permet de régler les paramètres du canal de direction du mélangeur gyroscopique de la carte mère de commande du véhicule.

Cette fonction peut être réglée lorsque la norme RF de l'émetteur est réglée sur [Mini-Z(EVO2)]. Elle sera masquée lorsque la norme RF est réglée sur d'autres normes.

Configuration :

1. Appuyez sur l'élément de fonction que vous souhaitez régler.
2. Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier l'option ou la valeur.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.18 Accélérateur ICS

Cette fonction permet de régler les paramètres du canal de mélange du gyroscope de la carte mère de commande du véhicule.

Cette fonction peut être réglée lorsque la norme RF de l'émetteur est réglée sur [Mini-Z(EVO2)]. Elle sera masquée lorsque la norme RF est réglée sur d'autres normes.

Configuration :

- Appuyez sur l'élément de fonction que vous souhaitez régler.
 - Pour les fonctions [Reverse Limit] et [Brushless], appuyez plusieurs fois dessus pour choisir entre OFF et ON.
- Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier l'option ou la valeur des autres fonctions.



8. SYSTÈME

Cette section présente en détail les fonctions liées au système et leur utilisation.

8.1 Configuration USB

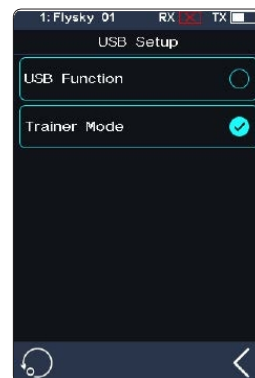
La configuration USB est utilisée pour prendre en charge les signaux de sortie du port Type-C.

[Fonction USB] : lorsque l'entrée ou la sortie est un signal USB, vous pouvez contrôler le simulateur et connecter l'ordinateur et FlySky Assistant.

[Mode entraîneur] : lorsque l'entrée ou la sortie est un signal PPM, il est possible d'utiliser les fonctions d'entraîneur et de suivi de tête.

Configuration :

1. Cliquez sur [Paramètres USB] pour accéder à l'interface de sélection.
2. Sélectionnez la fonction correspondante selon vos besoins.
 - Sélectionnez la fonction USB. La fonction d'entraînement n'est pas affichée (affichée si la fonction d'entraînement est sélectionnée).
3. Cliquez sur «» (Enregistrer les modifications) pour revenir en arrière et enregistrer.



8.2 Thème

Il sert à définir le style de couleur général du système, avec 4 options.

Configuration :

1. Appuyez sur [Thème] pour accéder au menu.
2. Sélectionnez le thème de votre choix.
3. Appuyez sur «» pour revenir au menu précédent et enregistrer le paramètre.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

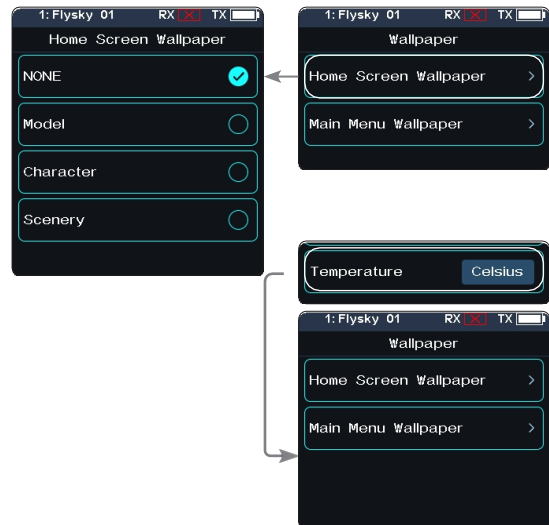
8.3 Fond d'écran

Il sert à définir le fond d'écran de l'écran d'accueil et du menu principal. [Fond d'écran de l'écran d'accueil] : définit le fond d'écran de l'écran d'accueil. [Fond d'écran du menu principal] : définit le fond d'écran du menu principal.

Aperçu du fond d'écran : pour prévisualiser le fond d'écran en plein écran et masquer l'option, cliquez sur la zone située en dehors de l'option de fonction correspondante. Cliquez à nouveau pour quitter l'aperçu.

Configuration :

1. Appuyez sur [Fond d'écran] pour accéder au menu.
2. Sélectionnez le fond d'écran de votre choix.
3. Appuyez sur  pour revenir au menu précédent et enregistrer le paramètre.



8.4 Unités

Choisissez les unités à utiliser pour la longueur et la température.

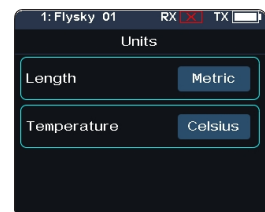
[Longueur] : choisissez entre le système métrique et le système impérial. Le système métrique est sélectionné par défaut.

[Température] : vous pouvez choisir entre Celsius et Fahrenheit. La valeur par défaut est Celsius.

La case en surbrillance correspond au paramètre actuellement sélectionné.

Configuration :

1. Appuyez sur [unité] pour accéder au menu.
2. Sélectionnez une unité dans la liste.
3. Appuyez sur  pour revenir au menu précédent et enregistrer le paramètre.



8.5 Réglage du rétroéclairage

Cette fonction permet de contrôler la luminosité du rétroéclairage.

Remarque : augmenter la luminosité consomme plus d'énergie. Par conséquent, plus le délai d'extinction du rétroéclairage est long, plus la consommation d'énergie est importante et plus l'autonomie de la batterie est réduite.

[Délai d'extinction du rétroéclairage] : sélectionnez le délai d'extinction. En d'autres termes, en l'absence d'action, l'écran passe à la luminosité minimale après le délai d'extinction du rétroéclairage correspondant. Vous pouvez choisir entre 5 secondes, 10 secondes, 30 secondes, 1 minute, 2 minutes, 5 minutes, 10 minutes de délai d'extinction du rétroéclairage et une luminosité normale.

Appuyez sur [Délai d'extinction du rétroéclairage] pour entrer, puis sélectionnez l'option appropriée selon vos besoins.

 pour revenir en arrière et enregistrer.

[Rétroéclairage max.] : état du rétroéclairage de l'écran de l'émetteur lorsque le rétroéclairage est le plus intense. La plage de réglage est comprise entre 10 % et 100 %.

Appuyez sur [Rétroéclairage max.], puis cliquez sur « + » ou « - » pour modifier le pourcentage selon vos besoins.

[Mini rétroéclairage] : état du rétroéclairage de l'écran de l'émetteur lorsque le rétroéclairage est au minimum. La plage de réglage est comprise entre 0 % et 50 % (l'écran n'est pas lumineux à 0 %). La méthode de réglage est la même que ci-dessus.

La méthode de réglage est la même que ci-dessus.



8.6 Son

Cette fonction permet d'activer ou de désactiver le son de différentes fonctions et de régler le volume, notamment le son du système, le son de l'alarme, les sons de mise sous tension/hors tension, etc.

[Volume] : pour régler le volume.

Appuyez sur [Volume], puis sélectionnez le volume souhaité dans la liste. Appuyez sur  pour revenir au menu précédent et enregistrer le réglage.

[Son système] : pour activer ou désactiver le son système.

Cliquez sur la case d'option située à droite de l'interface. L'icône se transforme en , indiquant que le son du système est activé.

[Son de l'alarme] : pour activer ou désactiver le son de l'alarme.

[Son de mise sous/hors tension] : pour activer ou désactiver le son de mise sous/hors tension.

Cliquez sur la case d'option située à droite de l'interface pour l'activer. Une fois activé, le système émettra le message « Bienvenue dans Noble Pro Plus » lors de la mise sous tension, et le message « Arrêt en cours » lors de la mise hors tension.

[Son de mise en marche] : pour activer ou désactiver le son de mise en marche/arrêt.

[Timer Sound] : pour activer ou désactiver le son des messages liés à la minuterie.

[Sensor Sound] : pour activer ou désactiver le son d'alerte lié au capteur.

[Menu Operation Sound] : pour activer ou désactiver le son d'invite lorsqu'une opération sur l'écran tactile prend effet.

Remarque : pour plus d'informations sur la configuration des autres fonctions, reportez-vous aux paramètres audio du système.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.7 Vibration

Cette fonction permet d'activer ou de désactiver les vibrations de différentes fonctions et de régler leur intensité, notamment les vibrations du système, les vibrations d'alarme, etc.

[Niveau de vibration] : pour régler l'intensité du niveau de vibration.

Appuyez sur [Niveau de vibration], puis sélectionnez le niveau souhaité dans la liste. Appuyez sur  pour enregistrer.

[Vibration du système] : pour activer ou désactiver la vibration du système.

Appuyez sur la case à droite de « Système Vibrer ». Si la case est cochée, cela signifie que la fonction est activée.

[Vibration de l'alarme] : pour activer ou désactiver la vibration de l'alarme.

[Vibration à la mise sous/hors tension] : pour activer ou désactiver la vibration à la mise sous/hors tension.

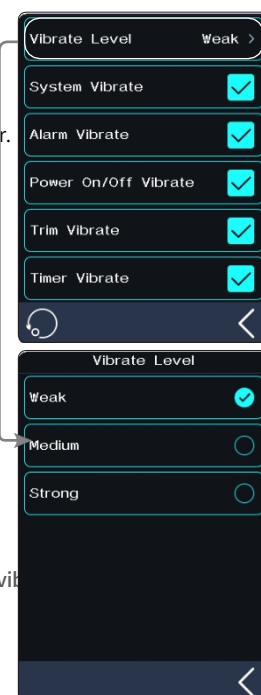
[Vibration de réglage] : pour activer ou désactiver la vibration de réglage. [Vibration de minuterie] :

pour activer ou désactiver les vibrations liées à la minuterie.

[Vibration du capteur] : pour activer ou désactiver les vibrations d'alerte liées au capteur.

[Menu Fonctionnement Vibration] : pour activer ou désactiver la vibration d'alerte lorsqu'une opération sur l'écran tactile prend effet.

Remarque : pour plus d'informations sur la configuration des autres fonctions, reportez-vous aux paramètres de vibration.



8.8 LED

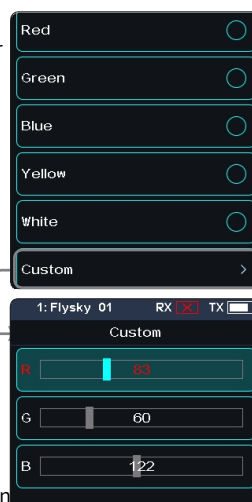
La fonction LED permet de modifier la couleur de la bande LED située au-dessus du bouton d'alimentation de l'émetteur, ainsi que le réglage de la luminosité de la bande LED. Elle peut également être configurée comme indicateur de capacité d'alimentation.

Sélection du type

Permet d'activer/désactiver les LED, de personnaliser leur couleur ou de sélectionner une couleur déjà définie dans les options.

Configuration :

1. Vous pouvez choisir d'éteindre la LED.
2. Les LED peuvent être utilisées pour indiquer la capacité de puissance (en affichant différentes couleurs en fonction de la tension actuelle de la batterie) ;
 - Vert vif
 - Jaune moyen
 - Rouge faible
3. Sélectionnez une couleur dans la liste.
4. Pour personnaliser les couleurs des LED.
 - Appuyez sur la zone d'option R, G ou B, puis appuyez sur « + » ou « - » pour définir la valeur appropriée ; vous pouvez également toucher et faire glisser l'écran directement pour la définir. Appuyez sur , puis sur [Oui] dans la fenêtre contextuelle pour terminer le réglage.



Contrôle de la luminosité

Pour régler la luminosité des LED.

Appuyez sur « + » ou « - » pour régler la luminosité des

LED. 

Une fois le réglage effectué, appuyez sur  pour enregistrer et quitter.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

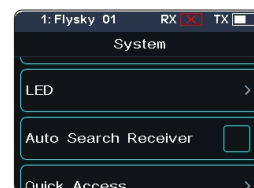
8.9 Recherche automatique du récepteur

Lorsque la recherche automatique du récepteur est cochée, passez automatiquement au modèle correspondant au récepteur actuellement allumé en cas de mise sous tension de l'émetteur. À savoir, pour rechercher le récepteur allumé qui est lié à l'émetteur en mode AFHDS3 2 Way.

Configuration :

Appuyez sur la case à droite de [Recherche automatique du récepteur]. Si la case est cochée, cela signifie que la fonction est activée. 

Remarque : lors de la recherche automatique du récepteur, vous devez vous assurer qu'un seul modèle à contrôler est sous tension (éteignez les autres modèles).



8.10 Accès rapide

Cette fonction permet de configurer les fonctions de défilement rapide vers le haut, le bas, la gauche et la droite de l'interface principale. Les utilisateurs peuvent personnaliser l'interface de défilement en fonction de leurs besoins.

[Affichage de la barre inférieure] : permet de définir si la barre inférieure de l'écran d'accueil doit être affichée.

Appuyez sur [Affichage de la barre inférieure], l'icône à droite passera alors à , la fonction est activée. La barre inférieure de l'interface d'accueil s'affichera. Lorsque la barre inférieure ne s'affiche pas, vous pouvez faire glisser l'écran vers la gauche pour accéder au menu principal.

[Accès rapide à l'écran d'accueil] : La fonction [Accès rapide à l'écran d'accueil] permet aux utilisateurs de trouver rapidement les interfaces de réglage. Par exemple, lorsque les utilisateurs souhaitent vérifier le temps de comptage des tours après avoir activé cette fonction dans les opérations du modèle, ils peuvent utiliser cette fonction pour accéder rapidement à l'interface du chronomètre.

Configuration :

1. Accédez à l'interface de la fonction, cliquez sur l'option correspondante pour la sélectionner, puis sélectionnez AUCUN pour éviter toute opération rapide.
2. Cliquez sur  (Appliquer les paramètres) pour enregistrer les paramètres.

Remarque : si vous faites glisser l'écran, il est recommandé de le faire aussi près que possible du bord de l'écran d'accueil.



8.11 Configuration du verrouillage de l'écran principal

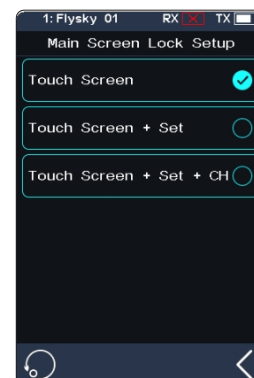
Cette fonction permet de définir l'état de l'émetteur après le verrouillage de l'interface principale.

[Écran tactile] : cette fonction permet d'éviter que l'écran de l'émetteur ne soit touché par erreur, ce qui pourrait modifier les paramètres qui ont été définis.

[Écran tactile + Réglage] : seuls les canaux sont contrôlables après sélection. Cela permet d'éviter de modifier les paramètres définis lorsque quelqu'un d'autre effectue des opérations ou actionne accidentellement un interrupteur pour des raisons personnelles.

[Écran tactile + Réglage + CH] : après le verrouillage, tous les boutons, touches ou commandes sont désactivés. Cela permet d'empêcher d'autres personnes de modifier les données des canaux lorsqu'elles utilisent l'appareil pour le compte d'autrui ou de modifier les paramètres de réglage en actionnant accidentellement un commutateur pour des raisons personnelles.

Vous pouvez cliquer sur la fonction correspondante en fonction de vos besoins. Si elle devient , cela indique que la fonction est activée.



微信公众号



Bilibili



Website

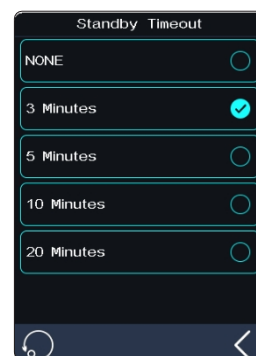


Facebook

8.12 Délai d'attente

Cette fonction permet de définir des intervalles de délai de veille ou de désactiver l'alarme de délai de veille. 5 options : [NONE], [3 Minutes], [5 Minutes], [10 Minutes] et [20 Minutes]. [NONE] signifie qu'il n'y a pas d'alarme de délai de veille. Le délai avant l'alarme peut être sélectionné à votre convenance. La valeur par défaut est 3 minutes.

Cliquez sur [Délai de veille] pour accéder au menu de configuration, puis cliquez sur l'option souhaitée. Par exemple, si vous réglez le délai d'alarme sur 3 minutes, le système émettra une alarme sonore et vibrante lorsque l'émetteur restera inactif pendant 3 minutes. Vous pouvez régler l'activation/la désactivation et le volume du son, ainsi que l'activation/la désactivation et le niveau de la vibration dans [8.6 Son] et [8.7 Vibration] dans [Paramètres système].

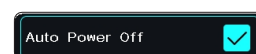


8.13 Arrêt automatique

Si l'émetteur reste allumé pendant une longue période, la batterie de l'émetteur risque de s'épuiser. Si le système détecte que l'émetteur n'est pas utilisé pendant une longue période, il s'éteindra automatiquement.

Si aucune opération n'est détectée dans les cinq minutes, le système commence à émettre un signal sonore indiquant l'absence d'opération, et la fonction d'arrêt automatique éteindra l'émetteur si aucun récepteur n'est connecté.

Pour activer ou désactiver la mise hors tension automatique, appuyez sur la case à droite du paramètre. Si la case est cochée ☒, cela signifie que la fonction est activée.



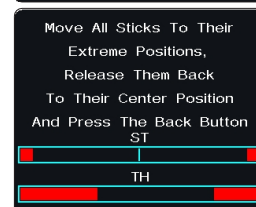
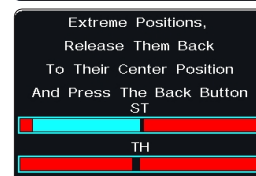
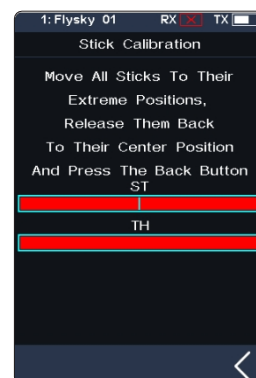
8.14 Calibrage des manettes

Utilisez cette fonction pour corriger la déviation mécanique de la gâchette d'accélérateur et du volant, par exemple, une déviation survenue dans le centrage automatique ou la course maximale/minimale.

La barre bleue correspond à la position actuelle du canal et la plage calibrée sera de la même couleur que l'arrière-plan.

Configuration :

1. Déplacez le volant et la gâchette d'accélérateur aussi loin que possible dans chaque direction. Relâchez-les ensuite pour les ramener en position neutre.
2. Appuyez sur «» (Enregistrer et quitter) pour enregistrer et revenir au menu précédent.



8.15 Mise à jour du micrologiciel

En cas de mise à jour du micrologiciel de l'émetteur, utilisez cette fonction pour mettre d'abord l'émetteur en mode de mise à jour, puis mettez à niveau le micrologiciel de l'émetteur.

 AVERTISSEMENT	• Utilisez le câble USB Type-C fourni avec l'émetteur. • Ne débranchez pas le câble USB Type-C pendant la mise à jour du micrologiciel.
---	--

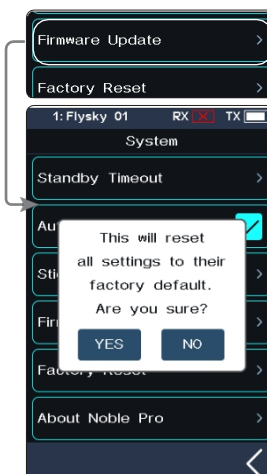
Configuration :

1. Téléchargez et ouvrez le dernier logiciel officiel.
2. Connectez un émetteur à un ordinateur à l'aide d'un câble USB Type-C.
3. Appuyez sur [Mise à jour du micrologiciel], après quoi le message « La mise à jour du micrologiciel de l'émetteur peut entraîner la restauration des valeurs par défaut du modèle. Êtes-vous sûr ? » s'affichera. Appuyez sur « OUI » pour passer en mode de mise à jour.
4. Une fois les étapes ci-dessus terminées, cliquez sur [Mettre à jour] dans le logiciel sur votre ordinateur pour lancer la mise à jour.
5. L'émetteur se rallumera une fois le processus de mise à jour terminé. Retirez ensuite le câble USB Type-C et fermez le micrologiciel.

Le micrologiciel de l'émetteur peut également être mis à jour via FlySky Assistant (FlySky Assistant peut être téléchargé depuis le site officiel www.flysky-cn.com). Dans ce cas, assurez-vous simplement que l'émetteur est allumé et connecté à l'ordinateur.

Remarque : les données du modèle seront réinitialisées après la mise à jour du micrologiciel. Sauvegardez les données du modèle avant d'effectuer la mise à jour du micrologiciel. Si l'émetteur n'est pas reconnu par le logiciel officiel, il se peut qu'il y ait un problème de version.

Le micrologiciel de l'émetteur peut également être mis à jour à l'aide de FlyskyAssistant. Dans ce cas, assurez-vous simplement que l'émetteur est allumé et connecté à l'ordinateur.



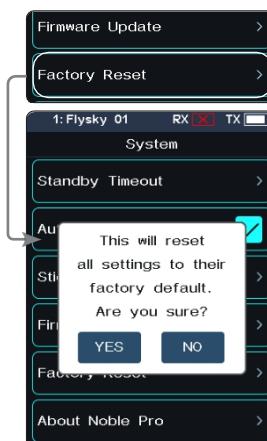
8.16 Réinitialisation d'usine

La fonction Factory Reset (Réinitialisation d'usine) réinitialise tous les paramètres et toutes les fonctions de l'émetteur à leur état/leurs données d'usine par défaut.

Configuration :

Appuyez sur « Réinitialisation d'usine », puis sur « OUI » lorsque vous y êtes invité.

Remarque : pour éviter toute erreur, n'utilisez pas cette fonction pendant le fonctionnement.



8.17 À propos du Noble NB4 Pro

Cette fonction contient des informations de base telles que le nom du produit, la version du micrologiciel, la date de version, la version du matériel et de la bibliothèque RF.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

9. Spécifications de l'émetteur

Ce chapitre comprend les spécifications des émetteurs Noble NB4 Pro+, des récepteurs FGr8B et FGr4B.

9.1 Spécifications de l'émetteur (Noble NB4 Pro+)

Modèle du produit	Noble NB4 Pro+
Récepteurs compatibles	FGr8B, FGr4B et autres récepteurs AFHDS 3
Modèles compatibles	Voiture, bateau, robot ou cuirassé
Nombre de canaux	2 (vitesse extrême), 4, 6, 8, 10, 12 ou 18 canaux
RF	2402,6-2479,4 MHz
Puissance maximale	17,84 dBm (pour l'UE)
Protocole RF	AFHDS 3
Alarme de basse tension	Inférieure à 3,65 V
Sortie de données	USB Type-C
Prise de charge	USB Type-C
Antenne	Antenne intégrée unique
Écran	Écran tactile IPS couleur à matrice de points pleine de 3,5 pouces, 320*480
Résolution	4096
Puissance d'entrée	Batterie lithium polymère 1S (4,2 V) * 4300 mAh + batterie 18650 3450 mAh
Distance	Plus de 300 m (distance au sol sans interférence)
Mise à jour en ligne	Oui
Plage de température	-10 °C à +60 °C
Plage d'humidité	20 % à 95
Couleur	Noir
Dimensions	142,7 × 120 × 232 mm (avec support pour téléphone portable)
Fréquence reçue par le chargeur sans fil	108,0-144,8 KHz
Poids	670 g
Certifications	CE, FCC ID : 2A2UNNB4PRO00, MIC, RCM, IC : 25584-NB4PRO00



9.2 Spécifications du récepteur (FGr4B)

Modèle du produit	FGr4B
Nombre de canaux PWM	4
RF	2,4 GHz ISM
Protocole RF	AFHDS 3
Émetteurs compatibles	Tous les émetteurs prenant en charge le protocole AFHDS 3
Antenne	Antenne unique
Tension de fonctionnement	3,5~9 V/CC
Sortie de données	PWM/PPM/i-BUS/S.BUS/i-BUS2
Plage de température	-10 °C à +60 °C
Plage d'humidité	20 % ~ 95
Mise à jour en ligne	Oui
Dimensions	17 × 29 × 16,6 mm
Poids	6,4 g
Certifications	CE, FCC ID : N4ZFGR4B000

9.3 Spécifications du récepteur (FGr8B)

Modèle du produit	FGr8B
Nombre de canaux PWM	8
RF	2,4 GHz ISM
Protocole RF	AFHDS 3
Émetteurs compatibles	Tous les émetteurs prenant en charge le protocole AFHDS 3
Antenne	Antenne unique
Tension de fonctionnement	3,5~9 V/CC
Sortie de données	PWM/PPM/i-BUS/S.BUS/i-BUS2
Plage de température	-10 °C à +60 °C
Plage d'humidité	20 % ~ 95 %
Mise à jour en ligne	Oui
Dimensions	35 × 23,3 × 13,3 mm
Poids	9,4 g
Certifications	CE, FCC ID : N4ZFGR8B



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

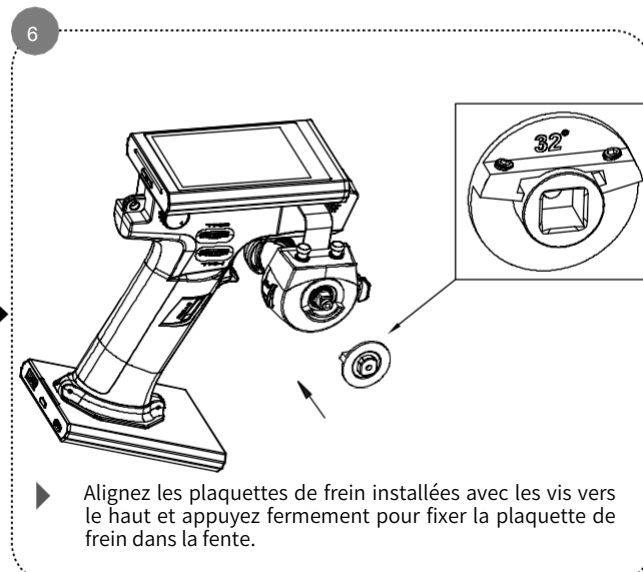
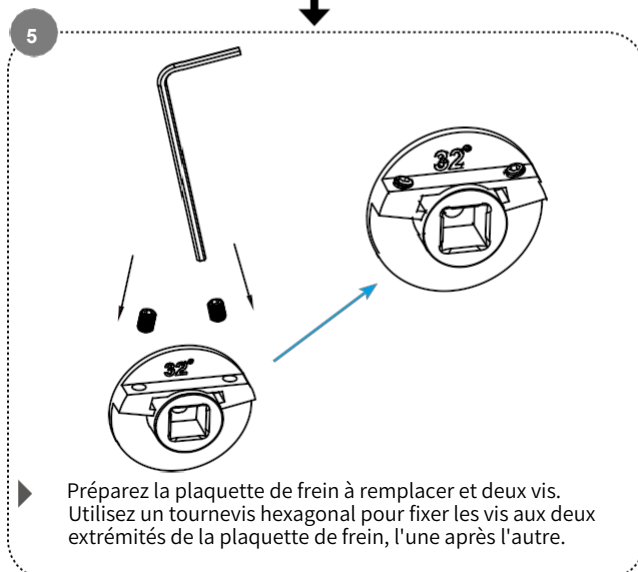
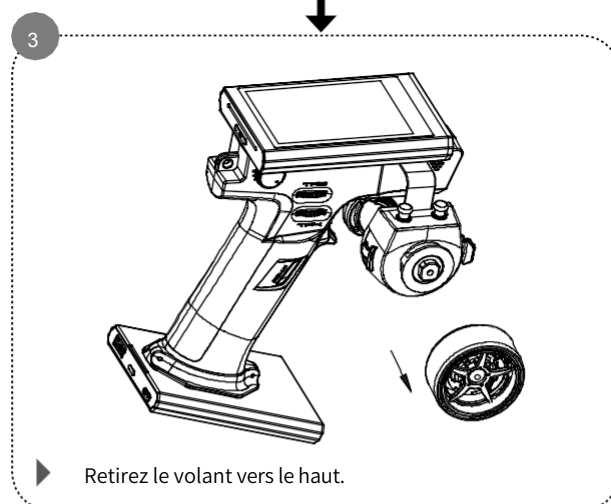
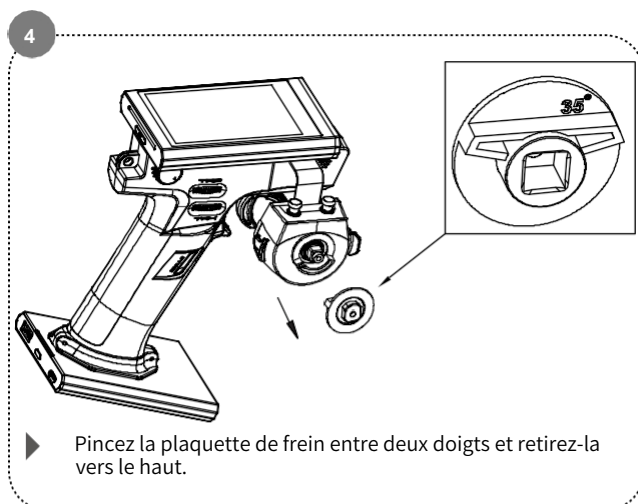
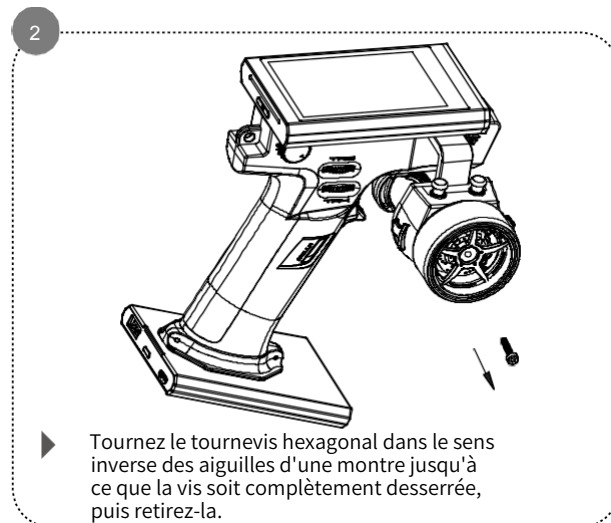
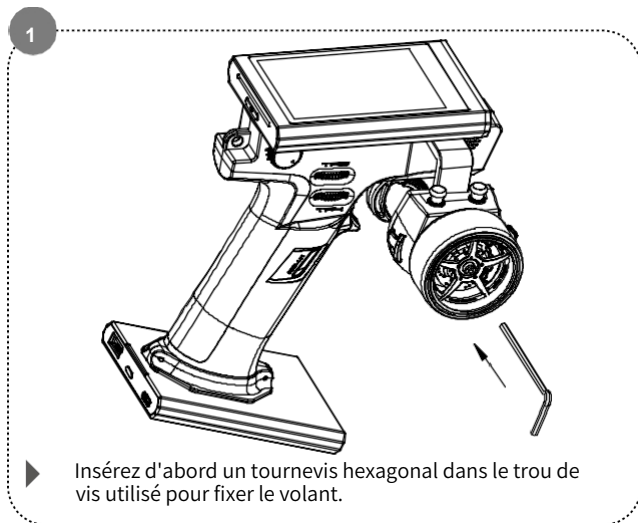
10. Contenu

Les accessoires inclus varient selon les versions. Veuillez consulter votre revendeur pour plus de détails.



11. Instructions

11.1 Remplacement des plaquettes de frein et réglage de l'angle



微信公众号



Bilibili

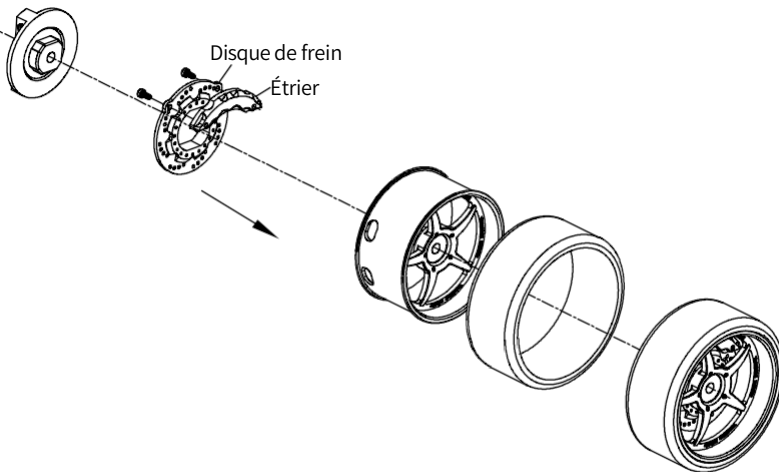


Website



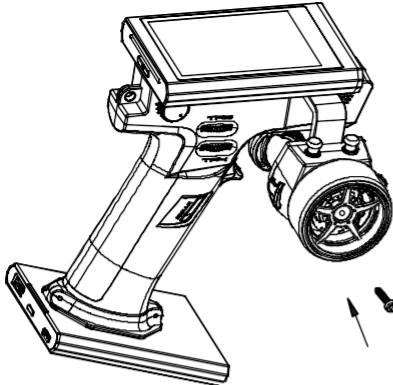
Facebook

7



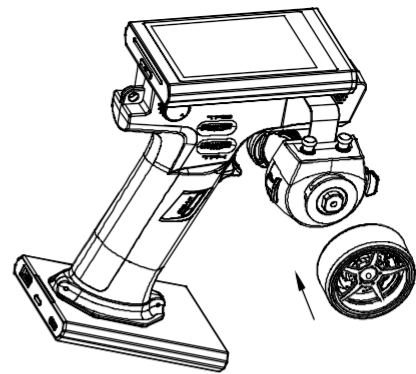
- Selon le schéma, l'étrier est fixé par deux vis à travers le disque de frein, et le volant et l'éponge du volant sont placés dans le sens de la flèche.

9

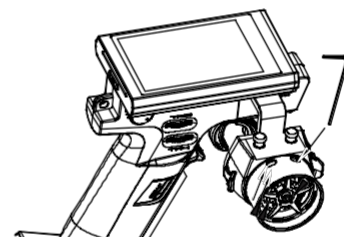


- Insérez la vis dans le trou de vis utilisé pour fixer le volant, puis alignez le tournevis hexagonal avec le trou hexagonal dans la tête de la vis, maintenez le côté du volant d'une main et tournez le tournevis dans le sens des aiguilles d'une montre jusqu'à ce que la vis soit bien serrée.

8

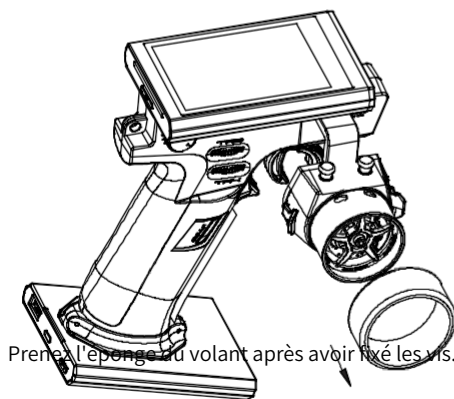


- Utilisez la fente de montage du volant avec le trou de réglage de la plaquette de frein pour le placer sur le connecteur saillant de la plaquette de frein, puis appuyez sur le volant pour le fixer.



Vissez le tournevis hexagonal dans les deux trous de réglage situés en haut du volant et réglez l'angle de rotation du volant selon vos besoins.

- Plus la vis est serrée, plus l'angle de rotation est petit. Plus la vis est desserrée, plus l'angle de rotation est grand.



Prenez l'éponge du volant après avoir fixé les vis.

Site web



微信公众号



Bilibili

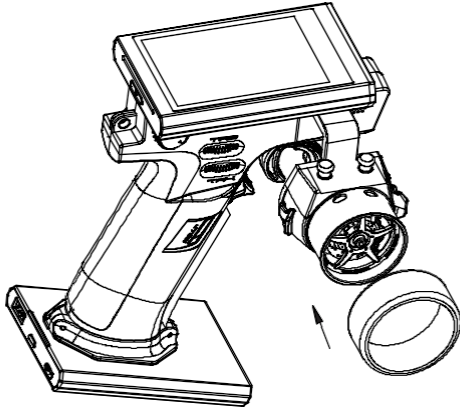


Website



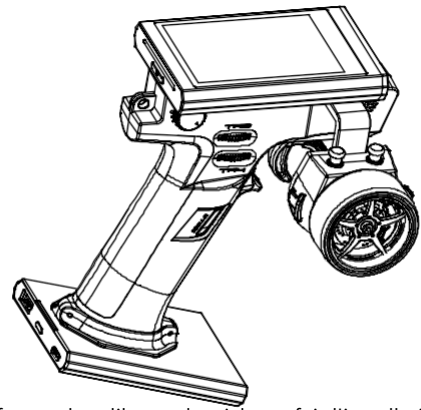
Facebook

12



► Réinstallez l'éponge du volant après avoir réglé les plaquettes de frein.

13



► Effectuez le calibrage du stick une fois l'installation terminée. L'émetteur peut alors être utilisé normalement.

Faites attention à la force que vous exercez lors du remplacement des plaquettes de frein. Veillez à ne pas endommager les accessoires.

Veillez vous référer aux étapes ci-dessus pour remplacer les plaquettes de frein, afin de vous assurer qu'elles peuvent être utilisées normalement.



微信公众号



Bilibili



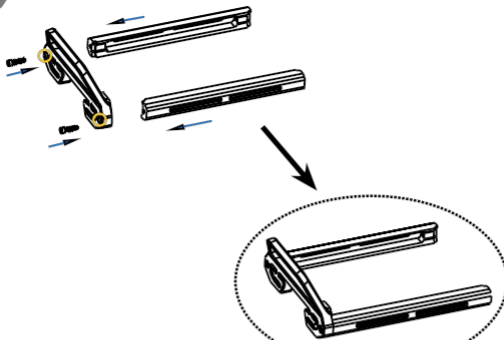
Website



Facebook

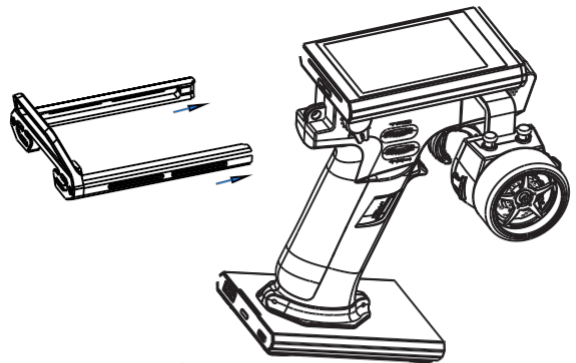
11.2 Installation d'un support pour téléphone portable

1

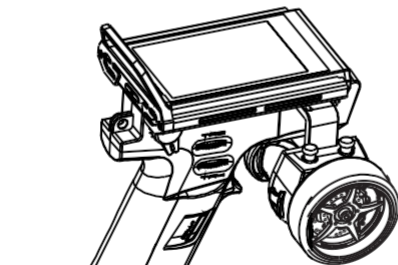


► Insérez les vis dans les trous prévus à cet effet de chaque côté de la coque inférieure du support. Assemblez les côtés gauche et droit de la coque du support. À l'aide d'un tournevis hexagonal, tournez dans le sens des aiguilles d'une montre jusqu'à ce que les vis soient bien serrées.

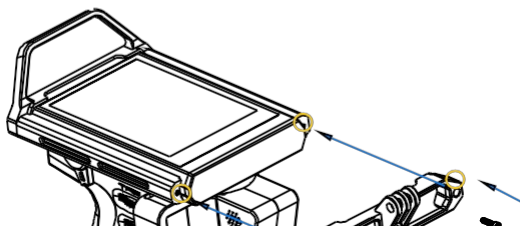
2



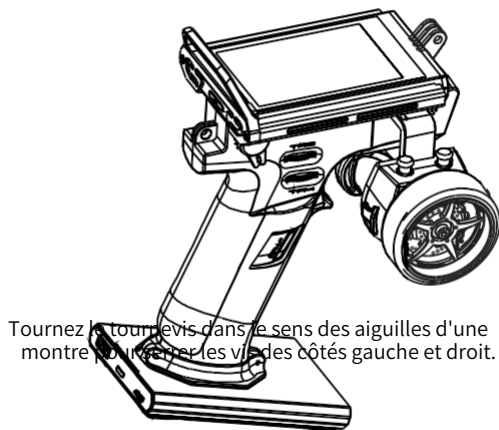
► Orientez la poignée du boîtier du support vers le haut et alignez les deux côtés du boîtier du support avec les deux côtés de l'écran d'affichage de l'émetteur.



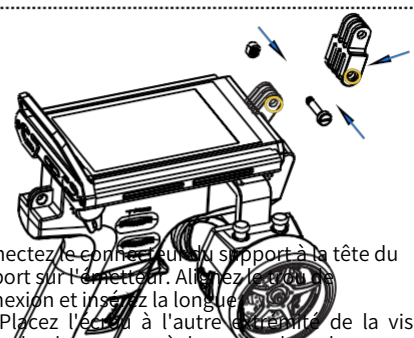
► Poussez doucement la coque du support jusqu'à ce que les deux côtés de la coque du support recouvrent complètement l'écran d'affichage.



► Connectez le câble du support à la partie supérieure de l'écran à l'aide du connecteur du support. Appuyez à la main sur les coques du support à gauche et à droite, puis insérez les vis dans les trous prévus à cet effet.



► Tournez le tournevis dans le sens des aiguilles d'une montre pour serrer les vis des côtés gauche et droit.



► Connectez le câble du support à la tête du support sur l'émetteur. Alignez la connexion et insérez la longue vis. Placez l'écrou à l'autre extrémité de la vis et serrez-le doucement à la main dans le sens des aiguilles d'une montre pour le fixer.

- Choisissez d'installer ou non le connecteur selon vos besoins.
- Faites attention au sens du connecteur.

Site web



微信公众号



Bilibili



Website



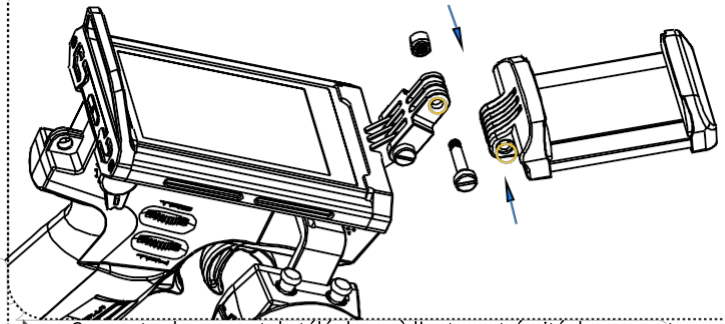
Facebook

6



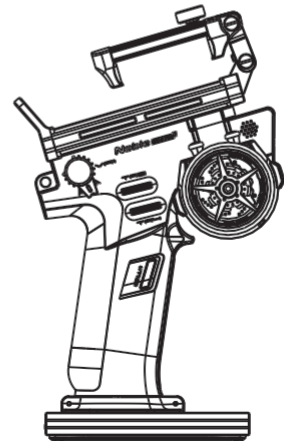
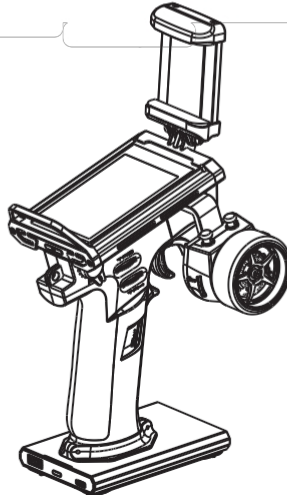
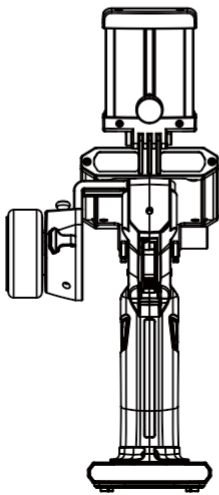
► Assurez-vous que le connecteur du support est bien installé.

7



► Connectez le support de téléphone à l'autre extrémité du connecteur du support. Alignez le trou de connexion et insérez la vis longue. Placez l'écrou à l'autre extrémité de la vis et serrez-le doucement à la main dans le sens des aiguilles d'une montre pour le fixer.

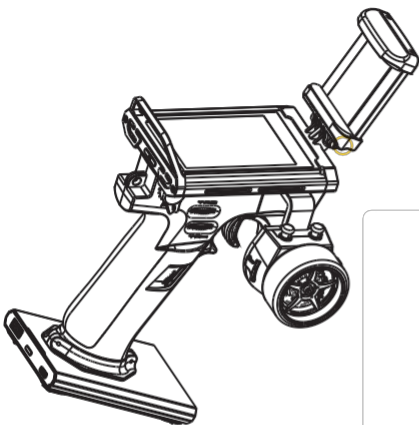
8



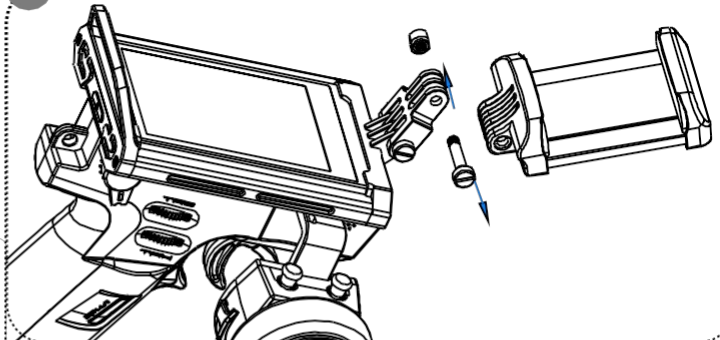
► Après l'installation, tournez le support pour vous assurer qu'il est flexible et bien fixé.

11.3 Démontage du support pour téléphone portable

1



2



► Dévissez délicatement à la main l'écrou reliant le connecteur du support et le support pour téléphone dans le sens inverse des aiguilles d'une montre jusqu'à ce que l'écrou soit complètement desserré. Retirez ensuite la vis, l'écrou et le support.



微信公众号



Bilibili

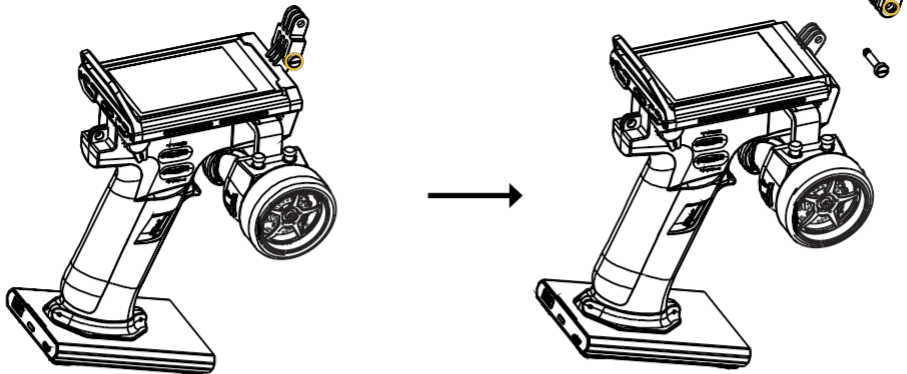


Website

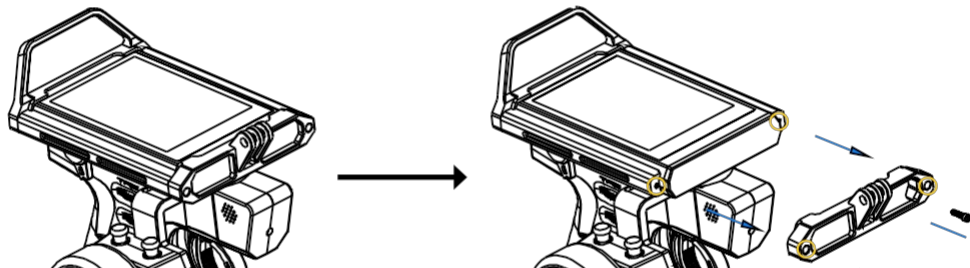


Facebook

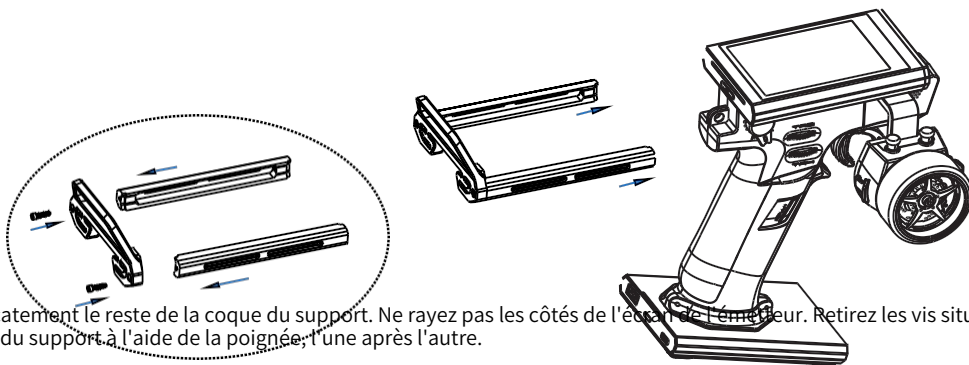
3



► Dévissez délicatement à la main l'écrou reliant le connecteur du support et la coque du support dans le sens inverse des aiguilles d'une montre jusqu'à ce que l'écrou soit complètement desserré. Retirez ensuite la vis, l'écrou et le support.



► Utilisez un tournevis pour dévisser les vis des deux côtés de la partie supérieure de l'écran. Tournez doucement le tournevis dans le sens inverse des aiguilles d'une montre jusqu'à ce que les vis des deux côtés soient complètement desserrées. Retirez les vis et retirez la coque supérieure du support.



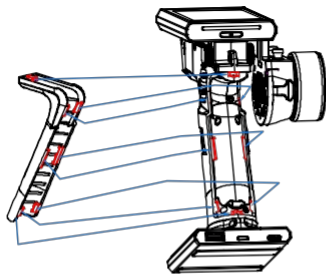
Retirez délicatement le reste de la coque du support. Ne rayez pas les côtés de l'écran de l'émetteur. Retirez les vis situées des deux côtés de la coque du support à l'aide de la poignée, l'une après l'autre.



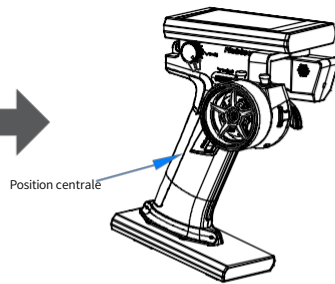
Faites attention à la force que vous exercez lors du démontage du support pour téléphone portable. Veillez à ne pas endommager les accessoires.



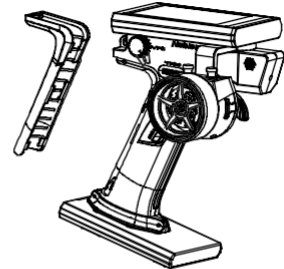
11.4 Retrait de la poignée



① Vérifiez la position des 8 clips.

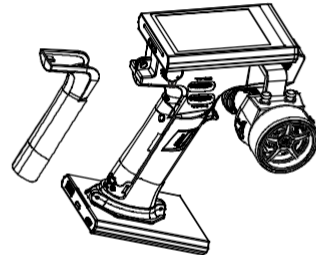


② Dégagez le clip central de la poignée au milieu de l'espace de montage, puis retirez tous les autres clips du milieu vers la périphérie.



③ Retirez naturellement la poignée dans son ensemble.

11.5 Assemblage de la poignée



① Alignez les 8 clips de la poignée.



② Placez la poignée dans le manche, appuyez avec votre pouce sur les 8 positions des clips. Appliquez une force croissante jusqu'à ce que le bord de la pince soit complètement fixé aux pièces en plastique.



微信公众号



Bilibili



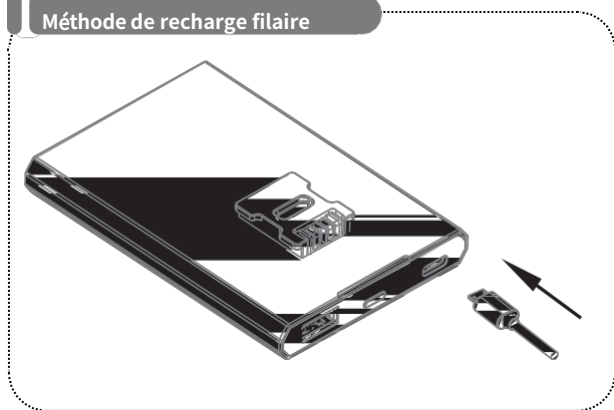
Website



Facebook

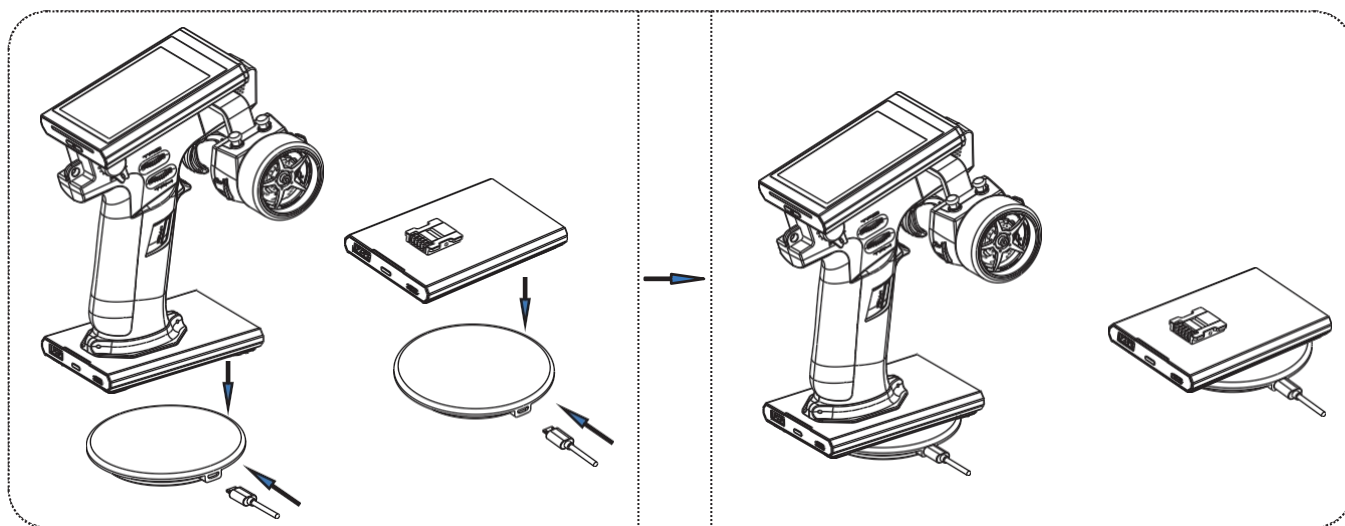
11.6 Fonction de recharge sans fil et précautions

Méthode de recharge filaire



- La base émettrice peut être chargée directement en connectant le câble USB Type-C.

Méthode de recharge sans fil



- Lorsque le voyant de la base émettrice du chargeur sans fil est bleu, cela indique que la connexion est établie et que le chargement est en cours.
- Lorsque le voyant de la base émettrice du chargeur sans fil est rouge, cela signifie que la base émettrice n'est pas connectée ou que la connexion a échoué.
- Lorsque le voyant de la base émettrice du chargeur sans fil est bleu et fixe, cela signifie que la batterie est complètement chargée. Il faut environ 9,5 heures pour charger complètement l'ensemble du système (y compris l'émetteur, la base et la base du chargeur sans fil).



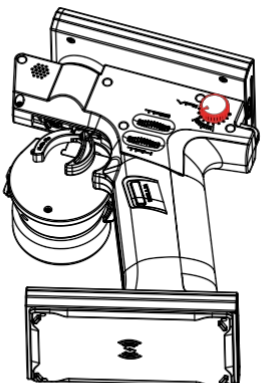
Si la base émettrice du chargeur sans fil n'est pas utilisée correctement, cela entraînera un chargement inefficace ou l'efficacité du chargement pourra être affectée.

Les opérations non conformes suivantes peuvent être observées : la base émettrice n'est pas alignée avec la base du chargeur sans fil ou la base peut être inclinée.



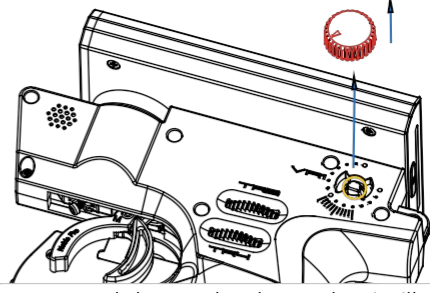
11.7 Remplacement du bouton VR1 par un interrupteur à trois positions

1

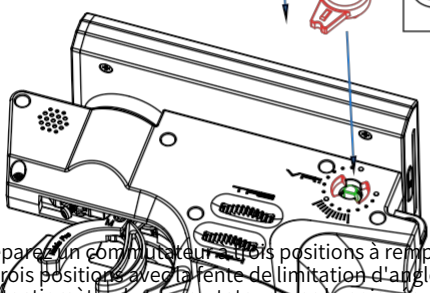


Assurez-vous que le bouton doit être remplacé par un interrupteur à trois positions.

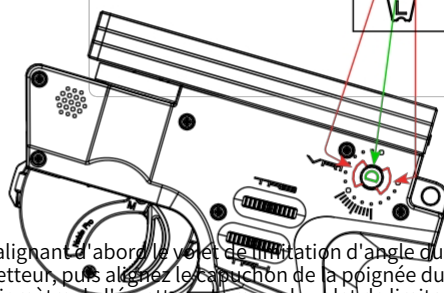
2



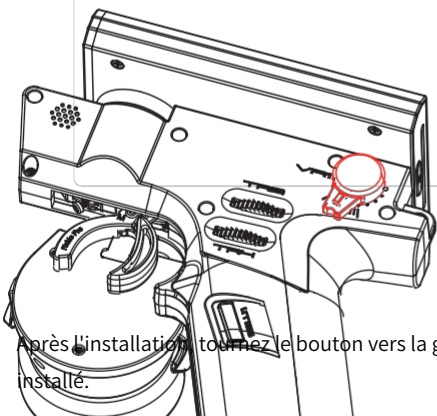
Tournez le bouton dans le sens des aiguilles d'une montre jusqu'à ce qu'il soit desserré. Pincez le bouton entre le pouce et l'index, puis soulevez-le vers le haut pour le retirer.



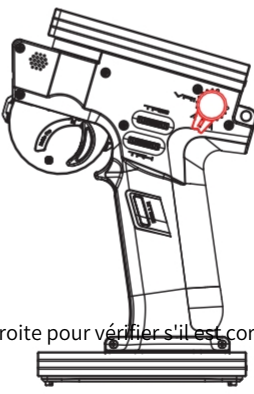
Préparez un commutateur à trois positions à remplacer en alignant d'abord le volet de limitation d'angle du commutateur à trois positions avec la fente de limitation d'angle de l'émetteur, puis alignez le capuchon de la poignée du potentiomètre du commutateur avec la poignée du potentiomètre de l'émetteur. Lorsque le volet de limitation d'angle et le capuchon de la poignée du potentiomètre sont alignés en même temps, appuyez fermement sur le commutateur à la main.



Capuchon de la poignée du potentiomètre
Limiteur d'angle



Après l'installation, tournez le bouton vers la gauche et vers la droite pour vérifier s'il est correctement installé.



Faites attention à la force que vous exercez lors du remplacement du commutateur à trois positions afin d'éviter d'endommager les accessoires.

Veuillez vous référer aux étapes ci-dessus pour l'installation. Assurez-vous que le produit fonctionne correctement après l'installation.



1- état de position
2- état de position
3- état de position



微信公众号



Bilibili



Site web

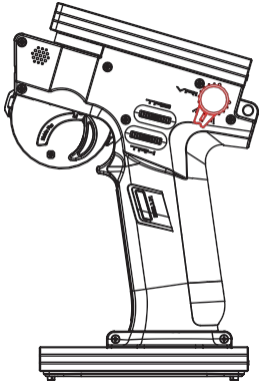
Website



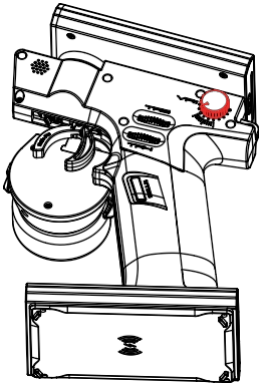
Facebook

11.8 Remplacement du commutateur à 3 positions par le bouton VR1

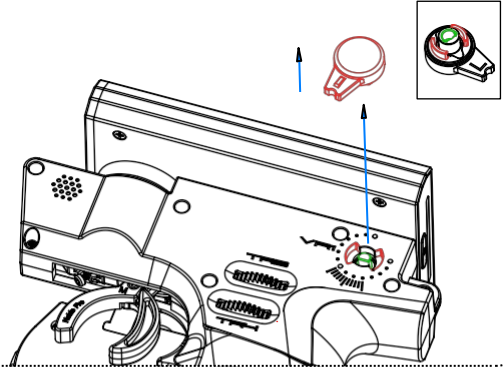
1



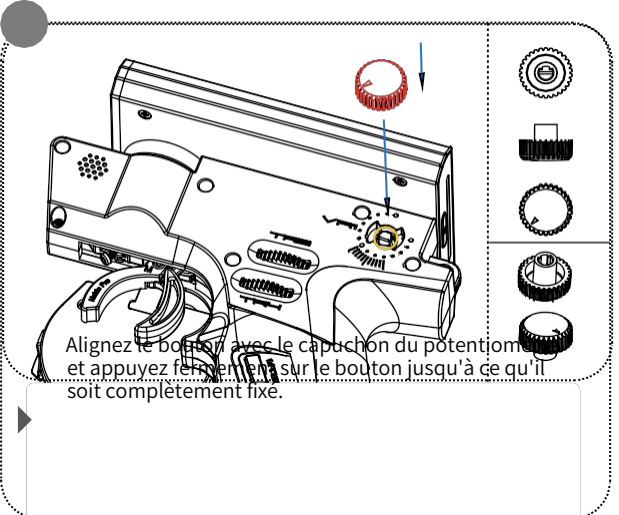
4



2



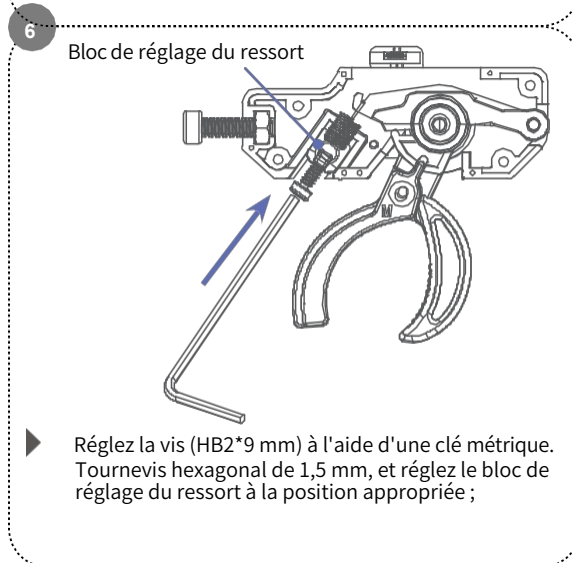
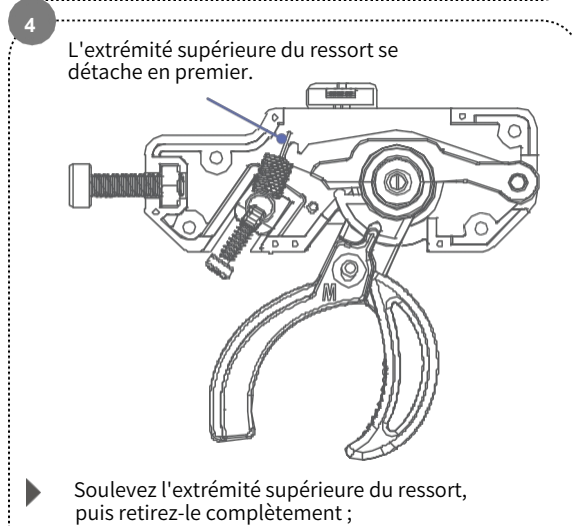
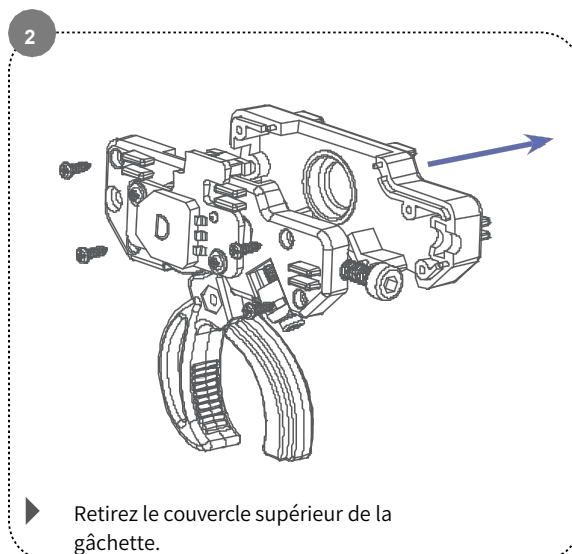
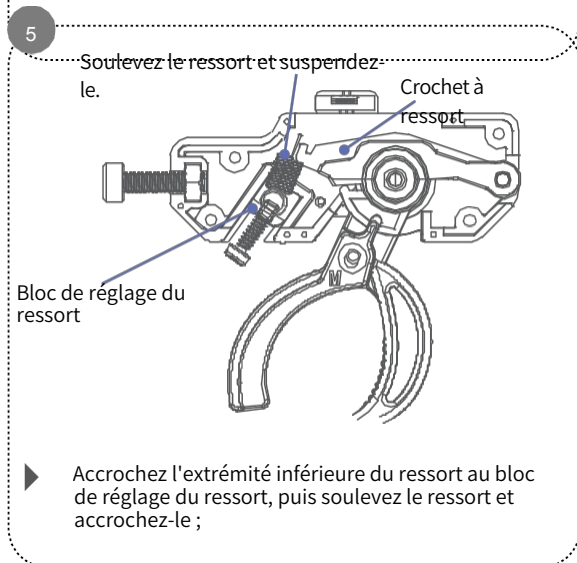
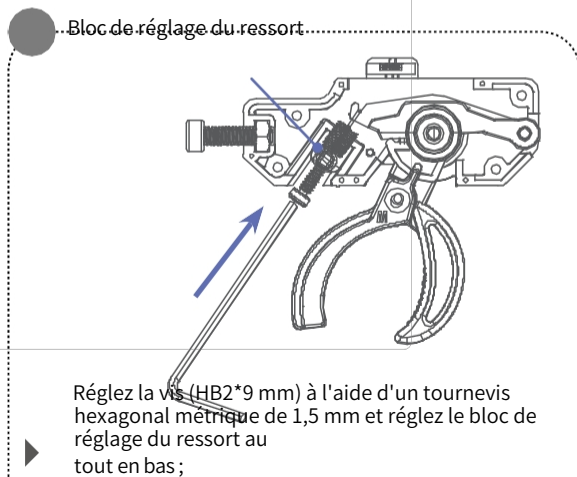
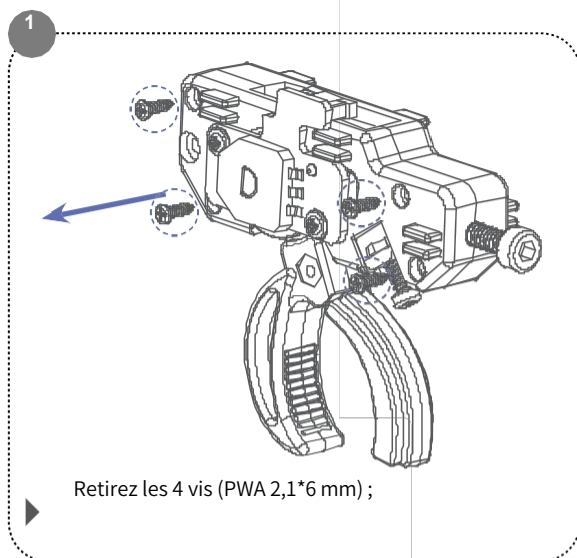
Retirez le commutateur à trois positions vers le haut.



Alignez le bouton avec le capuchon du potentiomètre et appuyez fermement sur le bouton jusqu'à ce qu'il soit complètement fixé.



11.9 Remplacement du ressort du déclencheur



微信公众号



Bilibili

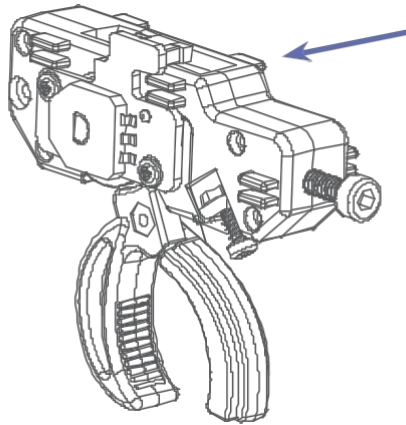


Weibo



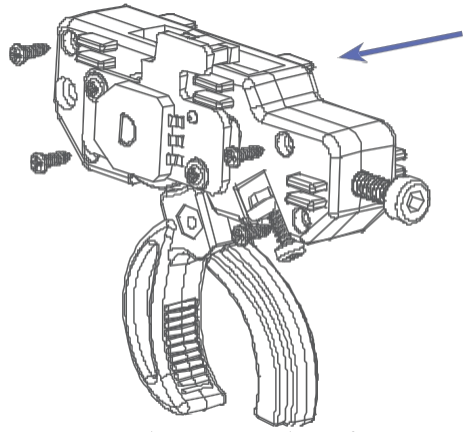
Facebook

7



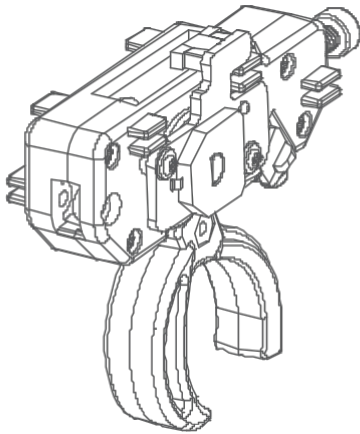
- Installez le couvercle supérieur de la gâchette ;

8



- Serrez les 4 vis (PWA 2,1*6 mm) pour fixer le couvercle de la gâchette ;

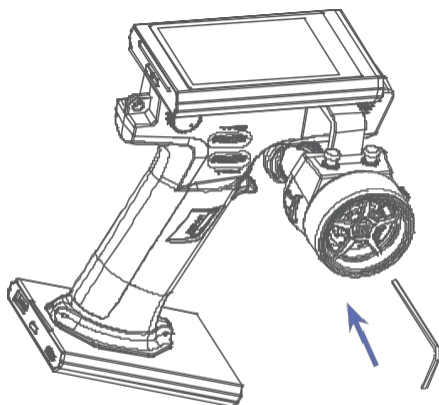
9



- Terminez le remplacement du ressort de la gâchette.

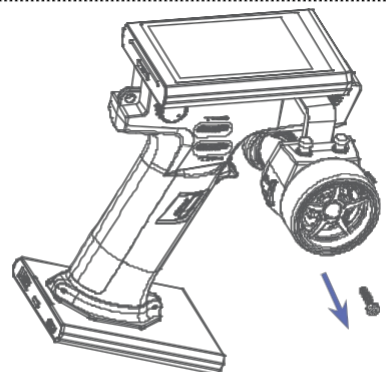
11.10 Remplacement du ressort du volant

1



- Insérez d'abord un tournevis hexagonal métrique de 2,5 mm dans le trou de vis utilisé pour fixer le volant ;

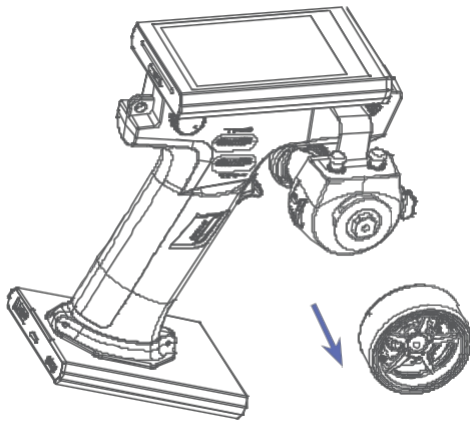
2



- Tournez un tournevis hexagonal métrique de 2,5 mm dans le sens inverse des aiguilles d'une montre jusqu'à ce que la vis (HM3*12 mm) soit complètement desserrée, puis retirez-la ;

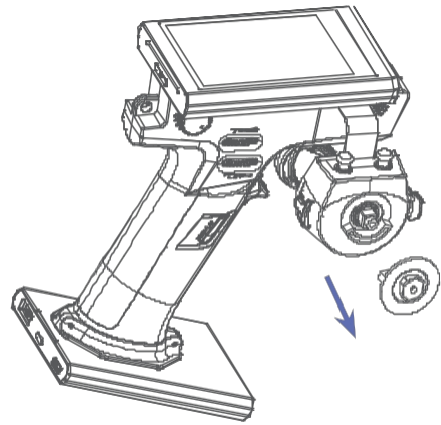


3



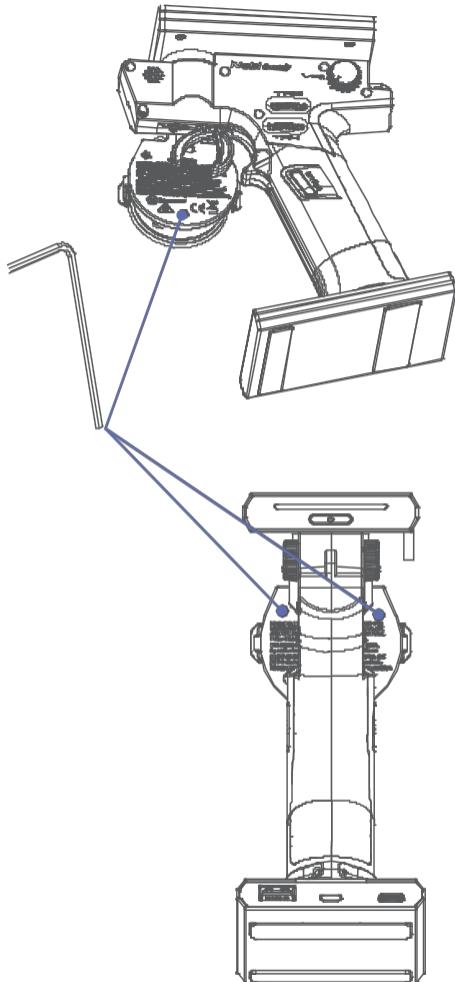
► Retirez le volant ;

4



► Pincez la plaquette de frein avec deux doigts et retirez-la vers le haut ;

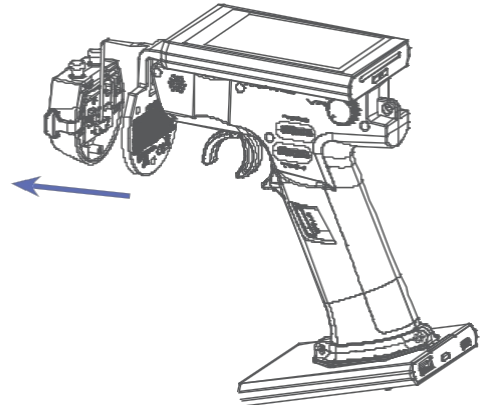
5



► Retirez les vis en les tournant dans le sens inverse des aiguilles d'une montre à l'aide d'un tournevis hexagonal métrique de 1,5 mm ;



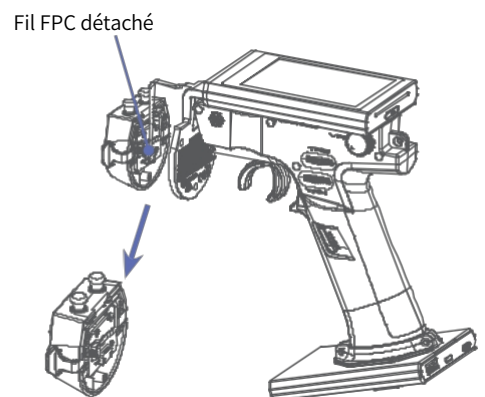
6



► Base du volant détachée ;



7



► Fil FPC détaché, puis retirez la base du volant ;



微信公众号



Bilibili

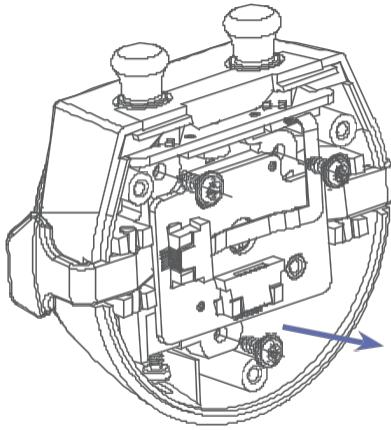


Weibo



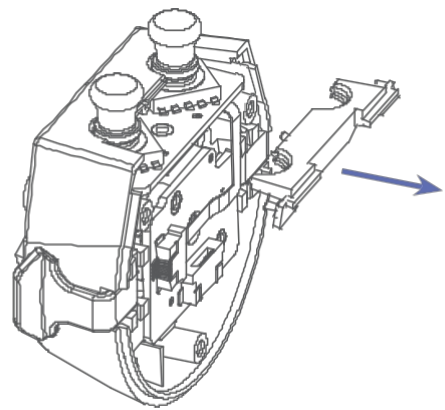
Facebook

8



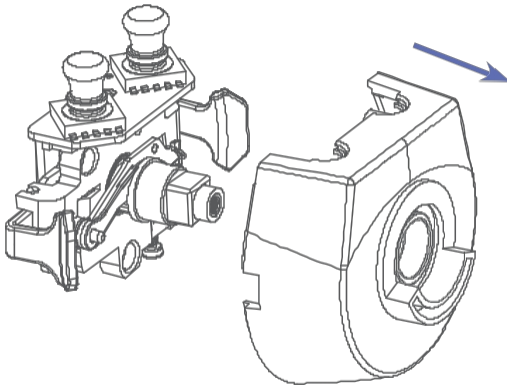
► Retirez les vis (PWA2,1*6 mm) ;

9



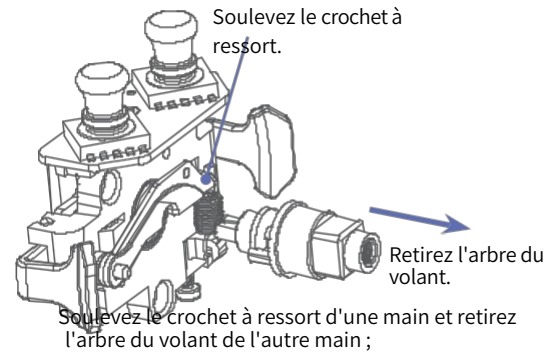
► Retirez le capuchon ;

10



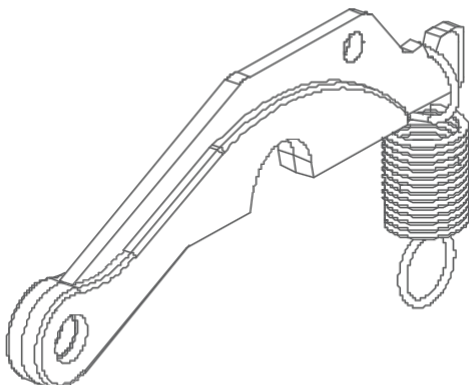
► Retirez le cache supérieur du volant ;

11



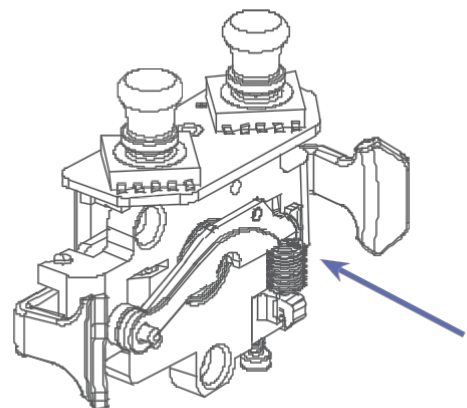
Soulevez le crochet à ressort d'une main et retirez l'arbre du volant de l'autre main ;

12



► Retirez le crochet à ressort et le composant à ressort, puis remplacez le ressort ;

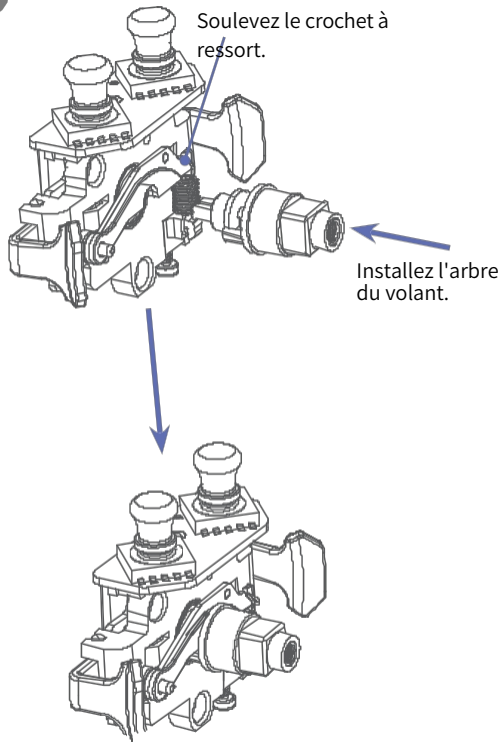
13



► Installez le composant du ressort ;

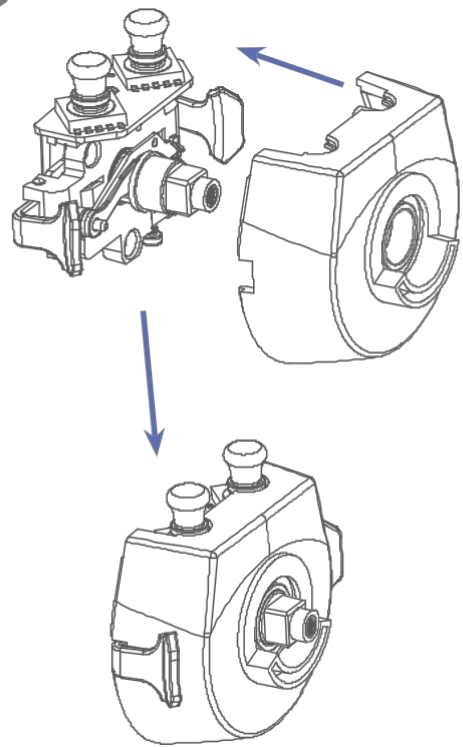


14



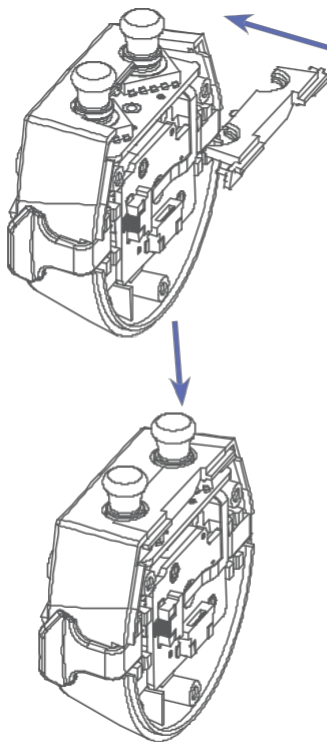
- Soulevez le crochet à ressort d'une main et installez l'arbre du volant de l'autre main ;

15



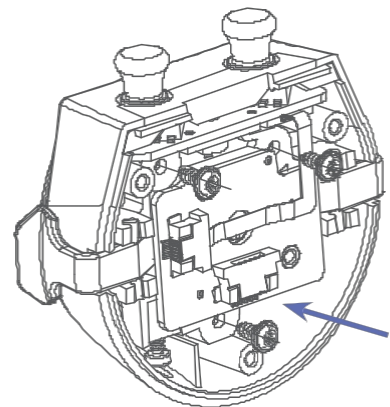
- Installez le couvercle supérieur du volant.

16



- Installez le capuchon ;

17



- Serrez les vis (PWA2,1*6 mm) ;



微信公众号



Bilibili

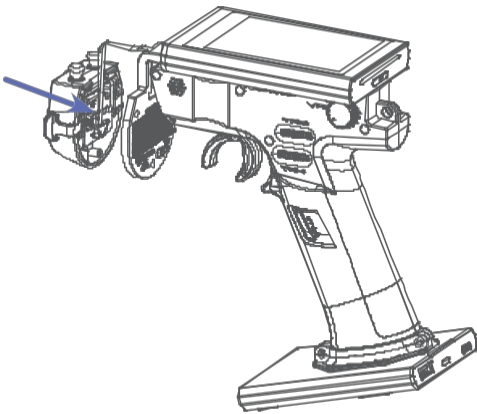


Website



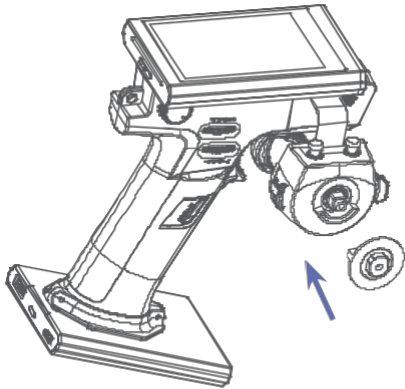
Facebook

18



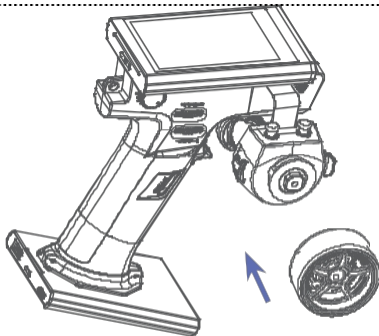
► Connectez le fil FPC ;

20



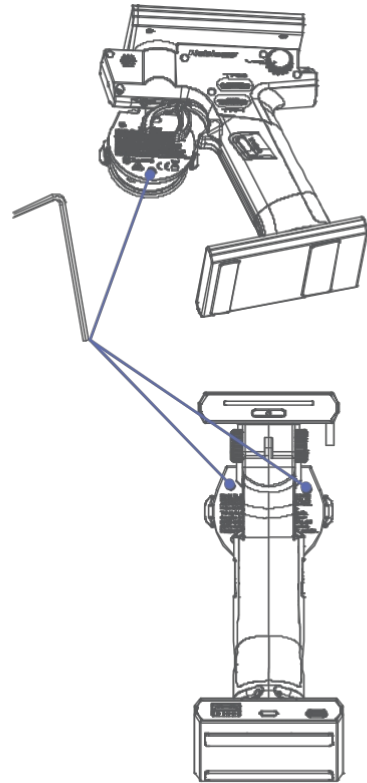
► Installez la plaquette de frein ;

24



► Utilisez la fente de montage du volant avec le trou de réglage de la plaquette de frein pour la placer sur le connecteur saillant de la plaquette de frein, puis appuyez sur le volant pour le fixer ;

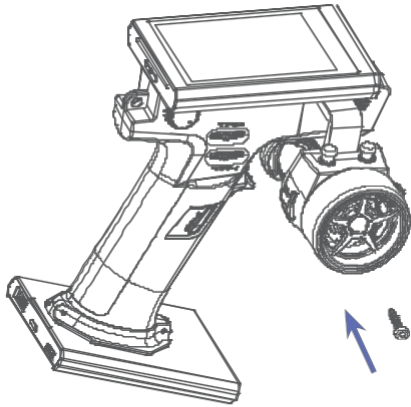
19



► Serrez les vis (HB2*9 mm) ;

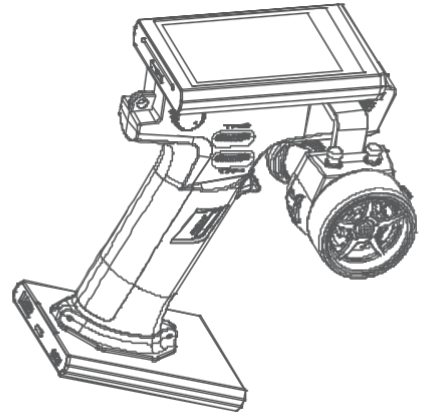


22



- Insérez la vis (HM3*12) dans le trou de vis utilisé pour fixer le volant, puis alignez un tournevis hexagonal métrique de 2,5 mm avec le trou hexagonal dans la tête de la vis, tenez le côté du volant d'une main et tournez le tournevis dans le sens des aiguilles d'une montre de l'autre main jusqu'à ce que la vis soit bien serrée ;

23



- Terminez le remplacement du ressort du volant.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

12. Certification

12.1 Déclaration DoC

Par la présente, [ShenZhen FLYSKY Technology Co., Ltd.] déclare que l'équipement radio [Noble NB4 Pro+(Noble NB4 Pro+)] est conforme à la directive RED 2014/53/UE.

Le texte intégral de la déclaration de conformité UE est disponible à l'adresse Internet suivante : www.flyskytech.com/info_detail/10.html

12.2 Avertissement CE

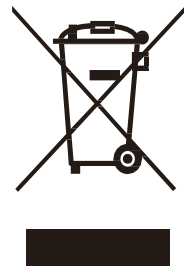
L'avertissement CE indique que l'antenne utilisée dans cet émetteur doit être installée à distance de toute personne et ne doit pas être utilisée avec un autre émetteur. L'utilisateur final et l'installateur doivent fournir les instructions d'installation de l'antenne et les conditions de fonctionnement de l'émetteur afin de respecter les exigences en matière d'exposition aux radiofréquences.

12.3 Élimination respectueuse de l'environnement

Les anciens appareils électriques ne doivent pas être jetés avec les déchets résiduels, mais doivent être éliminés séparément. Le dépôt dans les points de collecte communaux par des particuliers est gratuit. Le propriétaire des anciens appareils est tenu de les apporter à ces points de collecte ou à des points de collecte similaires. Grâce à ce petit effort personnel, vous contribuez au recyclage de matières premières précieuses et au traitement de substances toxiques.

ATTENTION

RISQUE D'EXPLOSION SI LA BATTERIE EST REMPLACÉE PAR UN TYPE INCORRECT.
ÉLIMINEZ LES BATTERIES USAGÉES CONFORMÉMENT AUX INSTRUCTIONS



12.4 Déclaration FCC

Cet équipement a été testé et déclaré conforme aux limites applicables aux appareils numériques de classe B, conformément à la partie 15 des règles de la FCC. Ces limites sont conçues pour fournir une protection raisonnable contre les interférences nuisibles dans un Installation résidentielle. Cet équipement génère, utilise et peut émettre des ondes radioélectriques et, s'il n'est pas installé et utilisé conformément aux instructions, peut causer des interférences nuisibles aux communications radio. Cependant, il n'y a aucune garantie que des interférences ne se produiront pas dans une installation particulière. Si cet équipement cause des interférences nuisibles à la réception radio ou télévision, ce qui peut être déterminé en éteignant et en rallumant l'équipement, l'utilisateur est encouragé à essayer de corriger les interférences en prenant une ou plusieurs des mesures suivantes :

- Réorienter ou déplacer l'antenne de réception.
- Augmenter la distance entre l'équipement et le récepteur.
- Brancher l'équipement sur une prise appartenant à un circuit différent de celui auquel le récepteur est connecté.
- Consultez le revendeur ou un technicien radio/TV expérimenté pour obtenir de l'aide.

Afin de garantir une conformité continue, toute modification ou altération non expressément approuvée par la partie responsable de la conformité pourrait annuler le droit de l'utilisateur à utiliser cet équipement.

Cet équipement est conforme à la partie 15 des règles de la FCC. Son fonctionnement est soumis aux deux conditions suivantes :

- (1) Cet appareil ne doit pas causer d'interférences nuisibles, et
- (2) Cet appareil doit accepter toute interférence reçue, y compris les interférences pouvant entraîner un fonctionnement indésirable.

Attention !

Le fabricant n'est pas responsable des interférences radio ou TV causées par des modifications non autorisées apportées à cet équipement. De telles modifications pourraient annuler le droit de l'utilisateur à utiliser l'équipement.

1. Déplacez toutes vos chaînes vers la position souhaitée.
2. Sélectionnez [Toutes les chaînes], puis [Oui] dans la boîte de confirmation.

ATTENTION

Risque d'explosion si la batterie est remplacée, jetée dans un feu ou un four chaud, écrasée ou coupée mécaniquement, ce qui peut entraîner une explosion ; laisser une batterie dans un environnement à température extrêmement élevée peut entraîner une explosion ou une fuite de liquide ou de gaz inflammable ; une batterie soumise à une pression atmosphérique extrêmement basse peut entraîner une explosion ou une fuite de liquide ou de gaz inflammable.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

12.5 Déclarations de conformité ISED

Cet appareil contient un ou plusieurs émetteurs/récepteurs exemptés de licence qui sont conformes aux RSS exemptés de licence d'Innovation, Sciences et Développement économique Canada. Son fonctionnement est soumis aux deux conditions suivantes :

- (1) Cet appareil ne doit pas causer d'interférences.
- (2) Cet appareil doit accepter toute interférence, y compris les interférences susceptibles de provoquer un fonctionnement indésirable de l'appareil.

Cet équipement est conforme aux limites d'exposition aux rayonnements RSS-102 d'IC établies pour un environnement non contrôlé.

L'émetteur/récepteur exempt de licence contenu dans le présent appareil est conforme aux CNR d'Innovation, Sciences et Développement économique Canada applicables aux appareils radio exempts de licence. L'exploitation est autorisée aux deux conditions suivantes :

- (1) L'appareil ne doit pas produire de brouillage ;
- (2) L'appareil doit accepter toute interférence radioélectrique subie, même si l'interférence est susceptible d'en compromettre le fonctionnement.

Cet équipement est conforme aux limites d'exposition aux radiations IC CNR-102 établies pour un environnement non contrôlé.

12.6 Conformité à l'exposition aux radiofréquences

Cet équipement est conforme aux limites d'exposition aux rayonnements FCC/ISED établies pour un environnement non contrôlé. Cet émetteur ne doit pas être installé ou utilisé conjointement avec une autre antenne ou un autre émetteur.

Ces exigences fixent une limite de DAS de 4 W/kg en moyenne par dix grammes de tissu. La valeur DAS la plus élevée rapportée dans le cadre de cette norme lors de la certification du produit pour une utilisation lorsqu'il est correctement porté sur les membres.

Cet équipement est conforme aux limites d'exposition aux radiations FCC /IC CNR-102 établies pour un environnement non contrôlé.

Le dispositif portable est conçu pour répondre aux exigences d'exposition aux ondes radio établies par le développement énergétique DURABLE. Ces exigences fixent une limite SAR de 4 W/kg par 10 g de tissu. La valeur SAR la plus élevée signalée en vertu de cette norme lors de la certification du produit doit être utilisée lorsqu'il est correctement porté sur les membres.

12.7 Déclaration CE SAR

Cet équipement est conforme aux limites d'exposition aux rayonnements de la directive 2014/53/UE établies pour un environnement non contrôlé. L'utilisateur final doit suivre les instructions d'utilisation spécifiques pour se conformer aux exigences en matière d'exposition aux radiofréquences. Cet émetteur ne doit pas être installé ou utilisé conjointement avec une autre antenne ou un autre émetteur. L'appareil portable est conçu pour répondre aux exigences en matière d'exposition aux ondes radio établies par le marché de l'Union européenne (France). Ces exigences fixent une limite SAR de 4 W/kg en moyenne sur dix grammes de tissu. La valeur SAR la plus élevée signalée en vertu de cette norme lors de la certification du produit à utiliser lorsqu'il est correctement porté sur les membres.

Les figures et illustrations contenues dans ce manuel sont fournies à titre indicatif uniquement et peuvent différer de l'apparence réelle du produit. La conception et les spécifications du produit peuvent être modifiées sans préavis.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook



www.flysky-cn.com

Copyright ©2024 Flysky Technology Co., Ltd.

Date de sortie : 21/05/2024



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook



Identifiant FCC :
2A2UNNB4PRO00 IC : 25584-
NB4PRO00

Fabricant : ShenZhen FLYSKY Technology Co., Ltd.

Adresse : 16F, Huafeng Building, n° 6006 Shennan Road, district de Futian, Shenzhen, Guangdong, Chine