



CZECH REPUBLIC

duplex

DC/DS

2.4GHz & 900MHz NG

2.4GHz & 900MHz

Dual Band System

FW 5.0

Část II. - Hlavní menu

CZ

1	Introduzione	6			
1.1	Protezione con password.	7			
2	Modello	9			
2.1	Selezione del modello.	9			
2.1.1	Descrizione del modello.	9			
2.1.2	Copiare un modello.	9			
2.1.3	Eliminazione di un modello.	9			
2.1.4	Selezione dell'ordine dei modelli.	10			
2.2	Nuovo modello.	10			
2.2.1	Nome del modello.	11			
2.2.2	Tipo di modello.	11			
2.3	Configurazione - pianale.	11			
2.3.1	Tipo di ala. yp superfici	12			
2.3.2	T di coda.	12			
2.3.3	Numero di motori nel modello.	12			
2.3.4	Numero di modelli aerodinamici spoiler controllati.	12			
2.3.5	Numero di servi nel modello di controllo del telaio. .	12			
2.3.6	Utilizzare il giroscopio (1 - 3).	12			
2.4	Configurazione - elicottero.	13			
2.4.1	Disposizione della piastra del ciclo.	13			
2.4.2	Ruotare l'orientamento della piastra della bicicletta di 180 °.	13			
2.4.3	Angolo ciclico del piatto.	13			
2.4.4	Rotazione.	13			
2.4.5	Lunghezza della leva (Servo 1-4).	13			
2.4.6	Governatore.	14			
2.4.7	Utilizzare il giroscopio (2 - 3).	14			
2.5	Miscela svolazzante.	14			
2.5.1	Controllo ciclico della testa del rotore (Swash Ring).	14			
2.6	Configurazione - multirottore.	15			
2.6.1	Stabilizzazione della telecamera.	15			
2.6.2	Utilizzare il giroscopio (1-3).	15			
2.6.3	Numero di servi del telaio.	15			
2.7	Configurazione - modello generale.	15			
2.7.1	Numero di motori nel modello.	15			
2.7.2	Tipo di motore.	15			
2.8	Immagine del modello e colori.	16			
2.8.1	Immagine del modello.	16			
2.8.2	Immagine di sfondo.	16			
2.8.3	Profili colore.	16			
2.9	Assegnazione di funzioni.	16			
2.9.1	Rinominare una funzione di volo.	16			
2.9.2	Assegnazione di un controllore a una funzione di volo.	17			
2.9.3	Opzione e finiture aggiuntive.	17			
2.9.4	Estensione dell'assetto aggiuntivo.	17			
2.9.5	Aggiunta di una funzione.	17			
2.9.6	Eliminazione di una funzione.	17			
2.10	Serv.	17			
2.10.1	Assegnare la funzione di uscita del trasmettitore del canale del ricevitore.	18			
2.11	Taratura del servizio.	18			
2.11.1	Visualizzazione della deviazione del canale del ricevitore.	19			
2.11.2	Selezione del canale del ricevitore.	19			
2.11.3	Sottotaglio.	19			
2.11.4	Max./Min. deviazione.	19			
2.11.5	Max./Min. limite fisico.	19			
2.11.6	Inversione del servo.	19			
2.11.7	Ritardo salita/discesa.	20			
2.12	Bilanciamento del servo.	20			

3 Ritocchi

3.1 Modalità di volo	23
3.1.1 Configurazione del trasmettitore in modalità aereo.	23
3.1.2 Aggiunta di una modalità di volo.	24
3.1.3 Rinominare le modalità di volo.	24
3.1.4 Ritardo della modalità di volo.	24
3.1.5 Attivazione modalità aereo.	24
3.1.6 Priorità della modalità di volo.	25
3.1.7 Convertire la modalità di volo selezionata nella modalità di volo predefinita.	25
3.1.8 Eliminazione di una modalità di volo.	25
3.1.9 Ripristina tutte le modalità di volo predefinite regime.	25
3.1.10 Notifica della modalità di volo corrente Notifica tu.	25
3.1.11 della modalità di volo dopo il passaggio uti interruttori	25
3.2 Digitale ordinare.	26
3.2.1 S funzioni speciali di trim.	26
3.3 Modalità di volo.	29
3.3.1 Posizioni di servizio.	29
3.3.2 Ambito	29
3.4 Deviazioni doppie / Expo	29
3.4.1 Campo di applicazione	30
3.4.2 Selezione del driver per la commutazione tra le configurazioni.	30
3.4.3 Estensione delle deviazioni.	31
3.4.4 Deviazioni simmetriche/asimmetriche.	31
3.5 Curve di funzione.	31
3.5.1 Consentire ritardi in modalità volo.	32
3.5.2 Impostazione della curva della funzione di volo.	32
3.5.3 Modifica della curva della funzione di volo.	33

3.5.4 Ritardo di reazione in direzione positiva/negativa.	33
3.5.5 Validità delle impostazioni.	33
3.5.6 Curve di funzione smussate.	33
3.6 Differenziazione degli alettoni.	33
3.6.1 Validità delle impostazioni.	34
3.6.2 Differenziazione.	34
3.6.3 Regolazione della differenziazione degli alettoni.	34
3.7 Ascensore di miscelazione.	34
3.7.1 Validità delle impostazioni.	34
3.7.2 Gamme di elevatore e alettoni.	35
3.8 Mescolare la farfalla.	35
3.8.1 Validità delle impostazioni.	35
3.8.2 Intervalli delle funzioni di volo dell'elevatore e del timone.	35
3.9 Mix Delta / El evo. impostazioni	35
3.9.1 Piattaforma est.	36
3.9.2 Gamme di elevatore e alettoni.	36
3.10 Farfalla.	36
3.10.1 Attivazione del freno aerodinamico.	36
3.10.2 Ritardo freno.	36
3.10.3 Validità delle impostazioni.	37
3.10.4 Spostamento del conducente.	37
3.10.5 Regolazione alettoni / flap.	37
3.10.6 Regolazione dell'ascensore.	37
3.10.7 Accordatura a farfalla.	38
3.11 Miscele libere.	38
3.11.1 Copiare un mix.	39
3.11.2 Creazione di un mix gratuito.	39
3.11.3 Eliminazione di un mix libero.	39
3.11.4 Modifica di una configurazione	39
3.11.5 Validità delle impostazioni	39

3.11.6 Attivazione di un mix gratuito.	40
3.11.7 Curva di miscelazione libera.	40
3.11.8 Ritardo nella risposta della funzione di uscita dopo l'attivazione/disattivazione del mix.	40
3.11.9 Pesi di output della funzione di volo.	40
3.11.10 Orientamento alla valutazione del mix.	40
3.11.11 Influenzare l'ingresso della miscela con un'altra miscela libera.	40
3.11.12 Influenza della funzione di uscita della miscela libera dal trim	41
3.11.13 Influenza della funzione di uscita della miscela libera da doppie deviazioni.	41
3.11.14 Differenziazione degli alettoni.	41
3.12 Governatore / Giroscopio.	41
3.12.1 Configurazione giroscopio	41
3.12.2 Configurazione regolatore	42
3.13 Restrizioni nonostante il motore	42
3.14 Calcio torsione - Snap Roll.	43
4 Impostazioni avanzate	45
4.1 Altre opzioni del modello.	45
4.1.1 Taglio automatico.	45
4.1.2 Funzione Insegnante/Alunno	45
4.1.3 Avvia registrazione	45
4.1.4 Modalità.	45
4.1.5 Arresto del motore.	45
4.1.6 Impostazione del minimo.	46
4.2 Impostazioni stick/interruttore.	46
4.2.1 Nome del driver con il suo tipo.	46
4.2.2 Livelli decisionali.	46
4.2.3 Configurazione del driver pre-volo.	47
4.2.4 Visualizzazione dello stato del conducente.	47

4.2.5 Configurazione dell'interruttore nella leva del joystick.	47
4.3 Modalità Wireless / Docente-Studente.	47
4.3.1 Modalità wireless "Predefinita".	48
4.3.2 Modalità "Studente" wireless	48
4.3.3 Modalità wireless "Insegnante"	49
4.3.4 Il trasmettitore insegnante è DC / DS e il trasmettitore studente è DC / DS:	50
4.3.5 Il trasmettitore insegnante è DC / DS e il trasmettitore studente è diverso da DC / DS:	50
4.3.6 Il trasmettitore insegnante è diverso da DC / DS e il trasmettitore studente è DC / DS:	50
4.3.7 Modalità wireless "doppio percorso".	50
4.3.8 Impostazione dell'allarme di perdita di segnale.	51
4.3.9 Giunto trasmettitore con ricevitori in modalità Double Sentiero	51
4.3.10 Utilizzo di un backup a 900MHz.	51
4.3.11 Blocca la trasmissione wireless.	52
4.4 Interruttori logici.	52
4.4.1 Creazione di un interruttore logico.	53
4.4.2 Valutazione proporzionale.	53
4.4.3 Interruttori logici proporzionali.	54
4.4.4 Emulazione interruttore a tre posizioni.	55
4.5 Suoni dell'evento.	55
4.6 Sequenziatore.	56
4.7 Accelerometro (solo DS).	57
4.8 Controllori di telemetria.	59
4.8.1 Esempi di possibili utilizzi dei controlli di telemetria.	60
4.8.2 Impostazione dei parametri del controller di telemetria	60
4.9 Notifica della posizione del conducente.	61

4.10 Comandi vocali.	62	5.5 Sensori/memorizzazione dati.	72
4.10.1 Modalità di riconoscimento vocale.	62	5.5.1 Conversione di quantità.	73
4.10.2 Frasi di apprendimento.	63	5.5.2 Possibilità di eliminare il sensore.	74
4.10.3 Riconoscimento Frase.	63	5.6 Dati nella schermata principale.	74
4.10.4 Limitazioni.	64	5.6.1 Panoramica dei blocchi utente.	74
5 Timer / Sensori	65	5.6.2 Creazione di un nuovo blocco utente.	76
5.1 Timer.	65	5.6.3 Modifica dell'ordine dei blocchi.	76
5.1.1 Azzeramento timer alla partenza.	65	5.6.4 Eliminazione di un blocco	76
5.1.2 Creazione di un nuovo timer.	65	5.6.5 Ambito	76
5.1.3 Eliminazione di un timer.	66	5.7 Dettagli della schermata principale.	76
5.1.4 Modifica impostazioni timer.	66	5.7.1 Telemetria visualizzata sul pannello dell'orologio.	77
5.1.5 Nuove opzioni del timer.	66	6 Applicazione	78
5.2 Allarmi.	67	6.1 Analisi dei dati.	78
5.2.1 Allarmi di prima generazione.	68	6.2 L'audio viene riprodotto vac.	79
5.2.2 Allarmi ES. Creazione di	68	6.2.1 Riproduzione incrementale.	80
5.2.3 un allarme.	68	6.3 JETIBOX.	80
5.2.4 Abilita allarme.	68	6.4 Giochi.	81
5.2.5 Definizione del valore limite.	69	6.5 Immagini.	81
5.2.6 File audio.	69	6.6 Microfono.	81
5.2.7 Interruttore di attivazione.	69	6.7 Radio FM (DC/DS-24).	82
5.2.8 Ripeti la riproduzione.	69	6.8 Applicazioni utente.	82
5.2.9 Riporta il valore corrente.	69	7 Sistema	84
5.2.10 Attivazione a vuoto.	69	7.1 Configurazione.	84
5.2.11 Utilizzo durante l'ispezione pre-volo.	69	7.1.1 Lingua del trasmettitore.	84
5.2.12 Vibrazione.	69	7.1.2 Nome utente.	84
5.3 Vari.	69	7.1.3 Modalità trasmettitore.	84
5.4 Uscita vocale.	71	7.1.4 Profilo sonoro.	84
5.4.1 Uscita vocale per timer.	71	7.1.5 Data e ora.	84
5.4.2 Uscita vocale per telemetria.	71	7.1.6 Unità di lunghezza.	84
5.4.3 Annunci vocali individuali.	72		

7.1.7 Unità di temperatura.	84
7.1.8 Frequenze di trasmissione.	85
7.1.9 Conferma di accensione.	85
7.1.10 Navigazione menu inversa.	85
7.1.11 Menu di scorrimento (su e giù).	85
7.1.12 Interruttore salvaschermo.	85
7.1.13 Tipo di uscita PPM.	85
7.1.14 Funzione jack PPM.	86
7.1.15 Utilizzo di un microfono esterno.	86
7.1.16 Controllo del segnale pre-volo.	86
7.1.17 Intensità di vibrazione.	86
7.2 Servizio di prova.	86
7.2.1 Velocità di superamento.	87
7.2.2 Selezione delle uscite testate.	87
7.2.3 S avviare il servo tester. Arrestare il	87
7.2.4 servo tester. Visualizzazione delle	87
7.2.5 uscite del ricevitore.	87
7.2.6 Prova di portata.	87
7.3 Visualizzazione ingressi.	87
7.3.1 Taratura dei controlli proporzionali.	88
7.3.2 Visualizzazione dello stato del controllo proporzionale. .	88
7.3.3 Visualizzazione dello stato dell'interruttore.	88
7.4 Uscite del ricevitore.	88
7.5 Suoni di sistema.	89
7.6 Volume dell'audio.	90
7.7 Moduli installati.	90
7.8 Copiare modelli tra trasmettitori.	90
7.9 USB.	91
7.10 Informazioni.	91

8.1 Blocco del gas.	92
8.2 Selezione dell'ingresso di controllo.	92
8.2.1 Assegnazione del conducente.	92
8.2.2 Valutazione proporzionale.	93
8.2.3 Impostazione del senso inverso di valutazione. .	93
8.2.4 Annullamento dell'assegnazione di un conducente.	93
8.2.5 Impostazione del punto di commutazione.	93
8.2.6 Selezione di controlli aggiuntivi.	94
8.2.7 Ingresso PPM.	94
8.2.8 Applicazioni.	95
8.3 Metodo di elaborazione e valutazione delle funzioni di uscita del trasmettitore.	95

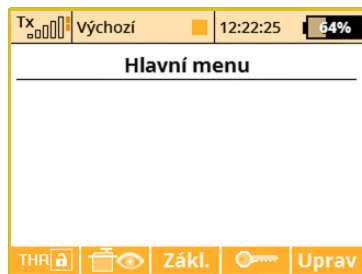
1. Introduzione

È possibile accedere al menu principale dalla schermata principale premendo il tasto "menù".

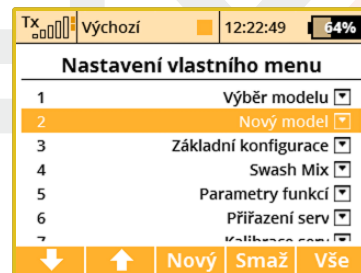
1. Il menu principale ha due sezioni, **di base e personalizzato**. Nella sezione base è presente un layout di menu fisso con sottomenu tematici.

- Modello
- Guida alla configurazione dell'elicottero (solo modelli di elicottero)
- Fine tuning / anni. modalità
- Impostazioni avanzate
- Timer / sensori
- Applicazione
- Sistema

2. Puoi passare alla sezione utente del menu principale con il pulsante **F3 (Utente)**. In questa sezione puoi creare un menu in base alle tue esigenze.



3. Per impostazione predefinita, il menu non contiene elementi.
4. Con il pulsante **"F5 (Modifica)"** si va nelle impostazioni della sezione del menu utente.
5. Nella parte sinistra, il numero indica l'ordine delle voci di menu.
6. pulsanti **"F1"** e **"F2"** si cambia l'ordine della voce di menu evidenziata.
7. Con il pulsante **"F3 (Nuovo)"** si crea un nuovo elemento nella sezione utente del menu principale. premere **"Pulsanti 3D"** su una voce di menu, vai alla selezione del menu per quella voce.
8. Con il pulsante **"F4 (Cancella)"** eliminare la voce di menu evidenziata.
9. Con il pulsante **"F5 (tutti)"** si immettono tutte le voci del sottomenu nel menu utente.

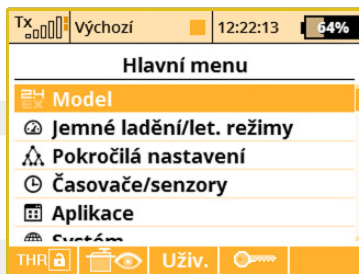


In entrambe le sezioni, le funzioni di blocco del gas e servo monitor sono disponibili tramite pulsanti **"F1 (THR)"** e **"F2 (Uscite ricevitore)"**.

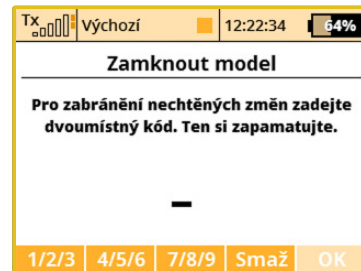
1.1 Protezione con password

Se si presta un trasmettitore a terzi e si desidera assicurarsi che non vengano apportate modifiche alla configurazione del modello che potrebbero influire sulla funzione del trasmettitore o del modello, è possibile utilizzare la funzione Model Lock.

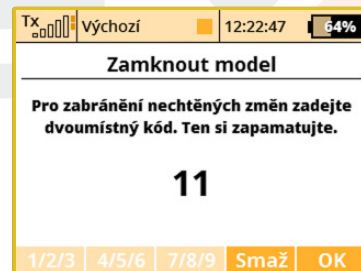
1. Nel menu principale, premi il pulsante **F4**, che visualizza una finestra di dialogo per l'immissione di una password monouso.



2. Inserisci il codice a due cifre utilizzando i pulsanti **F1 - 2/3**, **F2 - 4/5/6** e **F3 - 7/8/9**. Questo codice apparirà sul display e servirà per sbloccare il trasmettitore in un secondo momento. Con il pulsante **F4 "Elimina"** è possibile eliminare il numero inserito e ricominciare.



3. Ricorda il codice e premi il pulsante **F5 "OK"**. Ora conferma il tipo di query di sicurezza **"Applica i cambiamenti?"**. Tutti funzionano con la scheda SD quindi avviene solo in modalità di lettura.



D'ora in poi, il trasmettitore sarà bloccato contro:

- modifiche alla configurazione,
- selezione del modello,
- creazione di un nuovo modello,

- calibrazione dei controlli,
 - registrazione della telemetria,
 - Connessione USB
 - spegnimento.
4. Il modello può essere sbloccato nuovamente utilizzando il pulsante **F4** nel menu principale. Ora è necessario inserire lo stesso codice di quando si blocca il modello. Conferma con **F5 "OK"**. Ti verrà ora chiesto se vuoi salvare o meno le modifiche alla configurazione del modello. Al tocco di un pulsante **F1 "NO"** tutte le modifiche apportate verranno annullate e tutti i dati dalla scheda SD verranno ricaricati.

Nota: tutto fu
sicurezza, ad es. p

La funzione non può comunque essere utilizzata per aumentare il furto del trasmettitore. Il trasmettitore è regolazioni della configurazione bloccato contro e solo dal momento dell'inserimento del codice fino al successivo reinserimento del codice. Al momento di spegnere POWER + ESC o togliere l'alimentazione (ad es. premendo la batteria) si verifica au sblocco automatico del trasmettitore.



2 modello

2.1 Selezione del modello

Questo menu mostra un elenco dei modelli salvati in memoria con i loro nomi, date di creazione e tipo di modello. Il modello attualmente selezionato è contrassegnato da un segno di spunta. Nel menu è possibile selezionare un modello e gestire tutti i modelli salvati, come copiare un modello, eliminare un modello, organizzare l'ordine di salvataggio dei modelli.



Selezionare il modello desiderato nell'elenco dei modelli e confermare premendo **"Pulsanti 3D"** o pulsante **"F1 (Va bene)"**. Verrà richiesto di confermare il caricamento del modello.

Il trasmettitore offre una funzione **"Controllo del modello"** verificando il numero di serie del ricevitore memorizzato con il modello con il numero di serie del ricevitore con cui il trasmettitore stabilisce la comunicazione. Se i numeri di serie differiscono, il trasmettitore avvisa il display informativo che ha rilevato un ricevitore diverso da quello assegnato al modello. In questa situazione, l'utente decide se:

- Conferma modifica - assegna un nuovo ricevitore al modello.
- Rifiuta la modifica: il trasmettitore non comunicherà con il ricevitore trovato finché non si accende il ricevitore assegnato al modello.
- Seleziona un altro modello dalla memoria del trasmettitore.

Le informazioni sulla mancata corrispondenza del ricevitore vengono visualizzate anche dopo la creazione di un nuovo modello e l'associazione o la comunicazione con il ricevitore. Questo assegna il destinatario al modello per le ispezioni successive.

2.1.1 Descrizione del modello

Più visualizzata una descrizione del modello scorrendo l'elenco dei modelli. Ha un significato informativo e serve a distinguere modelli simili. Vedi menu **Modello » Configurazione base**.

2.1.2 Copiare un modello

È possibile copiare le impostazioni complete del modello per creare un nuovo modello con le stesse impostazioni. Nell'elenco dei modelli, selezionare il modello che si desidera copiare **"F3 (copia)"** fare una copia. Alla fine della lista viene creata una copia del modello selezionato e contemporaneamente si va a modificare il nome della copia del modello.

2.1.3 Eliminare un modello

È possibile eliminare un modello dall'elenco. Nell'elenco dei modelli, seleziona il modello che desideri eliminare e premi il pulsante **"F5 (Cancella)"**. Per motivi di sicurezza, il modello attivo non può essere eliminato.

Nota: Se vuoi apportare una modifica alle impostazioni di un modello già creato, faresti meglio a fare un backup come copia. Questo può essere d'aiuto se si desidera tornare alle impostazioni del modello prima della modifica.

Nota: Se stai creando un nuovo modello simile a quello che hai già creato in memoria, puoi usarlo come modello e farne una copia.

Nota: a k opier modelli da un trasmettitore all'altro tenere in considerazione quello I potrebbero non avere lo stesso software. E i moduli attivati non devono separarsi tra loro, è necessario verificare le singole funzioni con il modello, perché lo farò caricamento in un altro trasmettitore potrebbe finire messaggio (vedi S nel sistema »Moduli installati).

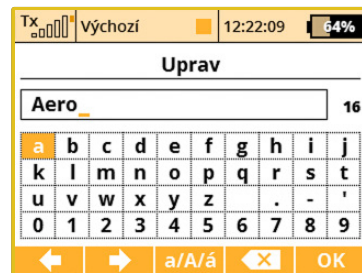
2.1.4 Selezione dell'ordine dei modelli

Per il modello contrassegnato dal cursore, è possibile modificarne la posizione con il pulsante **F1 ()** una posizione sotto e **F2 ()** una posizione in su. Il trasmettitore consente di memorizzare molti modelli, ma di solito solo pochi modelli sono attualmente utilizzati.

Nota: Prova a posizionare i modelli usati di frequente in cima all'elenco dei modelli in modo da non dover scorrere l'intero elenco dei modelli quando selezioni un modello.

2.2 Nuovo modello

Questa voce di menu avvia la Creazione guidata nuovo modello. La procedura guidata scorre il menu sotto la voce **"Nuovo modello"**. Il nuovo modello non verrà creato fino a quando non verrà confermato il penultimo menu **"Assegnazione servo"**, il modello non viene salvato in memoria fino a quel momento.



Le possibilità di impostazione per il trasmettitore DC/DS sono molto ampie. Per motivi di chiarezza, alcune impostazioni sono disponibili solo per determinate combinazioni di ala, superfici di coda, protezioni freno, telaio e numero di motori.

Nota: Per motivi di sicurezza, inizia a creare il modello con il ricevitore spento nel modello. Prestare particolare attenzione ai modelli con azionamento elettrico o ai servocomandi, dove una progettazione errata dell'azionamento può danneggiarli. Per i modelli con azionamento elettrico, è meglio smontare l'elica durante la creazione di un modello o la messa a punto.

2.2.1 Nome del modello

Quando si inserisce il nome del modello sotto il cursore, prima sarà un O, e dopo la prima lettera sarà un O. Confermando l'articolo "Nome" premendo il pulsante "F1 (O)" si immette un nome. Il cursore si sposta a sinistra e si immette un nome. Il cursore si sposta a sinistra e si immette un nome.

Con il pulsante "F3 (ABC)" si cambiano le lettere minuscole in maiuscole e viceversa.

Con il pulsante "F4 (X)" si elimina il carattere nella posizione del cursore.

Con il pulsante "F5 (OK)" confermi il nome e restituisce il dominio "Nuovo modello".

È possibile modificare il nome del modello anche dopo aver salvato il modello nel menu "Menu principale »Modello» Configurazione base".

2.2.2 Tipo di modello

Il tipo di modello decide quali altre opzioni offre il trasmettitore nella guida e in altre impostazioni del trasmettitore. Le opzioni sono: aereo, vr-

vagabondo, multiroto o modello generale. Dopo aver salvato il modello, il tipo di modello non può essere ulteriormente modificato.

Con il pulsante "F5 (Successivo)" vai al passaggio successivo della procedura guidata "Configurazione base", ma solo se sono impostati sia il nome del modello che il tipo.

2.3 Configurazione - pianale

Impostazione della configurazione dell'ala, superfici di coda, numero di motori, numero di spoiler erodinamici e numero di servi del telaio. In base alla configurazione impostata in questo menu, verranno generate le funzioni di volo e saranno accessibili miscele specifiche.



2.3.1 Tipo di ala

Il trasmettitore offre le seguenti opzioni per il montaggio dell'ala, che consiste in servo alettoni e flap.

Designazione	Descrizione
0 APPLA. 1 CRISTO.	Un solo servo alettone
0 APPLA. 2 CRISTO.	Due servi alettoni
1 KLAP. 2 CRISTO.	Un servo flap, due servi alettoni
2 KLAP. 2 CRISTO.	Due servi flap, due servi alettoni
2 KLAP. 4 CRISTO.	Due servi flap, quattro servi alettoni
4 KLAP. 2 CRISTO.	Quattro servi flap, due servi alettoni
4 KLAP. 4 CRISTO.	Quattro servi flap, quattro servi alettoni

2.3.2 Tipo di superfici di coda

Il trasmettitore offre le seguenti configurazioni di coda

Standard 1H1V	Tenda dardo zona della coda con un solo servo alettone e una volta misurare l'ascensore
Farfalla 2H	coda combinata in pace chya " IN
Ascensore 2H1V	Superfici di coda con due servi per l'elevatore e un segnale di svolta in
Standard 2H2V	Superfici di coda con due servi per l'elevatore anche per l'indicatore di direzione
Nessuno - Elevon / Delta	Il modello è controllato da un controllo combinato delle superfici sull'ala e indicatori di direzione
Nessuno	Modello senza superfici di coda

2.3.3 Numero di motori nel modello

Numero di motori nel modello. Opzioni di configurazione 0-4 motori. A seconda del numero di motori, vengono generate uscite per il controllo di singoli motori con l'assegnazione dei comandi del trasmettitore.

2.3.4 Numero di spoiler aerodinamici controllati del modello

Opzioni di configurazione 0-2 spoiler. A seconda del numero di spoiler, vengono generate uscite per il controllo dei singoli servi con l'assegnazione dei driver del trasmettitore.

2.3.5 Numero di servi nel modello di controllo del telaio

0-4 opzioni di configurazione del servo. A seconda del numero di servi del telaio, vengono generate uscite per il controllo di singoli servi con l'assegnazione dei controlli del trasmettitore. Con il pulsante "F5 (Successivo)" vai al passaggio successivo della procedura guidata del menu "Assegnazione delle funzioni".

2.3.6 Usa il giroscopio (13)

È possibile creare fino a tre funzioni indipendenti di gestione del profitto del giroscopio. Queste funzioni si attivano nel menu "Modello » Configurazione base".

Nota: Se si attiva la funzione giroscopica aggiuntiva sul modello esistente, è necessario assegnare un driver (parametri funzione) dopo aver lasciato la configurazione di base e quindi selezionare un canale di uscita adatto (assegnazione servo). La regolazione effettiva del guadagno del giroscopio viene eseguita nel menu "Regolazione fine / anni". modalità » Impostazioni giroscopio".

2.4 Configurazione - elicottero



2.4.1 Disposizione della piastra del ciclo

Specifica che tipo di tavola da bicicletta usa il tuo elicottero. Troverai informazioni più dettagliate nelle istruzioni per il tuo elicottero.

- **"3 Servi (120°)"** - cicli di bordo, in cui le funzioni di volo di inclinazione, inclinazione e collettivo sono controllate dall'interazione di tre servi. Nella configurazione della piastra del ciclo, i singoli punti possono essere avvicinati o allontanati dall'asse, eliminando così la non linearità del servo con il parametro "Lunghezze leva". Se è necessaria una configurazione della scheda ciclo a 3 servo (140°) o 3 servo (90°), il parametro "Angle" regola l'impostazione richiesta con incrementi di 1°.

- **"4 Servi (90°)"** - cicli di bordo, in cui le funzioni di volo di tilt, tilt e collettivo sono controllate dall'interazione di quattro servi orientati di 90°. La configurazione prevede le stesse opzioni della precedente scheda ciclo.
- **"Meccanico"** - schede cicliche, dove ogni servo ha una funzione di volo.

2.4.2 Ruotare l'orientamento della piastra della bicicletta di 180°

Elemento **"Posizione servo anteriore"** è disponibile solo per la variante ciclo **3 Servi (120°)**. A seconda della configurazione del ciclo del modello, la piastra del ciclo può essere ruotata di 180° nell'impostazione.

2.4.3 Angolo di bordo cicli

Položka **"Angolo"** è disponibile solo per la variante ciclo **"3 Servi (est 20°)"**. L'angolo tra i punti dei cicli 1 - 2 e 1 - 3 può essere configurato dall'utente. Ciò consente di mettere a punto la configurazione della piastra del ciclo desiderata.

2.4.4 Rotazione

Elemento **"Rotazione"** è disponibile con la variante ciclica **"3 Servi (120°)"** e **"4 Servi (90°)"**. Ruotare l'intera piastra della bicicletta di un angolo definito. Ciò consente di mettere a punto la configurazione della piastra del ciclo desiderata.

2.4.5 Lunghezza della leva (Servo 1-4)

Avvicinare o allontanare i punti ciclici dall'asse di rotazione. Con questa opzione è possibile compensare l'andamento non lineare dei servi o le loro diverse proprietà.

2.4.6 Governatore

In alcuni casi di controllo dell'elicottero, la funzione del regolatore viene utilizzata per controllare il motore - regolazione della velocità costante, indipendentemente dalla squadra. Se il modello di elicottero è dotato di questo controllo motore, attivare questa funzione. Se imposti questa funzione, il menu3 Messa a punto / anni. modalitàrende disponibile la configurazione del governatore.

2.4.7 Usa giroscopio (2 - 3)

È possibile creare fino a tre funzioni di controllo del guadagno del giroscopio indipendenti. Per impostazione predefinita, il giroscopio n. 1 è sempre attivo, gli altri sono attivati in questo menu insieme alla funzione di Governatore.

Nota: Se la funzione aggiuntiva del modello gyro akti, dopoi a quello esistente aver lasciato il driver di configurazione di base (parametri assegnare funzione) e quindi selezionare vho (assegnazione servo). Canale di uscita Autoregolazione del profitto del giroscopio3.12 Messa a effettuato in gara punto / volo. modalità »Impostazioni giroscopio.

2.5 Mix swash

Regolazione molto fine dei cicli della piastra servo. Qui è possibile definire le grandezze delle deviazioni delle singole funzioni di volo dell'elicottero.



2.5.1 Controllo ciclico della testa del rotore (Swash Ring)

In offerta "Modello »SwashMix» è possibile attivare la funzione di limite ciclico perotore hl avu elicottero. L'attivazione di questa funzione si verificherà a limitare il percorso dei servi durante la deflessione congiunta dei comandi di inclinazione Ne inclinazione in modo che la quantità totale di deflessione sia sempre all'interno della Psuperficie interna del cerchio visualizzato. Fuori dal cerchio c'è una zona morta

Modifica dei campi "Valore" si influenza il diametro del cerchio visualizzato, ad es. la dimensione della deviazione massima consentita. Le impostazioni sono globali per l'intero modello.

2.6 Configurazione - multirottore



2.6.1 Stabilizzazione kamery

Qui puoi impostare quale sistema di stabilizzazione della fotocamera verrà utilizzato nel modello. Puoi selezionare queste modalità: "Spento" (la fotocamera non è controllata), "Di base" (due - controllo dell'inclinazione e inclinazione della fotocamera) e "Stabilizzazione totale" (controllo di tutti e tre gli assi: inclinazione, inclinazione e rotazione della telecamera).

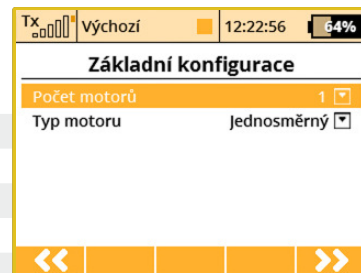
2.6.2 Usa giroscopio (1-3)

L'utente può selezionare fino a tre impostazioni indipendenti per il sistema di stabilizzazione del volo. Ciò consente di regolare la sensibilità di stabilizzazione di ciascun asse di volo direttamente in volo.

2.6.3 Numero di servi del telaio

È possibile selezionare fino a 4 servi di atterraggio / atterraggio, ogni servo può essere collegato a uno slot del ricevitore diverso.

2.7 Configurazione - modello generale



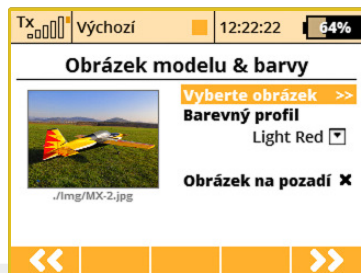
2.7.1 Numero di motori nel modello

Numero di motori nel modello. Opzioni di configurazione 0-4 motori. A seconda del numero di motori, vengono generate uscite per il controllo di singoli motori con l'assegnazione dei comandi del trasmettitore.

2.7.2 Tipo di motore

Se i motori nel modello hanno un solo senso di rotazione, o se sono in grado di ruotare in entrambi i sensi.

2.8 Immagine del modello e colori



2.8.1 foto k modelu

Un'immagine assegnata al modello che continua ad essere visibile sulla principale o B-punzone del trasmettitore (set appare nel menu 5.6 Tempo sensori / sensori » Dati attivi schermo principale).

2.8.2 Immagine di sfondo

Lo sfondo è sempre visibile. La trasparenza dell'immagine è nell'intervallo 0 - 100%. Formati immagine supportati: PNG (fino a 320x240) e JPG (fino a 1024x768). Immagini più grandi possono rallentare il carico di memoria del modello.

2.8.3 Profili colore

Il trasmettitore contiene una serie di profili colore incorporati. Puoi scegliere questi profili colore per ciascun modello separatamente in base alle tue idee.

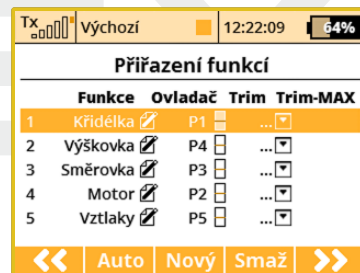
2.9 Assegnazione delle funzioni

CC / DS-24	CC / DS-16 II	DC / DS-14 II	DS-12
24	16	14	16

Sulla base della configurazione precedente, viene creato un elenco di tutte le funzioni di volo con assegnazioni predefinite ai controller del trasmettitore.

Il menu offre la possibilità di rinominare le funzioni di volo, assegnare una funzione di volo a qualsiasi controller del trasmettitore e impostazioni di trim aggiuntive per la funzione di volo.

IN premere per ripristinare le impostazioni predefinite "F2 (Automatico)".



2.9.1 Rinominare una funzione di volo

Modificare un elemento "Funzione" rinomini la funzione di volo dal nome predefinito al tuo nome.

2.9.2 Assegnare un controllore a una funzione di volo

Modificare un elemento **"controllore"** puoi assegnare qualsiasi pilota del trasmettitore a una determinata funzione di volo. Designazione **P1-P8** sono i canali proporzionali 1-8. marcando **Sa-Sj** gli interruttori sono contrassegnati come sul pannello frontale del trasmettitore.

Seleziona questa voce per accedere al menu 8.2 Selezione dell'ingresso di controllo. È possibile controllare facilmente l'assegnazione in base al simbolo grafico accanto alla descrizione del conducente nella sezione **"Controllore"**, che visualizza le impostazioni correnti del conducente assegnato.

2.9.3 Selezione di un trim aggiuntivo

Il trasmettitore consente di aggiungere un assetto aggiuntivo a qualsiasi funzione di volo, quindi Puoi fare meglio modificare le impostazioni del modello. La **Oggetti "Tre m "** **uono** assegnare se modifica di qualsiasi controllo per l'elemento di estate selezionata vedere **funk** che cosa. Selezionando t taglio aggiuntivo andrà al menu 8,2 V selezione di controllo lui iscrizione. Puoi facilmente controllare l'assegnazione in base al grafico simbolo accanto alla descrizione del conducente nel **"Ordinare "** che mostra le impostazioni correnti del conducente assegnato.

Per i controller proporzionali P1-P4, i pulsanti trim sotto i controller incrociati vengono assegnati automaticamente. Non è necessario assegnarli manualmente.

2.9.4 Estensione del trim aggiuntivo

Elemento **"Trim-Max "** è possibile impostare l'effetto trim massimo sulla rispettiva funzione di volo utilizzando la funzione trim aggiuntiva. Il valore predefinito è 50%. Quando è impostato su 0%, il controller di assetto aggiuntivo non avrà alcun effetto sulla funzione di volo. Ad un valore del 100%

il trimmer aggiuntivo controllerà a pieno la funzione di volo.

2.9.5 Aggiunta di una funzione

Con il pulsante **"F3 (Nuovo) "** puoi aggiungere la tua funzione di volo.

2.9.6 Eliminazione di una funzione

Con il pulsante **"F4 (Cancella) "** eliminare la funzione di volo contrassegnata.

Assicurati di avere le funzioni di volo richieste assegnate a tutti i controller del trasmettitore, o correggere le finiture aggiuntive. Con il pulsante **"F5 (Dati) "** con vai al prossimo k menu guida dell'anno **"Assegnazione servo"**.

Nota: L'assegnazione predefinita viene eseguita in base all'impostazione della modalità del controller. Se l'assegnazione di default non è corretta, controllare il codice trasmettitore impostato nel menu "Menu principale» Sistema »Configurazione» MODALITÀ 1-4".

2.10 Servizio

CC / DS-24	CC / DS-16 II	DC / DS-14 II	DS-12
24	24	10 (fino a 14)	8 (fino a 16)

Questo mostra l'assegnazione delle funzioni predefinite del trasmettitore ai canali del ricevitore. Puoi modificare questa allocazione come desideri. Il numero di sequenza all'inizio della colonna mostra il numero del canale e la funzione assegnata è la porta accanto. Qualsiasi funzione può essere assegnata a qualsiasi canale. L'unico limite è il numero di canali che il trasmettitore può controllare (24 canali) **a seconda dell'apparecchiatura del trasmettitore**. Il trasmettitore può regolare automaticamente i canali in base a

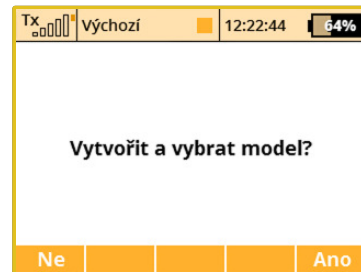
schema predefinito. Se si desidera che il trasmettitore imposti automaticamente i servi nell'ordine di base, premere **"F3 (Automatico)"** pulsante e poi **"F5 (Sì)"**.



Nota: Per impostazione predefinita, i trasmettitori DC/DS-16 e DC/DS-24 utilizzano solo i primi 16 canali. Più canali vengono attivati automaticamente dopo aver assegnato una qualsiasi funzione a uno dei canali 17-24. È possibile verificare lo stato nel menu Impostazioni avanzate - Modalità wireless / Docente-Studente alla riga "Multimode a 24 canali".

2.10.1 Assegnare la funzione di uscita del trasmettitore del canale del ricevitore

Evidenziare il canale del ricevitore desiderato e premere **"pulsante 3D"**. È ora possibile selezionare quale funzione assegnare al canale del ricevitore selezionato. Con il pulsante **"F5 (Successivo)"** si passerà al passaggio successivo della procedura guidata, ovvero memorizzare il modello nella memoria del trasmettitore.



La procedura guidata ti chiederà di confermare la creazione del modello **"Creare e selezionare un modello?"**. Se rispondi alla conferma con il pulsante **"F1 (No)"**, tornerai al menu di base e tu puoi configurare ulteriormente il modello. Se confermi il pulsante **"F5 (Sì)"**, il modello si salva in memoria, verrà attivato anche questo. Poi andrai automaticamente al menu **"Taratura servo"**. Naturalmente, puoi configurare il modello salvato in qualsiasi momento, anche dopo averlo salvato nel menu **"Menu principale »Modello» voci «Configurazione di base», »Parametri funzione**

il cui, di chi" e "Assegnazione servo".

Nota: A questo punto è possibile associare il ricevitore al trasmettitore e poi proseguire con la configurazione "Servo Calibration".

2.11 Taratura del servizio

Menu per la regolazione fine delle funzioni di uscita **trasmettitori »canali ricevitori» serv.**

L'assegnazione della funzione di uscita del trasmettitore al canale del ricevitore è visualizzata nella parte superiore del menu (la prima voce sotto la descrizione del menu).



2.11.1 Visualizzazione della deviazione del canale del ricevitore

La deviazione corrente per il canale selezionato viene visualizzata nella parte superiore del menu. Germoglio
se cambi n impostazioni in questo menu, vedrai immediatamente. guarda come cambia in poi
progetto all'uscita

2.11.2 Selezione del canale del ricevitore

Il canale attualmente selezionato si trova nella prima posizione F1 nella barra inferiore. Con il pulsante **F2** e **F3** oppure modificando la voce "Servo No." si seleziona il canale del ricevitore che si desidera configurare.

2.11.3 Centro (Sottotrim)

Utilizzare questa voce nel menu per impostare la metà centrale del canale selezionato del ricevitore.

Nota: Quando costruisci il modello, cerca di mettere a punto il centro il più possibile meccanicamente. Se è necessario impostare un valore "Subtrim" grande per la posizione centrale del servo, l'offset del servo risultante sarà limitato.

2.11.4 Max./Min. deflessione

Questo elemento definisce i valori finali della funzione di uscita del trasmettitore, ad es. quali saranno le funzioni di uscita del trasmettitore all'estremo? hautisti. La funzione dovrebbe essere utilizzata per definire la gamma di sicurezza dei servi per evitare danni meccanici.

Pozmateria: La mia taglia X Deviazioni minime possono influenzare ulteriormente i
nit finiture, doppio allenamento h nastayle e altre impostazioni proporzionali.

2.11.5 Max./Min. limite fisico

Limitazione della deviazione del canale del ricevitore. Nessuna combinazione supererà il valore di offset del servo impostato.

Nota: Qui è possibile impostare un limite di deflessione prima di un arresto meccanico o di un ostacolo nel percorso del servo, evitando così danni meccanici al servo.

2.11.6 Inversione del servo

Impostazione del senso di rotazione inverso del servo.

2.11.7 Ritardo salita/discesa

Impostazione del tempo di transizione del canale da una posizione estrema all'altra. Può essere definito separatamente per variazione positiva e variazione negativa, ad es. l'apertura del telaio è più lenta della chiusura del telaio.

Nota: La funzione può essere vantaggiosamente utilizzata per i servi del telaio.

2.12 Bilanciamento del servo

CC / DS-24	DC / DS-16 II	DC / DS-14 II	DS-12
sì	sì	espandibile	espandibile

Funzione di bilanciamento del servo viene utilizzato per un è moda loro hanno R-
Daree controllate brani y servo viene utilizzato per un è moda loro hanno R-
Un pezzo di servo di qualcuno gran numero di servi accoppiati. Jeliko potrebbe essere ka di-
Bproduzione è sempre troppo jnse impostato e non possibilità v modellato sì
è algoritmicamente saldi t pista serv ta a,
è preciso, ci sarebbe un mini piccolo meccanico per lo stress del movimento
timoni.

È quindi possibile assegnare una curva separata a ciascun canale di uscita, che viene applicata come ultima operazione prima di inviare le deviazioni al modello. Di conseguenza, la curva viene applicata anche a trim, mix, doppie deviazioni, ecc., in modo che i servi di una superficie si muovano sempre insieme nella stessa misura.

Il servobilanciamento può regolare la curva del servo di un massimo di $\pm 10\%$ con una risoluzione dello 0,1%.

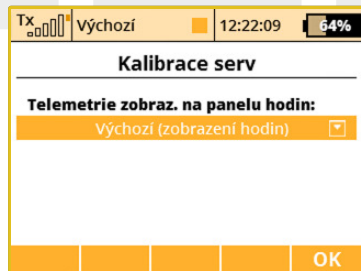


Per spostare il cursore sul grafico del bilanciamento del servo **Pulsante 3D** per abilitare la modifica della curva del servo. Ora un punto di controllo da e k è sempre evidenziato. La deviazione locale ky serva. Se l'attuale deviazione del servo è il -30%, evidenzia con checkpoint più vicino in -25%. A questo punto è quindi possibile spostarsi su e giù ruotando **Pulsanti 3D** trasporto, arisp. sinistra. in modalità "**Macchina**" (pulsante evidenziato **F2**) l'attuale spostamento dei checkpoint circostanti, in modo che il

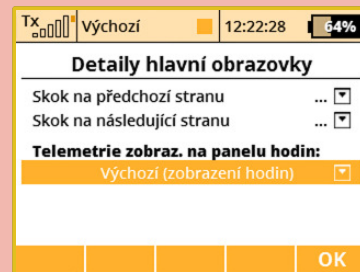
la curva seguente viene levigata con precisione. Spostando il servocomando, è possibile selezionare ulteriormente un altro punto di controllo e quindi regolarlo fino a quando la deviazione reciproca della posizione del servo durante il movimento è minima.



Dopo aver premuto il pulsante **F1** quando il bilanciamento del servo è evidenziato, viene visualizzato velocemente l'orologio della chitarra sulla barra superiore visualizza e. Sei qui su př.
visualizzare il tempo di di batterie
uonogli tra l'impedenza della corrente istantanea dal ricevitore quando si
quello aiuta molto compensano le differenze nel percorso del servo .



Nota: Le impostazioni dei dati di telemetria visualizzati sulla barra superiore del display vengono salvate come parte della configurazione del modello e vengono visualizzate nuovamente all'accensione del trasmettitore. In alternativa è possibile impostare i dati visualizzati nel menu "Timer / Sensori» Dettagli" della schermata principale. È possibile selezionare qualsiasi semplice dato numerico, ma non es. le coordinate GPS o lo stato del trasmettitore.



Con il pulsante **F2** "Automatico" nella modalità di modifica del servobilanciamento, si passa dalla selezione automatica a quella manuale dei punti di controllo. Quando si selezionano manualmente i checkpoint, premere **Pulsante 3D** per passare al punto successivo; pulsante **ESC** si attiva il checkpoint precedente. Quando si modifica in modalità manuale, si sposta (a differenza della modalità automatica) solo un checkpoint, gli altri rimangono invariati. Pressione breve del pulsante **F3** "Elimina" serve per resettare velocemente un checkpoint (deve essere evidenziato). Dopo aver premuto a lungo il pulsante **F3** "Elimina" l'intera curva del servo viene ripristinata allo stato predefinito.

premi il bottone **F4** è possibile bloccare la funzione di movimento. Quindi non è necessario tenere il controller sempre nella stessa posizione.

Nota: Se si utilizzano più servi accoppiati per controllare un modello di timone come in questo esempio, si consiglia di impostare tutti i servi appartenenti a quel timone su un gruppo di uscita (Gruppo A-C) sul ricevitore. La figura mostra questo utilizzando l'applicazione Connected Devices. I servi riceveranno quindi contemporaneamente impulsi di comando e il loro movimento sarà quindi sincrono.



Nota: Per ottimizzare il percorso del servo con s, si consiglia di utilizzare un amperometro (o ad es

MUI visualizzato nella finestra della telemetria) e monitorare sempre quando la corrente che scorre attraverso i servi è la più piccola possibile.



3 Sintonia fine

3.1 Modalità di volo

CC / DS-24	CC / DS-16 II	DC / DS-14 II	DS-12
10	10	3 (fino a 10)	3 (fino a 6)

Le modalità di volo sono molto utili per regolare le caratteristiche di volo e la manovrabilità del modello in varie situazioni di volo, come il decollo, il volo in termica, l'atterraggio con flap e freni. Questa capacità potrebbe essere utilizzata non solo per gli alianti, ma anche per i modelli acrobatici in acrobazie o acrobazie 3D. In tutte le situazioni descritte, sarebbe opportuno che il modello reagisse in modo diverso, tutto va d'accordo. aggiungere, sfruttare solo le modalità di volo.

K di la posizione è fino a 1 0 modalità di volo (a seconda della tua attrezzatura pinza) pro ka di-
dy model. Volo modalità che puoi per una migliore panoramica nome O-
I.V.A. Può essere attiva una sola modalità di volo alla volta, pertanto, ogni modalità di volo creata ha la propria priorità data nell'elenco delle modalità di volo. Se le condizioni sono soddisfatte e potrebbe essere attiva più di una modalità di volo, viene selezionata quella con la priorità più alta. Le modalità di volo possono essere attivate da qualsiasi controller del trasmettitore, come un interruttore.

3.1.1 Configurazione del trasmettitore in modalità aereo.

- Alcuni menu contengono elementi dell'ambito con il simbolo (globo) e la lettera G. Passando dall'elemento dell'ambito al simbolo (elenco) con la lettera S si cambia l'impostazione da globale all'impostazione per ciascuna modalità di volo separatamente.

Nota: fare attenzione con questa azione. Dopo aver commutato l'oscilloscopio dalla modalità globale alla modalità di volo, la configurazione pre-switch (globale) viene salvata in tutte le modalità di volo esistenti.

- Se la voce di menu è fissa e l'intervallo di validità è impostato su S, le impostazioni della voce potrebbero essere diverse in ciascuna modalità di volo. Passando a un'altra modalità di volo, l'oggetto assumerà i valori per la modalità di volo selezionata.
- Se l'elemento è opzionale (può essere aggiunto all'elenco) e l'intervallo di validità è impostato su S, l'impostazione sarà solo nella modalità di volo corrente. Il passaggio a un'altra modalità di volo visualizza la configurazione in corso modalità.
- Ka ogni modello già alla creazione l'aratura contiene la modalità di volo predefinita.

Pozmateria: Se non si desidera utilizzare le modalità di volo, non creare una teáž nuova modalità di volo e utilizzare solo quella predefinita.

Tx

Rychlost

12:22:25

64%

Letové režimy

	Popis	Zpoždění	Spínač	
1	Termika	0.3s	Sb	✕
2	Rychlost	0.3s	Sb	✓
3	Výchozí	0.3s		✕

↓

↑

Nový

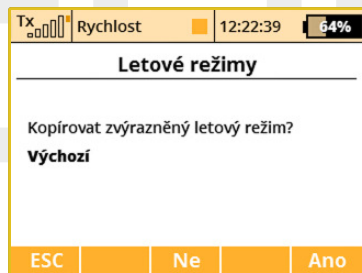
✕

OK

3.1.2 Aggiunta di una modalità di volo

Con il pulsante "**F3 (Nuovo)**" aggiungi una nuova modalità di volo. Se vuoi creare una nuova modalità di volo come copia della modalità di volo già creata, evidenzia la modalità di volo di origine e premi "**F3 (Nuovo)**". Viene visualizzato un menu che chiede se si desidera copiare la modalità di volo selezionata.

- Con il pulsante "**F5 (Si)**" creare una copia della modalità di volo con lo stesso nome.
- Con il pulsante "**F3 (No)**" crei una nuova modalità di volo.
- Con il pulsante "**F1 (Esc)**" non crei una modalità aereo e torni al menu "**Modalità di volo**".



3.1.3 Rinominare le modalità di volo

È possibile chiarire le modalità di volo nominando, che descrive in modo conciso l'impostazione data, ad es. **Start**, **Termico**, **Autorotazione**, ecc.

Modificare un elemento "**Descrizione**" puoi nominare le modalità di volo.

3.1.4 Ritardo modalità volo

Il tempo di transizione graduale tra due modalità di volo. Cambiare la modalità di volo porta spesso con sé cambiamenti fondamentali nelle posizioni di base dei servi. Se il cambiamento nella modalità di volo fosse immediato, potrebbe portare a un cambiamento immediato nel controllo del modello: movimenti bruschi. Se ritardiamo la modalità di volo, ci sarà un graduale passaggio da una modalità di volo a un'altra in una modalità di volo definita.

Nota: Cerca sempre di impostare almeno un ritardo minimo in modalità volo. Un cambiamento immediato potrebbe cambiare la posizione di più servi contemporaneamente, provocando un picco di corrente nell'alimentatore.

Pozmateria: La funzione di volo del gas non è influenzata dal ritardo della modalità di volo. Per questa funzione di volo, la configurazione ha effetto immediato.

3.1.5 Attivazione modalità aereo

La modalità aereo può essere attivata con un interruttore. Modificare un elemento "**Interruttore**" si passa al menu "**Seleziona ingresso di controllo**" e selezionare quale interruttore deve attivare la modalità di volo selezionata, vedere. 8.2 Selezione dell'ingresso di controllo. È possibile assegnare qualsiasi interruttore, controller proporzionale o risultato di operazione logica a ciascuna modalità di volo per attivare la modalità di volo. Il soddisfacimento della condizione per l'attivazione della modalità volo è indicato da un simbolo nella colonna "**Interruttore**":

- **segno di spunta** - la condizione per l'attivazione è soddisfatta,
- **attraverso** - la condizione per l'attivazione non è soddisfatta.

Il nome della modalità di volo corrente viene visualizzato nella barra di stato.

3.1.6 Priorità modalità di volo

Se le condizioni per l'attivazione di più modalità di volo contemporaneamente sono soddisfatte, la priorità della modalità di volo decide. Viene assegnata la priorità al numero di sequenza nell'elenco delle modalità di volo. **Più basso è il numero di serie, maggiore è la priorità della modalità di volo.** La modalità di volo predefinita ha sempre la priorità più bassa.

3.1.7 Converti la modalità di volo selezionata nella modalità di volo predefinita

È possibile convertire la modalità di volo selezionata nella modalità di volo predefinita modalità di volo richiesta e il pulsante **"F4 (Opz.)"** opzioni di impostazione del display. Elemento **"Imposta come volo predefinito. regime"** cambio modalità di volo vai a est settembre La precedente modalità di volo predefinita è cambia in no R- piccolo regime di volo m.

3.1.8 Eliminazione di una modalità di volo

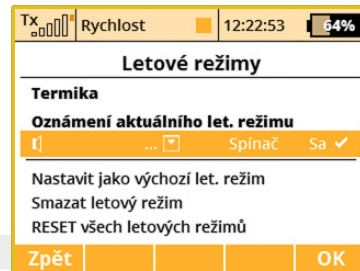
È possibile eliminare la modalità aereo come segue:

1. selezionare la modalità di volo desiderata e premere il pulsante **"F4 (Opz.)"** opzioni di impostazione del display.
2. elemento **"Cancella modalità volo"** eliminare la modalità di volo selezionata. **La modalità di volo predefinita non può essere eliminata.**

3.1.9 Ripristina tutte le modalità di volo e le modalità di volo predefinite

È possibile convertire tutte le modalità di volo nell'impostazione della modalità di volo predefinita contemporaneamente. Premi su qualsiasi voce di menu **F4 (Opz.)** e vengono visualizzate le opzioni di impostazione. Elemento **"Resetta tutto**

modalità di volo" imposterà tutte le modalità di volo, nonché la stessa modalità di volo e gli intervalli verranno configurati per la validità globale.



Pozmateria: Controlla lo stato di ogni modalità di volo dopo aekola cambiamento nella configurazione delle modalità di volo.

3.1.10 Notifica della modalità di volo corrente

Opzione per assegnare un file audio WAV da riprodurre quando la modalità è attivata.

3.1.11 Notifica della modalità di volo dopo la commutazione dell'interruttore

Dopo aver premuto il pulsante **F4** è possibile assegnare un interruttore, dopo aver premuto il quale verrà annunciata la modalità di volo corrente, risp. viene riprodotto il file audio WAV corrispondente.

3.2 Regolazione digitale

Il trim delle principali funzioni di volo viene eseguito tramite quattro pulsanti situati sotto i controlli incrociati. La definizione del passo e della gamma delle singole funzioni di volo avviene nel menu "Ritaglio digitale". Ogni funzione di volo può avere limiti, step di trim e range di validità diversi.

La finestra di dialogo del ritaglio digitale è stata divisa in due schermate, che possono essere commutate utilizzando i pulsanti "F1 Sinistra" e "F2 Trasporti". Con il pulsante "F3 (Taglia)" andrai alla panoramica del dominio dei trim delle principali funzioni di volo, dove puoi testare come influenzeranno le singole modifiche nelle impostazioni.



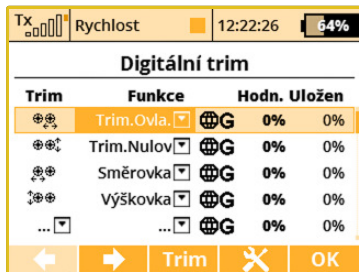
Trim	Funkce	Hodn.	Uložen	Mód	Krok	- Rozsah +
☺☺	Křídélka	0%	0%	Středový	2%	100% 100%
☺☺	Motor	0%	0%	PlynDolní	2%	100% 100%
☺☺	Směrovka	0%	0%	Středový	2%	100% 100%
☺☺	Výškovka	0%	0%	Středový	2%	100% 100%
...	...	0%	0%		2%	100% 100%

Ad ogni trim può essere assegnata una funzione di controllo che sarà influenzata da quel trim. È possibile disattivare completamente il trim in modo che non abbia alcun effetto: è sufficiente annullare l'assegnazione a qualsiasi funzione. Ciò è particolarmente importante per i piloti di vari elicotteri plurimotore o elicotteri con elettronica di stabilizzazione avanzata.

3.2.1 Funzioni speciali di trim

I trim digitali possono essere utilizzati indipendentemente come driver generale per le funzioni del modello. È possibile assegnare una funzione speciale "Trim.Ovla" o "Trim.Zero" a qualsiasi trim digitale.

- **Trim.Ovla** (trim controller) - consente di utilizzare il trim separatamente dalle funzioni di controllo. Il trasmettitore ricorda il valore di trim dopo lo spegnimento. Dopo aver premuto il pulsante, la funzione genitore non viene tagliata, viene incrementato solo lo stato interno del trim.
- **Trim.Nulov** (trim controller con reset automatico) - permette di utilizzare il trim dato separatamente dalle funzioni di controllo. Il trasmettitore non memorizza il valore del trim dopo lo spegnimento. Dopo aver caricato il modello, il trim ha sempre un valore di 0%. In combinazione con interruttori logici, questa opzione è adatta ad es. p
ro sequenziale passaggio tra le modalità di volo o la riproduzione sequenza di suoni.
- **Manopola rotante** - permette di utilizzare il trim separatamente dalle funzioni di controllo. Dopo aver premuto il pulsante trim, il valore del trim viene sempre incrementato/diminuito di un passo preimpostato. Dopo aver superato il 100%, si continua da -100%. Adatto ad es. per l'emulazione di un interruttore multistato.
- **3 posizioni interruttore** - consente di utilizzare le funzioni di controllo a tre vie fornite ed emula un interruttore istantaneo a tre posizioni. Se non viene premuto alcun pulsante, il valore è 0%.



L'ambito operativo delle finiture è stato ampliato con nuove opzioni, quindi ora sono disponibili le seguenti opzioni:

- **Global Busta** - confi e il valore selezionato dalle modalità trim.
- **Vedere parato** - ogni La nuova modalità di volo ha il suo volo configurazione indipendente in-Gambero.
- **Gruppo modalità di volo (A/B)** - se utilizzi più modalità di volo e vuoi che le impostazioni di assetto siano condivise, ad esempio, solo tra le due modalità selezionate, assegna il trim per entrambe le modalità ad uno dei gruppi **fa** o **FB**. Ogni gruppo ha le proprie impostazioni, che vengono poi condivise tra le modalità di volo.



PNota: Si consiglia di utilizzare passaggi di rifilatura più grandi per il primo avolo. Dopo aver conosciuto il tuo modello, puoi passare ad anni più piccoli per una rifinitura più fine.

Nota: Se si modifica l'ambito del trim da globale a qualsiasi gruppo di modalità di volo, l'ambito cambia per separarsi nelle restanti modalità di volo.

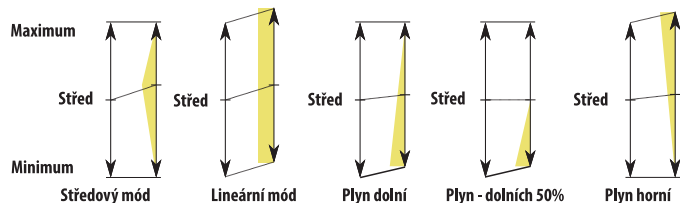
Altri parametri configurabili:

1. **Valore** - posizione di assetto attuale.
2. **Salvato** - mostra la posizione di trim memorizzata, che viene applicata grazie alla funzione Trim Memory.
3. **Modalità** - qui puoi specificare il comportamento di base del trim:
 - **Modalità centrale** - imposta come predefinito. Il trim interessa solo i centri dei servi, le deviazioni nei punti finali non sono interessate.
 - **Lineare** - sposta l'intero percorso del servo, compresi i punti finali.

- **GasLower** - influisce sulla deflessione del servo al punto finale inferiore e proporzionalmente sul resto del percorso del servo. Il punto finale superiore rimane intatto.
 - **Gas D: 50%** - influenza il percorso del servo dal punto finale inferiore alla posizione centrale. Il percorso dal centro alla posizione finale superiore rimane invariato.
 - **GasUpper** - influisce sulla deflessione del servo al punto finale superiore e proporzionalmente sul resto del percorso del servo. Il punto finale inferiore rimane intatto.
4. **Fare un passo** - indica in che percentuale il valore del trim cambia ogni volta che si preme il pulsante del trim.
5. **Intervallo (+, -)** - determina la portata massima del servo vissuto per trim.

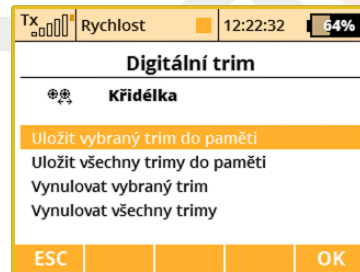
La rappresentazione come un'ottiva le modalità trim influiscono sull'ultima traccia della curva (tagliato con una cosa del 50% del totale). zshu).

Ricorda che non è possibile utilizzare alcuna modalità di taglio in tutti i casi:



- **Configurazione delle superfici della coda della farfalla:** La modalità trim può essere specificata solo per la funzione elevatore e non per il timone, poiché entrambe le funzioni sono correlate.
- **Configurazione Delta / Elevon:** Qui è possibile specificare la modalità solo per gli alettoni e non per l'elevatore.
- **Elicottero che utilizza il controllo CCPM:** La modalità può essere impostata solo per la funzione team e non per tilt o tilt.
- Se si utilizzano più trim per una singola funzione, il valore di trim risultante corrisponde alla somma dei valori di tutti i trim che interessano quella funzione. Inoltre viene utilizzata una sola modalità di trim, quella definita per il primo trim nell'ordine.

Quando si preme il pulsante vengono visualizzate opzioni aggiuntive "F4". Puoi risparmiare qui hstrano attualmente chiamato trim (es. alettoni funziona come in Rmemoria nascosta, ma puoi anche salvare tutti i ritagli contemporaneamente.



La funzione è la seguente: Il valore corrente del trim selezionato (o di tutti i trim) viene copiato in un registro speciale e il trim stesso viene resettato. Questo vale sempre per tutte le modalità di volo. Funzione

La memoria di ritaglio è utile se si desidera che le schermate di ritaglio vengano sempre ripristinate, ma era necessario un po' di ritaglio per stabilizzare il modello.

Nota: Se la funzione Autotrim è attiva, influisce sempre sulle funzioni del modello assegnate a determinati pulsanti di assetto (ad eccezione della funzione dell'acceleratore, alla quale l'Autotrim non si applica mai). L'autotrim non tiene conto di ulteriori tagli incrementali. Si prega di fare molta attenzione quando si assegnano i pulsanti di assetto a una funzione del modello che non è controllata dai controlli centrali. In questo caso, si consiglia di disabilitare completamente la funzione Autotrim.

3.3 Anni estivi v2 h Rmodalità

Dtrimmer ser nel veleno volo individuale f once.

Alle configurazioni possono essere global o moh cambiare con i regimi di volo. inverno. Lo scopo principale di questa opzione è di avere la posizione dei singoli servi configurabile in modalità aereo.

Tx	Výchozí	12:22:14	64%
Trimy letových režimů			
	S1	S2	S3 S4
Křídélka	0%	0%	⊕⊖
Výškovka	0%		⊕⊖
Směrovka	0%		⊕⊖
Motor	0%		⊕⊖
Vztlaky	0%	0%	⊕⊖
Sym.	🗑️	Smaž	OK

3.3.1 Posizioni di servizio

L'uscita della funzione di volo può essere suddivisa in più canali del ricevitore - serv. Modificando le singole colonne con l'etichetta "S1- S4" si cambia la posizione del servo della funzione di volo selezionata. La deviazione del servo è data in percentuale.

Con il pulsante "F3 (Cancella)" si ripristina l'intera impostazione della riga.

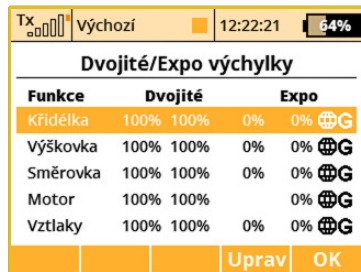
Con il pulsante "F1 (sim.)" - si abilita/disabilita la modifica simultanea di tutti i valori sulla riga.

3.3.2 Ambito

In deviazioni del servo possono essere valide per tutte le modalità di volo - simbolo alle lettere OG. Ogni modalità di volo può avere la sua definizione in deviazioni servo - elenco simbolo a lettera S.

3.4 Deviazioni doppie / Expo

Se si desidera utilizzare il controller del trasmettitore, ad esempio un interruttore, per influenzare gli intervalli di deviazioni o l'andamento delle funzioni di volo, impostare intervalli di deviazioni doppi o tripli con possibilità di dipendenza esponenziale. La dipendenza esponenziale delle funzioni di volo è molto adatta, perché attorno al centro il controllo è molto preciso. Se ci avviciniamo al massimo, la caratteristica è molto ripida. Il menu contiene le funzioni di volo del modello con un riepilogo della loro configurazione.



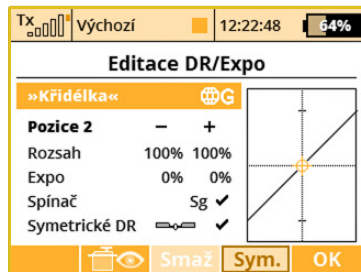
1. Nome della funzione di volo

2. In percentuale

3. in percentuale esprime in poi esponenziale zavon ho perso funzioni

4. Intervallo valido duro

Sposta il cursore su una delle funzioni di volo e premi il pulsante **F4 (Modifica)** o "**Pulsanti 3D**" si entra nella modifica delle impostazioni.



1. Nome della funzione di volo con ambito

2. Numero impostazione - per doppie deviazioni 1-2; per deviazioni triple 1-3

3. Posizione percentuale espressa del punto finale della funzione con impostazioni per entrambe le direzioni della funzione

4. Espresso in percentuale dell'andamento esponenziale con le impostazioni per entrambe le direzioni della funzione

5. Impostazioni di controllo per la commutazione tra le impostazioni individuali insieme alla possibilità di sintonizzazione proporzionale delle deviazioni.

6. Deviazioni simmetriche / asimmetriche

7. Visualizza la funzione memorizzata nell'impostazione selezionata

3.4.1 Campo di applicazione

Re deviazioni della funzione di volo possono essere valide per tutte le modalità di volo - "**simbolo del globo**" e "**lettera G**". Ogni modalità di volo può avere la propria definizione di intervalli di deviazione - "**simbolo della e lista**" "**lettera S**".

3.4.2 Selezione del driver per il passaggio da una configurazione all'altra

seleziona un oggetto "**Interruttore**", che passa al menu 8.2 Selezione dell'ingresso di controllo. Imposta il driver per cambiare configurazione. Per gli intervalli di doppia deviazione, selezionare qualsiasi controllo con valutazione sproporzionata. Per impostare intervalli di offset tripli, è necessario selezionare un interruttore a tre posizioni o uno dei controlli proporzionali. Dopo aver selezionato il driver, assicurarsi di impostare la valutazione proporzionale "**Seleziona ingresso di controllo**" pulsante "**F2 (Prop.)**". È possibile verificare facilmente la correttezza delle impostazioni modificando la posizione del controller e il numero di configurazione della gamma nel menu "**DR / Editing Expo.**" quando

doppie deviazioni, il valore di configurazione dell'intervallo cambierà da "Posizione 1" in poi "Posizione 2". Per deviazioni triple, il valore di configurazione dell'intervallo cambierà "Posizione 1", "Posizione 2" e "Posizione 3".

3.4.3 Entità delle deviazioni

Ogni configurazione dell'intervallo (posizione del conducente) può definire un diverso intervallo di deviazioni di funzioni e dipendenze esponenziali. Quando la configurazione viene modificata, viene adattato anche il grafico della funzione.

L'intervallo delle deviazioni di funzione è definito dall'elemento "Gamma". Il valore crescente aumenta l'ambito della funzione di volo. Valore decrescente sa diminuisce.

Crei un corso esponenziale da "Expo". Se l'esponenziale visibilità zero á, la funzione di volo è puramente lineare. se rimane degno il esponenziale Nar vislosti, nel corso si manifesta con exp onenziale ch e- Giusto è.

Puoi ancora combinare tutto con le modalità di volo. Di conseguenza, puoi avere una definizione diversa di ciascuna delle impostazioni dell'intervallo di deviazione in ciascuna modalità di volo.

3.4.4 Deviazioni simmetriche/asimmetriche

I trasmettitori DC/DS offrono la possibilità di deviazioni asimmetriche per timone e alettoni. Seleziona "DR simmetrico" e contrassegna con una croce. Quindi premere il tasto F1 (Sym.). Sarà possibile regolare le deviazioni degli alettoni sinistra/destra indipendentemente.

Nota: Si consiglia di impostare forme d'onda esponenziali. Il controllo poi è molto preciso.

3.5 Curve di funzione

CC / DS-24	CC / DS-16 II	DC / DS-14 II	DS-12
Sì	Sì	espandibile	espandibile

Corsi di funzione di volo - quale dipendenza si applicherà tra la posizione del controller e la deflessione del servo. Il menu mostra una panoramica di tutte le funzioni di volo, le impostazioni delle loro curve (rotta) e i ritardi. È possibile controllare le conseguenze delle impostazioni immediatamente dopo le impostazioni tramite il display delle uscite del ricevitore - con il pulsante "F2 ()".

Tx		Výchozí	12:22:14	64%
Křivky funkcí				
Funkce	Křivka	- Zpož.	+ Zpož.	Rež.
Křídélka		0.0s	0.0s	✓
Výškovka		0.0s	0.0s	✓
Směrovka		0.0s	0.0s	✓
Motor		0.0s	0.0s	✗
Vztlaky		0.0s	0.0s	✓

1. Nome della funzione di volo
2. Curve / curve della funzione di volo
3. Ritardo di deflessione per cambio di posizione di controllo positivo e negativo
4. Abilitazione dell'avvicinamento ritardato quando si cambia modalità di volo
5. Modifica delle impostazioni globali all'interno delle modalità di volo

3.5.1 Consentire ritardi in modalità volo

Qui è possibile attivare o disabilitare i ritardi per ciascuna funzione all'interno della commutazione della modalità di volo. Nello specifico nell'immagine, questa opzione è rappresentata dalla quinta colonna (**Zpoz.Rez**). L'attivazione dei ritardi può anche essere specifica per ciascuna modalità di volo separatamente (cioè i ritardi saranno consentiti in una modalità e disabilitati nell'altra). Tuttavia, ci sono alcune condizioni in cui questa scelta per una funzione influisce su un'altra funzione.

- Se abbiamo selezionato le superfici di coda di tipo Butterfly, questa opzione influisce sia sulla funzione del timone che dell'elevatore.
- Se abbiamo selezionato un'ala Delta, questa scelta influenzerà le funzioni alettoni e ascensori.
- Se abbiamo impostato In elmix elettronico primo testa del rotore di (CCPM), ta è una scelta Otvní všechny f unforatura teste (classe O-Nonclinazione e gruppo).

3.5.2 Impostazione della curva della funzione di volo

Per impostare la curva di una delle funzioni di volo, modifica l'elemento "**Curva**", oppure evidenziare la funzione di volo con il cursore e premere "**F4**". Andrai alle impostazioni della curva della funzione di volo.



1. Tipo di curva pre-preparata con possibilità di livellamento
2. Grafico della curva corrente

Pruh l funzioni etiche puoi scegliere tra preimpostato o creando una nuova funzione modificando una funzione pre-preparata. Benam funzioni già pronte:

Standard	Seima d'onda neurale, impostazione spostamento forma d'onda nell'asse verticale
Costante	È possibile impostare un solo valore, quale sarà il valore di uscita?
3 punti, $x > 0$, $x < 0$, $ x $	Curva a tre punti, la posizione può essere impostata in qualsiasi punto
5 punti	Curva a cinque punti, la posizione può essere impostata in qualsiasi punto
7 punti	Curva a sette punti, la posizione può essere regolata in qualsiasi punto
9 punti	Curva a nove punti, la posizione può essere impostata in qualsiasi punto
+ positivo, - negativo, + - simmetrico.	Curva a quattro punti, la posizione può essere impostata in qualsiasi punto

3.5.3 Modifica della curva della funzione di volo

Se decidi di creare la tua curva, segui questi passaggi:

Chiarire da quanti punti (3-9) può essere costruita la curva e selezionare questa variante tra quelle preimpostate.

Stai modificando un grafico di funzione: evidenzia il grafico della curva e premi **"Pulsante 3D"**

Crea la tua curva - dalla posizione dei singoli punti. È possibile spostare i punti verticalmente e orizzontalmente. Rotazione **"Pulsanti 3D"** o pulsanti **"F3"** e **"F4"** si spostano i punti in direzione verticale. Muovi i pulsanti in direzione orizzontale **"F1"** e **"F2"**. premere **"Pulsanti 3D"** si passa alla definizione del successivo dei punti della curva.

premi il bottone **"Esc"** si torna alla definizione della posizione del punto precedente

u. A sinistra di gr afu è l'informazione delle coordinate nella punto selezionato in. Gettare Nota "In " Yippeee posizione e nel valore del conducente "Fuori "Je uscita ho D- Nota

3.5.4 Ritardo di reazione in direzione positiva/negativa

La risposta del servo al controller del trasmettitore si estende nel tempo definito nell'articolo **"Ritardo."**. Un tempo di ritardo positivo è definito come il tempo impiegato dalla funzione per l'esecuzione **- 100% a + 100%**. Un tempo di ritardo negativo è definito come il tempo impiegato dalla funzione per l'esecuzione **da + 100% a - 100%**.

3.5.5 Validità delle impostazioni

Le forme d'onda della funzione di volo possono essere valide per tutte le modalità di volo - simbolo del globo e lettera G. Ogni modalità di volo può avere la propria funzione di volo: simbolo di elenco e lettera S.

3.5.6 Curve di funzione smussate

Utilizzare la casella di controllo "Smooth" per impostare un livellamento uniforme della curva tra i suoi punti di controllo.

3.6 Differenziazione degli alettoni

Se usi le ali inclinabili del modello per controllare il modello e il profilo dell'ala del modello è asimmetrico o sottile, utilizzerai sicuramente il fermentazione - diverse deviazioni degli alettoni per la direzione su e giù. Questa caratteristica impedisce il disallineamento del modello quando le ali vengono deviate. Il profilo alare con l'alettone inclinato verso il basso ha una maggiore resistenza aerodinamica rispetto al profilo alare con l'alettone inclinato verso l'alto. Con funzione entrambe le ali con la stessa deviazione, il modello sarebbe prima del turno in allontanò dalla curva. Ciò può essere evitato utilizzando la funzione di differenziazione degli alettoni. Questa funzione è disponibile solo se stai utilizzando alettoni controllano almeno due servi e più.

Tx	Výchozí	12:22:23	64%
Diferenciace křidélek			
Ovladač	Vliv	Mód	
P6	20%	G	
	S1	S2	
Nahoru	100% (110)	100% (110)	
Dolů	100% (90)	100% (90)	
Sym.	Použ.	OK	

3.6.1 Validità delle impostazioni

Le configurazioni di differenziazione degli alettoni possono essere valide per tutte le modalità di volo - **"simbolo del globo"** e **"lettera G"**. Ogni modalità di volo può avere la propria configurazione di differenziazione degli alettoni - simbolo di elenco e lettera **"CON"**.

3.6.2 Differenziazione

Ogni direzione di deflessione degli alettoni può avere un raggio diverso. Linee segnate **"Su"** e **"Giù"** contengono così tante colonne (**contrassegnato S1- S4**) quanti servi controlli gli alettoni. Per ogni servo, l'intervallo in cui può essere specificato direzione. Selezionando la riga descrittiva **"Su"** o **"Giù"** cursore e premere **"Pulsanti 3D"** vai a modificare l'intervallo di ciascuno serv. pulsanti m **"F1 (sim.)"** durante la modifica, si attivano /spegni la somma **CON-** noucambia tutti v elementi sulla riga.

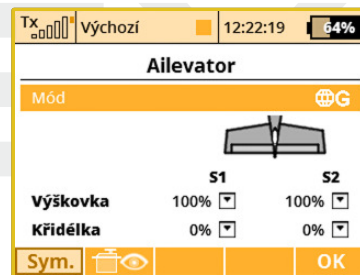
3.6.3 Regolazione della differenziazione degli alettoni

È possibile assegnare un controllo proporzionale e il suo effetto sulla differenziazione degli alettoni. Se lo muovi, la deflessione degli alettoni cambierà di conseguenza: la deflessione dell'alettone superiore è aumentata, mentre la deflessione dell'alettone inferiore è ridotta. I valori effettivi della differenziazione sono mostrati tra parentesi nella figura.

Se premi il pulsante **"F3 Applica"**, l'effetto del driver proporzionale viene azzerato e i valori di differenziazione di ogni servo vengono copiati nei campi modificabili. Pertanto, la differenziazione rimane fissa in base all'ultima posizione del controllo proporzionale.

3.7 Ascensore miscelatore

Il controllo dell'ascensore è diviso tra due servi. I lati destro e sinistro dell'ascensore possono essere controllati indipendentemente. Caratteristiche **"Ascensore"** si realizza la sinergia tra la funzione di volo degli alettoni e l'elevatore. Se, ad esempio, l'alettone sinistro si inclina verso l'alto e l'alettone destro si inclina, anche le parti sinistra e destra dell'elevatore si inclineranno nella stessa direzione. Questo mix aumenta la sensibilità della funzione di inclinazione del modello. Il mix si attiva automaticamente dopo aver creato un modello con superficie temporale **"Ascensore 2H1V"**. Impostazione predefinita del mix **"Ascensore"** è l'intervallo del 100% della funzione di volo dell'elevatore e lo 0% dell'unione degli alettoni.



3.7.1 Validità delle impostazioni

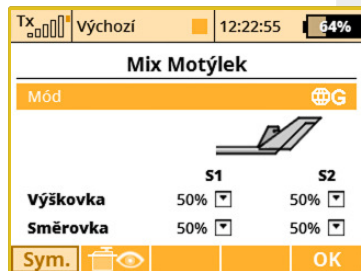
La configurazione mista può essere valida per tutte le modalità di volo - **simbolo del globo** e **lettera G**. Ogni modalità di volo può avere la propria configurazione mista: simbolo di elenco e lettera **CON**.

3.7.2 Gamme di elevatore e alettoni

Diverse funzioni di volo possono avere portate diverse. Linee segnate **"Ascensore"** e **"alettoni"** contengono due colonne (etichettate S1, S2) che rappresentano i servi di controllo dell'ascensore. È possibile specificare un intervallo per ciascun servo di una determinata funzione di volo. Selezionando la riga descrittiva **"Ascensore"** o **"alettoni"** cursore e premere **"Pulsanti 3D"** si va a modificare la gamma dei singoli servi. Con il pulsante **"F1 (sim.)"** in fase di modifica si attiva/disattiva il cambio simultaneo di tutti gli elementi della riga.

3.8 Mix Motylek

se il modello è equipaggiato con i servomotori e indicatori di direzione è con em. Il mix è automatico seguono faticamente il modello noi da questo staff E- "Farfalla" le funzioni di controllo sono complementate con il modello "Farfalla" è 50% est ah



3.8.1 Validità delle impostazioni

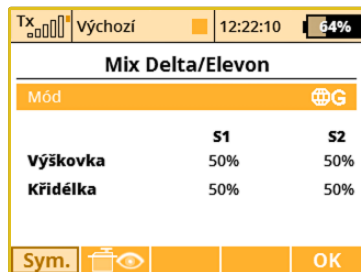
La configurazione mista può essere valida per tutte le modalità di volo - **simbolo del globo** e **lettera G**. Ogni modalità di volo può avere la propria configurazione mista: un simbolo di elenco e la lettera S.

3.8.2 Intervalli delle funzioni di volo dell'elevatore e del timone

Diverse funzioni di volo possono avere portate diverse. Linee segnate **"Ascensore"** e **"Timone"** contengono due colonne (contrassegnate con **S1, S2**), questi rappresentano i servi che controllano l'area della coda "a farfalla". È possibile specificare un intervallo per ciascun servo di una determinata funzione di volo. Segnando la linea con una descrizione **"Ascensore"** o **"Timone"** cursore premendo **"pulsanti 3D"** si va a modificare la gamma dei singoli servi. Con il pulsante **"F1 (sim.)"** si attiva/disattiva la modifica corrente in tutto il menu.

3.9 Mix Delta / Elevon

Se si utilizza un modello con controllo combinato dell'ala, si utilizzano contemporaneamente gli alettoni per la funzione di volo dell'ascensore. Le funzioni di volo dell'elevatore e degli alettoni possono assumere diverse gittate. Questo menu è disponibile se il modello attuale ha una configurazione di coda **"Nessuno - Elevon / Delta"**.



3.9.1 Validità delle impostazioni

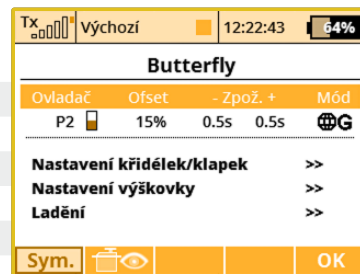
Le configurazioni della gamma di timone e alettoni possono essere applicate a tutto il volo re inverno - "simbolo del globo" e "lettera una G". Ogni dý estate la modalità può avere il proprio intervallo di configurazione inee rette e ali ek - sim era una lista e lettera "CON".

3.9.2 Gamme di elevatore e alettoni

Diverse funzioni di volo possono avere portate diverse. Linee segnate "Ascensore" e "alettoni" contengono così tante colonne (contrassegnato S1-S4) quanti servi controlli gli alettoni. È possibile specificare un intervallo per ciascuna funzione di volo dei servodati. Selezionando la riga descrittiva "Ascensore" o "Alettone" cursore e premere "Pulsanti 3D" si va a modificare la gamma dei singoli servi. Con il pulsante "F1 (sim.)" in fase di modifica si attiva/disattiva il cambio simultaneo di tutti gli elementi della riga.

3.10 Farfalla

Configurazione del freno aerodinamico, che può essere formato da funzioni di volo di alettoni, flap e elevatore. Il freno aerodinamico può essere attivato dal controller del trasmettitore. Dopo aver attivato il freno, le funzioni di volo sopra menzionate possono essere impostate in posizioni in base alla configurazione in cui il modello verrà frenato. Naturalmente, anche le funzioni di volo durante la frenata possono assumere valori in base alle modalità di volo.



3.10.1 Attivazione del freno aerodinamico

Sotto la voce di menu etichettata "controllore" si assegna un comando per attivare il freno aerodinamico. Il freno aerodinamico può essere impostato su controllo graduale o graduale, che può essere determinato selezionando il controllo, vedere. sezione 8.2 Selezione dell'ingresso di controllo.

3.10.2 Ritardo freno

Tempo in cui il freno aerodinamico viene attivato/disattivato - raggiunge la posizione desiderata. Elemento "Ritardo +" assegni il tempo "imbarco"

freni aerodinamici. Elemento "**Ritardo-** " assegna il tempo "**pubblicazione**" freni aerodinamici.

3.10.3 Validità delle impostazioni

La configurazione del freno aerodinamico può essere valida per tutte le modalità di volo - "**simbolo del globo**" e "**la lettera G**". Ogni modalità di volo può avere la propria configurazione del freno aerodinamico - simbolo di elenco e lettera "**CON**".

3.10.4 Offset del driver

È possibile impostare l'offset del controllo per specificare una zona morta all'inizio del suo movimento.

3.10,5 Nasta alettoni / flap

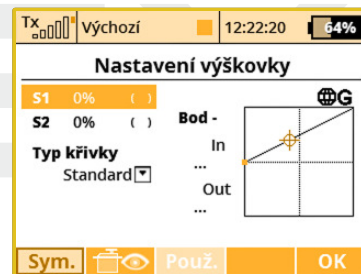


In Impostazioni alettoni/flap, è possibile inserire tutte le dimensioni di deflessione richieste per flap e alettoni dei freni. Puoi anche impostare i parametri

tr detta regolazione Diff., che incide sulla differenziazione degli alettoni quando i freni sono estesi. I valori positivi qui significano un aumento della deflessione superiore dei servi degli alettoni, mentre i valori negativi aumentano la loro deflessione inferiore.

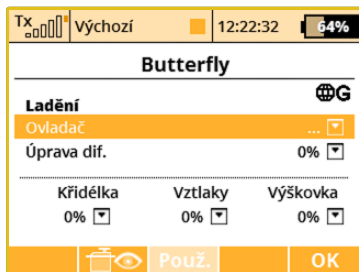
Nota: Le deviazioni attualmente valide sono sempre visualizzate tra parentesi. I valori dipendono dalle regolazioni effettuate nel menu Butterfly Tuning.

3.10.6 Regolazione dell'elevatore



Questa schermata consente di impostare la curva di compensazione dell'elevatore. Mix Butterfly funziona sempre da zero a deviazione completa, quindi la curva visualizzata è leggermente regolata rispetto alle curve standard. È possibile selezionare una curva predefinita, una forma d'onda costante o tipi di curve a punto X.

3.10.7 Accordatura a farfalla



Jemné - sintonizzazione Tutte le variazioni importanti che lo utilizzano eletto da tempo E- salto razionale sono driver.

Gettare spartiti, che zd e impostati vengono aggiunti a o da leggere per risp. Vi- parametri nelle altre schermate del menu Butterfly. Il

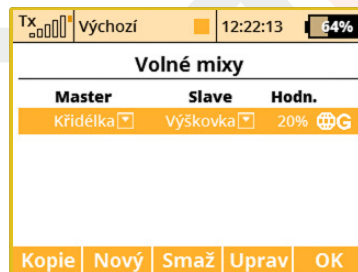
il modo in cui le costanti immesse influenzano le deviazioni del servo dipende dalla posizione del controller principale della funzione Butterfly, ma anche dalla deflessione del controller specificata nel menu Butterfly Tuning.

Pulsante "F3 Applica" funziona in modo simile al menu Differenziazione degli alettoni. Se si preme questo pulsante, tutti i valori specificati nel menu Butterfly Tuning vengono copiati in modo permanente nelle voci corrispondenti nelle Impostazioni Alettoni / Flap / Elevatore. Quindi tutti i valori qui nella schermata di ottimizzazione sono impostati sullo zero predefinito, quindi il driver di ottimizzazione fine non avrà più alcun effetto.

3.11 Mix gratuiti

CC / DS-24	CC / DS-16 II	DC / DS-14 II	DS-12
30	20 (fino a 25)	10 (fino a 20)	5 (fino a 20)

Se hai bisogno che alcune delle funzioni di volo interagiscano tra loro, le funzioni "Mix gratuiti" puoi facilmente ottenere questo risultato. Scegli su quale funzione di volo dovrebbe basarsi il mix e su quale funzione di volo dovrebbe essere proiettato. Il trasmettitore consente di azionare fino a 30 mixer liberi (a seconda dell'attrezzatura pinza) in un modello. Il menu contiene una panoramica di tutti i mix di modelli esistenti. Colonna contrassegnata "Maestro" esprime l'unità di volo da cui si basa - input. Colonna descrizione "Schiavo" caratterizza la funzione di volo in cui deve essere proiettato il mix: l'output. akou m J sarà alto stup colpito dalla colonna "Il principale ec Nota". P l'ultima colonna mostra la validità della configurazione del mix.



3.11.1 Copiare un mix

Evidenzia il mix con il cursore dall'elenco dei mix e premi il pulsante **F1 (copia)** fare una copia del mix selezionato. Questo viene salvato alla fine dell'elenco.

3.11.2 Creare un mix gratuito

Con il pulsante **"F2 (Nuovo)"** crei un nuovo mix. Dopo aver premuto il pulsante, viene visualizzato il menu per la configurazione dei parametri di base del mix. primo elemento **"Maestro"** esprime la funzione di volo su cui si basa - mix input. Il secondo elemento **"Schiavo"** caratterizza la funzione di volo in cui deve essere proiettato il mix - mix output. Ultimo elemento **"Il valore principale"** è il peso della miscela. Configurando le opzioni di base e confermando **"Fa5"** (Prossimo)", vai oltre all'elenco delle miscele. Per visualizzare avanzato avanzato O con mix figurativo dall'elenco dei mixer liberi, evidenziare e cursore e- dove mix gratuito premere il pulsante **"F4 (Modifica)"**.

3.11.3 Eliminare un mix libero

Con il pulsante **"F3 (Cancella)"** eliminare il mix libero selezionato.

3.11.4 Modifica di una configurazione

Si esegue la configurazione di base tramite **"Pulsante 3D"**. Evidenzia un mix gratuito e premi **"Pulsanti 3D"** si va alla modifica dei parametri di base. Per richiamare la configurazione avanzata, evidenziare il relativo mix dall'elenco e premere il pulsante **"F4 (Modifica)"**.

3.11.5 Validità delle impostazioni

La configurazione mista può essere valida per tutte le modalità di volo - **"sim- era il globo"** e **"lettera G"**. Ogni modalità di volo può avere la sua configurazione mista - simbolo di elenco e lettera **"CON"**.

3.11.6 Attivazione di un mix gratuito

Sotto la voce di menu etichettata **"Interruttore"** assegna un controllo per attivare il mix libero. Puoi impostare il peso della miscela libera **salto o controllo proporzionale** che si specifica selezionando il driver, vedere. sezione 8.2 Selezione dell'ingresso di controllo.

3.11.7 Curva di miscelazione libera

Come per il corso delle funzioni di volo **"Curve di funzione"** puoi modificando l'elemento **"Curva"** definire l'andamento del mix libero. Ciò significa in base a quale dipendenza la modifica dell'ingresso influenzerà l'uscita del mix, vedere.

"Curve di funzione".

Ritardo di risposta della funzione di uscita in caso di variazione positiva/negativa

reazione serve a il driver del trasmettitore si allarga sopra **sciame**". Sono definiti E-
ho vOggetti **"Zd"** Viene definito un tempo di ritardo positivo elencato come no come,
forchetta il prossimo finirà funzione **da -100% a + 100%**. Zpo orario di apertura di-
è definito come il tempo impiegato dalla funzione per l'esecuzione **da + 100% a - 100%**.

3.11.8 Ritardo nella risposta della funzione di uscita dopo l'attivazione/disattivazione del mix

Tempo di transizione graduale tra attivazione e disattivazione della miscela. Dopo aver disattivato la miscela, si sposta gradualmente nella nuova posizione del servo nel tempo definito dalla voce **"Interruttore"**. Dopo aver attivato la miscela, si sposta gradualmente nella nuova posizione del servo nel tempo definito dalla voce **"Interruttore +"**.

3.11.9 Pesi di uscita della funzione di volo

Se la funzione di volo ha più di un'uscita, è possibile impostare il peso per ciascuna uscita. Barra dei menu con etichetta **"Uscita della miscela"** esprime la misura in cui le uscite delle funzioni di volo saranno (**S1-S4**) influenzato dalla miscela. Questa voce di menu potrebbe non essere visualizzata se la funzione di volo ha solo un'uscita - controlla solo un servo.

3.11.10 Orientamento della valutazione del mix

Se la funzione di volo è composta da più uscite (servi), hai la possibilità di impostare se il mix verrà aggiunto o sottratto dalle uscite (servi). Il risultato del mix viene proiettato sulle uscite (servi) come movimento in una o entrambe le direzioni.

3.11.11 Influenzare l'ingresso della miscela con un'altra miscela libera

Come input di mix libero puoi usare la funzione di volo o la funzione libera con un mix libero. Se intendi creare un nuovo mix gratuito il cui input sarà una funzione di volo interessata da un mix gratuito esistente, segui questi passaggi:

- Per la configurazione del mix che si desidera utilizzare come sorgente (input), abilitare l'opzione **"Collegamento schiavo"**. Ciò consentirà di utilizzare questo mix gratuito come input per altri mix gratuiti. Quando abilitato, si specifica anche se il mix deve essere aggiunto o sottratto dal successivo mix libero.
- Per un mix gratuito in cui si desidera utilizzare la funzione di volo mix come input, selezionare la funzione di volo e abilitare l'opzione **"Collegamento principale"**. Questo utilizzerà la funzione di volo con il mix come input per questo mix gratuito. Il segno determina se il mix viene aggiunto o sottratto da questo mix.

3.11.12 Influenza del trim della funzione di uscita del mix libero

La voce di menu "Trim" del mix libero attiva / disattiva l'influenza della funzione di uscita dal trim della funzione di volo di ingresso.

3.11.13 Influenzare la funzione di uscita da miscele libere da doppie deviazioni

Elemento del menu **"Slave Dual-Rate "** mix libero, si attiva / disattiva l'influenza della funzione di uscita mediante doppie deviazioni della funzione di volo di uscita.

Con il pulsante **"F2"** richiamare le uscite del ricevitore **"F4"** zob-
si definisce la definizione di una curva di mix libero. Con il pulsante **"F5 (OK)"** confermi
l'impostazione e andrai torna alla lista dei mix gratuiti.

3.11.14 Differenza aci aci

Questa opzione viene visualizzata dopo aver creato un mix da qualsiasi funzione a ce alettoni. Può essere abilitato o disabilitato. Se abilitato, la differenziazione degli alettoni verrà applicata all'uscita del mix in base alle impostazioni nel rispettivo menu. In caso contrario, l'uscita del mix verrà trasferita al servo degli alettoni senza modifiche.

3.12 Governatore / Giroscopio

CC / DS-24	CC / DS-16 II	DC / DS-14 II	DS-12
3	3	1 (fino a 3)	1 (fino a 3)

Nel modello di elicottero, il giroscopio viene utilizzato per stabilizzare l'elicottero sull'asse verticale. La sensibilità dell'ugiroscopio con cui il

posizione nu. Un canale del modello di elicottero è riservato al controllo remoto del guadagno del giroscopio. In questo menu viene definita la configurazione del guadagno del giroscopio in base alla posizione del controller. Allo stesso tempo, nel menu viene configurata la funzione del regolatore (velocità costante del rotore), se la funzione è abilitata durante la creazione del modello.

3.12.1 Configurazione giroscopio



Nella configurazione predefinita del modello, l'interruttore a tre posizioni più a destra è preselezionato per controllare il guadagno del giroscopio, ad es. Il giroscopio può essere configurato in tre passaggi utilizzando le voci di menu "**Posizione 1**", "**Posizione 2**" e "**Posizione 3**". Modifica di elementi "**Posizione**" si imposta il guadagno del giroscopio nelle singole posizioni dell'interruttore. Il guadagno del giroscopio può anche essere influenzato proporzionalmente, ad es. da una manopola (nel menu "**Modello** » **Assegnazione della funzione**") per controllare la sensibilità del giroscopio, selezionare uno dei controlli proporzionali (con elaborazione proporzionale).

Le configurazioni del giroscopio possono essere ancora soggette alle modalità di volo. La configurazione del guadagno del giroscopio può essere valida per tutti i voli

inverno - **simbolo del globo** e **lettera G**. Ogni modalità di volo può avere la propria configurazione del guadagno del giroscopio - **simbolo della lista** e **lettera S**

Nel menu Impostazioni giroscopio, è possibile modificare fino a tre valori principali per ciascuna funzione in ciascuna modalità di volo, a seconda della posizione dell'interruttore di controllo.

Spostando l'interruttore nella posizione selezionata, i valori visualizzati nella rispettiva riga vengono aggiornati automaticamente. Imposta il valore principale del guadagno del giroscopio per la posizione data (evidenziata nell'immagine) o assegna una manopola aggiuntiva per la regolazione fine - qui devi anche inserire l'intervallo percentuale dell'influenza della manopola. È possibile assegnare separatamente un controller di regolazione del guadagno indipendente per ciascuna posizione dell'interruttore principale giro. Il risultante applicato á il valore del profitto è zotra parentesi.

A seconda della modalità di volo, il guadagno del giroscopio è impostato in "Nor" - "ma", ore positive not in polpersone in profitto nel mio Dtu'hea "Gerratura".

3.12.2 Configurazione del governatore



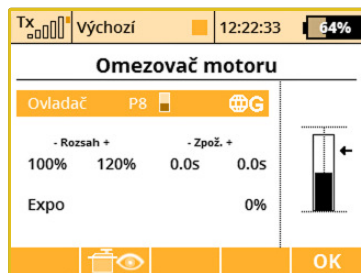
Se abiliti la funzione governatore nella configurazione del modello, la sezione delle impostazioni del governatore è disponibile in questo menu. È possibile impostare tre posizioni per inserire la velocità desiderata, espresse in percentuale. Per impostazione predefinita, uno degli interruttori a tre posizioni è assegnato alle impostazioni degli interruttori. La velocità può anche essere influenzata proporzionalmente, ad es. da una manopola (modifica "Modello »Assegnazione della funzione" controllo, si seleziona uno dei controlli proporzionali con elaborazione proporzionale).

Le configurazioni governative possono ancora essere soggette alle modalità di volo. Configuratore può essere valido per tutte le modalità di volo - **simbolo del globo** e **lettera G**. Ogni modalità di volo può avere la sua configurazione del governatore di profitto - **simbolo della lista** e **lettere**. Simile all'impostazione del profitto del giroscopio, puoi anche selezionare la funzione Governatore in tre valori principali della velocità del governatore (0% nomi al minimo, 100% significa tutto gas). ogni posizione. Inoltre, a questo interruttore può essere assegnato un controllo speciale (interruttore, potenziometro pull-up, ecc.) Che regola con precisione la velocità richiesta - in questo caso, è ancora necessario inserire l'intervallo di influenza del controllo di sintonia sulla velocità. Il valore applicato risultante della funzione Governor è mostrato tra parentesi.

Le impostazioni possono essere globali per tutte le modalità di volo o specifiche per ciascuna modalità separatamente.

3.13 Limitatore motore

CC / DS-24	CC / DS-16 II	DC / DS-14 II	DS-12
sì	sì	espandibile	espandibile



Se hai impostato diverse modalità di volo e ciascuna di esse utilizza la propria curva motore specifica, è possibile utilizzare la funzione Limit se il motore, e raggiungeresti in sicurezza e senza intoppi o jezda na m exim velocità di rotazione i rotori che sono già controllati pl nuova curva o

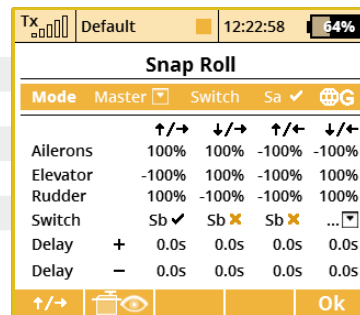
Puoi scegliere qualsiasi controllo (proporzionale o e un interruttore) che fungerà da limitatore di velocità. Questa funzione non consente velocità del motore superiori a quelle impostate dal controllo limitatore. Il limitatore opera nel range definito dal parametro - Intervallo +. Viene impostata la velocità minima a partire dalla quale opererà il limitatore (gamma negativa); il range positivo rappresenta inoltre la velocità massima raggiungibile all'uscita del canale del gas. Se hai bisogno di tutto gas, è meglio impostare un intervallo positivo superiore al 100% in modo che l'uscita sul canale non sia in alcun modo limitata.

Se si assegna un controller a un interruttore, è possibile impostare ulteriormente il ritardo della funzione limitatore per evitare brusche variazioni della velocità del motore. Quindi inizierà senza problemi dalla bassa velocità alla massima (e viceversa). Infine, c'è l'opzione Expo, che

dà una certa percentuale dell'andamento esponenziale e permette di mettere a punto la bassa velocità e l'intera curva di accelerazione.

Il limitatore del motore influisce anche sui mix in cui la funzione dell'acceleratore funge da sorgente (master). La funzione trim non è influenzata dal limitatore. Se non hai un controllo assegnato, il limitatore si spegne automaticamente.

3.14 Rotolo a scatto



La funzione kick-off è destinata ai piloti di modelli di aerei acrobatici che desiderano questo comando a turni. Sono implementate due modalità:

1. **Maestro** - l'elemento acrobatico viene eseguito al momento della chiusura dell'interruttore generale (qui sa). Gli altri interruttori determinano la direzione della torsione scavata.

2. Separare - l'elemento acrobatico viene eseguito immediatamente dopo aver attivato uno qualsiasi degli interruttori direzionali (qui **Sb**).

Qui puoi impostare le deviazioni richieste per gli alettoni, l'elevatore e il timone indipendentemente per ogni direzione di virata. Sono disponibili un totale di 4 opzioni (su/destra, giù/destra, su/sinistra, giù/sinistra), ogni direzione è attivata da un interruttore separato. Puoi anche impostare un ritardo nella salita e nella discesa della curva scavata, che è definita dalle linee **"Ritardo + "** e **"Ritardo - "**.

Tutte le opzioni possono essere specifiche per una modalità di volo alla volta o globali per tutte le modalità. Nell'angolo in basso a sinistra dello schermo puoi vedere l'icona del colpo di torsione che è attualmente attivo.

Nota: Tato divertente kceNon sono disponibile p rom a part con piani di coda chami tipo farfalla, e ni pro smokřidla.

4 Impostazioni avanzate

4.1 Altre opzioni del modello

Il menu contiene l'assegnazione delle funzioni di estensione del trasmettitore DC / DS ai controller.



4.1.1 Taglio automatico

Assegnare un driver per avviare il taglio automatico. Dopo l'attivazione del trim automatico, il trim viene impostato in base alla deviazione corrente dei controlli incrociati. Maggiore è la deviazione del cross controller, più veloce è l'impostazione del valore di trim in una data direzione. Ovviamente, contemporaneamente alla funzione di assetto automatico, imposti anche i comandi di volo con i comandi incrociati

funzione, es. normalmente controlli il modello, solo i valori di assetto vengono impostati contemporaneamente.

Nota: Pensa all'attivazione di questa funzione e disattiva l'avvio di questa funzione.

4.1.2 Funzione Insegnante/Alunno

Assegnazione del conducente per l'attivazione della modalità insegnante/studente.

4.1.3 Avvia registrazione

Passeggiare del conducente per avviare la registrazione dei dati di telemetria sulla memoria interna trasmettitori. Dopo l'inserimento avviene nella memoria interna della rubrica **/Tronco d'albero /** crea un nuovo file e fa lampeggiare il simbolo di registrazione per indicare che i dati sono stati scritti nella barra di stato.

4.1.4 Modalità

La registrazione della telemetria può essere attivata e disattivata premendo un interruttore. Impostare il parametro in questo menu **"Modalità"** in poi **"Avvia / Interrompi"**. Il valore è selezionato per impostazione predefinita **"Macchina"** (come l'immagine), con la registrazione della telemetria che inizia ogni volta che si attiva un timer, si commuta l'interruttore di registrazione della telemetria o si preme il pulsante Start sulla schermata principale. Quando è selezionata la modalità Start/Stop, lo stato di registrazione della telemetria è sempre controllato dalla posizione dell'interruttore di registrazione della telemetria.

4.1.5 Arresto del motore

Puoi usare questa funzione principalmente per i modelli alimentati da un motore a combustione interna come spegnimento del motore, ma puoi usarla altrettanto bene

anche per modelli alimentati da motore elettrico come sblocco/bloccaggio a gas. È possibile assegnare la funzione di spegnimento del motore a qualsiasi driver del trasmettitore. Dopo l'attivazione, la funzione di volo dell'acceleratore viene impostata sul valore definito nella voce di menu **"Posizione farfalla per stop"**.

4.1.6 Impostazione del minimo

La funzione inattivo regola la funzione di volo del gas in modo che il valore minimo del gas sia definito da una voce nel menu **"Turno inattivo"**. Se la funzione è attiva, ad es. il controllo soddisfa la condizione di attivazione, il valore minimo del gas è dato dalla somma di: **"massimo deviazione"** gas a **"Cambio inattivo"**. Il gas risponde ulteriormente al controller del trasmettitore.

4.2 Impostato Esaurip Interruttori

Inproporzioni nálne sproporzionato ov
Diluta di configurazione prima di controllo del traffico aereo o altri mezzi
valutazione dei controlli proporzionali.

The screenshot shows a transmitter menu titled "Nastavení knipů/spínačů". At the top, it displays "Tx", a battery level of 64%, and the time 12:22:12. The menu is divided into sections: "Ovládací prvek" (Control element) with a dropdown set to "P1", and "Typ prvku" (Type of element) with a dropdown set to "Křížová páka" (Cross lever). Below these, there are four settings, each with a slider and a dropdown menu:

- Spínač zapnut (Switch on): slider at 75%, dropdown set to 75%
- Spínač vypnut (Switch off): slider at -75%, dropdown set to -75%
- Předletová pozice (Pre-flight position): slider at 0%, dropdown set to Žádný (None)
- Status: slider at 0%, dropdown set to 0%

At the bottom, there are navigation buttons: a left arrow, a right arrow, and an "OK" button.

4.2.1 Nome del pilota con il suo tipo

La prima voce di menu esprime il nome del driver e la seconda il tipo di voce. Puoi scorrere la configurazione del driver con il pulsante **"F2"** e **"F3"**.

"Tipo di elemento" definisce il tipo di switch attualmente valido. Il rilevamento del tipo avviene automaticamente per tutti i trasmettitori eccetto DS-12. È possibile assegnare un tipo di elemento personalizzato a qualsiasi interruttore. Le opzioni sono le seguenti:

- **"Macchina"** - utilizza il tipo di elemento predefinito che è stato rilevato automaticamente (**"Predefinito su DS-12"** - viene utilizzata la configurazione predefinita di fabbrica).
- **"Nessuno"** - disabilita completamente l'input specificato.
- **"2 posizioni. interruttore"**, **"3 posizioni interruttore"**, **"Pulsante"**, un **"Puntello. controllore"** seleziona questo tipo di input standard.

Qualunque valore diverso di **"Macchina"** vieta il rilevamento automatico per specificati Nelemento di input. **Ricorda che l'impostazione del tipo di controllo è globale e asi applica a tutti i modelli. Gli unici controlli in cui è possibile impostare il tipo di elemento per ciascun modello in modo indipendente sono gli interruttori di controllo incrociati Sk e Sl (non disponibili sul DS-12).**

4.2.2 Livelli decisionali

Ciascun controller del trasmettitore proporzionale può fungere anche da interruttore. Pertanto, per i controllori proporzionali, sono presenti voci per la configurazione dei livelli decisionali in corrispondenza dei quali viene valutato lo stato di accensione/spegnimento del controllore.

"Accendere" - a quale livello di deviazione il controller viene valutato come acceso

"Spegnere" - a quale livello di deviazione il controller viene valutato come spento

Per impostazione predefinita, i livelli di decisione del driver sono configurati in modo che i driver proporzionali valutino come interruttori a tre posizioni.

- La posizione del controller viene valutata al di sopra del livello **"Accendere"**.
- La posizione del controller viene valutata tra i livelli **"Accendere"** e **"Spegnerne"**.
- La posizione del controller viene valutata al di sotto del livello **"Spegnerne"**.

Se imposti lo stesso valore **"Accendere"** e **"Spegnerne"**, otterrai i controlli proporzionali valutati come a due posizioni.

4.2.3 Configurazione del conducente prima del volo

tu ka di ogni ovale È possibile assegnare il trasmettitore alla posizione richiesta in-
je te controllare posizione in cui si trovava nella configurazione . Fino a te o
autisti pre-volo prima di caricare il modello. e, non si attiva si
modello e il display del trasmettitore mostra un'immagine del trasmettitore con il
controller contrassegnato, che ha una posizione diversa dalla posizione della
configurazione pre-volo.

4.2.4 Visualizzazione dello stato del conducente

L'ultima voce del menu è un'espressione dello stato corrente del controller e della sua valutazione.

Per un interruttore a due posizioni senza blocco, è possibile impostare la funzione del pulsante di memoria. In modalità normale, lo stato dell'interruttore è dato solo dalla posizione.

4.2.5 Configurazione degli interruttori nella leva del joystick

La configurazione è memorizzata nella memoria del modello, quindi per i modelli per i quali si desidera utilizzare un interruttore nella leva del joystick, assicurarsi di impostare il tipo di interruttore. In caso contrario, l'interruttore non verrà valutato dal trasmettitore.

Procedura di configurazione

Nell'elenco dei controlli, seleziona il pulsante di opzione **"Sk"**, se hai l'interruttore installato nel cross driver sinistro o **"sl"**, hai- se l'interruttore è installato nel controller incrociato destro (non disponibile su DS-12).

Položku **"Tipo di elemento"** configurare per tipo di interruttore:

- Interruttore a 2 posizioni - **"2-pos. interruttore"**
- Interruttore a 3 posizioni - **"3 posizioni"**
- **"interruttore"** Pulsante - **"Pulsante"**

Naturalmente, per l'interruttore nella leva del joystick, puoi scegliere la configurazione pre-volo.

4.3 Modalità Wireless / Insegnante-Studente

Dipende dall'equipaggiamento del trasmettitore.

Il trasmettitore può essere utilizzato in una delle tre modalità wireless di base. Troverai una descrizione nel capitolo Moduli trasmettitore VF. Ulteriori funzioni associate a ciascuna modalità possono essere trovate nel menu **"Modalità Wireless / Docente-Studente"**. La selezione della modalità wireless è memorizzata nella memoria del modello. A

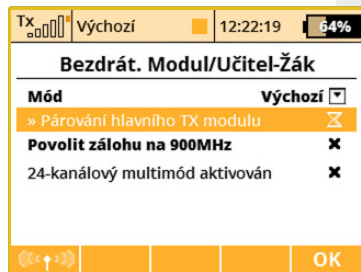
La selezione di un modello configura anche la modalità wireless per il modello caricato. L'eccezione è in modalità **Insegnante / Allievo**. Dal punto di vista della sicurezza, il regime **insegnante / allievo** passa alla modalità **"Predefinito"** dopo essere passati a un altro modello o dopo aver ricaricato il modello.

Il trasmettitore può essere utilizzato per insegnare ai modelli di pilotaggio. L'insegnamento avviene in modo tale che l'allievo-pilota controlli il modello tramite la trasmittente dell'insegnante. L'insegnante decide quando cedere il controllo allo studente. I trasmettitori studente e insegnante comunicano tra loro in modalità wireless, in alternativa utilizzando un cavo Insegnante-Studente con un segnale PPM. Quando il trasmettitore è in modalità "Insegnante wireless", il suo modulo primario comunica con il modello e il suo modulo secondario comunica con il trasmettitore studente. Quando il trasmettitore è in modalità **"discepolo"**, entrambi i moduli comunicano con l'insegnante.

trasmettitore (ad eccezione del DS-12, che dispone di un modulo duplex da 2,4 GHz). Se si utilizzano due trasmettitori DC/DS, non è necessaria alcuna attrezzatura aggiuntiva.

opera se il trasmettitore DC / DS è in modalità insegnante / studente dal trasmettitore sua-
né di tipo diverso da DUPLEX a 2,4 GHz, ad esempio Rsat2 è necessario per ruggisce in modalità wireless voi
modalità ul insegnante / allievo l'implementazione.

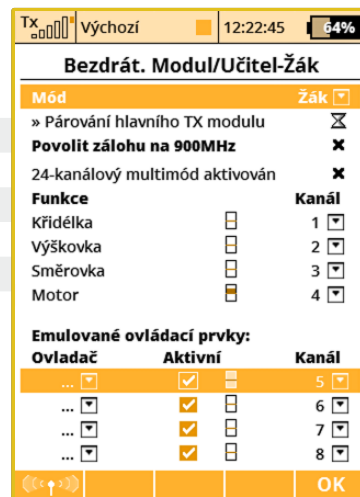
4.3.1 Modalità wireless "predefinita"



- **Modalità** - Selezione modalità
- **Associazione del modulo principale** - Comando per associare il modulo trasmettitore primario al ricevitore

4.3.2 Modalità "Studente" wireless

in modalità **"Discepolo"** non si applicano miscele, doppie deviazioni, ecc.



- **Modalità** - Selezione modalità
- **Associazione del modulo principale** - Comando per associare il modulo trasmettitore primario al trasmettitore DC/DS come docente o con il modulo wireless docente/studente.

- Assegnazione di una funzione di volo a un canale di uscita (controllore del trasmettitore assegnato)

4.3.3 Modalità wireless "Insegnante"

Tx
Výchozí
12:22:57
64%

Bezdrát. Modul/Učitel-Žák

Mód	Učitel
Spínač Učitel-Žák	...
» Párování hlavního TX modulu	✗
» Párování sekundárního TX modulu	✗
Povolit zálohu na 900MHz	✗
24-kanálový multimód aktivován	✗
Funkce	Aktivní Hodn. Kanál
Křídélka	✗ 100% 1
Výškovka	✗ 100% 2
Směrovka	✗ 100% 3
Motor	✗ 100% 4
Emulované ovládací prvky:	
Ovladač	Aktivní Kanál
...	✓ 5
...	✓ 6
...	✓ 7
...	✓ 8

OK

- **Modalità** - Selezione modalità.
- **Interruttore** - Definizione dell'interruttore di controllo. Se l'interruttore è attivo (segno di spunta), il controllo del modello è passato allo studente.
- **accoppiamento** - Abilitare l'abbinamento del modulo secondario con il trasmettitore studente. Il modulo primario è abbinato al modello.

- **Attivo** - Abilitazione/disabilitazione delle funzioni di controllo del volo degli studenti. Le funzioni che lo studente può controllare sono abilitate/disabilitate nel trasmettitore del docente. Per esempio, allo studente possono essere consentite solo le funzioni di volo elevatore/timone. Il resto delle funzioni di volo è completamente controllato dall'insegnante. Fondamentalmente, i comandi dell'insegnante e dello studente sono fusi insieme (scelta **Mescolare**), ma questo comportamento può essere modificato in modo che solo lo studente controlli la funzione (opzione **Sostituire** - adatto ad es. per il controllo dell'acceleratore o il controllo dell'ammortizzatore del freno).
- **Valore** - Pesì della funzione di volo - la misura in cui viene controllata la funzione di volo dopo aver consegnato il controllo allo studente. Per esempio, se il valore è 50%, l'alunno usa metà delle deviazioni dall'insegnante. L'insegnante guida sempre con un profitto del 100%.
- **Canale** - Assegnazione di una funzione di ingresso da un trasmettitore studente a una funzione di volo insegnamento in trasmettitori.
- **Controlli emulati** - La modalità Insegnante/Studente consente di emulare fino a quattro ingressi fisici arbitrari del trasmettitore. Un elenco di questi ingressi è disponibile sotto la panoramica delle funzioni. Il comportamento dipende dalla modalità impostata:

- **Modalità studente.** È possibile assegnare facilmente la deflessione di qualsiasi elemento di controllo (interruttore, potenziometro, controller incrociato o anche interruttore logico) direttamente all'uscita di un particolare canale studente. Questo driver può essere utilizzato per abilitare o disabilitare questo driver.
- **Modalità insegnante.** Qui decidi quali controlli verranno emulati da un canale studente. Una volta dato il controllo allo studente, questi controlli vengono completamente sovrascritti con i valori dello studente dal canale corrispondente. Così, ad esempio, lo studente può controllare direttamente la funzione Butterfly, ma è anche possibile cambiare modalità di volo in questo modo.

4.3.4 Il trasmettitore insegnante è DC / DS e il trasmettitore studente è DC / DS:

1. Accendi il trasmettitore. Configurare il modello in modo che tutte le funzioni di volo abbiano il significato corretto, la quantità di deflessione, ecc. Associare il trasmettitore al ricevitore in modalità wireless "**Predefinito**". Vola il modello.
2. Passa il trasmettitore dell'insegnante alla modalità Insegnante wireless. Abilita abilitazione accoppiamento modulo secondario.
3. Accendi il trasmettitore studente e passa alla modalità studente wireless. Configura i canali di uscita.

4.3.5 Il trasmettitore insegnante è DC/DS e il trasmettitore studente è diverso da CC/DS:

1. Accendi il trasmettitore insegnante. Configurare il modello per avere tutte le funzioni di volo che dovrebbero avere senso legale, deviazioni di dimensioni, ecc. in modalità wireless "**Predefinito**". Per accoppiare la trasmissione al modello di mosca.
2. Passa a imparare trasmettitore in modalità wireless per il maestro. Zapn E- abilitare l'associazione del modulo secondario.
3. Il trasmettitore per studenti deve essere dotato di un sistema duplex a 2,4 GHz se si desidera utilizzarlo come trasmettitore per studenti. Accendere il trasmettitore dello studente che si accoppia con quello dell'insegnante.
4. Vai al menu sul trasmettitore insegnante (DC / DS) "**Modalità Wireless / Docente-Studente**", in quali canali di ingresso (dalla trasmittente studente) si assegnano le corrispondenti funzioni di volo (trasmettitore insegnante).

4.3.6 Il trasmettitore insegnante è diverso da DC/DS e il trasmettitore studente è DC/DS:

1. Accendi il trasmettitore. Configurare il modello in modo che tutte le funzioni di volo abbiano il significato corretto, la quantità di deflessione, ecc. Associare il trasmettitore al ricevitore in modalità wireless "**Predefinito**". Vola il modello.
2. Collegare il modulo wireless docente/studente (vedi ricevitore satellitare RSAT2) al connettore del trasmettitore "trainer" (vedi manuale del trasmettitore) e accendere il modulo di accoppiamento (inserire il jumper nel connettore "**Est.**").
3. Accendere il trasmettitore studente (DC/DS) e passare alla modalità studente wireless.
4. Vai al menu sul trasmettitore studente (DC / DS) "**Modalità Wireless / Docente-Studente**", in quali canali di output assegni le risposte al volo f funzione (trasmettitore insegnante).

4.3.7 Modalità wireless "doppio percorso"

Tx	Výchozí	12:22:51	64%
Bezdrát. Modul/Učitel-Žák			
Mód	Double Path		
» Párování hlavního TX modulu	X		
» Párování sekundárního TX modulu	X		
Povolit zálohu na 900MHz	X		
Alarm při:	Ztrátě jakéhokoli Rx		
24-kanálový multimód aktivován	X		
			OK

- **Modalità** - Selezione modalità

- **Associazione del modulo principale** - Comando di associazione con il ricevitore principale
- **Accoppiamento modulo secondario** - Comando per accoppiare con il ricevitore secondario
- **Allarme a** - Impostazioni aggiuntive per la generazione di allarmi di perdita di segnale.

4.3.8 Impostazione dell'allarme di perdita di segnale

La modalità Double Path è completata dalla possibilità di impostare un allarme in caso di perdita del segnale da uno o più ricevitori. Le opzioni di allarme sono:

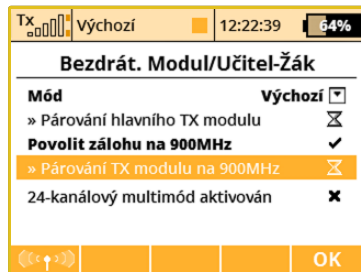
- **In caso di perdita di qualsiasi Rx** - verrà segnalato un allarme ogni volta che viene perso un segnale da qualsiasi ricevitore. Usa questa modalità su ad es. allora è Se controlli varie funzioni del modello di donazione, la strega accetta il cui, di chi N dipendente, dopo sp è sempre in attesa della connessione di ob ricevitori.
- **Ex** anche la perdita verrà **ma** **Rx1** - l'allarme verrà segnalato dopo già quando kd yž il segnale dal ricevitore principale è perso. Questa modalità è adatta se usi il ricevitore principale nel modello e hai il secondo come controllo, ad esempio in alcune discipline di gara. I ricevitori sono considerati indipendenti e quindi entrambi potrebbero non essere presenti per controllare il modello.
- **Se si perde il ricevitore Rx2** - l'allarme verrà segnalato solo in caso di perdita del segnale dal ricevitore secondario. L'uso e il comportamento sono simili al punto precedente.
- **Alla perdita di tutto Rx** - l'allarme verrà segnalato solo in caso di perdita del segnale di entrambi i ricevitori. Utilizzare se entrambi i ricevitori sono collegati in modo ridondante, ad esempio tramite ponticelli EnLink o un'unità di controllo centrale. Dopo l'associazione, è sempre in attesa che entrambi i ricevitori si connettano.

4.3.9 Associazione di un trasmettitore con ricevitori in modalità Double Path

1. Assicurati che i ricevitori siano impostati sulla modalità Normale e non in Ascolto.
2. Annotare quale destinatario sarà il primo e quale il secondo faciliterà l'identificazione successiva. Lascia i ricevitori spenti.
3. Accendere il trasmettitore con il modello creato, impostare la modalità nel menu Impostazioni avanzate - Modulo wireless / Docente-Studente **Doppio percorso**.
4. Inserire il jumper BIND PLUG nell'uscita EXT del primo ricevitore. Accendi il ricevitore. Il ricevitore è ora in attesa della sequenza di accoppiamento (questo tempo è limitato a un massimo di 60 secondi).
5. Nel trasmettitore, premi la rotella 3D sopra il comando "Accoppia mod primaria alveare". In un attimo quando viene trovato il destinatario, viene visualizzata la richiesta per conferma - ora premi il pulsante OK. Spegner il ricevitore e rimuovere il ponticello.
6. Inserire il ponticello BIND PLUG nell'uscita EXT dell'altro ricevitore. Accendi il ricevitore.
7. Nel trasmettitore, premere 3Dwheel e il comando "Accoppia modulo secondario". Quando il ricevitore viene trovato, ti verrà chiesto di confermare - ora premi il pulsante OK. Rimuovere il ponticello.
8. Accendi entrambi i ricevitori. La connessione dovrebbe essere stabilita immediatamente, dopodiché il servocomando sarà abilitato.
9. È ora possibile specificare la modalità Double Path in modo che il trasmettitore risponda correttamente a un guasto di un ricevitore.

4.3.10 Utilizzo di un backup a 900 MHz

Trasmettitori DC/DS-24, DC/DS-16 II e DS-12.



Il modulo Tx di backup può essere attivato per tutte le modalità wireless. ulteriore aumento della sicurezza stradale. Basta spuntare **"Permettere avanzare di 900 MHz"**. Il modulo 900MHz può essere impostato allo stesso modo con la ricezione standard su Duplex.

1. Inserisci BIND P. Ricevitore da LUG a Duplex 900MHz.
2. Accendi il ricevitore.
3. Selezionare il menu "Accoppiamento moduli 900MHz".
4. Viene emesso un segnale acustico quando viene trovato il ricevitore.

È possibile impostare un allarme acustico nel caso in cui i 2,4 GHz perdano la connessione durante il volo e il modulo di backup si occupi dell'operazione (vedi 7.5 Sistema » Suoni di sistema).

Nota: Il sistema duplex a 900 MHz non è compatibile con il sistema duplex NG a 900 MHz. Assicurati sempre che il trasmettitore e il ricevitore utilizzino la stessa tecnologia.

4.3.11 Blocca la trasmissione wireless



Con il tasto **F1** e il seguente la conferma può essere completamente disattivata. In caso contrario, il modulo RF disattiva automaticamente la connessione USB.

Nota: Se si blocca la trasmissione con un modello attivo connesso, verrà segnalato un allarme di perdita di segnale.

4.4 Interruttori logici

CC / DS-24	CC / DS-16 II	DC / DS-14 II	DS-12
24	16 (fino a 24)	4 (fino a 16)	0 (fino a 16)

Se si desidera che le funzioni del trasmettitore vengano attivate in base allo stato di più controlli, è possibile creare regole logiche per la loro combinazione. Le espressioni logiche (regole) sono costituite dalla funzione logica e operandi - **stati del conducente**. L'uscita dell'interruttore logico è, a seconda di

configurazione, tre stati - **Acceso spento** e **posizione centrale** (terzo stato).
In alternativa, l'uscita può essere impostata su proporzionale.

Posizione del conducente		Risultato con operatore		
Interruttore 1	Interruttore 2	E	DESTRIERO	Multi
- 1	- 1	- 1	- 1	- 1
- 1	+ 1	- 1	+ 1	0
+ 1	- 1	- 1	+ 1	0
+ 1	+ 1	+ 1	+ 1	+ 1

Výchozí 11:44:19 91%

Logické spínače

L1	Log1	Sa OR Sb	✓ >>
L2			>>
L3			>>
L4			>>
L5			>>
L6			>>

Uprav OK

Výchozí 11:47:39 91%

Logické spínače

[L1]	Popis	Log1	Aktivní
A) Ovladač 1	Sa	✓	
B) Ovladač 2	Sb	✓	
Podmínka	OR	/ 0.0s \ 0.0s	✓

OK

4.4.1 Creazione di un interruttore logico

Da un elenco di un massimo di 24 switch logici (**in base all'attrezzatura del trasmettitore**) modifichiamo uno. Elemento "**Attivo**" impostato "**Sì**". Dopo aver attivato l'interruttore logico, viene visualizzata la posizione per la creazione di un'espressione logica. Il primo elemento della riga seleziona il driver il cui stato è utilizzato nell'operazione logica. Il secondo elemento è una funzione logica. La scelta è il prodotto logico AND, la somma logica OR o Multi, vedi. tavole di verità. L'ultimo elemento seleziona il driver il cui stato è utilizzato nell'operazione logica. Nella parte inferiore del menu è il risultato di un'espressione logica. L'elenco delle funzioni logiche mostra un riepilogo delle impostazioni con lo stato degli interruttori organici.

4.4.2 Valutazione proporzionale

Výchozí 12:00:56 94%

Logické spínače

[L2]	Popis	Proportion	Aktivní
A) Ovladač 1	P1	X>	20%
B) Ovladač 2	P2	X<	80%
Podmínka	AND	/ 0.0s \ 0.0s	

X OK

Le regole logiche possono essere create anche con un modo proporzionale di valutare i driver. Se si abilita l'elaborazione proporzionale, verrà aggiunta l'opzione per configurare i limiti di valutazione, che è la definizione da quale posizione del controller verrà valutato lo stato. **Acceso spento**. Questa valutazione è utilizzata nella derivazione logica della regola.

- **AND accoppiamento:** Il valore risultante restituito dall'interruttore logico sarà preso come il minimo dei due ingressi di controllo proporzionale. Ad esempio, se abbiamo due potenziometri, il primo è una deviazione di + 25% e il secondo è impostato a -25%, il risultato che otteniamo è -25%.
- **accoppiamentoOR:** Il valore risultante restituito dallo switch viene calcolato come il massimo di entrambi i valori di input. Verrà restituito il numero più alto.
- **Multi-accoppiamento:** Questa opzione funziona ancora come emulatore di interruttori a tre posizioni. Il valore risultante dell'interruttore logico può assumere deviazioni di -100%, 0% e 100%.

4.4.3 Interruttori logici proporzionali

Gli interruttori logici offrono la possibilità di vantaggi completamente proporzionali. È abbastanza facile scegliere qualcuno potenziometro, ve "F3 Prop." e premere pulsante confermare. Allora te ne servono cento" modifica selezione E-rovetto campo con forse X < ", "X> ", "Tinca" e inserisci le opzioni in "Tinca". Dentro A questo punto il nostro interruttore logico inizia a fungere da controllo proporzionale. Ora puoi combinare più input usando condizioni logiche.

Logické spínače			
[L3]	Popis	7 or 8 LIN	Aktivní
A) Ovladač 1	P7	Lin	
B) Ovladač 2	P8	Lin	
Podmínka	OR	/	0.0s
-64%			

Abilitare/disabilitare la funzione Butterfly tramite l'interruttore.

Molti piloti richiedono la possibilità di attivare o disattivare la funzione Butterfly indipendentemente da qualsiasi modalità di volo. Qui ti mostreremo come raggiungere questo obiettivo.

Logické spínače			
[L2]	Popis	Butterfly	Aktivní
A) Ovladač 1	P2	Lin	
B) Ovladač 2	Sh	✓	
Podmínka	AND	/	0.0s
50%			

1. Selezionare qualsiasi interruttore come Controller 1 (es. Sj a due posizioni). Questo interruttore sovrascriverà il comportamento del Driver 2 quando richiesto.
2. Come Controller 2, selezionare l'ingresso proporzionale che controllerà la funzione Butterfly in modo uniforme (ad esempio, P2). Assicurati che questo input venga elaborato proporzionalmente a tutti i livelli.
3. Driver 1 e Driver 2 sono collegati tra loro tramite la funzione AND logico. Cioè, ogni volta che c'è un interruttore Sj disattivato, la funzione dell'ingresso P2 è disabilitata. In caso di cambio Sj il freno aerodinamico funzionerà normalmente.

4. Sul menu 3.10 Regolazione fine »Farfalla assegnare come creato nel modo standard **"interruttore" logico L1** e testarne la funzionalità.

4.4.4 Emulazione interruttore a tre posizioni

Funzione logica **"Multi"** emula un interruttore a tre posizioni. Se si dispone di due interruttori a due posizioni e si desidera combinarli per creare un interruttore logico a tre posizioni, utilizzare il registro. funzione **"Multi"**.

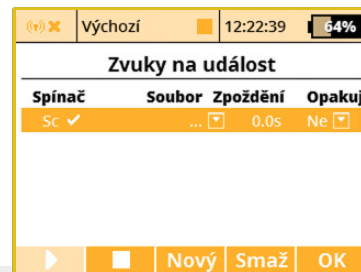


4.5 Suoni evento

CC / DS-24	CC / DS-16 II	DC / DS-14 II	DS-12
40	20 (fino a 30)	10 (fino a 20)	5 (fino a 20)

In base allo stato del controller, è possibile avviare la riproduzione di un file audio archiviato nella memoria interna del trasmettitore. Un file audio può contenere, ad esempio, una descrizione di singole azioni come carrello di atterraggio, cambio modalità di volo, ecc. Se i file audio vengono riprodotti dalla memoria

l'esigenza di segnali sonori come cronometri, timer, trim, suoni si intrecciano.



- 1. Allegare autista E**
Modificare un elemento **"Interruttore"** selezionare il driver che avvierà la riproduzione, vedere. **"Seleziona ingresso di controllo"**.
- 2. Selezione file audio**
Per selezionare il file audio che si desidera riprodurre con il driver selezionato, modificare l'elemento **"File"**. I file audio offerti vengono selezionati dalla memoria interna del trasmettitore nella directory / Audio /.
- 3. Ritardo all'avvio**
Quando la condizione di avvio è soddisfatta, il suono viene riprodotto dopo il tempo definito nella voce **"Ritardo"**.
- 4. Ricomincia**
Riavvia il file audio quando la condizione di avvio è soddisfatta.

4.6 Sequenziatore

CC / DS-24	CC / DS-16 II	DC / DS-14 II	DS-12
10	6 (fino a 10)	3 (fino a 6)	0 (fino a 6)

La funzione del sequenziatore è adatta per il controllo diretto dei servi del telaio, ma la sua applicazione è molto universale e può essere utilizzata in una varietà di situazioni. In ogni sequenziatore è possibile impostare due percorsi indipendenti per la situazione dopo l'accensione o lo spegnimento dell'interruttore di controllo.

Puoi definire fino a 10 sequencer (in base all'attrezzatura del trasmettitore), segnato **Q1-Q10**. È possibile impostare fino a 16 punti di controllo per il percorso in ciascuna direzione del sequenziatore. Passaggio tra la visualizzazione dei singoli Vencer è fatto usando i pulsanti "F giù" e "F2 su".



Per attivare il sequencer, seguire questi passaggi:

1. Assegna un interruttore di origine. Quando l'interruttore è attivato, il sequenziatore si avvia, ma deve prima conoscere il percorso del movimento, che è specificato da una sequenza di punti di controllo distribuiti nel tempo.

2. Per aggiungere un checkpoint in un momento specifico, devi modificare l'elemento "**Volta**" per spostare la linea temporale. Quando si raggiunge il tempo desiderato dall'inizio della sequenza, premere il pulsante "**F3 +**". Questo crea un nuovo punto di controllo che viene evidenziato e il suo valore può essere modificato usando l'elemento "**Hodn.**". In generale, è sempre possibile modificare il punto più vicino all'ora attualmente impostata.
3. Non è possibile spostare i checkpoint nel dominio del tempo, ma è possibile eliminare qualsiasi punto utilizzando il pulsante "**F4X**" e crearne uno nuovo altrove.
4. Quando ora attivate l'interruttore della sorgente, la timeline inizierà a muoversi e l'uscita del sequencer verrà aggiornata di conseguenza. Se si disattiva l'interruttore, il sequencer si sposterà nella direzione opposta finché comp. completa All'inizio.



Ci sono alcuni parametri aggiuntivi nel menu Advanced che espandono ulteriormente la funzione del sequencer:

- È possibile assegnare una breve etichetta a ciascun sequencer per facilitarne l'identificazione successiva.
- **Possibilità di sovrascrivere un canale specifico con l'uscita del sequencer.** Ad esempio, se nel tuo modello sono installati più servo chassis, puoi impostare qui quale servo sarà controllato direttamente da questo sequencer. Qualsiasi altra operazione, come mix o DR/Expo, non verrà applicata all'output.
- **Tipo di percorso** (Simmetrico/Asimmetrico). Questo dice al sequencer di usare un percorso simmetrico avanti e indietro, o se usare due percorsi indipendenti - uno dopo che l'interruttore è stato attivato e l'altro dopo che è stato spento. Se selezioni Asimmetrico, Sequenza parte sempre dall'ora di inizio e non importa se la sequenza precedente è stata completata o meno. Ti consigliamo di usarlo se le elezioni dohr omady con elemento attivato Vžď e finisci a- e nci.
- **Cybeccare** - pokud vuoi fare diversi beacon, torrette n E- bo installazioni radar spostate in modo simulato in cicli, controlla questa opzione.
- **Completa sempre la sequenza** - dopo aver spuntato questa opzione non sarà possibile interrompere la corsa del sequencer a metà del suo percorso, il sequencer funzionerà sempre dall'inizio alla fine.
- **Pulsante "F3Cancella"** - ripristina tutte le impostazioni del sequencer e lo riporta al suo stato predefinito, dove non sono specificati punti di controllo.

4.7 Accelerometro (solo DS)

DS-24	DS-16 II	DS-14 II	DS-12
sì	sì	sì	espandibile

Trasmettitori da DS-12 a DS-24 (**attivo secondo equipaggiamento**) sono dotati di un'unità inerziale in grado di misurare con precisione l'orientamento del dispositivo nello spazio. Questa unità è composta da un giroscopio a tre assi, un accelerometro a tre assi e operazioni matematiche aggiuntive. Puoi assegnare un'unità inerziale come driver per qualsiasi funzione, può anche essere eseguita hannunci di telemetria laser o alternare schermate nella schermata principale.



Utilizzo dell'applicazione **Impostazioni avanzate »Accelerometro** è possibile impostare parametri selezionati dell'unità inerziale. capreGX, GY e GZ sono definiti come controllo di inclinazione, pendenza e direzione nello stesso ordine. Il grafico mostra i valori correnti dopo che sono state apportate tutte le correzioni matematiche. In questo menu è possibile impostare i seguenti parametri:

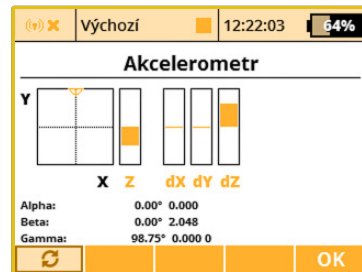
Filtraggio - uniforma il movimento per ciascun asse in modo indipendente. È possibile impostare l'intervallo da 0 a 10. Un valore pari a zero significa che non verrà applicato alcun filtro e le risposte all'orientamento del trasmettitore saranno quindi immediate. Maggiore è il livello di filtrazione, più lente e fluide saranno le reazioni risultanti.

sensibilità - influenza l'intervallo della risposta dell'unità inerziale per ciascun asse in modo indipendente. Se ritenete che la risposta della funzione controllata sia troppo piccola per un dato movimento del trasmettitore, potete semplicemente aumentare il valore di sensibilità, numericamente fino al 400%.

Zona morta - Questo parametro specifica l'area intorno al centro in cui viene mostrata la risposta zero dell'unità inerziale al cambio di orientamento (croce intenzionale). Quindi, se muovi facilmente il trasmettitore intorno al centro posizioni, la risposta dell'unità inerziale rimane ancora zero.

asse Y - posizione regola l'asse GY in modo da non dover mantenere il trasmettitore nella posizione orizzontale, e quindi ti permette di tenerlo dentro la bocca in un certo modo.

Dopo aver premuto il pulsante **"F1"** puoi anche visualizzare i dati grezzi provenienti dall'accelerometro e dal giroscopio integrati. Ciò consente di mettere a punto le impostazioni di questa unità.

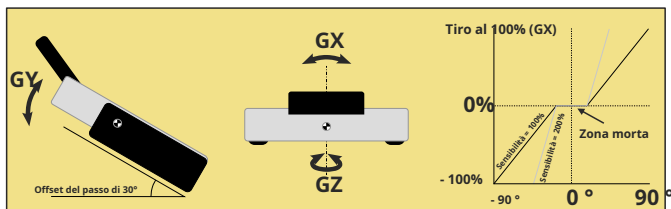


Una volta terminata la configurazione dell'unità inerziale stessa, è possibile assegnare le variabili risultanti come input a qualsiasi funzione. Diversi hard og per selezionare il controllo. Per poter cambiare la selezione di qualsiasi p l'unità inerziale è necessario premere il tlačtko **"Senso F2"**. Gli ultimi parametri, chiamati **"L/R offset"**, rappresentano una sorta di gesto di movimento. Se si sposta rapidamente il trasmettitore a sinistra, l'interruttore viene attivato per un breve periodo **"G/L"**. Allo stesso modo se si sposta il trasmettitore verso destra, l'interruttore si attiva **"G/R"**. Questi gesti possono essere utilizzati per gli annunci di telemetria vocale, il passaggio tra le pagine della schermata principale e altro ancora.



Parametri "Asse X «" e "Asse X »" rappresentano interruttori virtuali a due stati che è una risorsa inclinare sempre il trasmettitore a sinistra, risp. trasporto Va occhio l'asse X.

Per l'interruttore "GHI" può essere utilizzato per il rilevamento dell'espulsione ad esempio nelle case la con lancio rotondo (F3K). Il controller GHI è sempre attivato ad alti valori di accelerazione e rotazione del trasmettitore e può essere assegnato come ingresso a qualsiasi modello, sequenziatore o funzione di interruttore.



4.8 Controllori di telemetria

CC / DS-24	CC / DS-16 II	DC / DS-14 II	DS-12
16	8	0 (fino a 16)	0 (fino a 16)

I dati di telemetria non possono essere visualizzati, registrati su una scheda SD o i valori correnti possono essere annunciati a voce: il trasmettitore consente di controllare alcune funzioni del modello direttamente utilizzando i sensori. In questo modo è possibile automatizzare alcune attività che prima dovevano essere eseguite manualmente sulla base di preventivi visivi o allarmi.



Sono disponibili fino a 16 driver (**apparecchiature trasmettenti**) contrassegnato MX1 - MX16 a seconda del tipo di trasmettitore e della sua dotazione. I controller di telemetria offrono funzionalità in due modalità:

- La modalità Switch consente di creare un interruttore virtuale a due posizioni dal valore di un parametro di telemetria, questo interruttore sarà sempre attivo in base al soddisfacimento di una determinata condizione logica.
- La modalità Driver proporzionale consente di trasformare un intervallo di valori del sensore in un driver completamente proporzionale.

È così possibile controllare in modo continuo qualsiasi funzione tramite una sorta di feedback telemetrico.

4.8.1 Esempi di possibili utilizzi dei controlli di telemetria

- Se la velocità del modello è inferiore a X m/s, i flap si estenderanno automaticamente.
- Se la corrente è maggiore di X ampere, si avvia il timer del tempo di funzionamento del motore.
- Se la temperatura del motore è superiore a 80°C , la miscela limiterà la gamma massima di gas.
- Se viene rilevata la chiusura del finecorsa, il sequenziatore si avvia automaticamente (es. p. 00 apertura dei coperchi dei vani del carrello con $\checkmark$ estendere la capitale avnì po dv serratura).

4.8.2 Impostazione dei parametri del controller di telemetria

Descrizione - Il nome del sensore che verrà visualizzato nel report per facilitare l'orientamento.

Attivo - Selezionare per abilitare la funzione del controller di telemetria.

Sensore - Seleziona qui un parametro di telemetria specifico.

Tipo di elemento - Selezionare la modalità Switch o Controllo proporzionale in base alla funzionalità desiderata.

Condizione ($X <$, $X >$, $X =$) - Selezionare la condizione in cui si desidera che il controller sia attivo (ovvero chiuso). Nella stessa riga inserire il valore numerico del livello di decisione e il valore di isteresi (introdotto dal carattere $\pm$). Disponibile in modalità Switch.

- Esempio 1:** Notazione " $X < 20.0 \text{ m/s} \pm 2.0 \text{ m/s}$ " significa che il controller di telemetria commuta proprio quando il valore del parametro di telemetria è inferiore a 18 m/s (grazie ad un'isteresi di 2 m/s). Il controller quindi si apre simmetricamente quando la velocità supera i 22 m/s.
- Esempio 2:** Notazione " $X > 0 \pm 0$ " indica un interruttore che si attiva ogni volta che il valore della telemetria è positivo.

Durata - Tempo minimo di chiusura dell'interruttore. Se un fenomeno dura per un tempo molto breve, è possibile prolungare il tempo di commutazione della telemetria

driver per il tempo specificato da questo parametro. Disponibile in modalità Switch.

Gamma - Impostare qui il range di lavoro del sensore (valore minimo, valore centrale e valore massimo). Questo intervallo verrà quindi trasformato proporzionalmente nell'intervallo del driver (-100%, 0%, 100%). Disponibile in modalità Controller proporzionale.

Filtraggio - Specifica il grado di livellamento (filtraggio) del valore di telemetria ricevuto. Maggiore è il grado di filtrazione, più regolare è il percorso, ma più lente sono le reazioni. Disponibile in modalità Controller proporzionale.

Predefinito - Valore predefinito del driver se il sensore non è presente nel modello o il modello non lo esume poi.

Rotare AC - Con questo parametro si può essere determinato libov vecchio. Se No, che sarà di attivo telefono telemetrico kého o vlattivare anno da attivo I.V.A.

4.9 Notifica della posizione del conducente

CC / DS-24	CC / DS-16 II	DC / DS-14 II	DS-12
6	6	6	6

In questo menu è possibile impostare una notifica sonora per un massimo di sei controlli indipendenti (**a seconda dell'attrezzatura del trasmettitore**). È possibile selezionare il segnale acustico di base nella posizione centrale del controller (modalità mezzitoni), ma è disponibile anche un annuncio vocale della posizione corrente (modalità vocale).

Tx

Výchozí

12:22:39

64%

Zvuky propor. ovladačů

Ovladač	Mód	Soubor
P5	Střed-tón	
P6	Hlas	...
...	Žádný	
...	Žádný	

OK

- **Modalità mezzitoni** - il trasmettitore emette un segnale acustico ogni volta che si posiziona il telecomando in posizione centrale (la sua deviazione è quindi dello 0%).
- **Modalità vocale** - il trasmettitore annuncia a voce il valore numerico della deviazione attuale. Il valore viene sempre annunciato dopo un cambio di posizione controlli e solo dopo che il movimento si è stabilizzato. Inoltre, in questa modalità, puoi selezionare un file audio che ti avviserà quando la posizione del controllo cambia.
- **Allarme vibrazione** - il trasmettitore vibra ogni volta che si sposta il joystick sulla posizione centrale (**dipende dall'apparecchiatura del trasmettitore, DC / DS-16 II e DC / DS-14 II non sono dotati di risposta alle vibrazioni**).

Esempio: Se hai generato un file "OVLADAC.WAV " e poi assegnato come parametro File, il trasmettitore annuncia ad es. "**Autista: venticinque per cento**".

L'impostazione è sempre valida per il modello corrente.

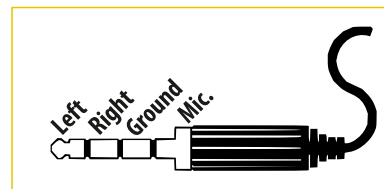
4.10 Comandi vocali

CC / DS-24	CC / DS-16 II	DC / DS-14 II	DS-12
16	0 (fino a 16)	0 (fino a 16)	0 (fino a 16)

Funzione di controllo vocale (**disponibilità in base all'equipaggiamento del trasmettitore**) è stato integrato per consentire al pilota di controllare alcune funzioni del trasmettitore, come la segnalazione della telemetria, utilizzando il riconoscimento vocale. L'algoritmo di riconoscimento vocale non include alcuna definizione precaricata per le lingue, quindi è necessario prima insegnare al trasmettitore a rispondere a frasi specifiche di tua scelta. Il trasmettitore utilizzato dal riconoscimento vocale dipende dall'altoparlante, quindi risponderà al meglio alle istruzioni della stessa persona, che ha addestrato il riconoscitore. Il trasmettitore rileva automaticamente l'arrivo di una parola in campioni sonori (tutti i doppiaggi vocali, VAD).

Non è necessario creare a sé 15 istruzioni vocali (più chiave di frase), che sono condivise per tutti i tuoi modelli. Per ogni modello specifico si consente di specificare quale comando è e non è attivo. È possibile utilizzare le istruzioni vocali come dispositivo di input standard nel menu di selezione del controllo, ad esempio l'attivazione della telemetria vocale, la riproduzione di un suono o altre funzioni.

È possibile utilizzare un microfono interno o un microfono collegato esternamente tramite un jack per cuffie a 4 pin. Si consiglia di utilizzare un auricolare per telefoni cellulari standard (compatibile con Apple o Samsung).

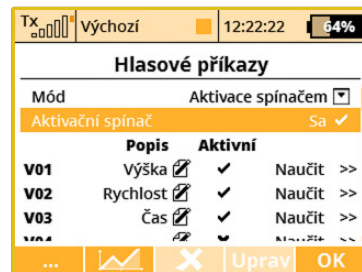


Nota: I comandi vocali sono ancora considerati una funzionalità sperimentale. Si prega di non utilizzarli per alcun modo di controllare il modello che potrebbe causare un incidente. L'istruzione potrebbe non essere riconosciuta correttamente o essere scambiata per un'altra.

4.10.1 Modalità di riconoscimento vocale

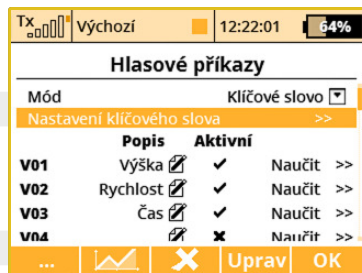
a) Cambia modalità di attivazione

Il comando vocale deve essere pronunciato tenendo premuto il tasto di attivazione. Questa funzione è più resistente agli errori di riconoscimento perché prevede un comando quando viene premuto un determinato pulsante.



b) Parola chiave (ancora in ascolto)

Il riconoscimento dei comandi vocali viene attivato quando la frase chiave viene riconosciuta correttamente. Ciò significa che si pronuncia prima la frase chiave e il trasmettitore emette un segnale acustico per confermare che è stata compresa correttamente. Quindi dici il comando richiesto. Poiché il trasmettitore utilizza il riconoscimento dell'attività vocale, non è necessario premere alcun pulsante. Il comando deve essere dato entro 2 secondi dal segnale acustico, altrimenti il tuo comando non verrà accettato.



4.10.2 Frasi di apprendimento

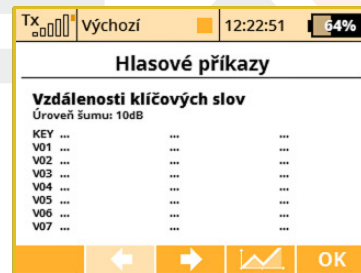
Il trasmettitore deve apprendere in anticipo le frasi vocali. Una volta che la frase è stata appresa correttamente, può essere utilizzata su tutti i modelli. La cosa più importante è fornire al trasmettitore le migliori condizioni per la registrazione dell'audio. Assicurati di trovarti in una stanza tranquilla senza rumori che potrebbero influenzare il processo di apprendimento del trasmettitore.

1. Nel menu Comandi vocali, seleziona Modalità parola chiave.
2. Apri le impostazioni delle parole chiave. Imposta qui l'interruttore di attivazione. Anche quando si riconosce una parola chiave, questo pulsante è importante perché

determina l'inizio e la fine della registrazione. Si consiglia di utilizzare un interruttore senza blocco.

3. Premi l'interruttore e pronuncia il comando. Non appena l'interruttore di attivazione viene chiuso, il trasmettitore attende un comando. Quando viene rilevata un'attività vocale, nella parte superiore dello schermo viene visualizzato un piccolo rettangolo. Pronuncia la frase come se la stessi pronunciando in aeroporto, ma più forte e più chiaramente.
4. Rilascia l'interruttore non appena parli. Le tue istruzioni vocali verranno salvate sulla scheda SD e un doppio segnale acustico confermerà che il processo è andato a buon fine.
5. È necessario eseguire questo processo di formazione 3 volte con la stessa istruzione. Questa procedura dovrebbe migliorare il successo del riconoscimento vocale.

4.10.3 riconosce frasi



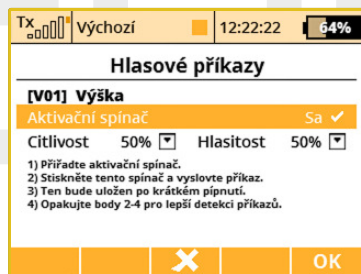
Puoi controllare se le tue frasi hanno il punteggio di riconoscimento più basso. Premere il pulsante "F1" (punto) nel menu Comandi vocali per visualizzare una tabella dei punteggi in cui tutte le istruzioni di riferimento vengono confrontate con il campione corrente. Un punteggio basso significa che i campioni sono simili

al contrario, punteggi alti significano che sono diversi. Per riconoscere le singole istruzioni, tutti e 3 i punteggi in una riga non devono superare un certo limite, che può essere impostato nei dettagli dei comandi vocali. In caso contrario, le istruzioni non verranno riconosciute.

premi il bottone **"F2"** Puoi visualizzare l'analisi della frequenza audio, utile se stai cercando di trovare qualsiasi interferenza audio che potrebbe degradare la qualità delle tue registrazioni.

Pulsante **"F3"** Elimina elimina il comando vocale selezionato, quindi dovrai addestrarlo nuovamente prima di utilizzarlo.

Pulsante **"F4"** ti reindirizza alla finestra di dialogo di apprendimento audio.



4.10.4 Limitazioni

- Il riconoscimento vocale offre i migliori risultati in un ambiente silenzioso e privo di rumore. Non destinato ad ambienti con più altoparlanti.
- Le caratteristiche di un microfono esterno diverso possono portare a un riconoscimento vocale diverso rispetto al microfono integrato. Se

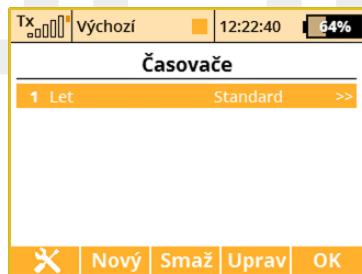
deterioramento della voce, i comandi vocali devono essere appresi di nuovo utilizzando un microfono esterno.

5 timer/sensori

5.1 Timer

CC / DS-24	CC / DS-16 II	DC / DS-14 II	DS-12
10	10	5 (fino a 10)	3 (fino a 10)

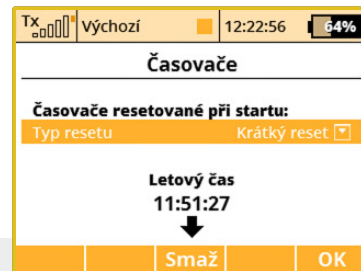
I timer possono essere utilizzati per misurare la durata di molti eventi diversi, come il tempo del motore o il tempo dei singoli circuiti, ecc. Il trasmettitore consente di azionare fino a 10 timer indipendenti contemporaneamente (**in base all'attrezzatura del trasmettitore**). Lo stato attuale dei timer viene visualizzato nella schermata principale. **nei blocchi utente. Puoi assegnare un nome a ciascun timer. C'è un menu nel menu in sintesi p Riferisci dei timer. attuale** gettare timer per spartiti se ukl áda alla sua memoria m a par elu.



5.1.1 Azzeramento timer all'avvio

Dopo aver premuto il pulsante "F1" è possibile impostare quali timer verranno azzerati all'accensione del trasmettitore o al cambio modello. Per impostazione predefinita

i timer con un tempo di ripristino breve impostato vengono sempre ripristinati (cioè il pulsante Clr / Clear nella schermata di avvio deve essere premuto solo brevemente).



Altre opzioni sono: Reimposta tutti i timer dopo l'avvio o non reimposta nessuno. **ne mantenendo i valori precedenti.**

Il tempo di volo scorre in modo incrementale durante il volo, con il semplice tocco di un pulsante "F4 Inizio" nella schermata iniziale o dopo aver attivato un timer.

Pulsante "F3" azzerà il tempo di volo in questo menu.

Inoltre è possibile visualizzare il tempo di volo anche sul display principale (tramite il menu 5.6 Timer / Sensori »Dati nella schermata principale).

5.1.2 Creare un nuovo timer

Con il pulsante "F2 (Nuovo)" crei un nuovo timer. Viene creata una nuova voce nell'elenco dei timer nell'ultima posizione libera. Modifica la nuova voce del timer per andare alla configurazione.

5.1.3 Eliminazione di un timer

Evidenzia la riga appropriata e premi il pulsante **"F3 (Cancella) "** si elimina il timer.

5.1.4 Modifica impostazioni timer



Con il pulsante **"F3 (Modifica) "** o premendo **"Pulsanti 3D "** si richiama la configurazione del cursore contrassegnata da un cursore.

5.1.5 Nuove opzioni del timer

Nome del timer

Articolo contrassegnato **"Descrizione"** esprime il nome del timer. Quando crei un nuovo timer, la schermata principale crea automaticamente un blocco utente chiamato timer.

Valore iniziale del timer

Il valore del timer da utilizzare. Può avere valori positivi o negativi.

Valore target del timer

I valori di inizio e fine indicano la direzione del timer, ad es. se il tempo verrà aggiunto (il valore iniziale è inferiore al valore target) o sottratto (il valore iniziale è maggiore del valore target). Il valore target può essere positivo o negativo.

Tipo di timer

Il trasmettitore supporta 3 tipi di timer:

- **Standard** - all'avvio del timer, il tempo inizia a contare in base alle impostazioni del valore iniziale e finale. Ogni volta che il timer spegne il suo spo mangia, timer fermate. Al riavvio, il timer continua ad aggiornare il tempo.
- **Misurazione dei tempi intermedi** - all'avvio del timer, il tempo inizia a contare in base alle impostazioni del valore iniziale e finale. Ogni volta che il timer si riavvia, si avvia, registra l'orologio e inizializza il timer sul valore iniziale. La schermata iniziale nel blocco utente timer mostra l'ordine del tempo parziale e il tempo parziale attualmente misurato. Il numero massimo di intertempi è 20(in base all'attrezzatura del trasmettitore). Dopo aver fermato il timer dalla schermata principale con il pulsante **"F4 (Stop) "** puoi scorrere i tempi intermedi **"Pulsante 3D "** (girando a sinistra/destra).
- **Corsa libera** - all'avvio del timer, il tempo di sottoimpostazione del valore di inizio e fine non inizia a contare. Quando il timer è spento, il suo timer aggiorna ulteriormente l'ora **F4 (Arresta)** il timer si ferma dalla schermata principale.

Con il pulsante **"F5 (Cancella)"** dalla schermata principale i timer vengono inizializzati al valore di partenza.

Se il timer non ha un controller assegnato, viene avviato con il pulsante **"F4 (Avvio)"** dalla schermata iniziale o attivando un altro timer. Se un trigger è assegnato al timer, viene attivato solo da questo trigger.

Metodo di segnalazione sonora

È possibile impostare un avviso acustico prima della scadenza del tempo target. Ci sono diversi tipi di notifiche sonore tra cui scegliere.

Avvio del timer

Per l'assegnazione del conducente che avvierà il timer, vedere il capitolo 8.2 Ec controllo iscrizione.

Roteare anche se resettato

Assegnare un controller per ripristinare il timer al valore predefinito. Nota.

Come impostare lo stato del timer predefinito

Con il pulsante **"F5 (Cancella)"** dalla schermata principale viene inizializzato il timer, es. il valore del timer è impostato sul valore iniziale.

- **"Ripristino breve"** - premendo brevemente il pulsante **"F5 (Cancella)"** il timer viene inizializzato dalla schermata principale.
- **"Ripristino lungo"** - premere a lungo **"F5 (Cancella)"** il timer viene inizializzato dalla schermata principale.

Modalità di volo

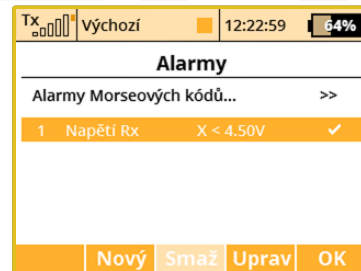
Il timer può essere attivo in tutte le modalità di volo o solo in quella selezionata. Puoi avviare il timer in modalità aereo.

Qualsiasi modifica alla configurazione del timer lo inizierà. Il valore del timer nella configurazione viene visualizzato nella prima posizione dei tasti funzione.

5.2 Allarmi

CC / DS-24	CC / DS-16 II	DC / DS-14 II	DS-12
40	40	15 (fino a 40)	10 (fino a 40)

Se utilizzi un sistema di telemetria JETI, puoi definire un limite in questo menu valore (e alarm), quando si supera/sottolinea si avrà il avvertimento riproduzione file audio selezionato. Il trasmettitore confronta entrambi i tipi di allarmi - generazione I. ed EX. Numero di allarmi definibili dipende dall'apparecchiatura del trasmettitore.



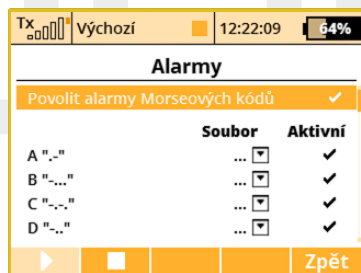
5.2.1 Allarmi di prima generazione

Gli allarmi del sistema di telemetria di 1° generazione funzionano in modo tale che al superamento del valore limite impostato nel sensore viene inviato un codice Morse, che viene suonato. Se utilizzi la telemetria di prima generazione, conferma l'immissione "

Allarmi codice Morse...". Verrai indirizzato alla configurazione dell'allarme del sensore di prima generazione. Elemento "**Abilita allarmi codice Morse** " cambiare per controllare premendo "**Pulsanti 3D** ". Viene visualizzato l'elenco. La prima colonna è una rappresentazione del codice Morse. La seconda colonna rappresenta l'assegnazione del file audio che verrà riprodotto quando l'allarme viene valutato. I suoni sono selezionati dalla rubrica **Audio** / memoria interna del trasmettitore. L'ultima colonna denominata "

Attivo" Yippee **abilitare / disabilitare**

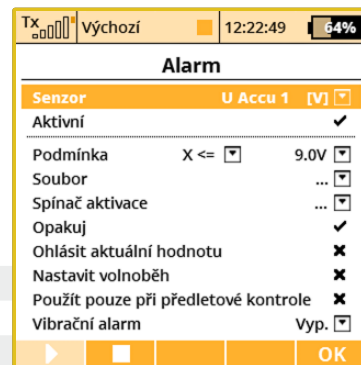
valutazione allarmi. La configurazione viene salvata nelle impostazioni del modello.



5.2.2 Allarmi EX

Per la telemetria EX, l'allarme può essere definito direttamente nel trasmettitore. Innanzitutto è necessario collegare il sensore al ricevitore e stabilire una connessione tra il trasmettitore e il ricevitore per caricare il sensore nel trasmettitore. Questa procedura

potrebbe volerci un po' di tempo. L'elenco dei sensori collegati è disponibile nel menu 5.5 Sensori/memorizzazione dati.



5.2.3 Creazione di un allarme

Con il pulsante "**F2 (Nuovo)** " vai al menu di modifica degli allarmi. Nell'articolo "**Sensore**" selezionare la grandezza del sensore di cui si desidera impostare il valore limite (allarme).

5.2.4 Abilita allarme

seleziona un oggetto "**Attivo**" e premere "**pulsanti 3D**" abilita l'allarme e vengono visualizzati i parametri di allarme.

5.2.5 Definizione del valore limite

Elemento "**Condizione**" definisce la condizione in cui viene attivato l'allarme. Valore "**X**" è considerata una grandezza del sensore.

5.2.6 File audio

Definizione del file audio che verrà riprodotto quando si verifica un allarme "**F1 (Riproduzione)**" è possibile riprodurre il file audio selezionato. Con il pulsante "**F2 (Stop)**" interrompe la riproduzione del file audio.

5.2.7 Interruttore di attivazione

Se assegni un interruttore qui, l'attivazione dell'allarme sarà soggetta a te, se tu sei l'unico interruttore attivo. Altrimenti, l'allarme verrà attivato automaticamente.

5.2.8 Opakov riproduzione

Se la condizione di allarme viene soddisfatta per un tempo superiore alla lunghezza del file audio, il file audio può essere riprodotto una volta o ripetuto. Se l'oggetto "**Ripetere**" è abilitato (selezionato), il suono assegnato alla sveglia viene riprodotto ripetutamente. Se non c'è nessun articolo "**Ripetere**" abilitato (croce) il suono della sveglia viene riprodotto una volta.

5.2.9 Riporta il valore corrente

Selezionare questa opzione se si desidera che anche il valore corrente di un dato sensore venga annunciato a voce quando viene attivato l'allarme.

5.2.10 Attivazione a vuoto

Quando l'allarme è attivato, è possibile inserire contemporaneamente il minimo dell'acceleratore.

5.2.11 Utilizzo durante l'ispezione pre-volo

Puoi impostare qualsiasi allarme per far parte del tuo controllo pre-volo. Ad esempio, creare un nuovo allarme di bassa tensione (è necessario un sensore di tensione). Se si utilizza una batteria Li-Pol 4S, la condizione di allarme dovrebbe essere "**X < 16V**" (meno di 4V per cella). Abilita l'opzione "Utilizza solo al controllo pre-volo". Questo attiverà l'allarme solo immediatamente dopo aver cambiato il modello o acceso il trasmettitore.

D'ora in poi, sarai sempre avvisato se aggiungi accidentalmente una batteria. In periodi regolari, ci sarà una finestra sulla schermata principale IVA informativa principale. L'allarme rimarrà attivo fino al tuo ingresso nella finestra delle informazioni, che annulla tutti gli allarmi pre-volo.

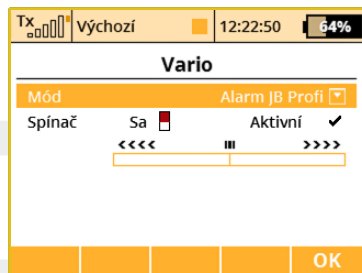
5.2.12 Vibrazione

Puoi specificare il tipo di vibrazione per ogni allarme (**secondo l'apparecchiatura del trasmettitore, DC / DS-16 II e DC / DS-14 II non sono dotati di risposta alle vibrazioni**). Le leve di comando sinistra e destra sono in grado di eseguire più impulsi di vibrazione (1-3 impulsi, lunghi o brevi) contemporaneamente. Il DS-12 ha un motore di vibrazione integrato direttamente nel corpo del trasmettitore.

5.3 Vario

CC / DS-24	CC / DS-16 II	DC / DS-14 II	DS-12
sì	sì	sì	espandibile

In questo menù è possibile scegliere tra due modalità di segnalazione della variazione acustica (**disponibile in base all'equipaggiamento del trasmettitore**). Il primo metodo è controllato direttamente dall'allarme impostato nel sensore ed è progettato principalmente per - Sensori EX tipo MVARIO. È possibile impostare un interruttore che abilita o disabilita la funzione di indicazione del variometro. In ogni posizione dell'interruttore è possibile definire se l'indicazione sarà attiva o meno. Il cursore in basso mostra l'attuale velocità di salita/discesa.



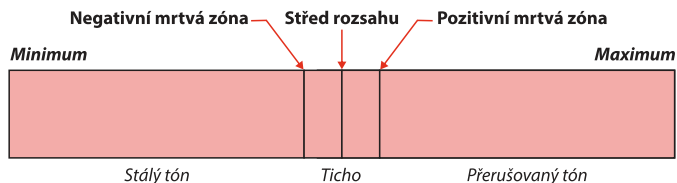
La seconda modalità di segnalazione del variometro è per i sensori EX / EX Bus. L'uscita acustica dipende direttamente dai valori numerici correnti che il sensore invia dal modello. È sempre possibile assegnare fino ad un interruttore a tre posizioni, che attiverà la segnalazione acustica - in ogni posizione dell'interruttore è possibile definire se l'indicazione sarà attiva o meno, inoltre è possibile modificare completamente la segnalazione impostazioni.



Altre opzioni in questo menu significano:

- Parametro ES. Qui puoi impostare un sensore specifico e il suo parametro. Se viene rilevato MVARIO EX, il parametro Vario viene selezionato automaticamente. Tuttavia, è possibile selezionare qualsiasi altro parametro, ad esempio una sonda di velocità che, ad esempio, indicherà l'alta velocità.
- Zona morta (negativa e positiva). Questa voce permette di impostare una zona morta intorno alla metà della portata in cui il trasmettitore non genererà alcun segnale acustico.
- Intervallo (minimo, centro e massimo). Qui puoi definire l'intera gamma del sensore in modo che sia correttamente indicato sull'uscita audio del varia.

Il valore corrente sul sensore e la sua uscita adeguata dopo l'elaborazione sono indicati nella parte inferiore dello schermo.



5.4 Uscita vocale

CC / DS-24	Dc / DS-16 II	DC / DS-14 II	DS-12
si	Eno	Espondere anale Iné	espandibile

Questa è una funzione importante che promuove la vita di tutti i modellatori, che hanno bisogno di sensori di telemetria, anche se non può parlare sul display. Affiliato Schermo può essere scomodo. E, evolve anche il pericolo. No.

5.4.1 Uscita vocale per timer

La prima riga di questa schermata rappresenta le impostazioni dell'uscita del timer del timer. Il trasmettitore può annunciare l'ora corrente di un singolo timer a voce. In questa impostazione è necessario specificare quale timer deve essere annunciato, nonché l'interruttore la cui chiusura attiva la notifica.

Se il timer è impostato come un tipo con "Split times", il parametro viene visualizzato come seconda riga **Annuncia il round precedente**. Se si seleziona questa riga (quindi verrà visualizzata l'icona del segno di spunta), verrà sempre riportato il tempo del turno precedente. Quindi sai esattamente quanto era veloce la bici.

5.4.2 Uscita vocale per telemetria

Tx
Výchozí
12:22:18
64%

Hlasový výstup

Časov.
Let
Spínač
Sa

Telemetrie
Opakovat po:
20s
Spínač
Sb

Spoušt okamžitého hlášení
Sa

Senzory, proměnné
>>

Jednotlivá hlasová oznámení
>>

0
OK

Pro telemetrii sono vyh due file indipendenti di parlamenti notificati Remetri. La prima coda, introdotta dalla riga "Ripeti dopo", viene utilizzata per importare ripetutamente i valori ogni x secondi. Al posto del tasto F (1) viene visualizzato il numero di secondi trascorsi dal messaggio precedente. Puoi anche specificare un'opzione per abilitare o disabilitare i rapporti ricorrenti. Ogni volta che questo interruttore viene attivato, i parametri forniti vengono riportati immediatamente e il conto alla rovescia viene avviato prima della notifica successiva.

Tx	Výchozí	12:22:06	64%
Senzory, proměnné			
Senzor	Opakuj	Spoušt	Priorita
Napětí Rx	x	x	Nízká
Anténa 1	x	✓	Nízká
Anténa 2	x	✓	Nízká
TimeStamp	x	x	Nízká
Quality	x	x	Nízká
EstCount	✓	✓	Nízká
			OK

La seconda coda di parametri indipendente è per la notifica immediata dopo aver attivato uno degli interruttori (vedi Trigger messaggio immediato). Questi sono i metri sono once solo una volta dopo ogni fissaggio.

un.per riga **Sensori, variabile** i successivi premere "3" **Presse T-**
ka " viene visualizzata la sessione sensori disponibili, la cui prima dnoty jemož No
 vocennunciare. colonna indica il nome param etru, o si n-
 zoru. Elemento **Ripetere** qui rappresenta l'inclusione del parametro nella
 prima coda, che si ripete periodicamente. Se si controlla un parametro, verrà
 segnalato periodicamente.

Elemento **Grilletto** serve per assegnare un parametro alla seconda coda, che annuncia i parametri solo una volta attivato lo switch. Pertanto, se lo attivi, i parametri inizieranno a suonare dall'alto verso il basso, oltre alla priorità impostata, dall'alto verso il basso. È possibile selezionare la priorità di ciascun parametro **Basso, Medio o Alto**.

5.4.3 Annunci vocali individuali

Se hai bisogno di più di un messaggio vocale, puoi creare fino a dieci variabili di telemetria indipendenti (**a seconda dell'attrezzatura**

trasmettitori) che sarà annunciato a voce utilizzando interruttori preassegnati. Scorri verso il basso fino a "Notifiche vocali individuali" e apri il menu. Premere F3 (Aggiungi) per creare una nuova notifica di telemetria. Selezionare il pulsante di opzione appropriato e il valore di telemetria da riportare.

Tx	Výchozí	12:22:30	64%
Hlasový výstup			
Spínač	Senzor		
1) Sg ✓	Distance [m]		
2) Sb x	Speed [m/s]		
3) Sc x	Let [Časov.]		
			+
			x
			OK

Opzioni disponibili per le notifiche vocali:

- Tutti i valori del sensore eccetto le coordinate GPS.
- Timer modello.
- Stato del ricevitore (tensione di alimentazione, livello dell'antenna e qualità del segnale).

5.5 Sensori/memorizzazione dati

Elenco dei sensori EX utilizzati nel modello. Se si collega il sensore EX al ricevitore e si stabilisce una connessione tra il trasmettitore e il ricevitore, le informazioni dal sensore vengono lette nel trasmettitore. Questa procedura potrebbe richiedere del tempo. In questo menù è presente l'elenco dei sensori collegati con le relative grandezze e la possibilità di selezionare quale delle grandezze si desidera memorizzare in memoria

durante la registrazione telemetrica. Per impostazione predefinita, vengono memorizzate tutte le grandezze dei sensori collegati.

Nadi butta qui possibilità salva su scheda SD con ervisni trasmettitore di messaggi E, poi parte dell'estate sto (nell'elenco dei modelli e "povero" **Timer / sensori** »**Sensori / memorizzati** i dati si spostano in pol Informazioni sullo stato trasmettitore e premere **Pulsante 3D**. Nel menu successivo è possibile scegliere se memorizzare le informazioni testuali sugli allarmi e sui messaggi del trasmettitore in generale (disattivato per impostazione predefinita). Per visualizzare, utilizzare la funzione di analisi dei dati integrata o il programma per PC JETI Studio, che può essere scaricato gratuitamente.

In questo menu è inoltre possibile selezionare fino a quattro controlli, la cui posizione verrà registrata in un file sulla scheda SD. Puoi scegliere Se e significa i valori proporzionali o a due stati dei (0% - 100%). Posizione disattivata controllori sono registrati con un periodo fisso Dou 0,2 s I dati fanno parte del record di telemetria standard e possono Jessere visualizzati come altri parametri.

Questa funzione può essere facilmente utilizzata come indicatore per evidenziare situazioni interessanti durante il volo.

5.5.1 Conversione di quantità

È possibile impostare conversioni di unità di lunghezza, velocità e temperatura per il sintetizzatore vocale e per la visualizzazione nella schermata principale. La temperatura viene ricalcolata automaticamente in base alle impostazioni nella Configurazione. Altre unità possono essere selezionate da questo menu:

- **Distanza:**
Metri (m), chilometri (km), piedi (ft.), iarde (yd.), miglia (mi).

• Velocità:

Metri al secondo (m/s), chilometri all'ora (km/h), piedi al secondo (ft/s), miglia all'ora (mph) e nodi (kt).

• Volume:

Millilitri (ml), litri (l), ettolitri (hl), oncia liquida (fl oz), galloni (gal).

• Flusso:

Millilitri al minuto (ml/min), litri al minuto (l/min), once liquide al minuto (oz/min), galloni al minuto (gpm).

• Pressione:

Kilopascal (kPa), ettopascal (hPa), psi, atmosfera (atm), bar (B).

5.5. 2 Opzione t eliminare il sensore

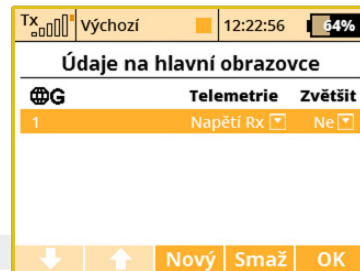
Al di sopra della stampante funzionale, premendo il tasto "F3" fino a 80 parametri di dati etnici si visualizzano. Quello che viene visualizzato dal corpo dell'attrezzatura). Yippee
 possibile eliminare i dati non necessari utilizzando il pulsante "F4". Tuttavia, se viene collegato un sensore dal quale è stato cancellato il parametro, questo verrà ricaricato successivamente.

5.6 Dati sulla schermata principale

CC / DS-24	CC / DS-16 II	DC / DS-14 II	DS-12
80	80	80	80

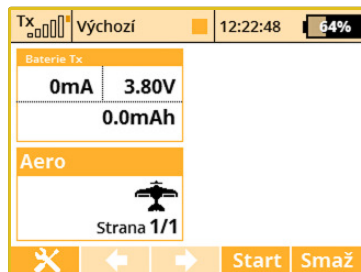
Configurazione dei blocchi utente visualizzati nella schermata principale del trasmettitore. Come accennato nell'introduzione, la schermata principale è il display principale del trasmettitore. Sono chiaramente visualizzati nella schermata principale

tutte le informazioni operative dal nome del modello alla potenza del segnale fino allo stato della batteria del trasmettitore. L'area più grande della schermata principale è lo spazio per i blocchi utente.

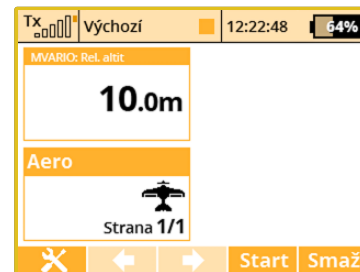


5.6.1 Panoramica dei blocchi utente:

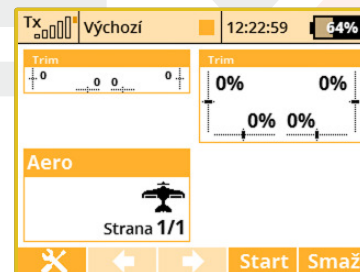
1. "Modalità aereo" - Il nome della modalità di volo corrente
2. "Tensione Rx" - Tensione del ricevitore
3. "Batteria Tx" - Stato della batteria del trasmettitore
 - Corrente di carica/scarica corrente.
 - Tensione della batteria del trasmettitore.
 - Capacità della batteria rimossa. Durante il funzionamento a batteria, il valore della capacità aumenta. Caricando, la capacità rimossa viene ridotta a zero.



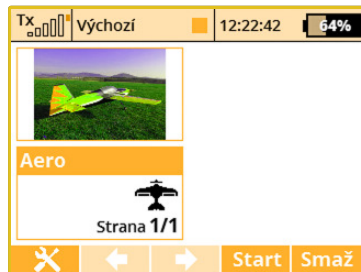
4. **"Antenna"** - Informazioni sulla potenza del segnale per ciascuna antenna. Viene anche visualizzato percentuale di successo della comunicazione bidirezionale nell'intervallo 0-100%.
5. **"Nome utente vitello"** - Nome utente
6. **Jetibox** - E L'attuale schermata di emulazione u. Dopo aver premuto kl e- ESC può essere utilizzato JETIBOX utilizzerà i controlli standard Jetibox. Em in- L'utente Jetibox può anche visualizzare le informazioni da entrambi i moduli Tx, risp. ricevitori. È possibile specificare la finestra Jetibox in modalità Double Path selezionando JB1 o JB2.
7. **"Volta"** - Timer
8. **"Telem"** - Telemetria in base ai sensori collegati



9. **Ordinare** - I trim sono facoltativamente visualizzabili in una finestra di telemetria sulla schermata principale. Se i trim vengono visualizzati in questo modo, lo schermo non passa a una finestra speciale quando vengono premuti i pulsanti di trim.



10. **"Immagine modello"** - visualizza un'immagine del modello (può essere assegnato nel menu **Modello** »Immagine del modello e del colore).



I blocchi personalizzati possono essere di dimensioni standard o doppie. A Le dimensioni doppie occupano più blocchi di spazio dalla schermata principale, ma alcune è possibile vedere timbra più dati e gli altri vedranno mJe stesse informazioni E, per carattere più grande

(disposizione) di blocchi utente è possibile zat na letové rE-
inverno. Ogni modalità di volo può averevarie impostazioni utente
blocchi »un'altra vista della schermata principale.

5.6.2 Creazione di un nuovo blocco utente

Con il pulsante "**F3 (Nuovo)**" crei un nuovo blocco utente vuoto. Modificando il primo elemento, selezioni il tipo di blocco utente, vedi i tipi di cui sopra. Il secondo elemento sulla riga è la definizione della dimensione del blocco utente.

5.6.3 Modifica dell'ordine dei blocchi

Puoi facilmente riorganizzare i blocchi utente. Segna il blocco con il cursore e i pulsanti"**F1 (Giù)**" e "**F2 (In alto)**" si cambia l'ordine del blocco utente selezionato.

5.6.4 Eliminazione di un blocco

Segna il blocco cursore con il tasto "**F4 (Cancella)**" eliminare il blocco utente.

5.6.5 Ambito

La prima riga del menu è la configurazione dell'intervallo di validità. premere "**Pulsanti 3D**" si modificano le impostazioni. Se l'oggetto assume un valore"**G (simbolo del globo)**", la configurazione dei blocchi utente è valida?

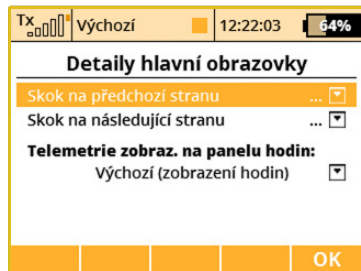
Ná per tutte le modalità di volo, ad es. la modifica della modalità di volo non cambia la Risualizzazione della schermata principale. Se il valore dell'articolo è un intervallo di Nvalidità"**S (simbolo elenco)**", è la configurazione del blocco valida per l'attuale etov io modalità, ad es. cambiareper la modalità aereo, è possibile modificare il display hlavnno schermo.

5.7 Dettagli della schermata principale

CC / DS-24	CC / DS-16 II	DC / DS-14 II	DS-12
40	40	20 (fino a 40)	10 (fino a 40)

Questo menu mostra parametri aggiuntivi della schermata principale.

Qualsiasi interruttore può essere utilizzato per passare da una pagina all'altra nella schermata principale. Qui puoi assegnare due interruttori indipendenti - uno passerà alla pagina precedente e l'altro passerà sempre alla pagina successiva della schermata principale. La commutazione è segnalata da un segnale acustico. Puoi anche utilizzare l'interruttore a tre posizioni o i gesti dell'accelerometro integrato(solo DS).



5.7.1 Telemetria visualizzata sul pannello dell'orologio

Qui puoi selezionare un dato di telemetria, che in apparirà m ancora digitale h ore sulla barra superiore del display. Ad esempio, è possibile utilizzare dieciavolit zobraz Il flusso di corrente dal ricevitore batterie a batteria, che velmi aiuterò con compensa le differenze di percorso (vedi capitolo Servo-bilanciatore).

Nota: Le impostazioni dei dati di telemetria visualizzati sulla barra superiore del display vengono salvate come parte della configurazione del modello e vengono visualizzate nuovamente all'accensione del trasmettitore. È possibile selezionare qualsiasi semplice dato numerico, ma non es. le coordinate GPS.

6 applicazioni

6.1 Analisi dei dati

CC / DS-24	CC / DS-16 II	DC / DS-14 II	DS-12
Sì	Sì	espandibile	espandibile

Questa funzione consente di visualizzare e analizzare comodamente la telemetria registrata dopo ogni volo (**disponibilità in base all'equipaggiamento del trasmettitore**). Non dovrai più portare il tuo PC in aeroporto e scaricare faticosamente la telemetria. L'applicazione è in grado di visualizzare fino a tre variabili in modo indipendente. Dopo aver premuto pulsanti "F5" 1/2/3, le singole quantità si alterneranno tra loro.

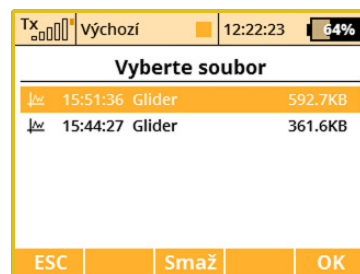


Per visualizzare l'andamento dei dati di telemetria, è necessario aprire la finestra principale dell'applicazione analizzatore, che si trova nel menu Applicazioni. Evidenzia la riga sotto il testo **"Seleziona il file di registro"** e premere **"pulsante 3D"**. Seleziona il file di registro desiderato che si trova sulla scheda SD. Tutti i file sono ordinati per data e ora, quindi è facile trovare l'ultima voce. Una volta che il file

verrai reindirizzato alla schermata principale. Qui puoi selezionare fino a tre grandezze, tra le quali potrai passare nel grafico.



Quando si visualizza il contenuto delle cartelle con i record di telemetria, è possibile eliminare facilmente qualsiasi record di telemetria e persino l'intera cartella di record senza la necessità di collegare un PC.



Ora, con il semplice tocco di un pulsante "F4", viene visualizzato il grafico risultante. AsseX rappresenta il dominio del tempo in secondi e parte sempre da zero. AsseY visualizza i valori delle grandezze misurate nell'intervallo dai loro valori misurati al massimo noto. AsseZ ha una gamma dinamica che dipende sempre dai valori correnti. Di seguito è riportata una panoramica delle funzioni di controllo del grafico:



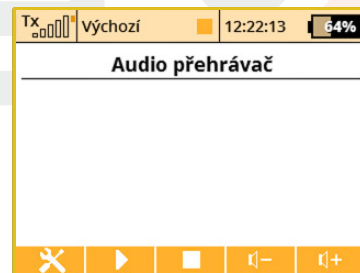
- Usando i pulsanti "F1" e "F2" puoi scorrere rapidamente tutte le fasce orarie in un determinato file. Ogni pressione del pulsante sposta avanti o indietro il grafico a schermo intero.
- Puoi visualizzare i valori esatti in posizioni specifiche del grafico. Basta ruotare il codificatore rotante a sinistra o a destra e la timeline inizierà a muoversi. Allo stesso tempo, verrà sempre visualizzato il valore corrente misurato in un dato punto. Dopo aver premuto il pulsante "Menù" (o "Pulsanti 3D"), la sequenza temporale si sposterà ingrandita.
- pulsanti "F3 Ingrandisci" e "F4 Rimpicciolisci" approssimano risp. rimpicciolire il grafico rispetto alla timeline.
- Pulsante "F5 1/2/3" alterna tra le singole quantità che sono state selezionate nella schermata di base.

Nota: Non è possibile visualizzare il contenuto del file su cui si sta attualmente scrivendo. Per aprire il file più recente con la registrazione, interrompere la registrazione della telemetria ed eliminare i dati di volo utilizzando il pulsante "F5Clear" nella schermata principale. È quindi possibile aprire il file in Analisi dati.

6.2 Lettore audio

CC / DS-24	CC / DS-16 II	DC / DS-14 II	DS-12
sì	sì	sì	espandibile

Il lettore include un esploratore di directory in memoria.

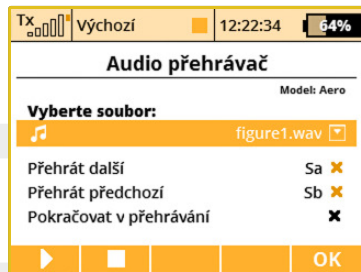


Attraverso l'esploratore, arriverai alla directory in cui vuoi riprodurre il file audio. "Pulsante 3D" ti muovi attraverso directory / file. premere "Pulsanti 3D" si entra nella directory o si avvia la riproduzione di un file audio. Tutti i file nella directory vengono riprodotti in sequenza. La riproduzione termina automaticamente dopo la riproduzione

l'ultimo file nella directory. Puoi terminare la riproduzione manualmente con il pulsante **"F3 (Stop)"**. I file vengono riprodotti anche dopo aver lasciato il menu.

I file audio sono supportati in ***.mp3 (secondo l'attrezzatura del trasmettitore)** e ***.onda** formato.

6.2.1 Riproduzione incrementale



L'applicazione Audio Player offre la possibilità di riprodurre file audio in modo incrementale all'interno di una cartella. Questa funzione è particolarmente utile quando si eseguono elementi acrobatici: il trasmettitore riporterà sempre il nome della figura successiva. In alternativa, puoi utilizzare questa funzione come trigger per la musica di sottofondo. Quindi la musica non può essere interrotta da allarmi in arrivo o suoni di eventi.

- premi il bottone **"F1 "Strumenti"**.
- Nel menu di dialogo, puoi selezionare il file audio che suona sempre per primo. I file sono ordinati alfabeticamente. Se si desidera modificare l'ordine di riproduzione dei file, rinominarli come appropriato.

- Assegna interruttori con nomi **"Riproduci avanti"** e **"Riproduci precedente"**. Puoi anche utilizzare un interruttore istantaneo per sfogliare i file audio. Questi interruttori hanno anche funzioni speciali:
 - Pressione breve del pulsante **"Riproduci avanti"** trova il file audio successivo nella sequenza.
 - Pressione breve del pulsante **"Riproduci precedente"** trova l'inizio del file in riproduzione. Ogni volta che si preme questo pulsante, inizia la riproduzione del file precedente nella sequenza.
 - Una pressione prolungata su uno qualsiasi dei pulsanti ripristina la sequenza e riproduce il primo file nella cartella.
- Controlla l'opzione **"Continua a giocare"** se vuoi in alto
Ilac ha continuato a combattere riprodurre l'intera cartella.

6.3 JETIBOX



Per ragioni di massima compatibilità con il sistema di generazione DUPLEX I., il trasmettitore è dotato della funzione di emulazione JETIBOX.

menu del modulo trasmettitore DUPLEX 2.4GHz. Utilizzare i tasti funzione per spostarsi nel menu o modificare i parametri secondo le istruzioni sul display. È possibile accedere al menu del ricevitore o dei sensori di telemetria in modalità wireless tramite il menu del modulo trasmettitore. **Tra**mite **JETIBOX** emulato è possibile visualizzare la telemetria di I. generazione, configurare ricevitori, ecc.

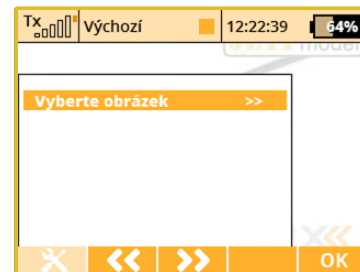
6.4 Giochi

Ecco alcuni semplici giochi pensati per rilassarsi e divertirsi.

- Serpente
- Tetris
- Piscoiattoli (Gom OK)
- Sì chy (scacchi)

6.5 Immagini

CC / DS-24	CC / DS-16 II	DC / DS-14 II	DS-12
sì	sì	sì	sì



È possibile riprodurre una presentazione di più immagini, premere "F1" "Strumenti" Puoi selezionare gli obs immagini accattivanti.

6.6 Microfono

CC / DS-24	CC / DS-16 II	DC / DS-14 II	DS-12
sì	Eno	sì	sì



La funzione microfono può essere utilizzata per creare i propri suoni. Puoi creare una registrazione audio con la lunghezza massima **10 secondi** e salvato come formato .wav (frequenza di campionamento 11025 Hz) **F1** avvia la registrazione e **"F2"** la registrazione termina. Puoi riprodurre la traccia registrata premendo il pulsante **"F3"** Riproduci e salva la traccia premendo **"F4"** pulsanti e quindi nominare la traccia.

6.7 Radio FM (DC/DS-24)

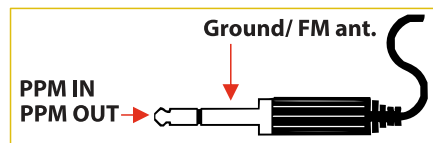


L'applicazione di sintonizzazione radio FM è in grado di sintonizzare e riprodurre una stazione nella frequenza radio FM selezionata. Prima di utilizzare l'applicazione, è necessario collegare l'antenna esterna all'ingresso dell'antenna FM.

Usando **"Da F1 a F2"** pulsanti è possibile cercare le stazioni FM successive e precedenti (88 - 108 MHz).

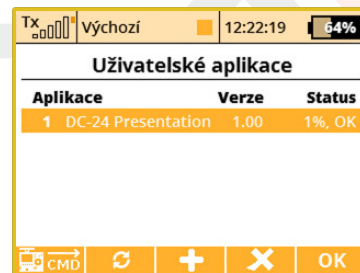
pulsanti **"F3"** e **"F4"** può essere utilizzato per cercare manualmente le stazioni, dopo ogni pressione il passo è 0,05 MHz.

Per utilizzare correttamente la radio FM, è necessario collegare l'antenna esterna all'ingresso dell'antenna FM.



6.8 Applicazioni utente

DC / DS-24	CC / D CONT	DC / DS-14 II	DS-12
10	10	10	10



In questo menu puoi vedere le applicazioni abilitate e in esecuzione per il modello attualmente selezionato. Le applicazioni dell'utente dovrebbero trovarsi nella cartella della scheda SD **"App"**. In poche parole, questo è uno script in spagnolo

linguaggio di programmazione che può essere eseguito direttamente all'interno del trasmettitore. Possono essere eseguite fino a 10 applicazioni contemporaneamente.

Puoi attivare altre applicazioni dalla scheda SD premendo il pulsante Aggiungi "F3", oppure se l'applicazione non è più necessaria premendo il pulsante "F4", eliminerai l'applicazione. Entrambe queste operazioni non modificheranno il contenuto della scheda SD, le applicazioni verranno eliminate solo dalla memoria del modello.

Il pulsante "F1" CMD ti reindirizza alla Console di debug, da dove puoi cercare possibili errori nell'applicazione.

Il pulsante di ripristino "F2" ricarica tutte le applicazioni e riavvia l'istanza Lua.

Per maggiori informazioni su **grle** lingue a Si prega di cercare Lua
documento **"JETI CC / DS-2 4 Programmazione EPI"** quale può essere st e-
di <http://www.jeti-modality.com>.

7 Sistema

7.1 Configurazione

7.1.1 Lingua del trasmettitore

Modificare un elemento "**Lingua**" si seleziona la lingua del trasmettitore. Tutte le descrizioni dei menu e i suoni di sistema passano automaticamente alla lingua selezionata.

7.1.2 Nome utente

"**Nome utente**" posizione per l'inserimento del nome utente, che può essere visualizzato, ad esempio, nella schermata principale.

7.1.3 Modalità trasmettitore

Dettaglio "**MODALITÀ1-4**" esprime l'impostazione della modalità del trasmettitore. Per apportare la modifica, modifica l'elemento o premi il pulsante "**F3** () ". La modifica della modalità del trasmettitore non avrà effetto fino alla creazione di un nuovo modello. Modelli esistenti salvati in memoria del trasmettitore non cambia più la configurazione della modalità.

7.1.4 Profilo audio

Položko in "**Suono p rofil**" si seleziona il profilo audio del trasmettitore. Incarico, atutte le azioni possono riprodurre suoni.

7.1.5 Data e ora

Impostazione della data corrente "**Data**" E tempo "**Volta**". Il trasmettitore sposta automaticamente l'ora in base all'ora legale ea quella invernale. L'ora e la data vengono utilizzate per archiviare i dati di telemetria e creare un nuovo modello.

7.1.6 Unità di lunghezza

Seleziona le unità di lunghezza predefinite. Secondo questa configurazione, i dati di telemetria vengono convertiti automaticamente nelle unità richieste.

7.1.7 Unità di temperatura

Selezione delle unità di temperatura. È possibile impostare gradi Celsius e Fahrenheit. La temperatura verrà ulteriormente visualizzata in queste unità.

7.1.8 Frequenze di trasmissione

Opzione per impostare la frequenza di aggiornamento della trasmissione su **10 ms (opzione 100 Hz)**. Tuttavia, **tieni presente che devi anche impostare alcuni parametri nel ricevitore per utilizzare una frequenza di aggiornamento di 10 ms**. Questo è il periodo di uscita del ricevitore, che dovrebbe avere un valore " **Macchina**" o " **Secondo il trasmettitore** ". Allo stesso tempo, è necessario utilizzare i gruppi di uscite servo solo nell'intervallo **E a C**.

Nota: Utilizzare solo servi digitali in grado di gestire una frequenza di aggiornamento di 100 Hz.

7.1.9 Conferma accensione

Pol...mento del menu " **R chiusura rapida** " si attiva/disattiva. capitolo è una conferma da e-
pn...trasmettitori (vedi Accensione del trasmettitore).

7.1.10 Navigazione menu inversa

Questa voce consente di modificare la direzione di navigazione nel menu principale se si ruota il codificatore rotante 3D.

7.1.11 Menù di scorrimento (su e giù)

Possibilità di modificare il comportamento dell'encoder rotativo durante la navigazione nelle strutture dei menu. Se si imposta il valore su No, non si salterà dall'ultima voce alla prima e viceversa durante lo scorrimento della struttura del menu.

7.1.12 Interruttore salvaschermo

Possibilità di generare screenshot. Non appena si assegna e si attiva questo interruttore, la forma grafica del display viene catturata e quindi salvata nella directory principale sulla scheda SD come file BMP o PNG. Questo ti permette di creare fino a 1000 screenshot.

7.1.13 Tipo di uscita PPM

Questo elemento rappresenta le opzioni di impostazione per il connettore interno **On** contrassegnato come uscita PPM (vedi capitolo connettore ingresso/uscita PPM): con

- **Spento** - nessun segnale verrà generato all'uscita del connettore (pin 4).
- **PPM8 Positivo** - in poi verrà generata l'uscita del connettore (pin n. 4) segnale PPM standard a otto canali con impulsi positivi.
- **PPM8 negativo** - all'uscita del connettore (pin n. 4) verrà generato un segnale PPM a otto canali invertiti con impulsi negativi (livello 0V).
- **Telemetria EX** - all'uscita del connettore (pin n. 4) verrà generato un segnale digitale contenente i dati della telemetria EX. I dati del sensore e del ricevitore vengono trasmessi nel formato specificato nel documento JETI Telemetry Communication Protocol. La trasmissione è unidirezionale. Se colleghi un RCDroidBox a un trasmettitore, devi selezionare questa opzione.
- **PPM16 Positivo** - il connettore di uscita (pin n. 4) genera un segnale PPM a 16 canali. Può essere utilizzato per alcuni tipi di moduli RF esterni.

7.1.14 Funzione jack PPM

Questa funzione consente di configurare un connettore Jack esterno situato sulla parte anteriore del trasmettitore. (È necessario utilizzare il connettore MONO):

- **Spento** - Non genererà alcun segnale.
- **PPM8 positivo** - Il connettore genererà un segnale PPM standard a 8 canali con impulsi positivi.
- **PPM8 negativo** - Il connettore genererà un segnale PPM a 8 canali inverso con impulsi negativi (livello 0V).
- **PPM16 Positivo** - Questa impostazione può essere utilizzata con diversi moduli wireless esterni che richiedono 16 canali.
- **Ingresso PPM** - Possibilità di collegare un segnale PPM esterno.

7.1.15 Applicare microfono esterno

Se il trasmettitore è circa contiene un microfono incorporato, può tu sei qui vita comportamento dopo aver collegato il jack audio. Se ancora in-microfono integrato, oppure il trasmettitore passa a quello dell'auricolare.

7.1.16 Controllo del segnale pre-volo

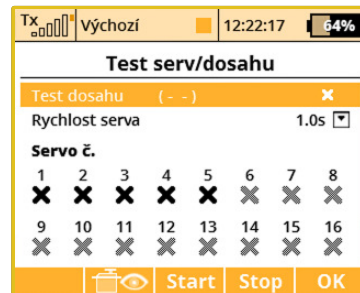
Possibilità di controllare la potenza del segnale dopo aver acceso il modello. Se si seleziona SI, la potenza del segnale delle antenne riceventi verrà verificata all'accensione del modello e verrà visualizzato un messaggio di avviso quando il suo valore è inferiore a 8. Per utilizzare correttamente questa funzione, si presume che il trasmettitore si trovi entro un massimo di diversi metri dal ricevitore quando il modello è acceso. Se viene ancora visualizzato un messaggio di avviso, eseguire un test della portata o controllare l'installazione dell'elettronica nel modello.

7.1.17 Intensità di vibrazione

È possibile specificare separatamente il livello di vibrazione per i controlli sinistro e destro (l'intensità globale è impostata per il DS-12). L'intensità può essere impostata su 3 livelli (basso, medio, alto). DC/DS-16 II e DC/DS-14 II non sono dotati di risposta alle vibrazioni.

7.2 Servizio di prova

Menu test servo e avvio test range. Per testare le uscite
Il ricevitore e il servo hanno un trasmettitore di funzione che imposta i canali di uscita. Il servo collegato al canale testato si sposta da una posizione a paradiadisia all'altra con una velocità di overflow configurabile. Su di me h deviazioni è definito nella configurazione del modello. Tu scegli a Si desidera testare tutti i canali di uscita e definire la portata. Possono essere visualizzati solo quei canali di uscita che hanno un'unità di uscita assegnata nella Configurazione del modello.



7.2.1 Velocità di superamento

Nella barra dei menu etichettata **"Velocità del servo"** è la definizione della velocità della rampa del servo. La velocità del servo è espressa dal tempo di transizione del servo da una posizione estrema all'altra posizione estrema.

Nota: Il servo si sposterà lungo il suo percorso massimo (deflessione).

7.2.2 Selezione delle uscite testate

Le ultime due righe di menu rappresentano l'elenco dei canali di uscita. Attraverso che indica un'uscita inattiva. Un segno di spunta indica l'uscita attiva
. Seleziona uscita specifica i canali la cui funzione si desidera ot stovat.

7.2.3 Lancio servo tester

Con il pulsante **"F3 (inizio)"** si avvia il servotester sulle uscite attive. Il servo tester funziona continuamente anche se si esce dal menu toto. È possibile modificare i parametri durante l'esecuzione del tester. Per modificare il parametro (velocità, canale di uscita) è necessario che il servotester sia fermo.

7.2.4 Arresto del servotester

Con il pulsante **"F4 (Stop)"** si ferma il servo tester.

7.2.5 Visualizzazione delle uscite del ricevitore

Con il pulsante **"F2"** visualizzare le uscite del ricevitore.

7.2.6 Test di portata

La prima voce del menu attiva il test di portata. Vedere. capitolo Test di portata.

7.3 Visualizzazione degli ingressi



Visualizzazione della posizione valutata dei comandi proporzionali e degli stati degli interruttori sugli indicatori. Il menu propone di avviare la procedura guidata di calibrazione del regolatore proporzionale. Tarare i controlli proporzionali per i seguenti motivi:

- Cambio modalità 1-2 o 3-4 (inversione del controllo incrociato)
- Alla deflessione massima del controllo proporzionale, la deflessione valutata non raggiunge la portata massima sugli indicatori.

7.3.1 Taratura dei controlli proporzionali



premere pulsante **F1 (Kalib)**. Ti viene chiesto se o Conferma vuole la verità te
prova calibrazione. selezione "**F5 (S)**". Ora supponiamo che e esegue kali B-
corsa. Continua gradualmente tutto tz proporzionale da una canali p O-
hypercchie volte posizione estrema a un'altra regione posizione. Ovl-
Le foglie che non hanno un centro meccanicamente sgombro vanno lasciate in
posizione estrema. Lasciare quei controlli che hanno un centro meccanico nella
posizione centrale. Quando hai attraversato tutti i canali proporzionali, premi il
pulsante "**F1 (Kalib)**". Questo completa la calibrazione e torna al menu "**Display
ingresso (1/2)**".

7.3.2 Visualizzazione dello stato del controllo proporzionale

Nel menu "**Display ingresso (1/2)**" la posizione valutata dei singoli
controlli proporzionali è rappresentata graficamente.

7.3.3 Visualizzazione dello stato dell'interruttore

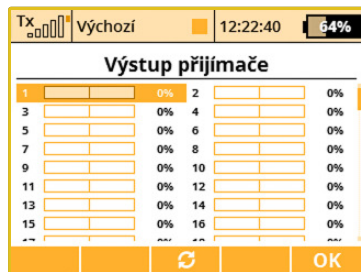


Tsbarra "**F3 (I)**" andare oltre vai al menù "**Visualizzazione ingresso (2/2)**" zobra-
di valutazione della posizione valutata degli interruttori.

In selezionando e modificando uno degli interruttori si accederà al menu "**Stick/cambia impostazioni**". Interruttori **Sk** e **Sj** sono riservati ai conducenti
installato nelle leve di comando incrociate.

7.4 Uscite del ricevitore

Visualizzazione delle singole uscite del ricevitore mentre il trasmettitore genera i
singoli canali. Questo menu può essere richiamato anche tramite il tasto funzione
nei menu di configurazione, dove nella barra inferiore viene visualizzato il simbolo
del display dell'uscita del ricevitore. In alcuni casi, le uscite dal ricevitore possono
differire. Ciò è particolarmente vero se la configurazione del ricevitore modifica in
qualche modo le uscite. Per impostazione predefinita, i ricevitori sono impostati per
non influenzare le uscite.



7.5 Suoni di sistema

Eventi di sistema a cui è possibile assegnare qualsiasi suono presente nella memoria del trasmettitore in rubrica **/Audio /**.



- **Accendere** - il file assegnato viene riprodotto all'accensione del trasmettitore.
- **Ricevitore accoppiato** - il file assegnato viene riprodotto quando si accende il ricevitore e si avvia la comunicazione con il trasmettitore.
- **Tx Low a bassa tensione** - file di avviso di bassa tensione del trasmettitore opzionale. Anche il livello di tensione quando l'allarme diventa attivo è regolabile.
- **Segnale debole** - file di avviso di segnale basso opzionale. Il file viene riprodotto quando il livello di entrambe le antenne scende al di sotto della costante specificata nel parametro "**Valore**".
- **Segnale debole: Q** - Se la potenza del segnale non scende al di sotto del valore percentuale, verrà riprodotto il file audio assegnato.
- **Nessun segnale** - il file assegnato viene riprodotto dopo la perdita del segnale dal ricevitore.
- **Prova di portata** - il file assegnato viene riprodotto ripetutamente in modalità "**Prova di portata**".

- **Passato al backup** - il file assegnato viene avviato quando il controllo passa dal sistema a 2,4 GHz al backup a 900 MHz.
- **Trim automatico attivo** - il file assegnato viene riprodotto ripetutamente in modalità Autotrim.
- **Allarmi di inattività** - è possibile assegnare un file audio e un intervallo di avviso di inattività. L'allarme viene attivato ripetutamente se non viene premuto alcun pulsante e i comandi mantengono le loro posizioni per un determinato tempo.

7.6 Alto iř audia

Qui puoi regolare i volumi per le diverse parti del sistema audio in modo indipendente. m puoi farlo anche tu assegnare qualsiasi controllo (la rapida eccetera. rotante pO- magro iometro) per r regolazione dinamica annuncia ad alta voce sti. Primo ordine a, "Ciao sitost ", predst la fame del livello sonoro principale) iny per l'intero v y- insilato (preso da menu Opz. nella schermata principale). Ost articoli n e- impostano sempre il volume relativo a questo valore principale.



- **Volume del segnale acustico** - Regolazione del volume per tutti i segnali acustici, inclusa l'indicazione del taglio.
- **Il volume varia** - Intensità di segnalazione del tono del variometro.
- **Volume dei file WAV** - impostazioni durante la riproduzione di tutti i file audio (menu Allarmi, Lettore audio e Suoni eventi).
- **Passa per annullare la riproduzione** - Quando l'interruttore assegnato è attivato, tutti i file WAV attualmente in riproduzione vengono interrotti. Questa opzione non influisce su alcuna riproduzione futura.

7.7 Moduli installati

T Questa tabella panoramica viene utilizzata per la visualizzazione rapida di tutti i moduli D graduali nel trasmettitore. È possibile scoprire se la funzione data è abilitata C anche vietato (indicazione con segno di spunta o croce). Troverai anche i in un numero utilizzabile di elementi del modulo attivo e valori massimi, a disponibili dopo l'acquisto dei relativi pacchetti di espansione.

7.8 Copiare modelli tra trasmettitori

Quando si copiano modelli da un trasmettitore ad un altro, è importante tenere presente che i trasmettitori potrebbero non avere lo stesso software, quindi è possibile che le configurazioni dei moduli attivati non corrispondano. In questo caso è necessario verificare le singole funzioni del modello. Il caricamento della memoria del modello in un altro trasmettitore con diversi moduli attivati può avvenire, ma a seconda dell'utilizzo dei singoli moduli, il trasmettitore può visualizzare un avviso o non consentire il caricamento del modello.

7.9 USB

Per stabilire la comunicazione tra il PC e il trasmettitore, è necessario collegare il dispositivo con un cavo USB e attivare la connessione nel trasmettitore.

L'attivazione può essere effettuata:

- **manualmente** - vai al menu "**Sistema »USB**". L'uscita dal menu disattiverà la connessione.
- **A richiesta dalla schermata principale** - Se ti trovi nella schermata principale del trasmettitore e colleghi il trasmettitore al PC con un cavo USB, ti verrà chiesto di stabilire una connessione. Conferma per andare al menu "**Sistema »USB**". L'uscita dal menu disattiverà la connessione.

Nota: Quando si parte il trasmettitore, se si osserva la schermata di attivazione persistente della Connessione USB.

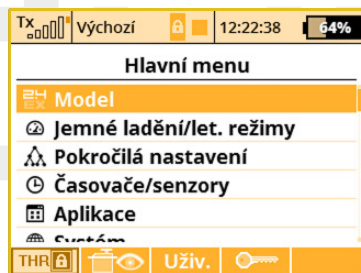
7.10 Informazioni

Menu con informazioni sulla denominazione del prodotto, numero di modello del trasmettitore, versione dell'azienda e spazio di memoria disponibile.

8 consigli e trucchi

8.1 Blocco del gas

La funzione di blocco del gas è una funzione di sicurezza del trasmettitore. Se si attiva la funzione di blocco del gas, nessuna funzione di uscita assegnata al gas risponderà al controllo del gas. L'attivazione/disattivazione avviene tramite "Menu principale" pulsante "F1 (THR)". Lo stato del blocco del gas è visualizzato nella barra superiore. Quando la funzione è attiva, l'icona del lucchetto viene visualizzata nella barra di stato.



Nota: Utilizzare sempre la funzione di blocco dell'acceleratore quando si maneggia un modello che potrebbe far girare il motore, ad esempio se il comando dell'acceleratore viene spostato involontariamente.

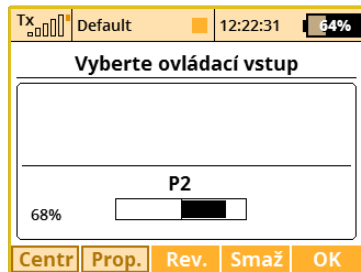
8.2 Selezione dell'ingresso di controllo

Menu per la selezione del driver di controllo. Se vuoi qualche funzione del trasmettitore (es. modalità aereo) **accesso spento** o un controllo proporzionale, dovresti scegliere un driver che lo farà. In alcuni menu di configurazione del trasmettitore troverai la voce **interruttore / definizione del driver**, che modificherai ti porterà a questo menu.



8.2.1 Assegnazione del conducente

Quando viene visualizzato il menu, selezionare con il pulsante **F1 (+)** selezionare il driver del trasmettitore dall'elenco degli interruttori logici o spostando/commutando qualsiasi controller. Quando viene rilevato il controller, si seleziona anche la posizione in cui il controller sarà acceso/attivo. Nel menu vengono visualizzati il nome del conducente selezionato e lo stato. È possibile configurare l'interruttore con i pulsanti nella barra in basso.



Nota: Prima di assegnare un pilota in cui posizionarsi se vuoi che il controllo il driver è attivo e sposta il driver sulla barra delle applicazioni quando viene desiderato sia attivo il driver.

8.2.2 Proporzionale in valutazione

Con il pulsante **"F2 (Prop.)"** si modifica la valutazione del controller (proporzionale, sproporzionato) Alcune impostazioni non sono disponibili.

Valutazione durante il controllo dei freni aerodinamici:

- **Sproporzionato** - il freno può assumere solo due posizioni
- **Proporzionale** - il freno può assumere più posizioni, a seconda del comando selezionato

8.2.3 Impostazione del senso inverso di valutazione

Con il pulsante **"F3 (Rev.)"** cambi il senso della valutazione del conducente. La posizione del controller verrà valutata nella direzione opposta. I valori finali vengono scambiati.

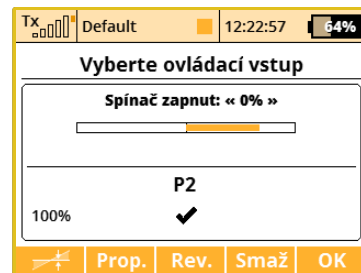
8.2.4 Annullamento dell'assegnazione di un conducente

Con il pulsante **"F4 (Cancella)"** si deselecta il driver ed è possibile eseguire un nuovo rilevamento.

Confermare l'impostazione con il pulsante **"F5 (Va bene)"** o premendo **"Pulsanti 3D ae"**.

8.2.5 Impostazioni punto di commutazione

Se è stata impostata una valutazione sproporzionata per l'elemento di controllo selezionato, è possibile premere **"F1"** seleziona il suo livello on e off. È inoltre possibile regolare il punto di commutazione ruotando il pulsante 3D. Nel campo "Accensione" viene visualizzato il livello di commutazione attuale.



8.2.6 Selezione di controlli aggiuntivi

Dopo aver premuto il pulsante "F1 (+)" puoi scegliere tra molti altri tipi di controlli.



I seguenti tipi sono disponibili per la selezione:

- **P1 - P10** - Proporzionale fisico (comandi incrociati e comandi rotanti). **1)**
- **Sa - Sp** - Switch fisici configurabili e sostituibili. **1)**
- **L1 - L24** - Interruttori logici. **2)**
- **MAX** - Il massimo logico può essere preso come un interruttore sempre chiuso.
- **GX, GY, GZ** - Singoli assi indipendenti dell'accelerometro integrato (non disponibile per la serie DC). **2)**

- **G/L, G/R** - I controller virtuali vengono commutati quando si sposta il trasmettitore a sinistra, risp. destra (non disponibile per la serie DC). **2)**
- **GXL, GXR** - I controller virtuali vengono commutati quando il trasmettitore è inclinato a sinistra, risp. destra (non disponibile per la serie DC). **2)**
- **GHi** - forte rilevamento rapido del movimento del trasmettitore - utile per il rilevamento del lancio F3K (non disponibile sulla serie DC).
- **Q1 - Q10** - Sequenziatori individuali. **2)**
- **Tr1 - Tr6** - Trim digitali come controller indipendenti.
- **CH1 - CH8** - Ingressi di canale del segnale PPM, che viene inviato al connettore interno.
- **MX1 - MX16** - Ingressi di telemetria come controller. **2)**
- **Lua** - Fino a 10 uscite da applicazioni utente. **2)**
- **Funkce** - Uscite annuali funzioni del modello dopo l'applicazione di medicinale.
- **O1 - O24** - Uscite dirette del canale per i servi. **2)**
- **FM0 - FM9** - Modalità di volo (FM0 - modalità di default) Solo una è sempre attiva. **2)**
- **T01 - T10** - Timer. L'uscita del driver viene calcolata dal valore del timer corrente e dalla differenza tra il valore target e quello iniziale. **2)**

1) La configurazione degli interruttori dipende dal tipo di trasmettitore e anche da quali interruttori si hanno.

2) I driver sono disponibili a seconda dell'attrezzatura del trasmettitore.

8.2.7 Ingresso PPM

Il trasmettitore può elaborare fino a 8 canali del segnale di ingresso PPM sul connettore di servizio, pin n° 1 (vedi capitolo connettore di ingresso/uscita PPM)

è necessario utilizzare la logica 3V con i reattori. Il canale di ingresso PPM può essere assegnato a qualsiasi funzione utilizzando la finestra di dialogo di selezione del controllo standard. L'ammissione è vincolata al sistema docente-studente. Può essere utilizzato con sistemi di tracciamento della testa, ecc.

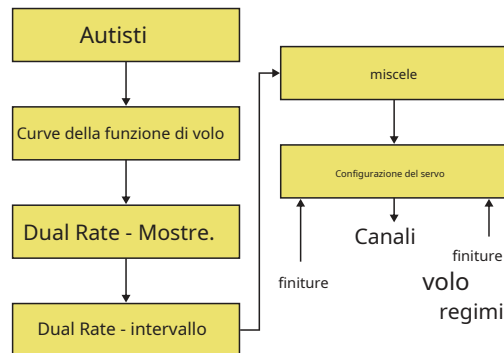
8.2.8 Applicazioni

Le applicazioni utente forniscono diversi output (proporzionali o a due stati). In questa finestra di dialogo è possibile selezionare l'output dell'applicazione e controllare alcune funzioni del modello.

8.3 Metodo di valutazione dell'output

funzioni del trasmettitore

In esattamente il mittente nuove regole con estavuje uscita divertente a-
C per servocomando. Zpu output di costruzione di renne loro funzioni Yippee
P circoscritto da un'immagine.



Prvnm b arco in una catena le posizioni di elaborazione sono posizioni di controllori
hla posizione stimata viene regolata di conseguenza in base alle curve della funzione di
(volo "Ottima messa a punto / anni. modalità »Curve funzione"). Allo stesso tempo, a
in questo passo viene applicato il ritardo della funzione di volo definibile con lo stesso
nome. Segue l'applicazione della correzione esponenziale e l'applicazione delle doppie
deviazioni. Il passaggio successivo regola le deviazioni dei mix preimpostati e liberi.
L'ultimo passo è adattare le deviazioni ai servi di uscita con l'applicazione di trim e
modalità di trim. Nel blocco di configurazione del servo, vengono eseguite l'inversione,
l'aggiunta di trimming, l'applicazione di subtrim, il ritardo di traslazione del servo, la
limitazione della deviazione.

duplex«



JETI model s.r.o.

Lomená 1530, 742 58 Příbor

www.jetimodel.cz

