

WFLY

Shenzhen WFLY Technology Development Co., Ltd



WFLY Wechat

(ET-serien)8-kanals digitalt proportionellt R/C-system

ET08 BRUKSANVISNING

Tack för att du använder WFLY-produkter!

- Läs denna produktmanual noggrant innan du använder denna produkt!
 - Använd denna produkt på rätt sätt!
- Modellen är ingen leksak, för säkerhets skull, flyg inte på trånga platser!

— — Shenzhen WFLY Technology Development Co., Ltd



Säkerhetsåtgärder

- 06 Symboler Definition
- 06 Försiktighetsåtgärder för flyg
- 07 Batteri
- 08 Trainer Port
- 08 USB uttag

Innan användning

- 09 Produktfunktioner
- 09 Grundläggande konfiguration
- 10 Varje del Namn på sändarbrytarkonfiguration
- 11 och modelltyper Antennens rörelseriktning
- 11 Justering

Grundläggande drift

- 12 Hemgränssnitt Introduktion
 - 13 Indikatorlampa för
 - 13 sändarsticksjustering
 - 14 Vänster- och högerhandsläge Ersättningsmetod
 - 15 Mottagareinstruktioner
- Exempel på mottagare och servoanslutning:
- 16 - Flygplan
 - 17 - Helikopter
 - 18 - Multikopter

Grundläggande inställningssekvens för modeller

- 19 - Flygplan
- 20-21 - Helikopter

Systeminställning

- 22 Välj modell
- 23 Modell typ
- 24 Tränare
- 25 Visa
- 26 Användarnamn
- 27 Låg batterinivå
- 28 Ljud
- 29 Språk
- 30 Stick-läge
- 31 Kalibrering
- 32 Dataåterställning
- 33 Information
- 34 Skärmlåsupsättning

Länkinställning

- 35 Länk
- 36 Telemetri
- 37 PPM/W.BUS
- 38 Mottagarens utgång
- 39 Felsäker
- 40 Stafettflyg
- 41 Servo frekvens
- 42 BUS Servo Inställning
- 43 180/270° Servo
- 44 Räckviddskontroll

Allmän meny

- 45 Övervaka
- 46 Fungera
- 47 Servo omvänd
- 48 Dual Rate
- 49 Slutpunkt
- 50 Timer
- 51 Triminställningar
- 52 Sub-Trim
- 53 Kanalfördröjning
- 54 Programmixar
- 55 Flygläge
- 56 Dubbel motor

**Modell Meny\Helikopter**

- 57 Skick
- 58 Gaskurva
- 59 Pitch Curve
- 60 Gasspjäll
- 61 Throttle Cut
- 62 Gyro
- 63 Guvernör
- 64 Swash

Modell Meny\Flygplan

- 65 Skick
- 66 AIL-differential
- 67 Gaskurva
- 68 Gasspjäll
- 69 Throttle Cut
- 70 Gyro
- 71 Luft broms
- 72 ELE till Camber
- 73 Winglet
- 74 Hiss
- 75 V-svans
- 76 Flywin

Modell Meny\Multikopter

- 77 Skick
- 78 Gaskurva
- 79 Gasspjäll
- 80 Throttle Cut
- 81 Stick Alarm
- 82 Gyro



Symboler Definition

Var särskilt uppmärksam på säkerhetsinformationen för följande symboler!

FARA

Om det inte används på rätt sätt kan det orsaka farliga olyckor eller allvarliga skador eller till och med orsaka dödsfall.

VARNING

Om det inte används på rätt sätt kan det orsaka farliga olyckor eller allvarliga skador eller till och med orsaka dödsfall, och det kan orsaka lätt skada eller sannolikt orsaka kroppsskada!

LÄGGA MÄRKE TILL

Om det inte görs ordentligt kan det orsaka mindre risk för allvarliga skador, men det kan orsaka skada eller kroppsskada.



Förbud



Obligatorisk

Försiktighetsåtgärder för flyg

Ansvarsfriskrivning och varning

Användaren bör vara ansvarig för alla konsekvenser som orsakas av att använda produkten. WFLY ska inte hållas ansvarigt för någon direkt eller indirekt skada, skada och något juridiskt ansvar, Användaren ska följa alla riktlinjer inklusive men inte begränsat till detta dokument.

Vänligen följ lokala lagar och regler för reguljära flygaktiviteter. Använd inte denna produkt för att utföra personlig säkerhet, egendomssäkerhet eller andra dåliga flygbeteenden.

VARNING

För att garantera dig själv och andras säkerhet, vänligen observera följande försiktighetsåtgärder: Ladda batterierna! Kontrollera sändarens och mottagarens batterinivå och ladda alltid batterierna före varje flygpass. Ett lågt batteri kommer snart att dö potentiellt, vilket orsakar kontrollförlust och en krasch. När du börjar din flygsession, återställ din ET08 inbyggda timer, och under sessionen, återställ din ET08 inbyggda timer, och under sessionen var uppmärksam på hur länge du använder den.

Var försiktig när du flyger nära elektriska ledningar, höghus eller kommunikationsanläggningar, eftersom det kan finnas radiostörningar runt omkring.

FARA



Obligatorisk

Nybörjare bör vara särskilt uppmärksamma på följande säkerhetsåtgärder! Vänligen läs noggrant! Ingen flyga när användaren är i dåligt hälsotillstånd som trötthet och berusning.

Ingen flyga i dåligt väder dag som regn, stark vind eller på natten, etc.

Flyg inte nära högspänningsledningar, kommunikationsbasstationer, statliga hemliga zoner eller offentliga platser där folkmassor samlas.

Ingen flygning på flygplatser och andra platser där flygning är förbjuden.

Innan du flyger, inspektera flygplanet noggrant, inspektera om flygplanet och transceiversystemet är normalt. När du flyger, gör sändaren visa till det ursprungliga gränssnittet, i händelse av felaktig parameterändring. Efter flygning, stäng av strömmen till mottagaren innan du stänger av strömmen till sändaren, i händelse av skada orsakad av felsäkra arbeten.

Mer felsökning, mer testning, mindre förlust, mindre skada!

LÄGGA MÄRKE TILL



Obligatorisk

Slå på och av sekvens av sändare och mottagare!

Ström på:

Slå först på sändaren (säkerställ det lägsta gasläget), för det andra slå på mottagaren.

Stäng av:

För det första stäng av mottagaren, för det andra stäng av sändaren. Låg spänning i sändaren och mottagaren kan orsaka felsäker fara!

Obs: Sändaren kommer att visa varningsgränssnittet, var uppmärksam på sändarens prompt! Felaktig användning kan orsaka olycksskador på användaren.



Batteri

Litiumpolymerbatteri (förkortning för LiFe-batteri), använd endast WFLY-specialladdaren. Det är viktigt att förstå drifttegenskaperna hos Li-Fe-batterier.

FARA

Långtidslagring (mer än 3 månader), lagringstemperatur $\leq 45^{\circ}\text{C}$ allmän lagringsspänning 3,7-3,9v. Underlåtenhet att följa förfarandets försiktighetsåtgärder kan snabbt resultera i allvarliga, permanenta skador på batterierna och eventuellt leda till brand!

LÄGGA MÄRKE TILL

1. Försök inte att plocka isär LiFe-paket eller celler.
2. Låt inte LiFe-celler komma i kontakt med fukt eller vatten när som helst.
3. Sörj alltid för tillräcklig ventilation runt LiFe-batterier under laddning, urladdning, när de används och under lagring.
4. Lämna inte ett LiFe-batteri utan uppsikt när som helst medan det laddas eller laddas ur.
5. Försök inte ladda LiFe-batterier med en laddare som INTE är avsedd för LiFe-batterier, eftersom permanent skada på batteriet och laddaren kan uppstå.
6. Ladda alltid LiFe-batterier på en brandsäker plats. Ladda eller ladda inte ur LiFe-batterier på matta, en rörig arbetsbänk, nära papper, plast, vinyl, läder eller trä, eller inuti en R/C-modell eller fullstor bil! Övervaka laddningsområdet med ett brand- eller brandlarm.
7. Ladda inte LiFe-batterier vid strömmar som är större än batteriets "1C"-klassificering ("C" är lika med den nominella batteriets kapacitet).
8. Låt inte LiFe-celler överhettas när som helst! Celler som når mer än 140 grader Fahrenheit (60°C) bör placeras på en brandsäker plats.
9. LiFe-celler laddas inte helt när de är för kalla eller visar full laddning.
10. Det är normalt att batterierna blir varma under laddning, men om laddaren eller batteriet blir för varmt koppla bort batteriet från laddaren omedelbart!! Inspektera alltid ett batteri som tidigare har överhettats för potentiella skador och återanvänd inte om du misstänker att det har skadats på något sätt.
11. Använd inte ett LiFe-batteri om du misstänker att det har uppstått fysisk skada på förpackningen. Inspektera noggrant batteriet för även de minsta bucklor, sprickor, sprickor, punkteringar eller skador på ledningar och anslutningar. Låt INTE batteriets interna elektrolyt komma in i ögonen eller på huden – tvätta de drabbade områdena omedelbart om de kommer i kontakt med elektrolyten. Om du är osäker, placera batteriet på en brandsäker plats i minst 30 minuter.
12. Förvara inte batterier nära öppen låga eller värmare
13. Ladda inte ur LiFe-batterier vid strömmar som överstiger batteriets urladdningsström.
14. Förvara alltid LiFe-celler/-förpackningar på en säker plats borta från barn.

LÄGGA MÄRKE TILL

Sändare (ET08):

ET08 antar strömförsörjningsläget för litiumbatteri, och arbetsspänningen anpassar sig till intervallet för 3,7-6V. Användning av en strömförsörjning som överstiger driftspänningen kan bränna maskinen!

USB-gränssnittet på ET08 kan användas för att ladda den vanliga mobiltelefonladdaren (5V)!

Mottagare (RF206S):

Mottagarens driftspänning anpassar sig till intervallet 3,8V-6,5V, med anti-reverseringsskyddsplats (strömingångspol, positivt och negativt reverseringsskydd). Med en strömförsörjning som överstiger driftspänningsslaget kommer mottagaren att brinna ut!



Trainer Port

! Obligatorisk

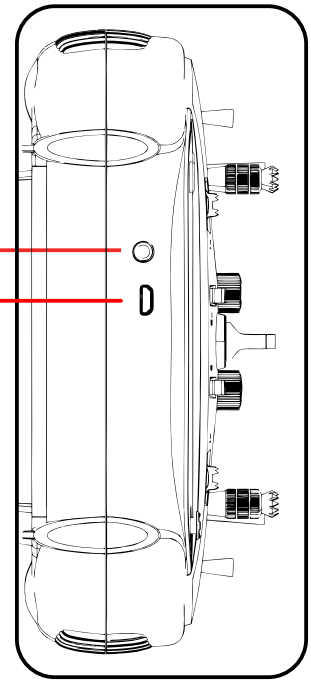
Sändarens tränarport:

Trainer-porten är med 3,5 mm ljudportutgångsläge. Denna svit är utan tränardatalinjen. Om du vill använda tränarfunktionen måste du köpa träningsdatalinjen separat!

Varning: Den här porten används endast för överföring av träningsdata. Det är förbjudet att ansluta strömförsörjningsterminalen (högspänning) till porten för att undvika skador på sändaren.

Trainer/simulatorport

USB uttag



USB uttag

! Obligatorisk

Sändarens USB-port:

ET08 använder standard USB-port för uppgraderingsfunktion!

Varning: Denna port används endast för att uppgradera dataöverföring, det är förbjudet att sätta in strömförsörjningsterminalen (högspänning) till USB-porten för att undvika skador på sändaren

Produktfunktioner

Sändare

Modell: ET08

Kanal: 8 kanaler

Spänning: 3,7V-6V (1S litiumbatteri)

Ström: 150mA

Applikationer: helikoptrar/flygplan/multikoptrar/robotar/bilar/båtar

Upplösning: fullkanal 4096

Band: 2,4 GHz (dubbelriktad)

HFSS: 64 punkter, 3,6 ms

Förvaring: 16 grupper

Program: 5 program mix Språk:

kinesiska, engelska Uppgradering:

USB uppgradering

Skärm: 3,5 tum, 128x64 punktmatrisskärm

Reläflyg: stöd

180/270° servo: stöd Trådlös

kopia: modelldata

Mottagare

Typ: RF206S

Band: 2,4 GHz

Spänning: 3,8V-6,5V

Ström: 80mA

Användning: helikoptrar/flygplan/multikoptrar/robotar/bilar/båtar

Frekvens: FHSS 4096

PWM: 6 kanaler

PPM: stöd

W.BUS: kompatibel S.BUS

Tvåvägsöverföring: support

Felsäker: support

180/270° servo: stöd

Mottagareportinställning: stöd Extern

spänningsdetektering: DC 0~36V Mått:

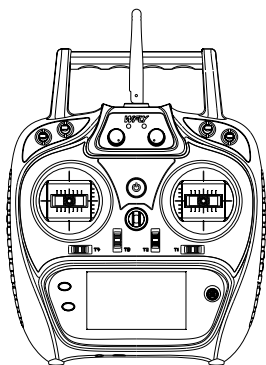
36x20x12mm

Grundläggande konfiguration

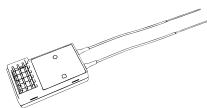
ET08 sändare x1

RF206S-mottagare x1(inkluderar extern strömvänningslinje x1)

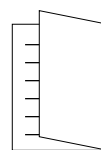
Sammanfattningsmanual x1



Sändare

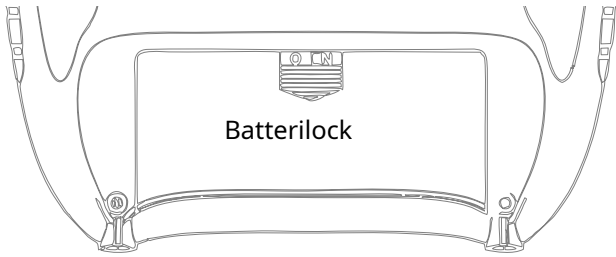
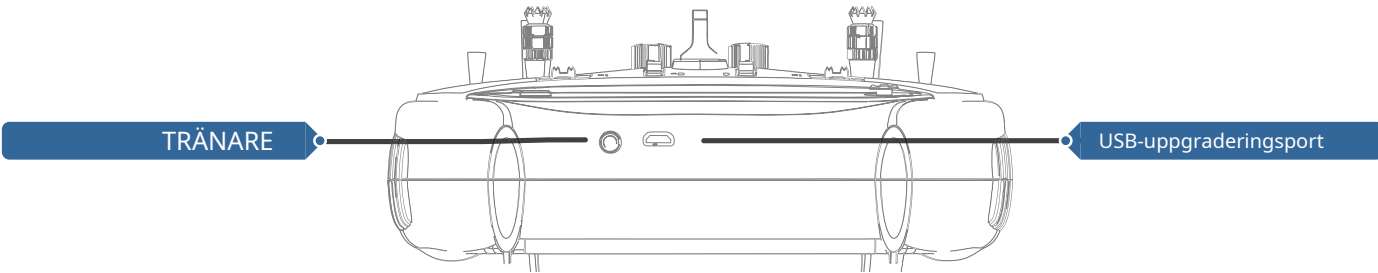
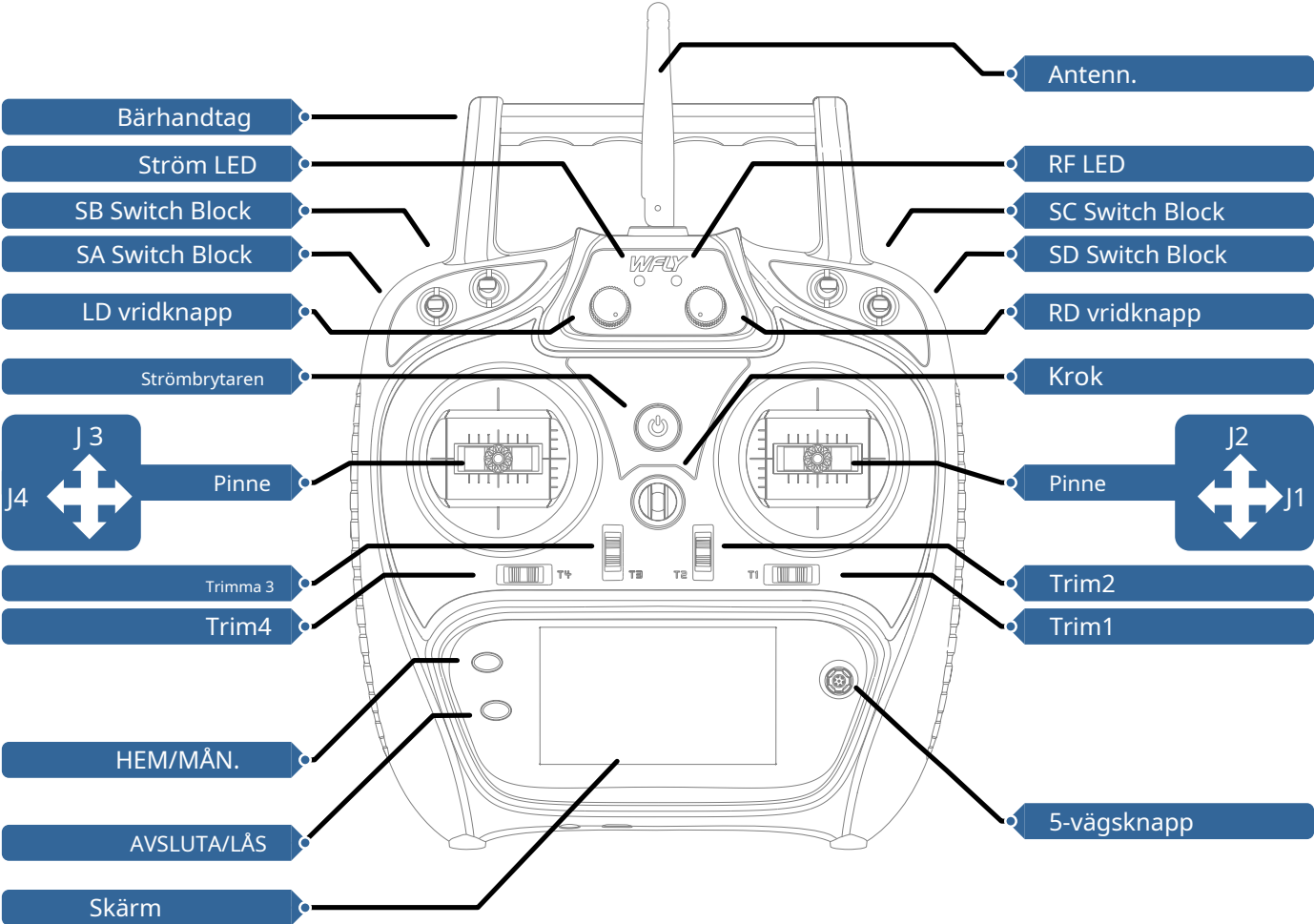


Mottagare



Sammanfattningsmanual

Varje del Namn på sändaren



Switchkonfiguration och modelltyper

Ström-LED: Vänster, strömindikatorlampa,
röd RF-LED: Höger, RF-indikatorlampa, blå.

POWER: Klicka och håll ned i 3 sekunder för att öppna/stänga av;

SA: Kort spak 2 lägen (användardefinierad) SB:

Lång spak 3 lägen (användardefinierad) SC:

Lång spak 3 lägen (användardefinierad) SD:

Kort spak 2 lägen (användardefinierad) LD/RD:

Vridknapp (Användardefinierad) T1-T4:Trim,

(Användardefinierad)

TRAINER: Trainer port

5-vägsknapp: Flytta markörknappen uppåt och nedåt eller vänster och höger, mittknappen för att bekräfta (Långt tryck för att återställa).

HOME/MON.: Home/Monitor-knapp, klicka lätt på hem, tryck och håll ned monitorn.

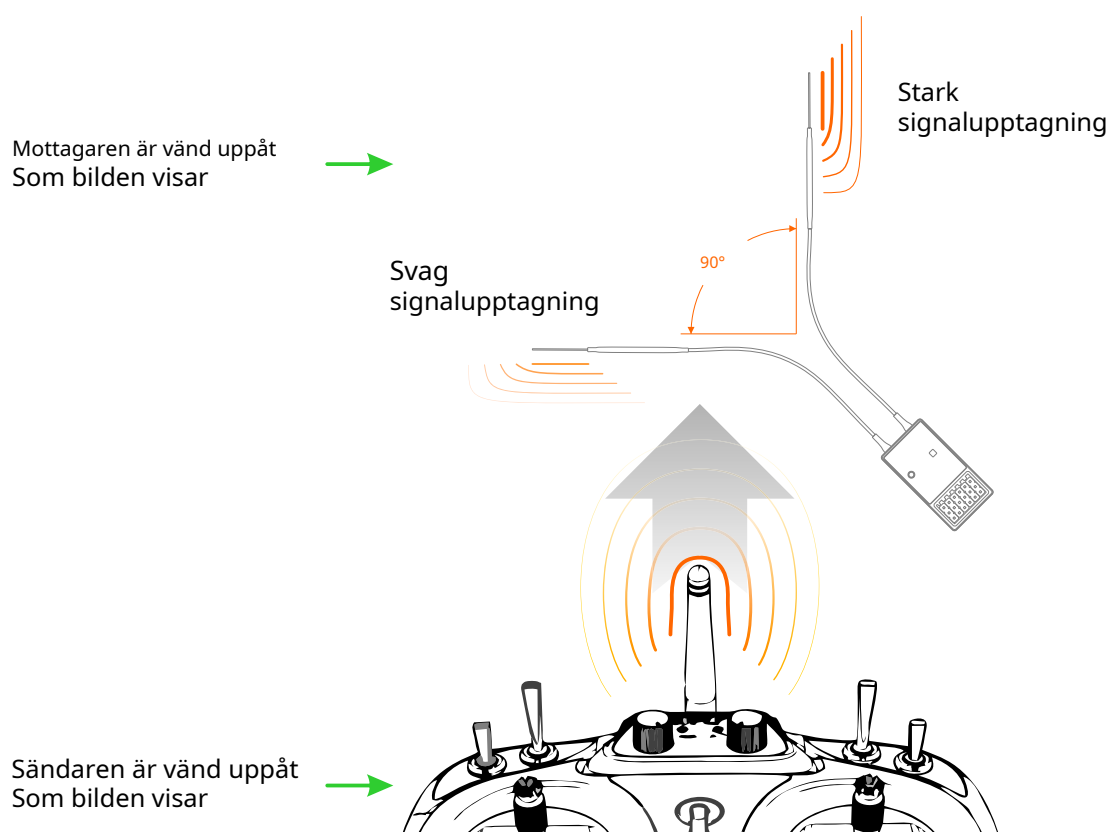
AVSLUTA/LÅS: Avsluta/låsknapp, klicka lätt för att existera, tryck och håll ned för att låsa skärmen.

Resan av antenneriktningstilljustering

! Obligatorisk

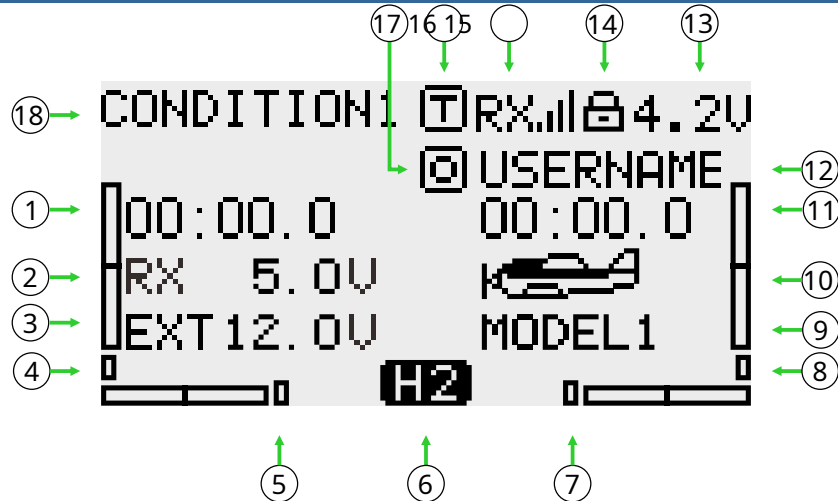
Undvik att metallföremål täcker handtagets position när de används.

Följande är "antennpositionsindikeringsbild" och "diagram för signalstyrka och positionsförhållande":

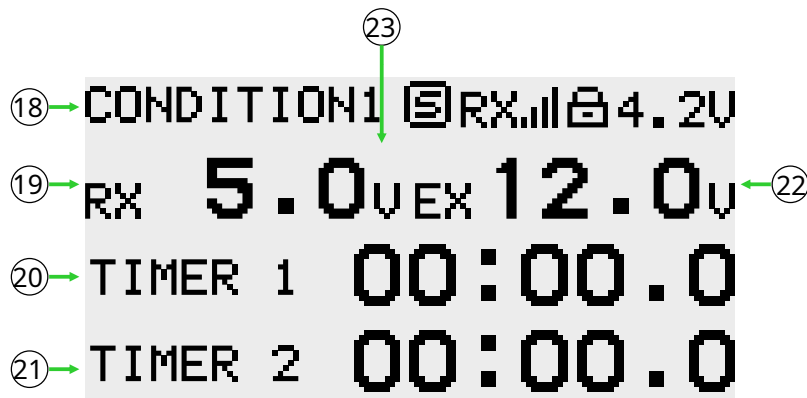


Hemgränssnitt Introduktion

Hemgränssnitt 1



Hemgränssnitt 2



Introduktion och drift

- 1-20. Timer 1
2. Returdata (mottagarspänning)
3. Returnera data (externt batteri)
- 4-5-7-8. Trimmonitor, visa aktiv trimningsstatus 6. "Home2"-tangent, klicka för att komma till Home Interface 2
9. Modelnamn: Klicka för att gå in i modellvalsgränssnittet
10. Modeltyp: Klicka för att gå in i aktuell modeltyp gränssnitt
- 11-21. Timer 2
12. Användarnamn, klicka på användardefinierat namn
13. Sändarens batterispänning
14. Lås (klicka på EXIT/LOCK 2s för att gå in i låsstatus)
15. Mottagarens signalstyrka
16. Student (S), Trainer (T), 8-kanals simulator (8) lägesstatus
17. Status för gasspall () och gasavstängning ()
18. Fly mode, nuvarande flygläge
19. Returdata (mottagarspänning)
22. Returdata (extern batterispänning)
23. "Hemgränssnitt2", "Bekräfta nyckel" "Returnyckel" eller "Hemnyckel" växla tillbaka till "Hemgränssnitt 1"



Indikatorlampa för sändaren

Ström LED
Röd



RF LED
Blå



LED	Status
Ström-LED på	Ström på
Ström LED av	Stäng av
RF LED släckt	Stäng av , Student- eller Simulatorläge
RF LED på	Normal länkage, tränare eller normalt läge
RF LED-blixt	Ange länkstatus

Stickjustering

Justering av stickhuvudets höjd:

1. Lossa det övre sektionshuvudet moturs
2. Vrid sedan det nedre huvudet för att justera höjden
3. Vrid det övre huvudet medurs för att låsa det



Ersättningsmetod för vänster och höger stickläge

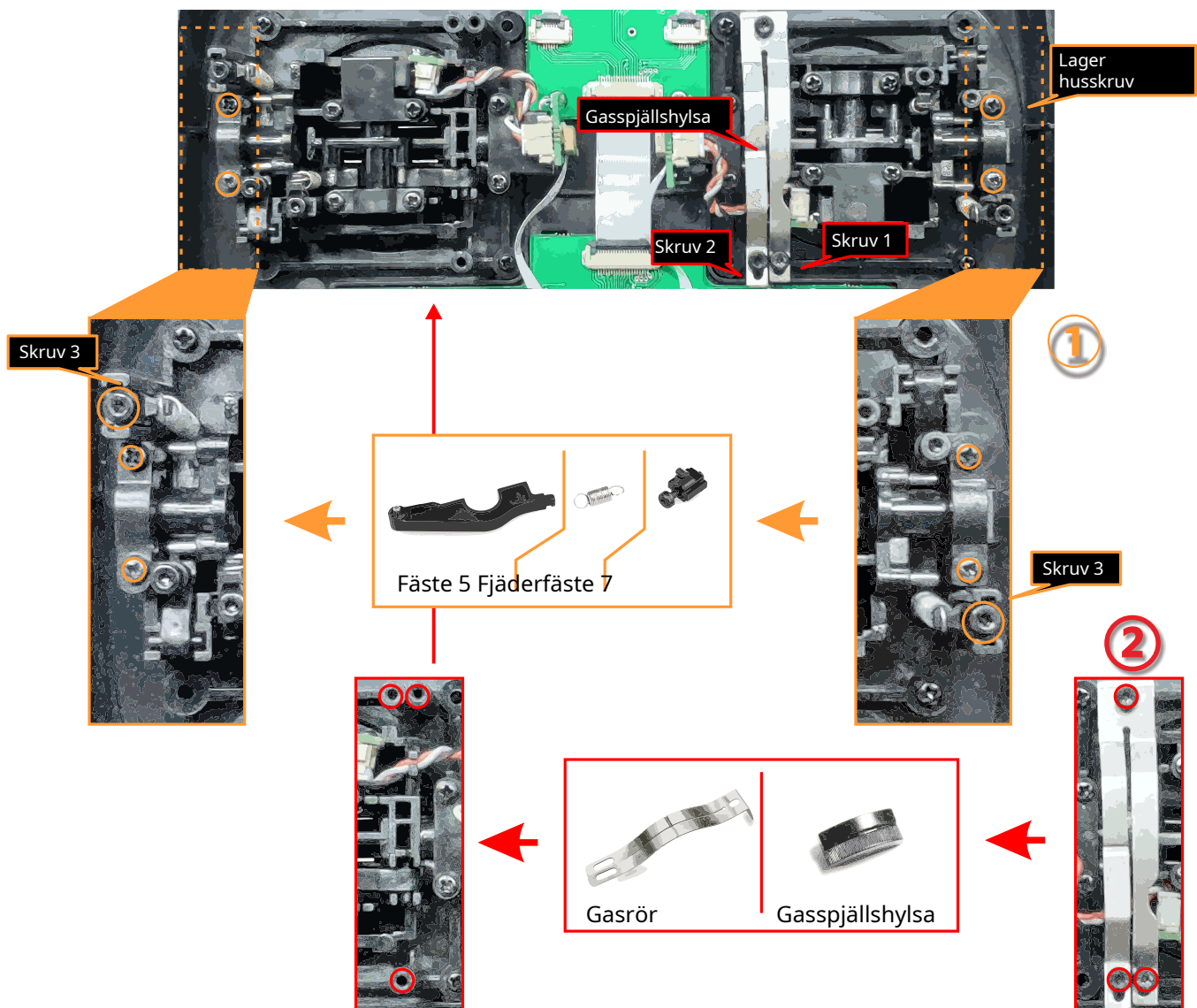
Det rekommenderas inte att byta ut den vänstra och högra stickan själv, annars kan sändaren skadas.

Nödvändiga verktyg: 3 mm tvärskruvmejsel, 1,5 mm insexmejsel

Öppna först sändarhuset och följ sedan instruktionerna nedan:

1 Lossa lagerhusskruvarna (skruvarna behöver inte dras in helt), ta sedan bort fjädern, fästet 7 och fästet 5 och dra åt skruvarna; ta sedan bort den borttagna fjädern, fästet 7 och fästet 5 i en annan monteringsmotsvarande position (ta bort lagerhusskruven före montering), Spännets täthet kan ändras genom att justera höjden på skruv 3.

2 Ta bort skruven på gasreglaget, gasröret och gashylsan och installera dem i motsvarande läge för den andra enheten. Efter dina egna vanor, välj typ av gasreglage (tandad och slät) och justera skruven (skruv 1 eller höjden på skruven 2) gör att dämpningen av gasreglaget överensstämmer med dina egna vanor.



Efter att gasreglaget har ändrats, slå på maskinen, gå in i [systeminställning] → [stickläge], välj motsvarande driftläge och justera sedan spaken efter att ha bytt ut vänster och höger läge! Om du behöver komponenter som konsol 5 (såsom delarna som behövs för att montera dubbelkretsstrukturen!), kan du e-posta till WFLY utländska säljare för att beställa reservdelarna på sales@wflysz.com.



Mottagarens instruktioner

Mottagarens LED STATUSLISTA

Läge	LED	Handling	Status
Arbete	Lila	Aldrig	PWM normalt arbetsläge
	Grön	Aldrig	W.BUS normalt arbete
	Blå	Aldrig	PPM normalt arbetsläge
	Röd	Aldrig	Ingen signal
	Röd	Blinka långsamt	Låg spänning
	Orange	Blinka långsamt	Länkar

Länk:Ladda mottagaren och tryck sedan och håll in 'SET'-knappen i 3 sekunder, vänta långsamt på länkinstruktionen efter det orange ljuset blinkar (LINKAGE SETTING)→(LÄNK) .

PPM/W.BUS/PWM-portlägen välj:Gå in i gränssnittet [LINKAGE SETTING] - [RECEIVER OUTPUT], växla arbetsstatus för den sista porten på mottagaren (standard 6 kanaler), och återgå till föregående gränssnitt för att spara inställningarna.

Mottagareanslutning och installation

Mottagarens arbetsspänning är 3,8-6,5V. Varje port kan användas som strömingång.

Lägga märke till:var uppmärksam på den positiva och negativa polariteten när du ansluter strömförsörjningen. Använd inte strömförsörjningen som överstiger mottagarens arbetsspänning. Annars kommer mottagaren att skadas!

RF206S är den senaste serien av högpresterande mottagare med 6 PWM-kanaler, den sista kanalporten är PWM/PPM/W.BUS-kanal (användardefinierad).

För att erhålla optimal signalåtervinningsprestanda bearbetas de två antennerna företrädesvis 90° mot varandra när de är installerade, som visas i det högra diagrammet.

! Obligatorisk

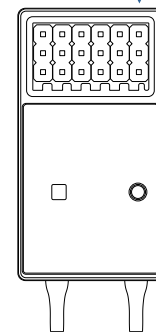
1.Om det finns en metallledare runt mottagarantennen, skulle signalprestandan påverkas. I det här fallet bör antennen förbigås av ledaren, placerad på båda sidor av flygkroppen, och det är bättre att få antennen att läcka utanför modellhöljet ! På så sätt kan god signalmottagning bibehållas oavsett flygläge.

2. När antennen är installerad. Den oskärmade änden av antennen ska vara så långt bort som möjligt från ledarmaterial som metall och kolfiber. Antennkabeln undviker att böjas i stora vinklar. Och ändkärnan ska vara så rak som möjligt.

3. Om modellkroppen är täckt med ett ledande material som kolfiber eller metall, antennen delen måste sträckas ut utanför kroppen. Håll samtidigt inte för nära den ledande kroppen efter att antennen dragits ut. Dessutom bör antennen också hållas borta från bränsletanken.

Mottagaren har ett externt batteridetekteringsgränssnitt, som kan användas för att se spänningsinformation såsom ESC, batteri etc., och sändaren kan separat ställa in larmspänningar för mottagarens spänning och extern spänning. Var uppmärksam på den positiva och negativa polariteten när du använder detekteringskabeln!

W.BUS/PPM/PWM

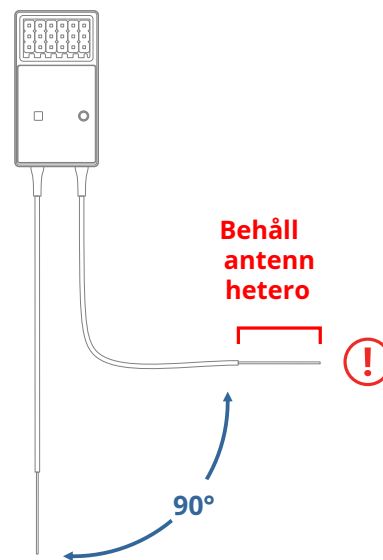


Extern spänningsdetektering port polaritet tecken



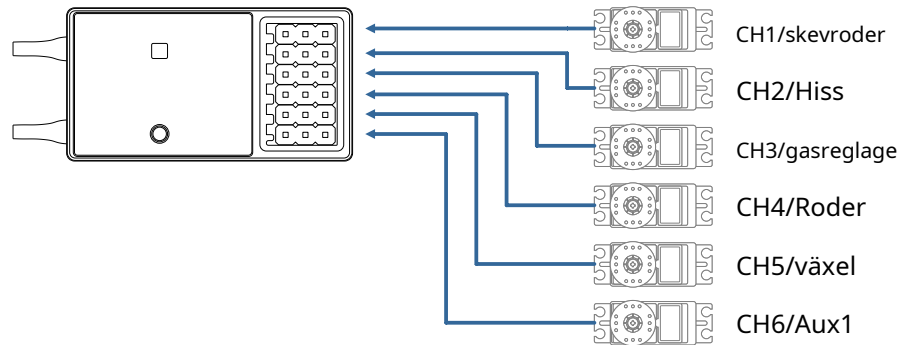
Motståndet är kopplat till minuspolen

Den röda är ansluten till den positiva polen



Exempel på mottagare och servoanslutning - Flygplan

Bilden nedan visar ett exempel på flygplansanslutning. Använd den faktiska vingtypen och svanstypen för servoanslutning.



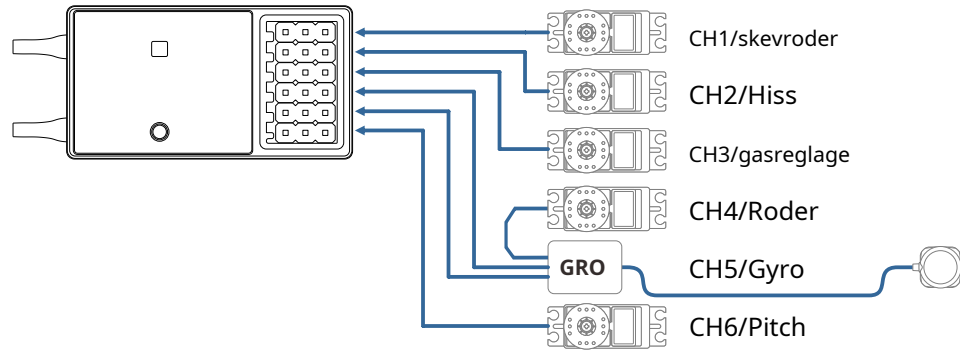
Servoanslutningsposition (Flygplan, se stickläge "Mode 1")

Tabellen nedan visar exempel på servoanslutningspositioner för de olika vingtyperna och stjärtyperna (systemstandardinställningar)

Typ	Vinge	Delta vinge	Svans		CH1	CH2	CH3	CH4	CH5	CH6	CH7	CH8
Flygplan	1 AIL		Vanligt	Kanal	AIL	ELE	THR	RUD	Redskap	AUX1	AUX2	AUX3
				Kontrollera	J1	J3	J2	J4	SD	--	--	--
				Trim	T1	T3	T2	T4	--	--	--	--
	1 AIL		V-svans	Kanal	AIL	ELE	THR	RUD	Redskap	AUX1	AUX2	AUX3
				Kontrollera	J1	J3	J2	J4	SD	--	--	--
				Trim	T1	T3	T2	T4	--	--	--	--
	1 AIL		Alevator	Kanal	AIL	ELE	THR	RUD	Redskap	升降2	AUX2	AUX3
				Kontrollera	J1	J3	J2	J4	SD	--	--	--
				Trim	T1	T3	T2	T4	--	--	--	--
	2 AIL		Vanligt	Kanal	AIL	ELE	THR	RUD	Redskap	AIL2	AUX2	AUX3
				Kontrollera	J1	J3	J2	J4	SD	--	--	--
				Trim	T1	T3	T2	T4	--	--	--	--
	2 AIL		V-svans	Kanal	AIL	ELE	THR	RUD	Redskap	AIL2	AUX2	AUX3
				Kontrollera	J1	J3	J2	J4	SD	--	--	--
				Trim	T1	T3	T2	T4	--	--	--	--
	2 AIL		Alevator	Kanal	AIL	ELE	THR	RUD	ELE2	AIL2	AUX2	AUX3
				Kontrollera	J1	J3	J2	J4		--	--	--
				Trim	T1	T3	T2	T4	--	--	--	--
		2AIL	Vanligt	Kanal	AIL	AIL2	THR	RUD	Redskap	ELE	AUX2	AUX3
				Kontrollera	J1	--	J2	J4	SD	J3	--	--
				Trim	T1	--	T2	T4	--	T3	--	--
		2AIL	Winglet	Kanal	AIL	AIL2	THR	RUD	RUD2	ELE	AUX2	AUX3
				Kontrollera	J1	--	J2	J4	--	J3	--	--
				Trim	T1	--	T2	T4	--	T3	--	--

Exempel på mottagare och servokoppling - Helikopter

Bilden nedan visar ett exempel på helikopterkoppling. Använd den swash-typ som faktiskt används för servoanslutningen.

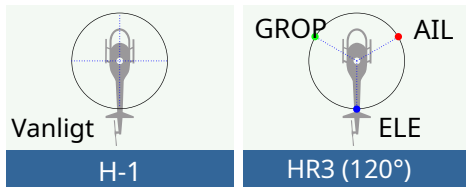


Servo anslutningsläge (Helikopter, se stickläge "läge 1")

Tabellen nedan visar exempel på servoanslutningspositioner för olika swash.

Typ	Swash		CH1	CH2	CH3	CH4	CH5	CH6	CH7	CH8
Helikopter	H-1	Kanal	AIL	ELE	THR	RUD	Gyro	GRO	PAUX2	AUX3
		Kontrollera	J1	J3	J2	J4	--	J2	--	--
		Trim	T1	T3	T2	T4	--	--	--	--
	HR3	Kanal	AIL	ELE	THR	RUD	Gyro	GRO	PAUX2	AUX3
		Kontrollera	J1	J3	J2	J4	--	J2	--	--
		Trim	T1	T3	T2	T4	--	--	--	--

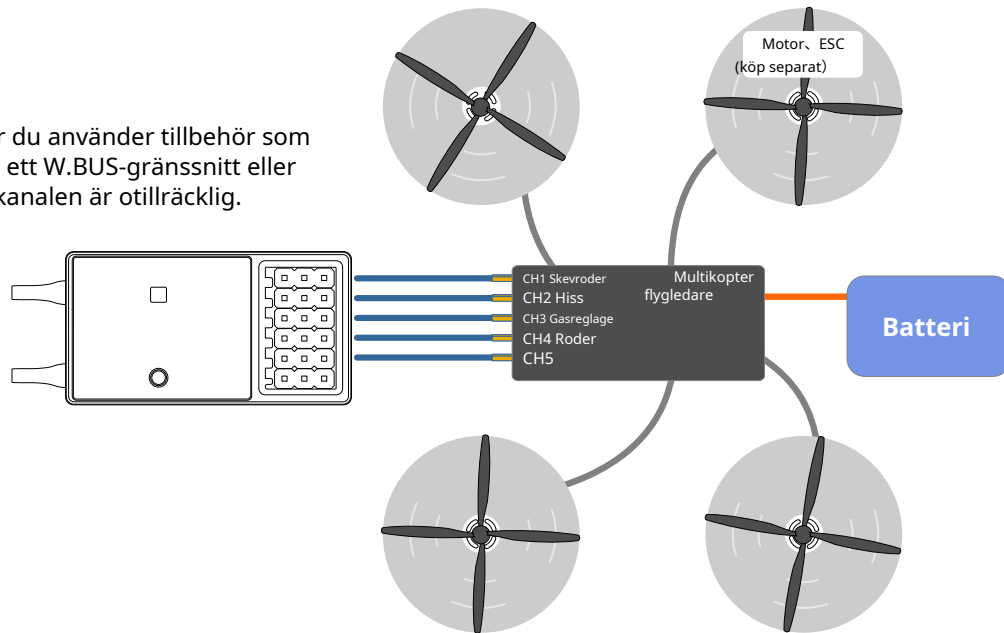
Swash typer



Exempel på mottagare och servoanslutning - Multikopter

Bilden nedan visar multikoptern med fyra rotorer. Se modellmanualen för specifika applikationer. Motor, elektronisk hastighetsregulator, flygkontroll, batteri, etc. säljs separat.

Använd 5CH-6CH när du använder tillbehör som kameraslutare. Använd ett W.BUS-gränssnitt eller dubbel mottagare när kanalen är otillräcklig.



Denna siffra är endast i illustrativt syfte. Länkförstärkningen ändras också beroende på multikopterkollektivet och flygledaren. Vänligen anslut enligt bruksanvisningen för multikoptersatsen som ska användas.

Servo anslutningsläge (multikopter, se stickläge "Läge 1")

Typ		CH1	CH2	CH3	CH4	CH5	CH6	CH7	CH8
Multikopter	Kanal	AIL	ELE	THR	RUD	Flygläge	AUX1	AUX2	AUX3
	Kontrollera	J1	J2	J3	J4	--	--	--	--
	Trim	T1	T2	T3	T4	--	--	--	--

Grundläggande inställningssekvens för flygplan

1. Anrop av modellen

ET08-sändaren har 16 inbyggda modeller från fabriken och du kan använda [MODELVAL] under [SYSTEMINSTÄLLNING] för att ta fram den befintliga modellen.

Funktionen Byt namn gör det enkelt att göra ett urvalsanrop till en modell vars namn redan har ställts in.

Namnet på den modell som för närvarande används visas på hemsidan. Innan du flyger och ändrar parameterinställningarna, se till att avgöra om rätt modell är vald.

När en ny modell läggs till, välj [MODELTYP] under [SYSTEMINSTÄLLNING] enligt modellen som används. Om en ny mottagare används krävs även mottagarens länkfunktion [LINKAGE SETTING]-[LINK].

2. Val av modelltyp

Använd funktionen [MODELTYP] under [SYSTEMINSTÄLLNING] för att välja modelltyp, vingtyp och svanstyp som matchar modellflygplanet.

Till exempel kan vänster och höger azimutservon väljas från huvudvingtypen genom att välja "2 skevroder" och justera de två servon i [SUB-TRIM] respektive [END POINT].

3. Flygkroppskontrolldelen ansluts

Installera skevroder, hissar, gasreglage, roder etc. enligt kraven i modellflygplanets produktspecifikation. För anslutningsmetoden, se "Anslutningsexempel för mottagare och servo - Flygplan" (P16).

Notera: ET08-sändare har olika kanal tilldelningar beroende på modelltyp, så var extra uppmärksam (i alternativet [FUNCTION] under [GENERAL MENU] kan du kontrollera allokeringen av varje kanal).

- Om riktningen för den faktiska anslutningen är motsatt riktningen du vill använda, kan du använda [SERVO REVERSE] under [GENERAL MENU] för att justera riktningen.

- Installera gasreglaget för att säkerställa att förgasare/elektronisk regulator kan vara helt öppen eller helt stängd.

- Använd [END POINT] under [GENERAL MENU] för att justera ändpunkten och rotationsvinkeln för varje roderyta, och använd funktionen [SUB-TRIM] och funktionen [END POINT] för att göra finjusteringar. För att skydda vevstaken kan slaglängden ställas in i funktionsposten [END POINT]. Funktionen [END POINT] kan justera upp och ner eller vänster och höger rörelsemängd för varje roderyta och gräns.

4. Throttle Cut-inställning (flygplan)

Funktionen [THROTTLE CUT] tillåter oss att stänga av motorn med endast en strömbrytare utan att påverka gasspjällets trimläge (efter tomgångsjustering).

* När [THROTTLE CUT]-funktionen är aktiverad aktiverad, kommer motorns släckta läge att fixeras. Om gasreglaget inte behövs, använd inställningsfunktionen [IDLE DOWN] nedan.

Använd funktionsalternativet [THROTTLE CUT] under [MODEL MENY] för att ställa in. Efter att flame out-funktionen har aktiverats och motsvarande omkopplare har valts, kommer gasreglaget att justeras tills förgasaren är helt stängd. Av säkerhetsskäl kan aktiveringsläget för gasreglets läge motsvarande funktionen för gasstoppet ställas in separat.

5. Dubbel hastighetsinställning

Funktionen [DUAL RATE] är att matcha känslan av kontroll och justera rodervinkeln, vilket gör kontrollen bekvämare. Det grundläggande arbetsområdet för styrväxeln ställs in i [END POINT]-funktionen under [GENERAL MENU], och styrkänslan justeras av [DUAL RATE]-förhållandefunktionen i [GENERAL MENU]. Dessutom, efter att ha ställt in rodervinkelförhållandet, kan det också växlas av omkopplaren eller flygtillståndet, och flygrörelsen kan användas för att ta fram den inställda rodervinkeln.

6. Luftbroms

Funktionen [AIR BRAKE] används vid landning etc. när glidvinkeln är stor men hastigheten inte behöver ökas. Denna funktion kan endast användas på modeller med [SYSTEM SETTING] - [MODEL TYPE] och "2 Ailerons" på vingen.

* Normalt är vänster och höger skevroder samtidigt inställd på den uppåtgående rörelsen, och nosstigningen kan korrigeras genom att hissen blandas när funktionen startas.

7. Flygförhållanden

Fabriksinställningen tilldelar endast ett flygtillstånd per modell. Endast ett flygtillstånd kan stödja grundläggande flygning utan hinder, men om du är i en konkurrenssituation som till exempel ett spel behöver du mer detaljerade inställningar. Genom funktionen [CONDITION] i [MODEL MENY] kan du välja önskade flygförhållanden mer effektivt. Det kan också ställas in för omkopplaren på tillståndsomkopplaren och namnet på tillståndet.

Efter att flygtillståndsställningen är klar måste omkopplaren användas och tillståndsnamnet som visas på gränssnittet bekräftas.

Grundinställningssekvens för helikoptern

1. Modelltillägg och anrop Se den första delen av föregående avsnitt "Grundläggande användning - Grundinställningar för flygplan och segelflygplan"

2. Val av modelltyp och spolplatta Om du redan har ställt in en modell, använd valgränssnittet [MODELTYP] för att välja helikopter i [SYSTEMINSTÄLLNING] och välj sedan helikoptern "TYP" och "SWASH TYPE" enligt modellen.

3. Inställning av flygförhållanden
Standardinställningen innehåller villkoren för common mode (standardnamn).

Det finns 3 villkor som har ställts.

- Normal
- Inaktiv
- Håll

* Den här omkopplaren är inte inställd i standardinställningarna

Exempel på vanliga inställningar för flygförhållanden:

- Normal: (för standardinställningar, stäng av) används vanligtvis när du startar eller svävar.
- Tomgång: används vanligtvis vid stallvändning, kullerbyttor och andra tomgångar.
- Håll: används vanligtvis i spinnläge

Prioriteten för dessa driftförhållanden är

1, Gasspjäll

2, Tomgång

3, Normal

4. Installation av vevstake för karossstyrning

Installera gasreglaget, stjärtrötorn, skevroden, hissen, stigningen etc. enligt kraven i helikoptermodellens produktspecifikation. Anslutningsmetoden kan refereras till "Receiver and Servo Link

Exempel - Helikopter" (P17) avsnitt.

* I alternativet [FUNCTION] under [GENERAL MENU], kan du kontrollera tilldelningen av varje kanal.

● Om riktningen för den faktiska anslutningen är motsatt riktningen du vill använda, kan du använda [SERVO REVERSE] under [GENERAL MENU] för att justera riktningen. Utöver H-1-läget kan du även ändra riktningen med hjälp av [SWASH]-funktionen

● Ställ in gyroskopets riktning (detta är "Gyro"-funktion)

● Gasspjällsdelen ska monteras på se till att förgasaren kan stängas helt när trimmen är helt stängd.

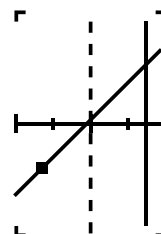
● Använd [END POINT] under [GENERAL MENU] för att justera ravelmängden och rotationsvinkeln för varje roderyta, och använd [SUB-TRIM]-funktionen och [END POINT]-funktionen för att göra finjusteringar. För att skydda vevstaken kan färdgränsläget ställas in i funktionsposten [END POINT].

Funktionen [END POINT] kan justera upp och ner eller vänster och höger rörelsemängd och gräns för varje roderyta.

Swash-kalibreringen (förutom H-1-läget) kan kalibrera swash-rörelsen genom korrigeringsblandningskontrollen för [swash]-funktionen. Denna funktion krävs när stigningen, skevroden och hissoperationerna gör att svansen avviker från rätt armbåge.

Dessutom kan stigningen på länken vid den låga punkten och den höga punkten också kalibreras, vilket används för att säkerställa det horisontella tillståndet för svepet i hela slagområdet.

5. Throttle Curve, Pitch Curve inställning Ta fram [THROTTLE CURVE] eller [PITCH CURVE] från [MODEL MENU] och ställ in kurvan för olika flygförhållanden.



<Inställningsexempel>

Använd omkopplaren för val av flygtillstånd för att ta fram gaskurvan för varje flygtillstånd.

Exempel på inställning av gaskurva är följande:

● Gasspjällskurva (normal)

Normalkurvan använder en normal linjetyp, och den grundläggande tonhöjdskurvan är inställd nära hovpunkten (50 % av stickan). Denna kurva justeras vanligtvis med stigningen för att säkerställa att motorvarvtalet är jämnt och upp/ned-rörelsen är lätt att hantera.

● Gaskurva (tomgång)

Denna inställning är för att hålla spaken roterande när gasreglaget är i det låga läget.

● Gaskurva (håll)

Obs: gasspjällskurvan används för snurrlandning. Se till att förhållandet för det lägsta läget (0 %) av gasreglaget är 0 % (detta är den ursprungliga inställningen).

Exempel på inställningar för stigningskurvan är följande: Pitchkurvan kan tas fram under varje villkor med hjälp av omkopplaren för val av flygtillstånd.

● Pitch-kurva (normal)

I tonhöjdskurvan är sväningsstigningen vanligtvis inställd på ungefär +5°~+6°. Under normala omständigheterna är gasspaken svävad i 50 % position som standard.

* Stabil svävning är också relaterad till gaskurva miljö. Det är lättare att uppnå stabil svävning genom att använda justering av gaskurva och justering av pitchkurva.

● Pitch-kurva (tomgång)

Tomgångskurvans stigning används vanligtvis för att flyga genom luften och är vanligtvis inställd på -7°~+9°.

● Pitch-kurva (HOLD)

I förhållanden med gasspärr och spinnfall bör tonhöjden ställas in på maximalt i båda

Grundinställningssekvens för helikoptern

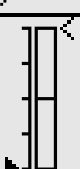
positiva och negativa tonhöjdsriktningar. Till exempel från -7 till +12°.

6. Gasspjällsinställning

Från [MODEL MENY], anropa funktionsinställningsgränssnittet för [THROTTLE HOLD] och använd [FLIGHT MODE]-omkopplaren för att växla till gränssnittet för gasspjällsläge.

Inställning av hållposition: Denna funktion används för att ställa in arbetspositionen (släcknings- eller tomgångsläge) för servo under gasspjällsläge.

THROTTLE HOLD	
STATUS	INH
SWITCH	--
HOLD POS.	17%
SPEED	0



7. Swash-blandningen kontrollerar

Interaktion mellan skevroder, hissar och paddlar
Genom [SWASH MIXING] under [MODEL MENU] kan blandningsförhållandet för varje manövrering av skevroder, elevator och stigning justeras för att säkerställa att swash korrigeras under varje villkor.

8. Gasspjällsblandningsinställning

Svängskedret och hissrörelsen kommer att få motorvarvtalet att minska. Detta fenomen kan kompenseras med [GAS MIXING] under [MODEL MENY]. Dessutom kan vridmomentändringarna medurs och moturs kompenseras för när karossen roterar.

GYRO		1/2
MODE	SWITCH	
POSITION	1	
SWITCH	--	
STATUS	OFF	

GYRO		2/2
TYPE	AVCS	
RATE	AVCS100%	
TUNING	--	
	20%	[20%]

9. Gyrokänslighetsjustering och läge Växlande

I mixfunktionen [GYRO] under [MODEL MENY] kan du justera gyrokänsligheten eller lägesväxlingen för varje tillstånd eller växlingsläge.


- Normal (svävarflygning): Gyroskopet är den mest känsliga
- Idle 1 / Idle 2 / Throttle Hold: Gyrokänslighet är minimal.

10. Throttle Cut-inställning

I slutet av flygningen finns det inget behov av att ändra positionen för gasspjället, stäng bara av motorn genom att helt enkelt vrida på en flameout-brytare.

Ställ in funktionen [THROTTLE CUT] i [MODEL MENU]. Ställ gasreglaget på tomgång och justera flamsläckningsservots rotationsläge tills spjället kan stängas och rörelsen är obehindrad.

THROTTLE CUT	
STATUS	INH
SWITCH	--
CUT POS.	17%
THROTTLE	17%



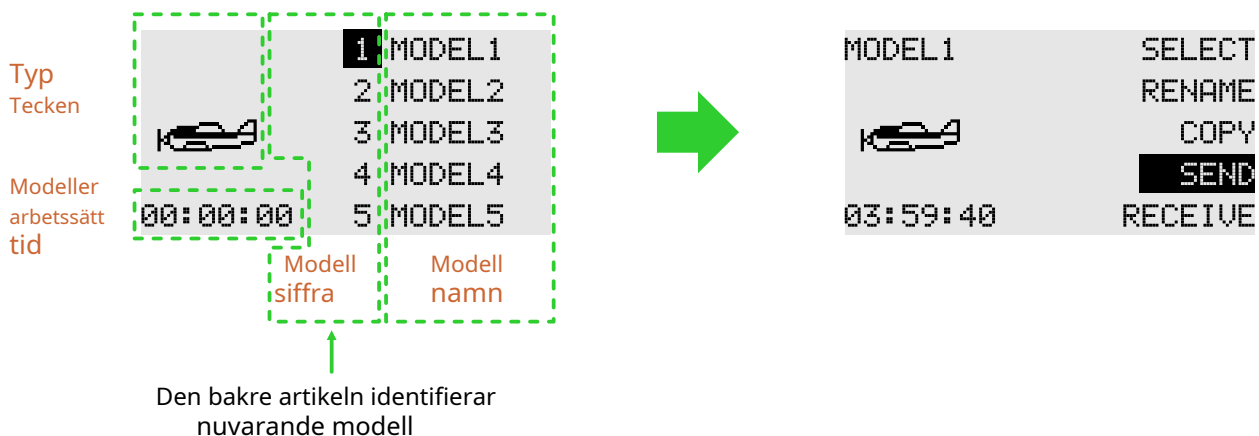
* Gasreglagets avtryckarläge kan ställas in separat.

MODELLVAL

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [SYSTEMINSTÄLLNING] → [VÄLJ MODELL]

ET08 kan lagra 16 uppsättningar modelldata och flexibelt redigera och bearbeta datauppsättningens information.

* Exempel på modellsändningsfunktion (kräver två samma typer och samma firmwareversioner fjärrkontroll kontroller, och med RF öppen):



Välj: Välj den modell som ska köras, klicka på "Välj"-knappen till höger, och den valda modellen till vänster kommer att förvandlas till en grön bottenram, vilket indikerar att modellen har valts. Den aktuella modellen (modellen som anges av den gröna rutan) kommer att visas i huvudgränssnittet.

Döp om: Du kan byta namn på urvalet (rutan blinkar) Modellenamnet är nio tecken långt och stöder endast engelska namngivning. Modellgrupp.

Kopiera: Den valda modellen kopierar (skriver över) data från en annan modell för att säkerhetskopiera modelldata, eller för att snabbt lägga till och konfigurera modeller som inte är särskilt olika.

Skicka: Dela vald modelldata. Den valda modelldatan skickas till en annan ET08. **Motta:** Platsen för den valda modellen för att ta emot och lagra modelldata som delas av en annan ET08.

* Modellenamnet är med 8 tecken och stöder endast engelska namngivning.

Exempel på val av modell (Byt till den modell som ska användas):

Den valda modellen blir en blå bottenram. Klicka på "OK"-knappen på femvägsknappen eller tryck på skärmen för att direkt klicka på modellen, den valda modellen blinkar och det rätta manöveralternativet dyker upp.

Var uppmärksam på modellgruppens namn när du kopierar modellen för att undvika felaktiga operationer.

Operationen att överföra modelldata med fjärrkontrollen nr 1 och ta emot modelldata från fjärrkontrollen nr 2:

● Fjärrkontroll nr 1: Klicka för att välja modellgruppsdata som ska delas (som "Model 1"), välj "Skicka"-knappen visas i det högra gränssnittet, klicka för att välja "Ja" i popup-fönstret, och modellgrupps data väntar på att tas emot.

● Fjärrkontroll nr 2: välj först den sparade modellgrupps position, välj en frånkopplad modell till vänster modellistan och klicka, det högra gränssnittet visar "ta emot"-knappen, klicka och popup-fönstret för snabb uppmaning väljer "ja". Den andra fjärrkontrollen börjar ta emot modellgruppsdata

* Sändarordningsrelationen för funktionen "Sändare" och "Mottagare": när du använder denna funktion. använd "sändare" och sedan "mottagare"

* Sändnings- och mottagningsavstånd bör vara inom 0,5 meter.

LÄGGA MÄRKE TILL Funktionen "kopiera", målmodellens data täcks av referensmodelldata. Bekräfta att målmodelldata inte längre behövs och gör sedan kopieringen.

MODEL COPY	
SOURCE	OBJECT
MODEL 1	MODEL 2
COPY	

MODELL TYP

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. →
[SYSTEMINSTÄLLNING] → [MODELLTYP]

Flygplan finns i 3 huvudvingtyper och 3 stjärtyper.
Helikoptrar kan väljas 2 swash typer. Det finns en
förinställning för varje typ av modelldata

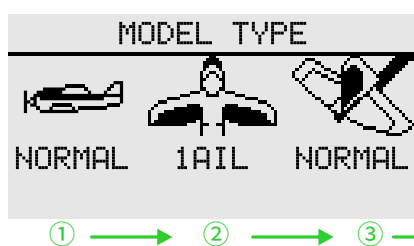
Modelltyp: helikopter, flygplan, multikopter

Helikoptersvamp: H-1, HR3 (120°).

Vingtyper (flygplan, segelflygplan):

- Vinge: 1 skevroder, 2 skevroder, deltavinge
- Svans: Normal, V-svans, Ailvator; normal, vinglet
(delta vinge).

Spara inställning: När typen har valts, klicka på "OK"-
knappen i det nedre högra hörnet för att spara
inställningarna.



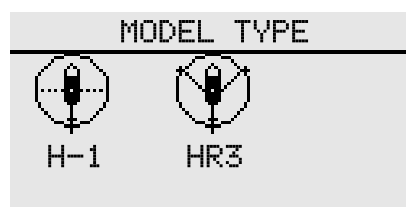
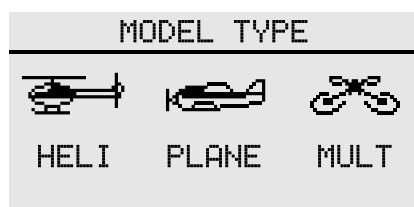
När du ställer in "MODELLTYP" kommer urvalsgränssnittet att
dyka upp successivt för att slutföra typvalet. Om du inte väljer
"ok" för att spara operationen och återgå till det överordnade
gränssnittet, sparas inte ändringarna.

Exempel på operation: ställa in modellen till helikopter (HR3)

1 Välj "MODELLTYP" för att visa modelltyplistan.

2 Välj "Helikopter" för att ta fram swashlistan.

3 Välj "HR3" för att återgå till standardgränssnittet för
[MODELLTYP] och klicka på knappen "OK" för att spara
ändringarna. Avsluta inställningen!



LÄGGA MÄRKE TILL

När "MODELLTYP" byts ut (
aktuella data

modellen kommer att rensas!),modelldataåterställningen
som fabrikskonfiguration för den nya modellen. Därför måste
du bekräfta att du inte behöver dessa data, eller använda
funktionen [MODELVAL] för att "kopiera" säkerhetskopian av
modelldata och sedan utföra ersättningsoperationen.
Samma som ovan, till exempel "SWASH", "Wing Type" och
"Tail Type" operation, motsvarande operation kommer att
rensa och ändra nuvarande modelldata till
standardparametrarna för den nyligen valda typen, så det är
nödvändigt att återställa modellen funktion för
[SYSTEMINSTÄLLNING].

TRÄNARE

Gränssnittsväg: HEM/MÅN. → [SYSTEMINSTÄLLNING] → [TRÄNARE]

Utbildare kan hjälpa eleverna att lära sig flygfärdigheter och förbättra flygnivåer baserat på deras flygerfarenhet och operativa nivå. En speciell träningslinje (säljs separat) krävs mellan tränaren och tränaren för att ansluta. Tränaren måste slå på tränarläget innan tränaren kan användas.

När träningsväxeln är avstängd kommer den att återgå till tränarens sändare för att styra flygningen. När elevens maskinflygning är farlig eller avvikelsen är för stor, kan tränaren bytas omedelbart för att garantera säkerheten

När du använder WFT08/09 som tränare, köp en universal analog patchkabel, 3,5 mm hane till hane ljudkabel. (Coachlinjen och ljudkabeln måste köpas separat. Två kärnor och tre kärnor finns tillgängliga.)

TRAINER		1/3
MODE	TRAINER	
SWITCH	--	
1AIL	ON	
2ELE	ON	



Tränareläge



Simulatorläge



Studentläge

- Normal: standardläge
 - Tränare: Kontrollsändare;
 - Simulator: När flygningen övas genom datorsimulatorens är RF avstängd, vilket minskar strömförbrukningen. För att förlänga sändarens arbetstid;

- Elever: Stäng av RF-sändningen, bara tränaren vänder sig på Trainer-omkopplaren kan tränarkanalerna styras! (Exempel: tränarmodellen har bara tre kanaler: skevroder, riktning och gyro, så eleven kan bara styra dessa tre kanaler när tränaren slår på strömbrytaren.)

Trainer Switch: Standard [--]

Status: Varje kanalstatusbrytare på tränaren. Slå på, eleverna kan styras; av, studenter Okontrollerbar

* Följande tränarfunktioner tar samma modell som exempel.

Inställning för tränare:

Läge → Tränare, välj kontrollomkopplare, kanalstatus → Slå på efter behov

* Kanalen är som standard fullt på, och den visuella modell och faktisk tillämpning justeras.

Studentmiljö:

Mode-Student.

LÄGGA MÄRKE TILL

Se till att alla kanaler för tränaren och studenten kan vara kontrolleras ordentligt innan du flyger. Se till att kontakten på träningslinan är ordentligt insatt för att undvika löshet.

VISA

Gränssnittsväg: HEM/MÅN. → [SYSTEMINSTÄLLNING] → [DISPLAY]

Justera ljusstyrkan på skärmens bakgrundsbelysning, avstängningstiden och låsskärmens tid för att anpassa sig till olika miljöer och energibesparing.

DISPLAY 1/2	
CONTRAST	7
BRIGHTNESS	10
TIME	30 SEC
AUTO LOCK	NEVER

DISPLAY 2/2	
AUTO OFF	NEVER

- Kontrast: justering av skärpan. Bakgrundsbelysning:
- ljusstyrka. Bakgrundsbelysningstid: Systemets bakgrundsbelysningstid!
- Automatisk låsskärmstid: låsskärm efter att ha rört skärmen utan någon åtgärd.
- Automatisk avstängningstid: sändaravstängning efter ingen drifttid

Inställning av parametervärde:

Bakgrundsbelysningstid, standard 30 sekunder, 15 sekunder, 30 sekunder, 1 minut, 2 minuter, 5 minuter, 10 minuter, aldrig av.

Automatisk avstängningstid, standard av, 30 minuter, 40, 50, 60 minuter, av

Automatisk låsskärmstid, standard av, 15 sekunder, 30 sekunder, 1 minut, 2 minuter, 5 minuter, 10 minuter, av

VARNING

Skärmen med hög ljusstyrka ökar energin

förbrukning av sändaren, vilket kommer att påverka sändarens arbetstid. Var uppmärksam på att ställa in sändarspänningslarmet. Var uppmärksam på batterinivån och undvik lågt batteri.

ANVÄNDARNAMN

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [SYSTEMINSTÄLLNING] → [ANVÄNDARNAMN]

Modellnamnet kan vara användardefinierat.



LÅG BATTERINIVÅ

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [SYSTEMINSTÄLLNING] → [LÅG BATTERI]

Genom att ställa in larmets utlösningssvärde ges ett larm vid låg spänning. Undvik olyckor orsakade av långvarig drift av styrsystemet under lågspänningsförhållanden.

LOW BATTERY	
TRANSMITTER	3.7V
RECEIVER	4.2V
EXTERNAL	0.0V
CALIBRATION	

(pip-pip-pip)

Ställ in batterispänningslarmvärde. (pip pip pip pip pip pip pip pip pip pip pip pip pip pip pip pip)

Ställ in referensspänning för batterispänningsdetektering

LÄGGA MÄRKE TILL

När larmet ljuder, var uppmärksam på vilken typ av varning visas på skärmen vid rätt tidpunkt ASAP för att undvika att köra i onormalt tillstånd under lång tid!

Parametrar Inställning (sändarlarmvärde):

Klicka på rutan "Sändare" och klicka på knappen för parameterjustering enligt faktorer som batteritid och prestanda.

Sändare, standard 3,7V, räckvidd: 3,5-6V.

Mottagare, standard 4,2V, intervall: 3,8-6,5V.

Extern spänning, standard 0V, område: 0-36V.

* Ovanstående data är som standard litiumbatteri. För andra batterityper, se batteriets bruksanvisning.

LJUD

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [SYSTEMINSTÄLLNING] → [LJUD]

Ljudet hjälper flygprocessen att upptäcka olika anomalier eller planerade hörbara uppmaningar.

SOUND		
WARNING	ON	— VARNING: Spänningslarmuppmaning
TRIM	ON	— TRIM:Trimning av ljuduppmaning Timer: På eller
TIMER	ON	— av timerljudprompt Annat:Knapp, ratt över
OTHER	ON	— mittpunkten, etc.

VARNING

För att säkerställa säker drift, vara
se till att slå på ljudet!

SPRÅK

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [SYSTEMINSTÄLLNING] → [SPRÅK]

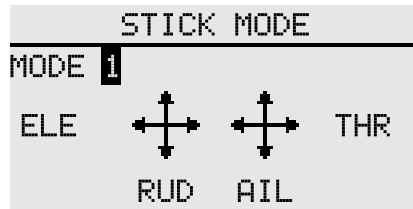
Välj språket som visas på gränssnittet, ET08 ger kinesiska och engelska displayer.



STICKLÄGE

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [SYSTEMINSTÄLLNING] → [STICK-LÄGE]

Ger 4 driftslägesalternativ, förutom att [Funktion] användaren trotsade läget.



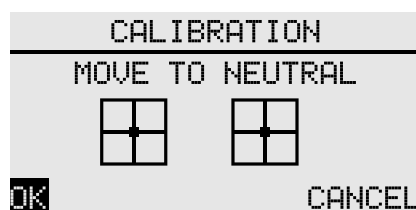
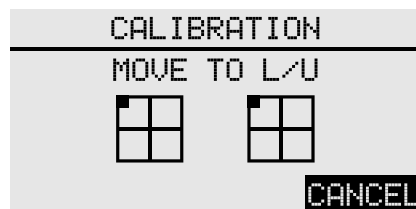
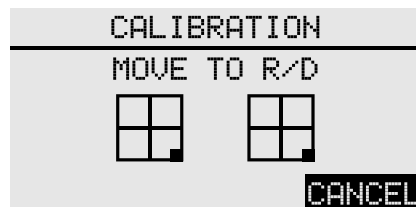
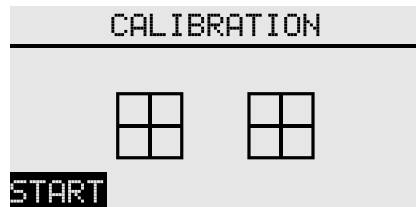
— Klicka på "OK" för att byta läge

LÄGGA MÄRKE TILL Ändra stickläget, vilket meddelande involverar [FUNCTION] innehåll.

KALIBRERING

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [SYSTEMINSTÄLLNING] → [KALIBRERING]

Stickan har kalibrerats på fabriken. Om pinnens mittläge ändras måste du använda denna funktion för att kalibrera staven.



Klicka på OK för att spara den NEUTRAL positionen!

FARA

Systemsäkerhet: Kalibrering utförs under anslutningen mottagarens tillstånd kan orsaka felaktig funktion, måste koppla från modellanslutningen!

LÄGGA MÄRKE TILL

För kalibrering, se skalan på monteringsytan för justering! Om kalibreringsprocessen avbryter eller lämnar funktionsgränssnittet är kalibreringen ogiltig!

Systemet identifierar automatiskt stickpositionen och startar nästa åtgärdsuppläsning.

DATAÅTERSTÄLLNING

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [SSYTEMINSTÄLLNING] → [ÅTERSTÄLLNING AV DATA]

Återställ sändarens valda parameterinställningar. Operationen "Fabriksåterställning" är med stora mängder data, vänligen ha tålamod när du utför denna operation.



INFORMATION

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. →
[SYSTEMINSTÄLLNING] → [INFORMATION]

Visar systemversionsinformation och systemuppgraderingsposter. Det finns också den officiella WeChat från WFLY, som använder WeChat för att skanna och lägga till uppmärksamhet. Skicka "ET08 uppgraderingspaket", du kan se eller ladda ner relaterad information.

Uppgradera

Uppgraderingsprocessen kräver användning av en dator (stödjer för närvarande WINDOWS-systemet WINXP\7\8\10), huvudstegen är följande:

- 1 Drive installation
- 2 Uppgradering av sändaren
- 3 Verifiera uppgraderingen

Uppgradera pakethämtningssätt 1 Nedladdning av officiell webbplats. Logga in på www.wflysz.com, klicka på ET08-produktsidan, klicka på "Support Downloads" överst i produktbeskrivningen, hitta den relevanta nedladdningslänken och klicka på nedladdningsknappen till höger för att ladda ner.

2 WeChat PC sida nedladdning. Logga in på WeChat, öppna "WFLY" WeChat officiella konto, skicka texten "ET08 uppgraderingspaket", du kommer att få nedladdningslänken till den senaste uppgraderingsverktygslådan, klicka på drivrutinlänken, du kan direkt ladda ner och spara till datorn.

För specifika installationsmetoder, se instruktionerna i uppgraderingspaketet, eller besök den officiella webbplatsen för att se uppgraderingsinstruktionerna i ET08-modellen "Vanliga frågor" under "Teknisk support".

Kontakta kundtjänst, om du inte kan installera maskinen!

INFORMATION 1/2	
TYPE	ET08
VERSION	V0.0.01
ID	05DFFF32
UPGRADE	



LÄGGA MÄRKE TILL

Se till att sändaren är fulladdad under uppgraderingsprocessen.

VARNING

Fel uppgraderingspaket kommer göra maskinen oanvändbar och oförmögen att tvinga fram en uppgradering.

* Uppgraderingssatsens versionsnummer varierar beroende på till den nedladdade versionen

SKÄRMLÅSSET

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [SYSTEMINSTÄLLNING] → [SKÄRMLÅSINSTÄLLNING]

Ställ in aktiveringsvillkoren för knapparna "5-vägsnyckel/CURSOR", "meny/avsluta" och "trim" i låsskärmens läge.

Tryck och håll "AVSLUTA/LÅS"-tangenter för att aktivera skärmlåsning och upplåsning.

5-vägsknapp/markör: Lås 5-vägsknappfunktion vid skärmlås.

MENU/EXIT: Lås "HOME/MON.", "EXIT/LOCK"-tangenter när skärmlåset.

TRIM: Lås T1-T4 trimnyckel när skärmlåset.

SCREEN LOCK SET	
CURSOR	ON
MENU/EXIT	OFF
TRIM	OFF

LÄNK

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN.→[LINKAGE SETTING]→[LINK]

Länkfunktionen används för att matcha sändare och mottagare.

LINK	
TELEMETRY	ACT
MODE	MODE A
LINK	START

Telemetri: Databackhaul-funktion. Används huvudsakligen för funktionell bedömning och dataanalys, avstängningstelemetri kommer att påverka användningen av säkerhetsfunktioner. Standard telemetri är på, det rekommenderas att slå på!

Läge: Val av arbetsläge (standard arbetsläge A). Se tabellen till höger. Kanalen som är markerad i tabellen är definierad som standardkonfiguration. Du kan anpassa kanalen med [RECEIVER OUTPUT].

Mottagarkanaldefinition (Connect RF206S)

Mottagare spår	Kanal användare definierad
	Modell A/B
1	1
2	2
3	3
4	4
5	5
6	6

Definition av mottagarkanal(RF207S/09S)

Mottagare spår	Kanal användare definierad	
	Modell A	Modell B
1	1	7
2	2	8
3	3	3
4	4	9
5	5	10
6	6	11
7	7	12
8	W.BUS/PPM	W.BUS/PPM
9	W.BUS2	W.BUS2

Länk: Koppla omedelbart samman sändaren och mottagaren. Om du klickar på länken visas bekräftelserutan

Länksteg (standard arbetsläge A)

- 1, Sändare, gå in i menyn [LINKAGE INSTÄLLNING] → [LINK], standby.
- 2, Ladda mottagaren, tryck på SET-knappen i 3 sekunder blinkar den orange LED-lampan.
- 3, Sändare, telemetrifunktionen är standard, klicka på länken till "Start"-knappen, RF-lampan blinkar.
4. Verifiera länkmotoden:
 - 1 Länkad och mottagarens LED-lampa lyser med fast grönt sken.
 - 2 Anslut till servo, använd sändaren, när motsvarande servo har synkron utgång betyder det att länken lyckas.

VARNING

Var försiktig när du länkar att inte ansluta strömmen utrustning och ta bort propellern, var uppmärksam på säkerheten! För att garantera säkerheten, vänligen länka inte in den status där motorn och motorn är igång.

LÄGGA MÄRKE TILL

1. Sändaren och mottagaren måste vara nära varandra (mindre än 1 meter);
2. Sändaren kan inte utföra länkopoperation i simulator- och elevläget ([SYSTEMINSTÄLLNING] → [TRÅNARE] för att ställa in);
3. Det finns inget annat WFLY 2.4GHz-system i framsteg.
4. I processen att länka, om du behöver avsluta länk, klicka på knappen "Avbryt" eller tryck på knappen Tillbaka.
5. Efter avslutad länk, anslutningen verifiering måste utföras.
6. Telemetri: Inaktiverar denna funktion vid länk kommer att påverka användningen av [RANGE CHECK] [LOW BATTERY] [BUS SERVO SETTING] [TELEMETRY], Etc.

TELEMETRI

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN.→[LINKAGE SETTING]→[TELEMETRY]

Telemetrigränssnittet visar mottagarens returdata.

TELEMETRY	
RECEIVER	4.2V
EXTERNAL	12.6V

LÄGGA MÄRKE TILL

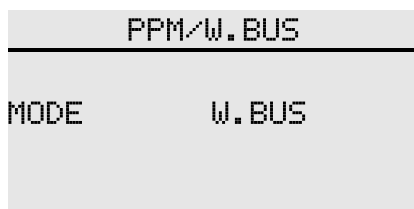
Inaktivering av "Telemetri"-funktionen vid länkning kommer att påverka användning av [RANGE CHECK] [LOW BATTERY] [BUS SERVO SETTING] och [TELEMETRY] ect.

PPM/W.BUS

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [LÄNKINGSINSTÄLLNING] → [PPM/W.BUS]

Växla mottagarens PPM/W.BUS-utgångsläge.

* Olika mottagare, olika portar.



PPM-läge. Den sjätte porten på RF206S matar ut med en standardupplösning på 4096 och 8-kanals PPM-signal.

W.BUS-läget är kompatibelt med S.BUS-signalen.

Växla mottagarens sjätte portläge:

1 När mottagaren är ansluten, klicka på lägesknappen för att växla läge, klicka på funktionstiteln i det övre vänstra hörnet för att återgå till föregående meny och spara ändringarna.

2 Se avsnittet "Receiver manual instruction" (sidan 15) "PPM/W.BUS Interface Operation Mode Selection", och mottagaren kan också direkt byta 6-portsläge.

* När växlingen är klar kan mottagarens statuslampa användas för att kontrollera om den är det lyckats.(se mottagarens driftsstatustabell).

MOTTAGARUTGÅNG

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [LINKAGE SETTING] → [RECEIVER OUTPUT]

Denna funktion används för att anpassa portutgångsfunktionskanalen för mottagaren. För motsvarande kanalfunktion, gå till [Funktion] i [Allmän meny] för att ställa in.

Olika mottagare kommer att ha olika inställningar och standardinställningarna kommer att vara olika.

Alla portar på RF206S kan vara anpassade kanaler, men PPM och W.BUS kan endast ställas in på den 6:e porten.

Obs: [RECEIVER OUTPUT] måste ställas in med endast en mottagare ansluten.

RECEIVER OUTPUT 1/2			
PORT	CH	PORT	CH
1	1	4	4
2	2	5	5
3	3	6	6

RECEIVER OUTPUT 1/2			
PORT	CH	PORT	CH
1	7	4	9
2	8	5	10
3	3	6	11

RECEIVER OUTPUT 2/2			
PORT	CH		
7	7		
8	8		
9	9	RESET	

RECEIVER OUTPUT 2/2			
PORT	CH		
7	12		
8	W.BUS		
9	W.BUS2	RESET	

Läge A (RF209S)

Läge B (RF209S)

Instruktioner för portinställning:

1 Som visas ovan, port 1, systemet har som standard kanal 1, du kan också ställa in 2-18 kanaler. 2 Återställ-knappen återställer alla portar till deras standardkonfiguration.

*** Ställ in mottagaren som ska anslutas, gå in i gränssnittet för att läsa de aktuella mottagarens parametrar, avsluta gränssnittet och spara de aktuella mottagarens inställningar.**

FELSÄKER

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [LÄNKINGSINSTÄLLNING] → [FAIL SAFE]

Med denna funktion, när mottagaren inte kan ta emot signalen normalt, kommer den att köras automatiskt och servovipparmen kommer att flyttas till det förinställda läget (förinställd åtgärd). Används för att skydda flygplan och minska onödiga förluster.

För varje kanal kan tre skyddslägen ställas in.

1 Hold: Hold-läge, servon förblir oförändrade i det sista driftläget innan felsäkert. (fortsatt handlingen).

2 F/S: Felsäkert läge, efter att styrenheten är under felsäker roteras servo till det förinställda läget (förinställd åtgärd).

3 Off : Stänger av den aktuella kanalutgången. (Endast för vissa specialmodeller eller några av flygkontrollkortets detekteringsportar)

	FAIL SAFE	1/2
1 AIL	OFF	
2 ELE	HOLD	
3 THR	F/S	0%
4 RUD	F/S	0%

F/S-värde: Klicka på motsvarande knapp för värdet eller tryck på bekräftelseknappen för att få den aktuella spaken eller växla positionsparametrar. (F/S-värdet kan endast visas och ställas in i F/S-läge)

VARNING

För din säkerhet, se till att installera felsäkert skydd. Speciellt

Fail Safe för gasspjällskanalen. På så sätt reduceras flygplanets flyghastighet och helikoptern bromsas in från svävande tillstånd. Det är mycket farligt att släppa planet i hög hastighet på grund av felsäker.

**Obligatorisk**

Om din operation inte tillåter att modellen rör sig i en oväntad ställning, se till att landa monitorn för att kontrollera mottagarens batteri eller kroppen.

Referens:

Model fail safe är mycket farligt, så du bör vara försiktig när du ställer in den här funktionen, du kan hänvisa till följande förslag, eller skicka ett e-postmeddelande till service@wflysz.com eller lägg till Skype/WeChat/WhatsApp-konto: +86-189 2382 0083 .

Inställningsreferens (endast rekommenderade inställningar, ställ in efter din faktiska flygsituation): 1.

Helikoptergasreglaget är inställt på det lägsta värdet och de återstående kanalerna är inställda på att fungera smidigt.

2. Gasreglaget för flygplan/segelflygplan är inställt på lägsta eller låga tomgångsvarvtal, och de andra kanalerna är inställda på att köra smidigt (eller svävande), eftersom flygplanet/segelflygplanet kan glida ner utan ström.

3. Se flygkontrollmanualen för multikoptrar.

Inställning av parametervärde (Exempel: Flygplans 3-kanals värdeinställning Fail Safe):

Krav på modellinställning: Flygplanskanal 3 har som standard gasspjällskanal, vi måste sakta ner glidningen efter att modellen tappat signalen.

Användning: Klicka på knappen på höger sida av kanal 3 för att växla till "F/S"-läge. Värdeknappen visas på knappens högra sida och sändarens gasspjällskanal slår lägst.

När gasreglaget är valt, klicka på värdeknappen för kanal 3 (eller klicka på bekräftelseknappen när markören är på kanal 3 värdeknappen) för att ställa in den aktuella kanalåtgärden.

* Åtgärdsförinställningen för den specifika flykten skyddet är relaterat till den faktiska modellen. Kontrollera modellhandboken. (Inställningarna måste anslutas till mottagaren.

När du avslutar detta operationsgränssnitt [Fail Safe]

Alla inställda parametrar sparas automatiskt i mottagaren)

Ytterligare skyddsfunktioner:

ET08 ger aktivt skydd. Så länge som telemetrifunktionen är påslagen, så länge som RF206S-mottagaren fortfarande är påslagen, måste sändaren bekräftas för att den ska stängas av! Det kan förhindra att mottagaren oavsiktligt stängs av och aktivt går in i F/S-tillståndet, så att modellen kan göra oväntade och farliga åtgärder för att undvika förlust och skada.

RELÄFLYG

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [LÄNKINGSINSTÄLLNING] → [RELÄFLYG]

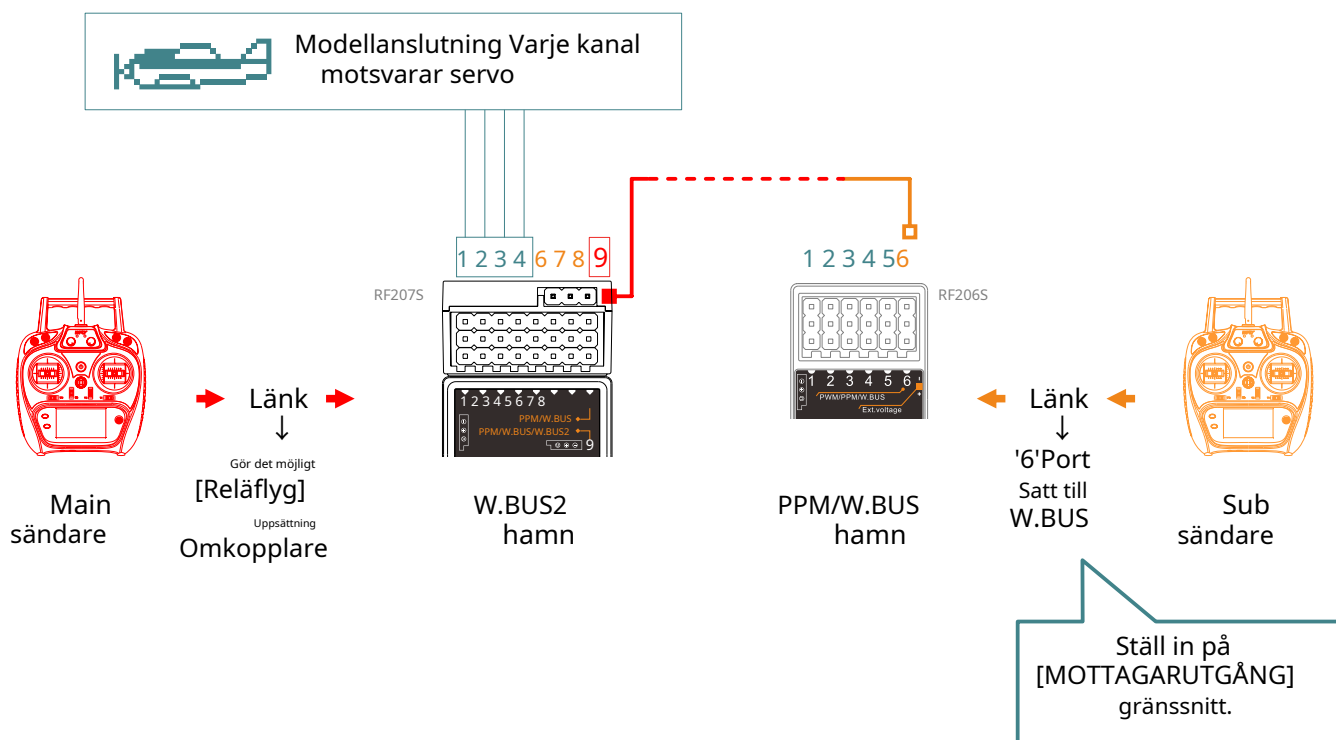
Denna funktion är ett flygkontrollläge som använder två sändare, två mottagare och ett modellflygplan för att uppnå långdistansrelästyrning. Huvud- och undersändaren är kopplade separat med mottagaren, den åttonde stift huvudet (PPM/W.BUS) på undermottagaren RF209S ansluts till det nionde stift huvudet på huvudmottagaren.

(W.BUS2) anslutning. Värdsändaren är i [HOME/MON.] - [Linkage Setting] - [Relay Flight] - Aktivera funktionen och ställ in signalkontrollomkopplaren.

RELAY FLIGHT	
STATUS	INH
SWITCH	--

Status: Ställ in reläflygfunktion aktivera/avaktivera.
(Inställningen är endast giltig när mottagaren är ansluten)

Strömställare: Ställ in styrsignalomkopplaren. (När strömbrytaren är PÅ, styrs den av undersändaren. När strömbrytaren är AV, styrs signalen av huvudsändaren)



* [Relay Flight]-funktionen behöver bara aktiveras av huvudsändarens inställningsfunktion. Undersändaren behöver inte ställas in på [Reläflyg].

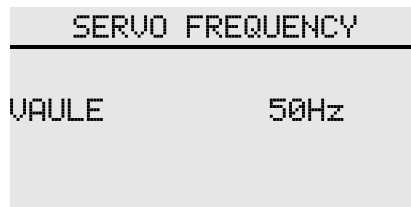
* [Relay Flight] behöver stöd från mottagarens W.BUS!(såsom RF207S/RF209S har W.BUS-port.)

SERVO FREKvens

Gränssnittssökväg:HEMMA/MÅN.→ [LÄNKINGSINSTÄLLNING] → [SERVOFREKvens]

När du använder den digitala servo, justera mottagarens utgångsfrekvens för att matcha servos driftsfrekvens för att bättre spela servoprestanda.

Justera mottagarens utgångsfrekvens, slaglängden är 50Hz~300Hz, och inställningen lyckas när du lämnar



LÄGGA MÄRKE TILL

Denna funktion kräver servostöd och kräver

sändare och mottagare ska vara i normalt kommunikationsläge för att inställningarna ska vara effektiva! Systemet är standard på 50Hz. Ändra inte servofrekvensparametrarna slumpmässigt. Annars finns risk för skador på servo!

BUSSERVOINSTÄLLNING

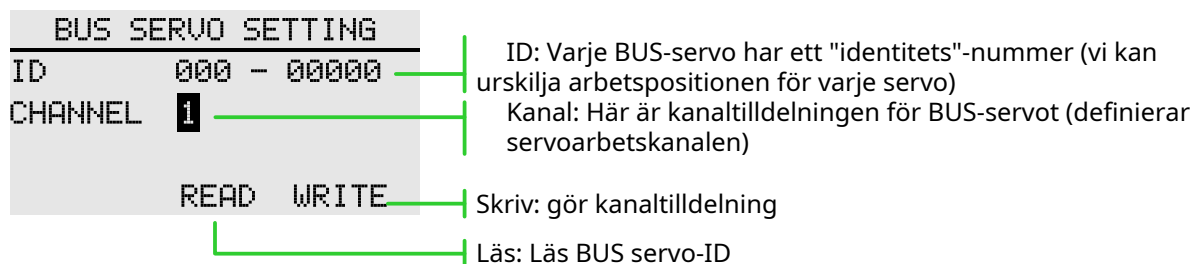
Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [LÄNKINGSINSTÄLLNING] → [INSTÄLLNING AV BUSSERVO]

* Den här funktionen behöver stöd från mottagare som är med W.BUS!(såsom RF207S/RF209S är med W.BUS-port.)

BUS-servot kan memorera sin egen kanal och olika inställningar. Servot kan konfigureras på ET08 genom att ansluta servo via W.BUS2-mottagarens gränssnitt. (WFLY W.BUS-systemet är kompatibelt med S.BUS-servon!)

Lägga märke till:

- 1 Innan du använder den här funktionen måste du aktivera [Telemetri]-funktionen och mottagaren är ansluten normalt.
- 2 Vid inställning kan endast en BUS-servo anslutas för inställning åt gången.
- 3 När du använder BUS-servot, se till att strömförsörjningen är tillräcklig, annars kommer servo att få en onormal situation såsom instabil utgång!



Inställningsmetod: Användningen av W.BUS-funktionen är främst för att allokeras kanalparametrar för BUS-servot, vilket är uppdelat i tre huvudsteg.

Nödvändig förutsättning: Sändaren och mottagaren är sammanlänkade (slå på telemetri) och kommunicerar normalt.

Läs först BUS servo-ID.

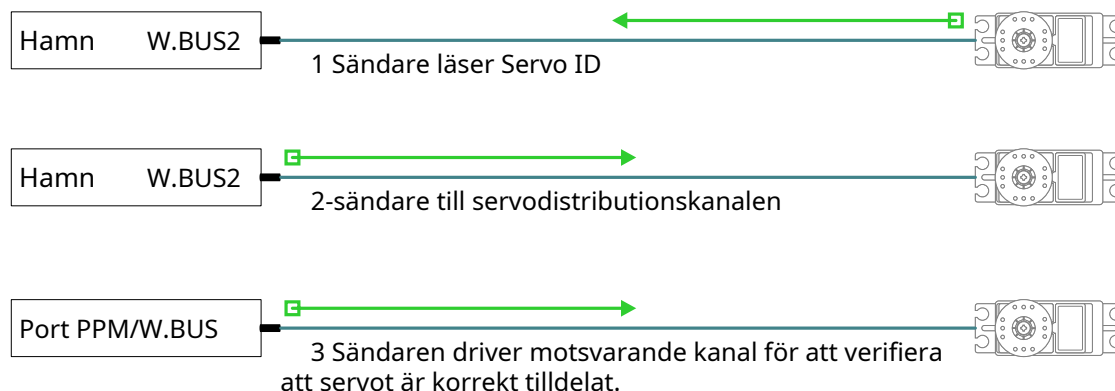
Anslut BUS-servot till "W.BUS2-öppningen" på mottagaren och sändaren klickar på "Read"-knappen.

För det andra kanaltilldelningen.

I inställningsposten "Kanal", välj motsvarande kanal enligt servos funktion. Klicka på knappen "Skriv", ställ in servokanalen och slutför parametersparningen och avsluta inställningsgränssnittet.

För det tredje, verifiera styrväxels kanal.

Slå på monitorn, anslut servo till "PPM/W.BUS"-gränssnittet och använd joysticken eller omkopplarknappen (för närvarande ansluten till den kanal som ställs in av servo).



180/270°SERVO

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [LÄNKINGSINSTÄLLNING] → [180/270°SERVO]

180/270° servo är inställningen av rotationslaget för servo med stor rodervinkel, som är inaktiverat som standard.

Det används vanligtvis i inställningen av en stor mängd servo såsom en tank eller en robot.

180/270° SERVO	
STATUS	INH

* Den här funktionen måste anslutas till mottagaren innan den kan ställas in.

LÄGGA MÄRKE TILL

Aktivering av den stora rodervinkeln kan få servo att röra sig bortom rotationslaget och skada servo. Se därför till att kontrollera om servo är lämplig för denna funktion innan du använder den här funktionen.

RÄCKVIDD KONTROLL

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [LINKGE SETTING] → [RANGE CHECK]

Avståndskontrollen används främst för att testa avståndet

Slå på telemetrin när du länkar. Efter länkning kan sändarmottagaren anslutas normalt för att använda denna funktion! Gå bara in i det här gränssnittet, efter att ha växlat SH-omkopplaren kommer strömmen att minska!

Kontrollavståndet är relaterat till den faktiska användningsmiljön!

```
RANGE CHECK
PULL [SD] TO REDUCE
THE POWER OF TX.
POWER IS NORMAL
SIGNAL STRENGTH 100%
```

Instruktioner:

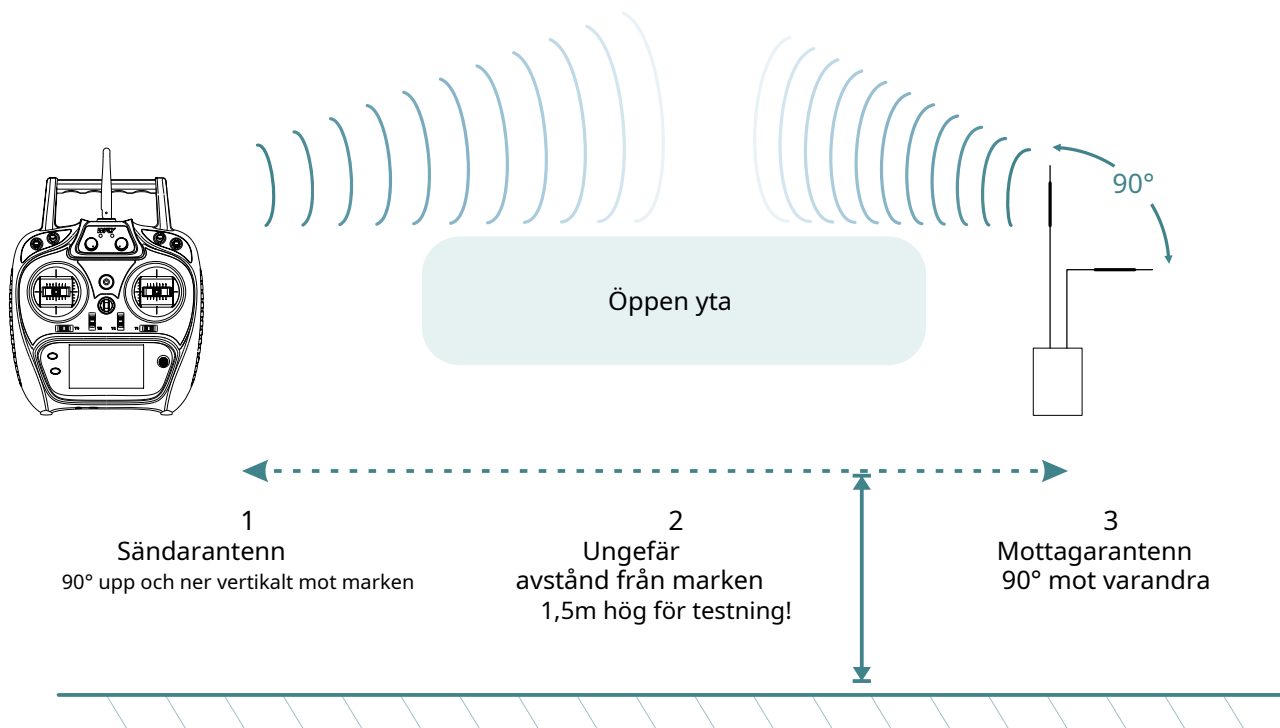
1. Gå in i gränssnittet och växla SH-omkopplaren.
2. Sändaren och mottagaren håller en viss höjd (ca 1,5 meter över marken) och antennerna är i samma riktning (vinkelrätt mot marken).

3. Sändaren och mottagaren är strömsatta, start rörlig position och flytta pinnen.

4. Sändaren kontrollerar signalstyrkan på gränssnittet, och mottagaren kontrollerar om statuslampan och servodual rate är jämna. Ovanstående ger en omfattande utvärdering av arbetsavståndet!

Signalstyrka bedömning:

Sändarens signalstyrka som returneras av mottagaren kan ses i det övre högra hörnet av skärmens statusfält (standbygränssnittet under normal drift) och signalstyrkan i procent ([Range Test] funktionsgränssnitt). Ju fler indikatorstaplar, desto större procentvärde. Ju bättre signal, omvänt, desto sämre signal. Statusfältet har ingen indikering av signalfältet och det finns ingen signal när signalstyrkan är 0 %.



* [RAGE TEST] Resultaten är endast för referens och är inte avsedda som den enda prestandan standard, beroende på den specifika användningsmiljön!

ÖVERVAKA

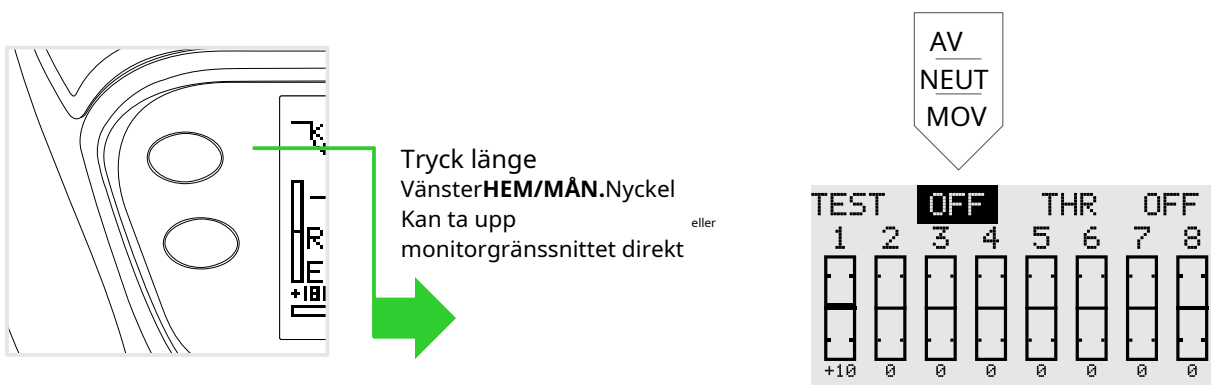
Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [GENERAL MENY] → [MONITOR]

Detta gränssnitt kan användas för att förstå servoutgången för varje kanal och bekräfta servoåtgärden. Den kan också utföra servotestet, såsom "slag" och "mittpunktstest".

Driftläge:

- AV: Standardalternativet visar realtidsutgångspositionen för alla aktuella kanaler.
- "NEUT"-läge: Neutral, alla kanaler, rodermöjligheten är fixerad vid mittpunktpositionen.
- "MOV"-läge: Rörelse, alla kanaler, rodermöjligheter upprepade gånger.

Gasspjäll: Gasspjällskanalen är stängd som standard, vilket undviker utmatningen av gasspjällskanalen i händelse av fara.



FARA

Använd aldrig servotestläget när motorn är ansluten eller motorn är i startläge. (Det är mycket farligt att få propellern eller rotorn att rotera.)

VARNING

I dynamiskt läge, varje roder rör sig i en vinkel som ställs in av rodervinkel, så utför inte detta test när du är ansluten till kroppen. (Det kan orsaka skada på servo eller kontakt eller till och med kroppen.)

Övervakningsapplikation:

1 Servo action (kanal) ger dynamisk visning i realtid. 2 Test av slutet och mittpunkten av servoslaget.

Servotestfunktion:

1 Mittpunktsläge: Alla kanaler (servo) är i neutralpunkten, och mittpunkten på servo för varje kanal kan finjusteras och därigenom finjustera modellen.

2 Dynamiskt läge: Alla kanaler (servot) cyklas fram och tillbaka mellan de två ändarna, och slagjusteringen görs, så att det är möjligt att justera om storleken på rörelsen för servo för varje kanal är lämplig för modellen .

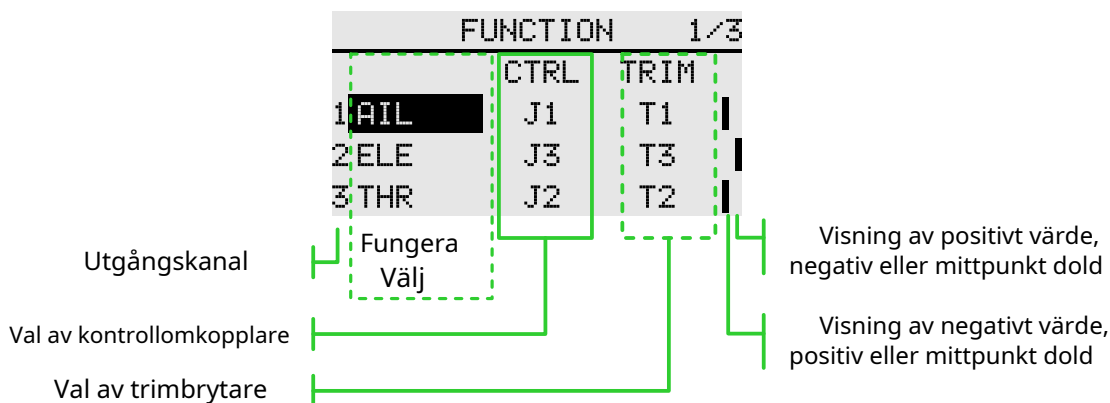
FUNGERA

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [ALLMÄN MENY] → [FUNKTION]

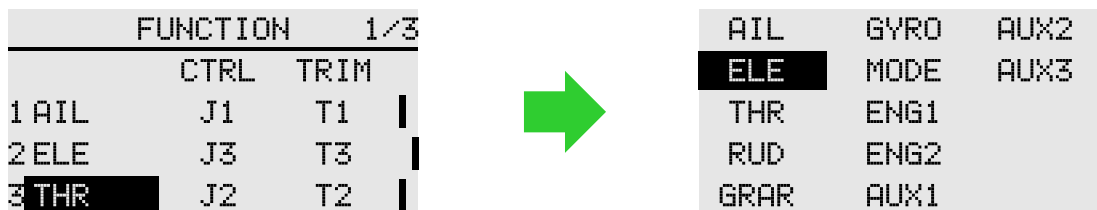
Vid val av modell och vingtyp har servoutgångskanal och funktionskombination förinställts. Vid behov kan du ändra servoutgången.

Kombinationen av vägen, funktioner (skevskenor, hissar, etc.), styrning (spak JI-J4, switch SA-SH, trimning T1-T6, spak) och motsvarande trimning kan anpassas.

Kanal: När kanalväxling används kommer den aktuella kanalen att ersättas och den ersatta kanalen kommer automatiskt att ändra inställningsdata (slagjustering, trimning av neutralpunkt, servoreversering, felsäker, etc.). (Du kan specificera samma funktion för olika servoutgångskanaler, som att tilldela hissar Gå till kanal 2 [CH2] och kanal 3 [CH3].)



Klicka på knappen till vänster som visas i bilden nedan för att öppna gränssnittet för val av kanalfunktion, klicka på knappen på hissen för att öppna bekräftelsefönstret och välj "ja" för att spara inställningarna.



LÄGGA MÄRKE TILL Efter att [Funktion]-funktionen har justerats kan du behöva justera följande parametrar: [End Point], [Sub-trim], [Servo Reverse], [Fail Safe], etc.

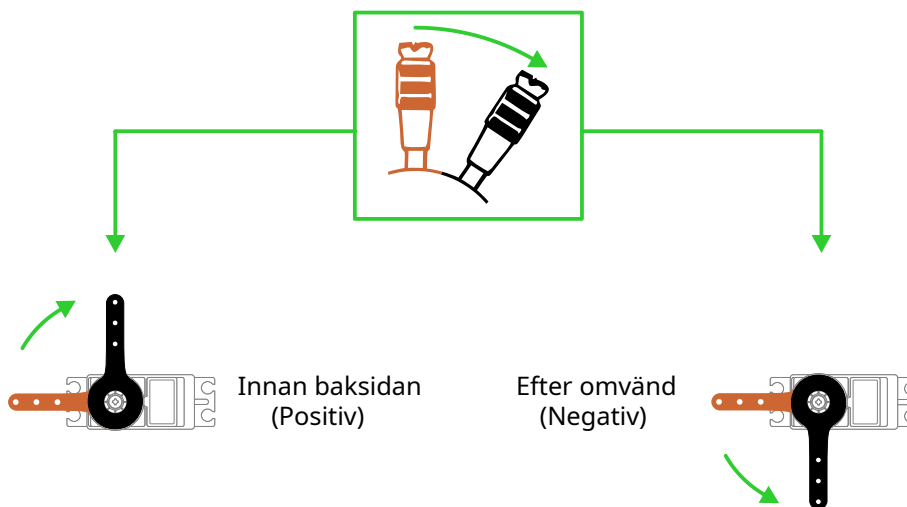
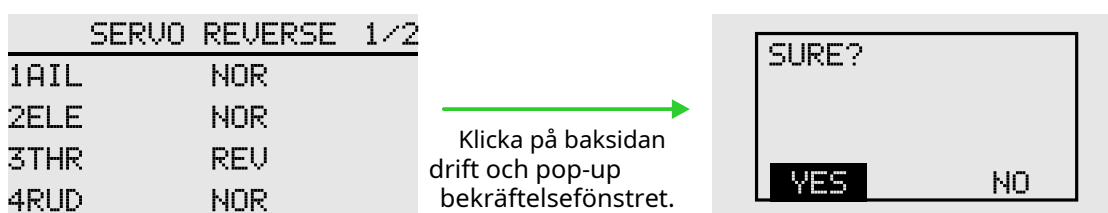
SERVO REVERSE

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [GENERAL MENY] → [SERVO REVERSE]

Denna funktion ändrar rörelseriktningen för varje kanalservo.

För helikoptrar med en swash-struktur (HR-3, etc.), använd först [Servo Reverse] för att matcha riktningen på pitch-servot och använd sedan swash AFR-funktionen för att ställa in riktningen för skevroder och hissar.

I vissa inställningar för blandning av flygplan/segelflyg styr flera servon samma funktion. Om man ska vända flygplanet eller vända om funktionsinställningen är mycket komplicerat och svårt att urskilja. För specifika funktioner, se till att utföra adekvat fysisk inspektion innan du flyger.



VARNING Före varje flygning, noggrant kontrollera om systemtypen, modelltyp, styrfunktion, rörelseriktning och omkopplarinställningar är korrekta eller inte.

FARA Gasspjällskanalen (3CH) är omvänd vid den ursprungliga inställningen. Kontrollera noga gasriktningen på motorn och motorn, var noga med att inte plötsligt slå på strömmen med full hastighet. När du använder en elektrisk modell, bry dig inte om propellern eller rotorn inte är installerad. Identifiera rörelseriktningen för den elektriska och stickan. Att ansluta en propeller eller en rotor kan lätt orsaka oavsiktlig rotation och leda till allvarliga faror såsom skador.

DUBBEL RATE

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [ALLMÄN HANDBOK] → [DUAL RATE]

Funktionen kan ställa in rodervinkelns slutpunkt och aktionskurva för CH1-CH8-kanalen, som kan justeras separat för varje tillstånd. Denna funktion används vanligtvis efter inställning av servotakten. När mixning tillämpas från en kanal till en annan kan båda kanalerna använda funktionen [Dual Rate] för att ändra driftsförhållandet

Kanal: CH1-CH8-kanaler kan ställas in.

Läge: Flygförhållanden, switch, Två kontrolllägen. Läget "Flight Mode" styrs av funktionsinställningsomkopplaren [General Menu].

DUAL RATE		1/2	
CHANNEL	AIL		
MODE	SWITCH		
POS.	1	2	3
SWITCH	--	--	--

DUAL RATE			
1AIL		5GEAR	
2ELE		6AUX1	
3THR			
4RUD			

DUAL RATE		1/2	
CHANNEL	AIL		
MODE	SWITCH		
POS.	1	2	3
SWITCH	SA	--	--

Kurvor 1, 2, 3: Kurvkontrollomkopplaren kan fördelas fritt, och den effektiva prioritetsnivån är den optimala nivån med stora siffror (3 är att föredra)

1: Standardkurva, giltig när andra omkopplare inte är aktiverade. Kan ställas in när andra reglage för numreringskurvan inte är aktiverade.

Exempel på kurvinställning för motsvarande omkopplare (inställning av kurvan för omkopplaren på 2): 1

Tilldela kontrollomkopplare: Välj alternativet "--" under "2" i gränssnittet (ovan), pop upp gränssnittet [Switch Assignment], välj kontrollomkopplaren och välj den aktiva positionen. (Till exempel, 2:a läget för omkopplaren SA är det aktiva läget: de övre och nedre knapparna väljer SA för att trycka på bekräftelseknappen, SA-alternativet blinkar och hoppar till "växel" växelinställning, tryck på bekräftelseknappen för att öppna växellägesinställningen, upp- och nertangenterna väljer 2-växelläge, tryck på Bekräfta att nyckelbrytarens aktivering är "På", tryck på returtangenten två gånger för att spara inställningarna och återgå till skärmen [Dual Rate].)

2 Aktivera kurvan: omkopplaren SA träffar aktiveringskurvan för 2:a växeln, och kurvaktiveringen indikerar att pilen flyttas till position nummer 2 (ovan).

3 Redigera kurva: Upp- och nedknapparna växlar till kurvinställningsgränssnittet på den andra sidan för att justera kurvan (som visas nedan), och kurvan som är kopplad till den justerade SA ställs in.

4 Tryck på bakåtknappen för att återgå till menyn [Allmän meny] och spara inställningarna.

När kurvan är inställd måste omkopplaren som är kopplad till annat nummer avaktiveras, annars kommer den inställda kurvan att vara den högsta prioriterade nummerkurvan som är aktiverad.

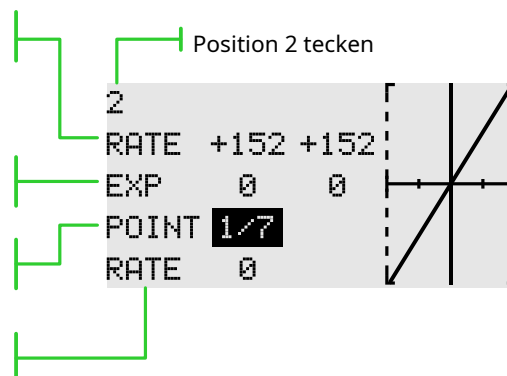
Rate: Mängden rodervinkel kan justeras för rodervinkel.

EXP: Exponentiell kurva, inställning av handlingskurvan. När det negativa värdet är nära neutralläget är det långsamt, och när det är positivt är det nära parametern nära neutralläget.

Punktpositionen

Rate: Handlingskurvas punktposition kan flyttas upp och ner.

Bekräfta nyckelväxlingspunkt och vänster- och högerknapparna för att justera värdet.



SLUTPUNKT

Gränssnittssökväg: GOME/MON. → [ALLMÄN MENY] → [SLUTPUNKT]

Den här funktionen kan justera ändpunkten på vänster respektive höger sida av servo, för korrigerande av maskinens anslutning.

Slutpunkten på vänster och höger sida kan vara 30%-155% (CH1-CH6), och standardvärdet är 100%. Den maximala slutpunktsgränsen kan ställas in mellan 0 % och 155 % med ett standardvärde på 135 %.

Efter att ha ställt in denna gränspunkt, även om operationen såsom blandningskontroll ökar styrtaksmängden, kommer servos verkan inte att överskrida gränspunkten, vilket låser servo och skyddar anslutningen.

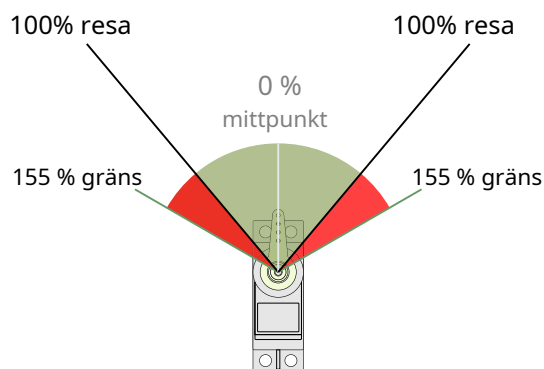
Den faktiska rotationen av varje kanalservo visas på gränssnittet. Visningen av neutralläget baseras på inställningsvärdet för "Sub Trim". Därför kommer justeringen av "Sub Trim" att påverka de övre och nedre gränspunkterna för servopositionen.

END POINT		1/6	
	TRAVEL	TRAVEL	
1 AIL	100%	100%	
2 ELE	100%	100%	
3 THR	100%	100%	

Vänster resa
Höger resa
Handlingsriktning

END POINT		3/6	
	LIMIT	LIMIT	
1 AIL	135%	135%	
2 ELE	135%	135%	
3 THR	135%	135%	

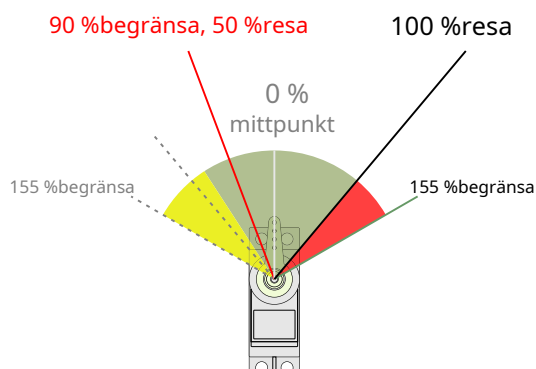
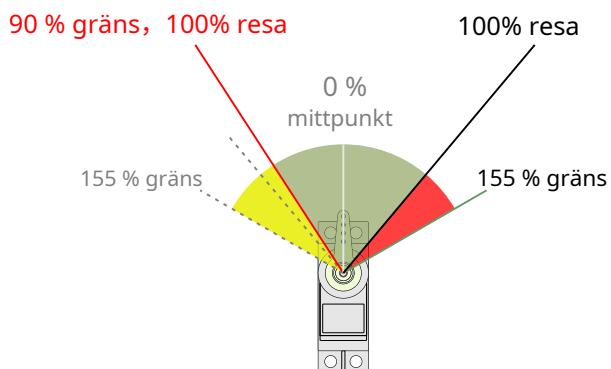
Vänster gräns
Höger gräns



Exempel på operation (bilden uppe till höger visar maxgräns och standardfärd):

1 Som visas i diagrammet ovan har den vänstra gränsen för gasreglaget satts till 90 %. Gasspaken vi träffade maxläget, som visas nedan. Fastän slaglängden är fortfarande 100 %, den maximala gränsen (röd linjemarkering) är begränsad till 90 %.

2 Den vänstra gränsen för gasreglaget är fortfarande 90 % och slaglängden ändras till 50 %. Gasspaken vi träffade maxläget, som visas nedan. Fastän gränsen är 90 %, gasreglets utgående rörelse är begränsad till 50 %, så utgångens maximala position kan bara nå hälften av den normala rörelsen (röd linjemarkering)



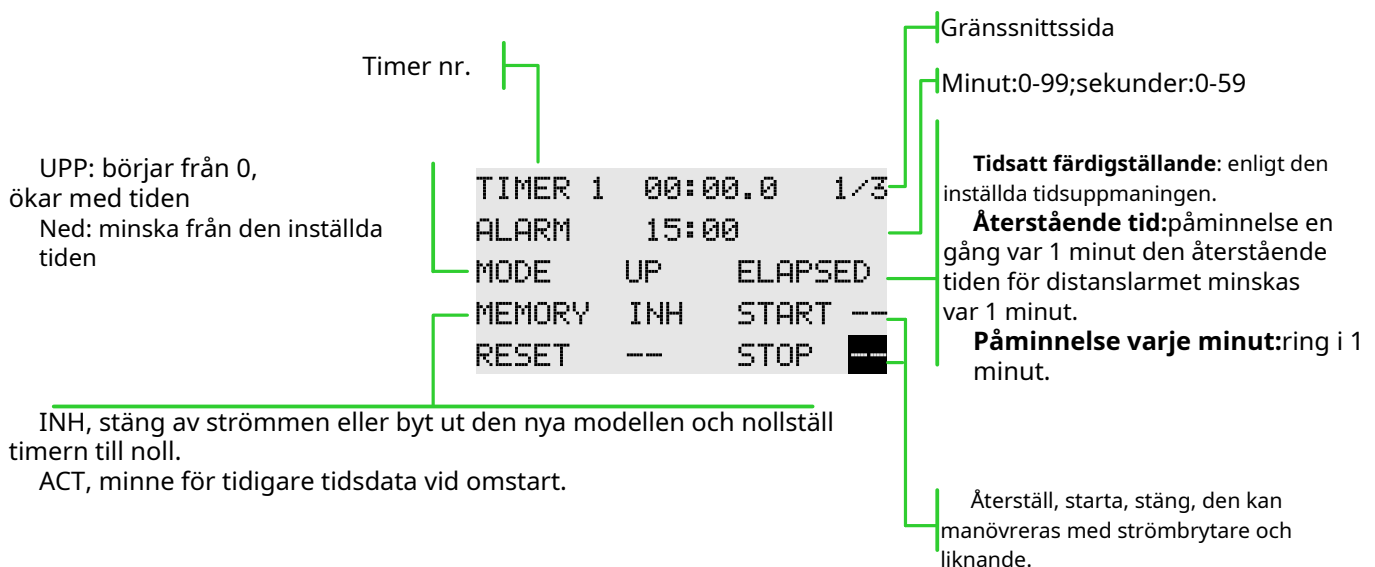
TIMER

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [GENERAL MENY] → [TIMER]

Denna timerfunktion kan användas för en mängd olika tider som den totala flygtiden och den specifika tiden för spelet. Timer 1 och Timer 2 kan ställas in och visas på huvudskärmen för vänteläge.

Timern är en oberoende funktion i varje modell. När modellen ändras kommer timern som motsvarar den nya modellen att återkallas automatiskt.

Timern kan startas eller stoppas av operationer som växlar eller tick. Och riktningen på start- och stoppbrytarna kan ställas in automatiskt. Positiv timing och nedräkning kan ställas in på maximalt 99 minuter och 59 sekunder.



Fallinställning (timer 1 15 minuters nedräkning, ringande larm, öppen vibration, switch SA-kontroll):

1 Tidsinställning, som visas till höger, varningslistan, vänstra minutvärdet justeras till "15" och höger sida är inställt på "Återstående tid".

2 Lägesinställning, läget är inställt på "nedräkning". 3 Vibrationsinställning, vibration är inställd på "Vibration 1".

4 Minnesinställning, öppna vid behov, behåll standardinställningen här.

5 Brytarinställning, startomkopplaren är inställd på "SA/2-växel", stoppbrytaren är inställd på "SA/1-växel", och återställningsbrytaren är inställd på "SA/0-växel". (Så vi kan styra timer 1 med bara en omkopplare). Efter aktiverings- och aktiveringseffekten: timingen börjar, påminnelsen blir ett kontinuerligt "tick-tick-tick-tick..."-ljud när de återstående 20 sekunderna, och påminnelsen blir kontinuerligt "ticktick-tick-tick-tick" när 10 sekunder kvar. Ljudet av "tick...", i slutet av nedräkningen kommer det att höras ett långt pip med vibration av typen "Vibration 1"; sedan fortsätter timingen och visar ett negativt värde.

```
TIMER 1 00:00.0 1/3
ALARM 15:00
MODE DOWN REMAINDE
MEMORY INH START SA
RESET SA STOP SA
```

Modelltid: den ackumulerade tiden för modellens arbete, kontoenheten är timme-minut-sekund.

Kontrollläge: starttimer, eller strömbrytare/spak (som gasspak)

```
MODEL TIMER 10:12.6 3/3
MODE POWER ON
```

TRIMINSTÄLLNING

Gränssnittssökväg: HEM/MÄN. → [GENERAL MENY] → [TRIMINSTÄLLNING].

I den här funktionen kan du ställa in mängden digital trim och åtgärdsläget, och du kan välja trimstegsrörelsen under varje villkor, eller trimma den individuella rörelsen under varje villkor. (Till exempel kan hover och stunt trimmas separat.)

Steg: Justerbar rörelse 1-250, standardstegvärdet är 40 (mängden rörelseförändring per trimning).

T1-T4:

Länk: Till exempel, efter att T1 har länkats, kommer kanalen som tilldelats av motsvarande T1 att följa åtgärden.

Omkopplare: INH, 2 POS, 3 POS, standard "INH", styr motsvarande trimningsdynamiska display för huvudgränssnittet. Inhibera, huvudgränssnittet döljer motsvarande trimbrytare. 2, 3 POS, huvudgränssnittet visar motsvarande trimningsbrytare

Skick: Grupp, singel, standard "grupp". Grupplägen: Samma trimningsdata återspeglas i alla flygförhållanden. Enkelläge: Individuella trimningsjusteringar är möjliga under varje villkor.

	STEP	LINK	SW	CONDI.
T1	40	OFF	INH	ALL
T2	40	OFF	INH	ALL
T3	40	OFF	INH	ALL
T4	40	OFF	INH	ALL

SUB-TRIM

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [GENERAL MENY] → [SUB-TRIM]

Denna funktion är en funktion för att trimma neutralläget för varje servo. Dessutom kan roderytans neutralitet trimmas medan vevstaken är ansluten.

När du startar [Sub-trim]-inställningen måste du först subtrimma varje kanal (kontrollerad av monitorn) till mittläget.

Innan du justerar [Sub-trim], var noga med att justera kontrollytan (servo)kontrolllänken på modellen först, och använd sedan [Sub-trim]-funktionen.

	SUB-TRIM	1/2
1 AIL	0	
2 ELE	0	
3 THR	0	
4 DIR	0	

Trav: -240~+240

KANAL FÖRDRÖJNING

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [GENERAL MENY] → [KANAL FÖRDRÖJNING]

Den här funktionen används huvudsakligen för realistiska åtgärder, såsom att dra in underredet (minska reaktionshastigheten för utgångskanalen), ställa in slaglängden till 0 till 100, och standardinställningen är 0 (motsvarande fördröjningstiden för kanalpinnepositionen från ena änden till den andra änden är den inställda tiden).

Ju större värde som visas på gränssnittet, desto större fördröjning och desto långsammare utmatning av åtgärden.

CHANNEL DELAY 1/3	
STATUS	INH
SWITCH	--
1 AIL	0
2 ELE	0

Anpassa valfri strömbrytare, ratt etc.

Används för att aktivera och inaktivera fördröjningsfunktionen

Standard "0", ingen fördröjning

Maximalt värde "100", Maximal fördröjning

PROGRAMMIXAR

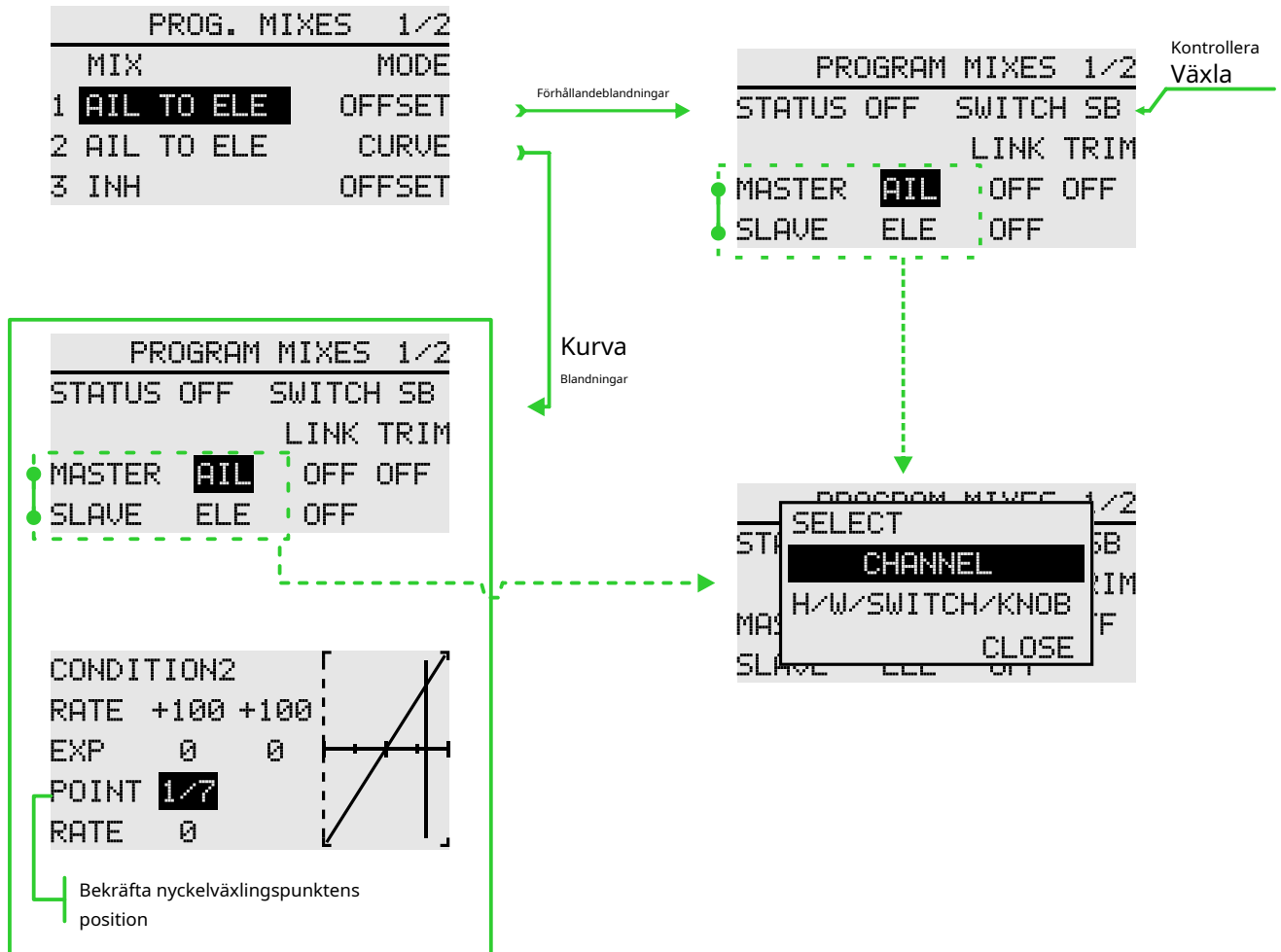
Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [ALLMÄN MENY] → [PROGRAMMIXAR]

Den kan skapa 5 blandningskombinationer, som kan anpassas genom att välja kanaler eller omkopplarknappar. Förutom att den används för att skapa en mängd olika flygegenskaper för flygplan, kan den användas för en mängd andra ändamål.

Riktningen på blandningsförhållandet kan ställas in separat.

Ratio-läge: Ratio-mixning för enkel mixning med riktninginställningar.

Kurvläge: Kurvblandning, exakt kontroll av blandning mellan olika slag, där "polyline" kan justeras exakt med 7 punkter.



Inställningen av programmeringsblandningar för förhållandet (se ovanstående blandning 1/2):

1 Växla läget till förhållandet och klicka på namnet på den blandade kontrollen 1 (det blandade kontrollnamnet är namnet som genereras av kombinationen av de primära och sekundära kanalerna, t.ex. utsikten från gasreglaget till skevroden), och skriv in blandningskonfigurationsgränssnittet.

2 För att använda dessa programmeringsmixar måste du aktivera den här funktionen, så statusen måste ändras till aktiverad. (Vid spärr kan manöverbrytaren inte aktiveras när den träffar det aktiva läget.)

3 Ställ in kontrollomkopplaren, standard är [-], vi kan ställa in den som omkopplare, rattvipp och så vidare.

4 Tildela de primära och sekundära kanalerna och bekräfta kanalpolariteten genom faktisk drift

(se ovanstående mixning 2/2) hastighetsläge:

- Ställ in blandningsförhållandet. Det finns två förhållanden av positiva och negativa, vilket kan styra blandningsförhållandet i båda riktningarna
- Ställ in offset-förhållandet som används för att ställa in och nedförskjutning av mittpunkten av det totala blandningspositionsförhållandet.

(se ovanstående mixning 2/2) kurvläge:

- Ställ in blandningskontrollhastigheten och justera positioner på båda sidor av kurvan.
- Ställ in EXP och justera böjningshastigheten och riktning på båda sidor om linjen.
- Ställ in punkten. Den prickade linjen i kurvrutan på den högra är positionen för den aktuella punkten. Ändra hastigheten för att justera den övre och nedre offseten.

FLYGLÄGE

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [GENERAL MENY] → [FLYGLÄGE]

Denna funktion kan kombineras med två godtyckliga omkopplare eller rattar, vippor etc. för att bilda upp till 9 olika utgångsförhållanden. Varje utgångsanvändare kan ställa in den efter faktiska behov, vilket är lämpligt för vissa flygkontrollkort för olika flygförhållanden. Efterfrågan på användning.

För detaljer, se instruktionsmanualen för flygkontrollkortet och ställ in det mest rimliga driftläget enligt användarens egna användningsvanor.

Pilen indikerar
var effekten är

Funktionsstatus

Kontrollomkopplare 1

Kontrollomkopplare 2

		FLIGHT MODE
	INH	▶ 1.1100
	--	2.1250
	--	3.1400
		4.1550

Lägesbeskrivning:

Det finns minst 4 lägesutgångar (2 lägen switch x 2 positions switch = fyra lägen). Det finns upp till 9 lägesutgångar (3-lägesomkopplare x 3-lägesbrytare = 9 lägen).

Pilläget är det aktiva läget för den aktuella växelkombinationen och påverkar inte inställningsparametrarna.

VARNING

Vänligen verifiera inställningsresultatet efter inställning. Vänligen ta bort bladet när idrifttagning verifieras, var noga med att undvika skador av modellen.

DUBBEL MOTOR

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [GENERAL MENY] → [DUBBEL MOTOR]

Utgångskanalerna för motor 1 och motor 2 måste ställas in i menyn [Allmän meny] - [Funktion]. När en del av modellflygplanet, fartygsmodellen och bilmodellen använder två motorer som drivkraft, kan den dubbla motorfunktionen användas direkt, och motorn 1, accelerationsvippan och styrspaken på motorn 2 och motorn 1 och motorn 2 kan enkelt ställas in. Blandningshastighet. I robotmodellen och fartygsmodellen stöds inställningen av den dubbelriktade elektroniska regulatorförhållandet, och styrriktningen kan snabbt växlas genom att ställa in en strömbrytare för framåt och bakåt. Dubbel motorfunktion stöder 3 hastighetsinställningar, varje hastighet stöder separata kontrollomkopplare.

STATUS	INH	1/4
MODE	RUNIDIR	
SWITCH	▶1 2 3	
RATE	50% 25%	

Funktionsstatusknapp (INH, ACT, standard [INH])

Unidir: Envägs elektronisk regulator såsom tomt läge (acceleration stöder endast inställning framåt)

Bidir: Tvåvägs elektronisk regulator för fartygsmodell, bilmodell, robot, etc. (Accelerationsstödsinställningar framåt och bakåt)

Omkopplare: Stöder 3 utväxlingar och kontrollbrytarinställningar.

Prioritetsförhållandet 3 är högst

Rate: Motsvarar dual rate, stöder växling av 3 olika utväxlingar.

THR H/W	--	2/4
REVERSE	--	NOR
	ENG1	ENG2
FORWARD	+100%	+100%

Accelerera stick:

Styr motor 1 och motor 2 roterar med samma hastighet för att nå framåt eller bakåt

Positiv och negativ:

Ställ in kontrollomkopplaren för att styra positiv/negativ

Forward: ställ in forward rate

RUD H/W	--	3/4
REVERSE	--	NOR
	ENG1	ENG2
RUD(L)	+50%	+100%
RUD(R)	+100%	+50%

Riktningsspinne:

Styr motor 1, motor 2 roterar med differentialhastighet, redskap vänster eller höger sväng.

Positiv och negativ:

Ställ in kontrollomkopplaren för att styra positiv/negativ

Riktning (vänster):

Ställ in förhållandet för vänstersvängen

Riktning (höger):

Ställ in förhållandet för högersväng

ENG HOLD		4/4
STATUS	INH	
SWITCH	--	
ENG1	-152%	
ENG2	-152%	

Motorn håller arbetsstatus

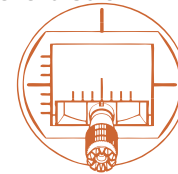
Håll funktionskontrollbrytarens tilldelning

Gasspjällsläge

Utdata från standardparametern

Accelerera stick

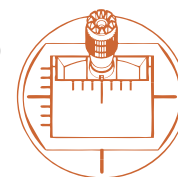
Fram



-100% -100%

Motor 1 Motor 2

Bakåt (Dibir)

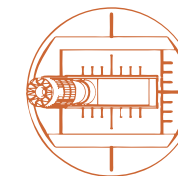


+100% +100%

Motor 1 Motor 2

Riktningsspak (enkel väg)

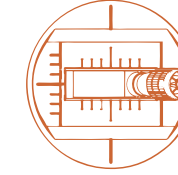
Sväng vänster



+100% +50%

Motor 1 Motor 2

Sväng höger

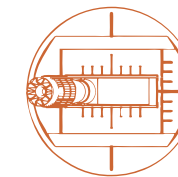


+50% +100%

Motor 1 Motor 2

Riktningsspak (tvåvägs)

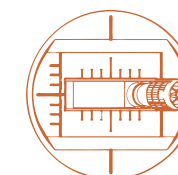
Sväng vänster



+100% -100%

Motor 1 Motor 2

Sväng höger



-100% +100%

Motor 1 Motor 2

SKICK

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [MODELMENY] → [KONDITION]

Med denna funktion kan flygförhållanden konfigureras efter behov, och det finns 3 flygförhållanden att välja mellan.

Om du inte behöver använda den villkorade växlingsfunktionen behöver du inte ställa in den på den här sidan. Standardkonfigurationen kan användas direkt.

När flera flygförhållanden är inställda är prioritet mellan dem att prioritera de slutliga flygförhållandena!

Fördröjning: Undvik svajning av flygkroppen orsakad av plötsliga förändringar i servons position eller den osynkroniserade aktionstiden mellan passagera vid byte av flygförhållanden.

Effektivt lägesindikering

CONDITION	
▶ NORMAL	
IDLE	--
HOLD	--
DELAY	

Tilldela kontrollomkopplare: Som standard finns det ingen switchtilldelning (--), klicka för att komma till tilldelningsgränssnittet. Växling mellan flygförhållanden kan utföras med omkopplare som en vippströmbrytare, en sticka och en sidospak. Ställ omkopplaren för önskat flygtillstånd på tom (--)

Aktuellt flygläge

NORMAL		1/2
1 AIL	0	
2 ELE	0	
3 THR	0	
4 RUD	0	

Fördröj konfiguration gränssnittspunkt

* Motsvarande fördröjning kan ställas in separat för varje flygläge. Genom att aktivera kontrollströmställaren kan fördröjningsvärdet för varje kanal som motsvarar flygläget ställas in.

GASSKURVA

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [MODELMENY] → [GAS KURVA]

EXP+7 punkt streckad linje, justera gasreglagetets utgångskurva enligt gasspakets verkan, så att motorns (motor) varv når det optimala flygtillståndet.

VARNING När du startar motorn, var
se till att starta motorn på normalt
tomgångsvarvtal i normalt läge.

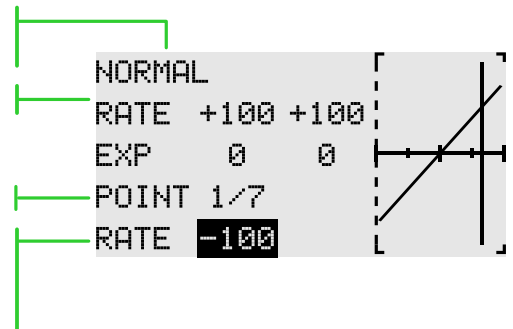
"Fly mode" styr tonhöjdskurvan och olika lägen
är aktiverade för kurvjustering vid inställning.

Justera utmatningshastigheten för vänster respektive höger kurva.

EXP säkringar 7-punkts polylinjeläge.

Justera den övre och nedre förskjutningen av den valda kurvreferenspunkten
och byt referenspunkt genom att bekräfta knappen (långt tryck

för att återställa värdet).



Exempel på kurvinställning

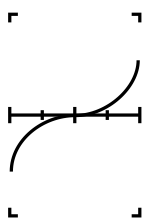
* Flygförhållanden: Ställ in kontrollomkopplaren "Flight Condition" i [Model Menu] → [Condition]. Byter förbi omkopplaren, funktionskurvas inställning utförs separat.

Följande kurvor görs i standardpolylinjejusteringen. När kurvan faktiskt är inställd matas den in enligt modellens specificerade (eller referensvärde) åtgärdsdängd.

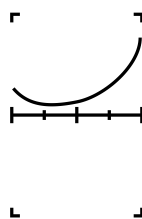
- Justering av standardkurvan: Standardkurvan är en grundläggande kurvuppsättning med svävning som mitt. Med stigningskurvan (standard) är antalet motorvarv fast, och upp- och nedstyrningen är den enklaste.

- Justering av stuntkurvan: Stuntkurvan används för att hålla motorn på ett visst varvtal även om stigningen minskas under flygning på hög höjd. För rörelser som senor, rullning och 3D, används ibland spcialeffektkurvor beroende på stunthandlingen.

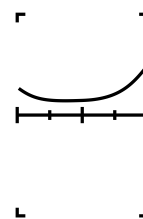
Standardkurva



Tomgångskurva 1



Tomgångskurva 2



PITCH KURVA

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [MODELMENY] → [PITCH CURVE]

Denna funktion justerar pitch-kurvan för varje "flygtillstånd" för att få bästa flygstatus efter gasspakens verkan.

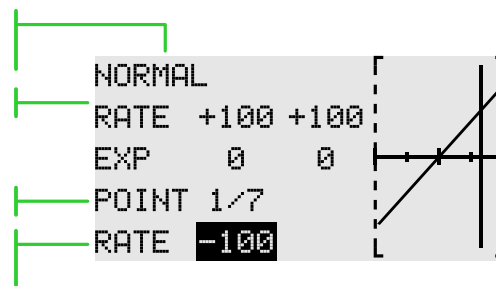
VARNING Starta motorn. se till att vända stäng av omkopplaren för "tomgång" och starta motorn på tomgång när du flyger.

"Fly Mode" styr tonhöjdskurvan, och olika lägen är det aktiverad för kurvjustering vid inställning.

Justera utmatningshastigheten för vänster respektive höger kurva.

Det finns sju referenspunkter

Justera vald kurvreferenspunkt uppåt och nedåt, bekräfta nyckelbrytarens referenspunkt (långt tryck för att återställa värdet).



* Flygläge: ställ in "Fly Mode"-kontrollomkopplaren i "modellfunktion" → "Flight Mode". Växla mellan omkopplare för inställning av funktionskurvan.

Exempel på kurvinställning

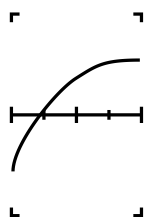
Följande kurvor görs i standardpolylinjejusteringen. När kurvan faktiskt är inställd matas den in enligt modellens specificerade (eller referensvärde) åtgärds mängd.

Justering av standardkurvan: Polyline används vanligtvis. Standardkurvan är en grundläggande kurva som ställs runt hovringen. Med gaskurvan (standard) är antalet motorvarv fast, vilket gör upp- och nedstyrningen den enklaste

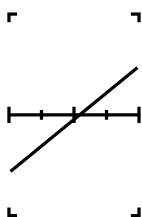
Justering av tomgångskurvan: Den höga stigningskurvan ställer in den maximala stigningen som inte belastas av motorn. Den låga stigningskurvan är inställd för att matcha rörelsen av ribborna, rullen och 3D. Tomgångskurvan används ibland beroende på stuntåtgärden.

Justering av gasspärskurvan: Gasspärskurvan används för nedstigningsprocessen.

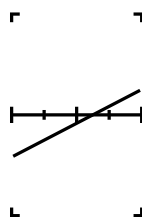
Standardkurva



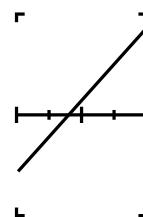
Tomgångskurva 1



Tomgångskurva 2



Gasspällskurva



GASSPEL

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [MODELMENY] → [GASSPEL]


Används huvudsakligen vid modellfelsökning. Styr gasreglaget i det lägsta läget genom omkopplaren för att säkerställa felsökningssäkerheten.

Funktionskontrollomkopplare,
standard [--]

Omfång 0%-50%, standard 17%
Sätt spaken på gasreglaget du vill hålla, tryck på vänster- och högerknapparna för att justera värdet, eller tryck på bekräftelseknappen för att få gasreglets läge när värdet är valt.

Område 0-100, standard 0-
inställning svarshastighet för
funktionsomkopplaren på [Throttle
hold], ingen konflikt med fördröjningen
av [Condition].

THROTTLE HOLD	
STATUS	INH
SWITH	--
HOLD POS.	17%
SPEED	0



Det inställda utgångsläget för gasspjället

Gasspjällets nuvarande position, när den är olåst kan gasspjällskanalen ändras med åtgärden. Efter låsning, fixera den i inställt låsläge.

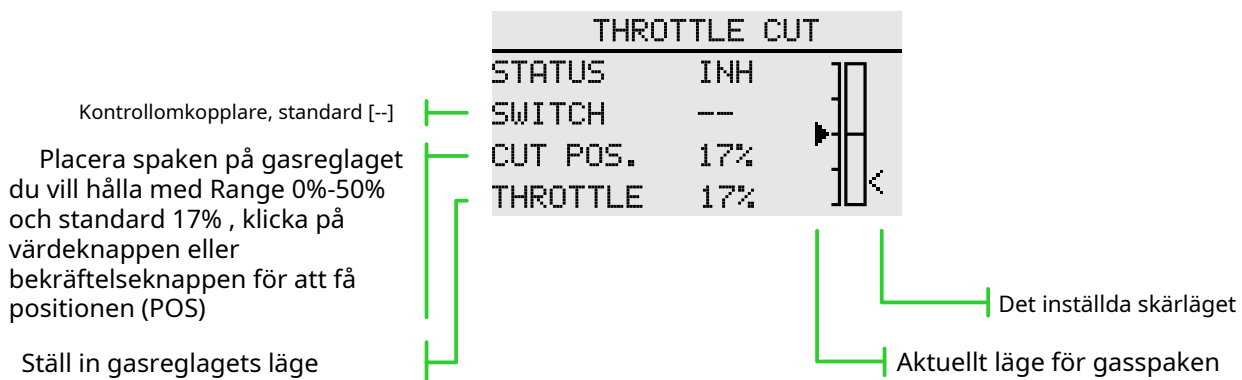
GAS SNITT

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [MODELMENY] → [GAS CUT]

Säkert och enkelt att stänga av motorn. Gasspjäll ger ett enkelt sätt att stoppa motorn från att gå. Generellt sett kan det realiserats genom att slå en hårdvaruomkopplare i viloläge. Denna funktion kan inte utlösas när gasen är hög för att förhindra felfunktion. Omkopplarens läge och riktning måste väljas eftersom den ursprungliga inställningen är [-].

Den valda hårdvarubrytaren justerar förhållandet när gasreglaget och gasreglaget går på tomgång, tills motorn kan stängas av helt.

Kontrollera dessutom att gasspjällslänken inte är åtdragen eller att servo inte är överbelastad.



Inställning av skärläge
 1 Status ändras till "ACT"
 2 Klicka på knappen "Switch" för att öppna gränssnittet "Switch Assignment" och välj kontrollomkopplaren. 3
 Slå på den valda "cut control switch", motorspaken är i tomgångsläge, justera hastigheten tills motorn (motorn) stannar helt.

Var uppmärksam på gasspjällanslutningen här, låt inte servo överskrida rörelsen.

FARA "Klippläget" får inte ställas in högre än den lägsta hastigheten gasspjällsläge. Det är farligt om motorn går på högt varvtal.

GYRO

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [MODELMENY] → [GYRO]

Denna funktion används för att justera gyroskopets känslighet. Ställ in känslighet och driftläge (normal/AVCS) för varje flygtillstånd eller omkopplare.

GYRO 1/2	
MODE	CONDITION
POSITION	NORMAL
STATUS	ON
TYPE	AVCS

Skicka läge

Kontrollgyrokänsligheten kan aktiveras med "Fly Condition" eller genom att tilldela omkopplare, rattar och så vidare.

3 lägen kan ställa in känsligheten separat

GYRO 1/2	
MODE	SWITCH
POSITION	1
SWITCH	--
STATUS	ON

Växla läge

Varje styromkopplare kan tillhandahållas gyro respektive tre typer av känslighet kan tillhandahållas.

En omkopplare, ratt etc. kan ställas in för att aktivera känslighetsvärdet för det angivna läget för omkopplaren.

Inaktivera och aktivera den aktuella gyrokonfigurationsgruppen.

GYRO 2/2	
TYPE	AVCS
RATE	AVCS100%
TUNING	--
	0% [0%]

Normalläge, (AVCS) locktail-läge.

Gyrodriftläge. Normal, AVCS100 %

Ställ in den tillhörande inställningskontrollomkopplaren, ratten etc. för känslighetsjustering

Kontrollomkopplarens aktuella realtidsposition

Kan ställa in trimområdet värde ±20 %

Funktionsinställning

1 När du använder funktionen, tilldela först funktionskanalen på [Function]-gränssnittet och ställ in "Switch" och "Trim" till [--] i [Function].

2 Val av läge. Valfri "switch" eller "Fly condition".

3 Positionsval. I varje läge finns det 3 grupper av positioner att välja mellan, och motsvarande känslighet kan ställas in separat. I "switch"-läget måste du välja lägesomkopplaren, standard är [--].

4 Statusval. Välj om "Position"-konfigurationen ovan är aktiverad eller inte.

5 Välj typ. Välj känslighetstyp för motsvarande arbete för den aktuella "positionen". 6 Förhållandejustering.

Alternativen varierar beroende på typalternativ ("Normal" typ, "Rate"-intervall 0%-100%; under "AVCS"-typ är "Rate"-intervallet Normal[0~100%], AVCS[0~100%]).

7 Trimma omkopplarnalet och trimma utväxlingsinställningen. Omkopplare för känslighetsinställning, standard är [--]; hastighetsvärdet kan ställas in på ±20%. Används för att trimma känsligheten.

Känsligheten som krävs för olika flyglägen är olika, så byt villkoren (Position) separat för känslighetsjustering.

GUVERNÖR

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [MODELMENY] → [GUVERNÖR]

Denna funktion används för att ändra hastigheten på helikopterns rotorhuvud. Helikopterhuvudets hastighet kan ändras med en hårdvaruomkopplare för varje flygtillstånd.

GOVERNOR 1/2	
MODE	CONDITION
POSITION	NORMAL
STATUS	ON
RATE	50%

Skicka läge

- Styrregulatorn kan aktiveras med "Fly Condition" eller genom att tilldela strömställare, vred etc.
- De 3 "Fly Mode" kan ställas in separat
- Hastighetsjustering. Vanligt, 100 %

GOVERNOR 1/2	
MODE	SWITCH
POSITION	1
STATUS	OFF
SWITCH	--

Växla läge

- Varje manöverbrytare kan ställas in separat för regulatorn och 3 lägen kan ställas in.
- Inaktivera och aktivera den aktuella "Governor"-konfigurationsgruppen.

GOVERNOR 2/2	
RATE	50%
TUNING	--
	0% [0%]

- Kan anpassa omkopplaren, ratten etc. för att styra den avsedda positionen för aktiveringsbrytaren.
- Ställ in den relevanta inställningskontrollomkopplaren, ratten etc. Numerisk realtid
- Inställningsområdesvärde $\pm 20\%$.

Fungera

1 När du använder funktionen, tilldela först funktionskanalen på [Function]-gränssnittet och ställ in "Switch" och "tuning" till [--] i [Function].

2 Val av läge. Valfritt läge "switch" eller "Flight Condition".

3 Platsval. I varje läge finns det 3 grupper av positioner att välja mellan, och hastigheten (hastigheten) under modellerna kan ställas in separat. I växlingsläget måste du välja lägesomkopplaren, standard är [--].

4 Statusval. Välj om "Position"-konfigurationen ovan är aktiverad eller inte. 5

Förhållandejustering. Ändra förhållandet och justera hastigheten.

6 Ställa in väljarvalet och trimma hastighetsinställningen. Omkopplare för känslighetsinställning, standard är [--]; hastighetsvärdet kan ställas in på $\pm 20\%$. Van att ställa in hastigheten. (När sökningsomkopplaren är [--], utförs den förinställda justeringen av hastighetsförhållandet som standard.)




SWASH

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [MODELMENY] → [SWASH]

Anslutningsstavens korrigeringsfunktion för swash (förutom H-1-läge för swash)

Swash-rörelse: funktion för att justera rörelsen för skevroder, hiss och stigning. (kan minskas/ökas/vändas)

SWASH	
AILERON	+50%
ELEVATOR	+50%
PITCH	+50%

 Område ±100 %, standard 50 %
 intervall ±100 %, standard 50 %
 intervall ±100 %, standard 50 %

Neutralpunktsinställningsprocess (referenspunkt för inställning av korrigeringsfunktion)

1 Justera servovipparmen så att neutralpunkten ligger inom 50 %-området, för att göra det blandade styrvärdet så litet som möjligt.

1 Flytta markören till "mittpunktposition" och klicka för att få (ingen nyckelinställning stöds) för att läsa gasreglagets position (styrväxelns neutrala punktvärde). Efter att ha läst neutralpunktsvärdet, använd annan korrigeringsfunktioner för efterföljande inställningar.

Steg för inställning av blandad kontrollhastighet

* Ta HR3 som ett exempel för att beskriva inställningsprocessen för blandad styrhastighet.

- Ställ gasspaken i ett förinställt neutralläge. Justera vevstakens längd så att tvärskivan förblir i nivå vid denna punkt.
- Trimfunktion för att göra små justeringar.
- Justera stigningskurvan i en rak linje och få helikopterstigningen att nå maximalt värde.
- Justera förhållandet som ska korrigeras

1. Justera skevrodens funktion

Justera skevspaken så att den rör sig åt vänster och höger så att den kollektiva riktningen eller stigningsriktningen inte stör.

2. Justera hissens funktion

Justera hissvippan upp och ner så att skevroden eller stigningsriktningen inte störs.

* Justera förhållandet så att när gasreglaget är på tomgång och fullt, se till att spolen bara rör sig vågrätt.

SKICK

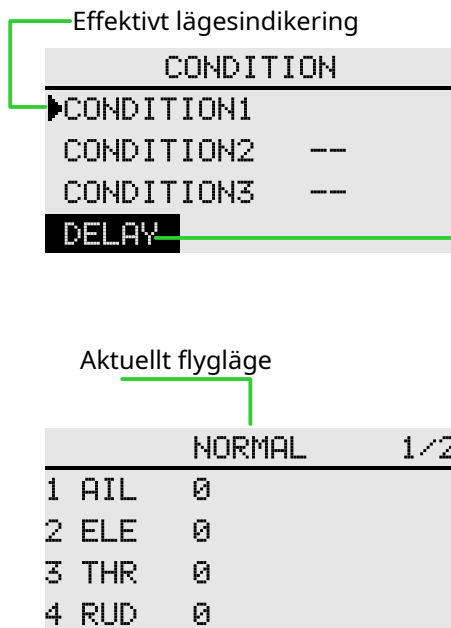
Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [MODELMENY] → [KONDITION]

Med denna funktion kan flygförhållanden konfigureras efter behov, och det finns 3 flygförhållanden att välja mellan.

Om du inte behöver använda den villkorade växlingsfunktionen behöver du inte ställa in den på den här sidan. Standardkonfigurationen kan användas direkt.

När flera flygförhållanden är inställda är prioritet mellan dem att prioritera de slutliga flygförhållandena!

Fördröjning: Undvik svajning av flygkroppen orsakad av plötsliga förändringar i servons position eller den osynkroniserade aktionstiden mellan passagera vid byte av flygförhållanden.



Tilldela kontrollomkopplare: Som standard finns det ingen switchtilldelning (--), klicka för att komma till tilldelningsgränssnittet. Växling mellan flygförhållanden kan utföras med omkopplare som en vippströmbrytare, en sticka och en sidospak. Ställ omkopplaren för önskat flygtillstånd på tom (--)

Fördröj konfiguration gränssnittspunkt

* Motsvarande fördröjning kan ställas in separat för varje flygläge. Genom att aktivera kontrollströmställaren kan fördröjningsvärdet för varje kanal som motsvarar flygläget ställas in.

AIL DIFF

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [MODELMENY] → [AIL DIFF]

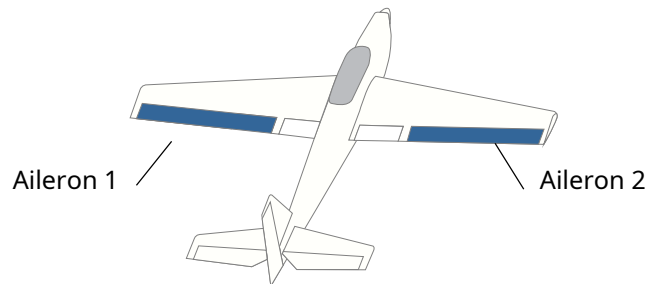
När skevrorna styrs av två servon kan förhållandet mellan de övre och nedre rodervinklarna på vänster och höger skevroder justeras oberoende av varandra.

* Denna funktion används endast på modeller med två vingar efter att modellen har valts.

AIL DIFF		
	AIL	AIL2
LEFT	+100%	+100%
RIGHT	+100%	+100%

Område 0-120 %, standard 100 %

Ställ in slutpunkten för varje servo



* Vid felsökning, använd stickan till slutpunkten för maximal rörelseverifiering för att undvika överskrider servons eller kroppens räckvidd.

GASSKURVA

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [MODELMENY] → [GAS KURVA]

Den här funktionen justerar aktionskurvan för gasspjällskanalen för att optimera kraften hos gasspjällsinmatningen.

VARNING

När du startar motorn, se till att starta den i normalt läge vid normalt tomgångsvarvtal.

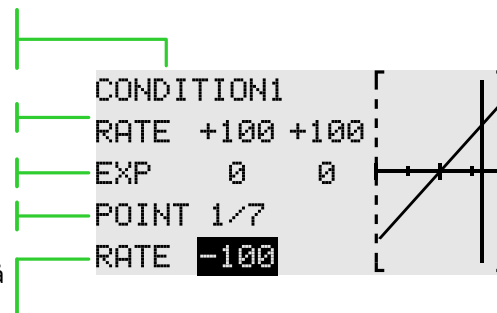
Condition styr tonhöjdskurvan och olika lägen är aktiverade för kurvjustering vid inställning.

Justera förhållandet mellan utgångsvärdet för vänster respektive höger kurva.

Justera kurvans mittpunkt för att flytta upp och ner.

Det finns 7 kurvreferenspunkter

Justera den totala offseten för den valda kurvreferenspunkten och tryck på ok för att byta referenspunkt (långt tryck för att återställa värdet).



Ange instruktioner

Kurvkontrollomkopplaren för gasspjället ska ställas in i [MODELMENY] → GAS GULD]. Obs: Starta motorn i normalt läge vid normal tomgång.

* Flygläge: ställ in "Fly Mode"-kontrollomkopplaren i "Model Menu" → "Condition". Växla genom omkopplaren, för funktionsinställning.

GASSPEL

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [MODELMENY] → [GASSPEL]


Används huvudsakligen vid modellfelsökning. Styr gasreglaget i det lägsta läget genom omkopplaren för att säkerställa felsöknings säkerheten.

Funktionskontroll, standard [--]

Område 0%-50%, standard 17 %, klicka på värdeknappen eller bekräftelseknappen för att få positionen (POS.).

Område 0-100, standardinställning 0 svarshastighet för funktionsomkopplaren för [Throttle Hold], ingen konflikt med fördröjningen av [Fly Mode].

THROTTLE HOLD	
STATUS	INH
SWITCH	--
HOLD POS.	17%
SPEED	0



Det inställda gasspjällsläget

Aktuellt läge för gasspaken

GAS SNITT

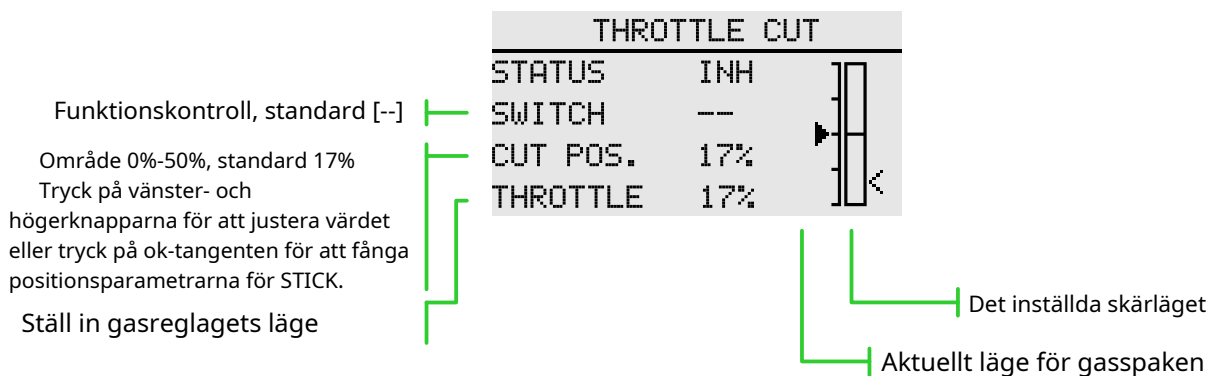
Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [MODELMENY] → [GAS CUT]

Säkert och enkelt att stänga av motorn. Gasspjäll ger ett enkelt sätt att stoppa motorn från att gå. Generellt sett kan det realiseras genom att slå en hårdvaruomkopplare i viloläge. Denna funktion kan inte utlösas när gasen är hög för att förhindra felfunktion. Omkopplarens läge och riktning måste väljas eftersom den ursprungliga inställningen är [-].

* När både [Throttle Hold] och [Throttle Cut] är aktiverade, har funktionen för [Throttle Hold] den högsta prioritet.

Den valda hårdvarubrytaren justerar förhållandet när gasreglaget och gasreglaget går på tomgång, tills motorn kan stängas av helt.

Kontrollera dessutom att gasspjällslänken inte är åtdragen eller att servo inte är överbelastad.



Inställning av skärläge

1 Status ändras till "ACT"

2 Klicka på knappen "Switch" för att öppna gränssnittet "Switch Assignment" och välj kontrollomkopplaren. 3

Slå på den valda "cut control switch", motorspaken är i tomgångsläge, justera hastigheten tills motorn (motorn) stannar helt.

Var uppmärksam på gasspjällanslutningen här, låt inte servo överskrida rörelsen.

* Flygläge: ställ in "Fly Mode"-kontrollomkopplaren i "Model Menu" → "Fly Condition". Växla genom omkopplaren, för funktionsinställning.

FARA

"Klippläget" får inte ställas högre än det lägsta hastighet på gasläget. Det är farligt om motorn går på högt varvtal.

GYRO

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [MODELMENY] → [GYRO]

Denna funktion används för att justera gyroskopets känslighet. Ställ in känslighet och driftläge (normal/AVCS) för varje flygtillstånd eller omkopplare.

	GYRO	1/2	
Skick läge	MODE	CONDITION	Kontrollgyrokänsligheten kan aktiveras med "Fly Condition" eller genom att tilldela omkopplare, rattar och så vidare.
	POSITION	NORMAL	
	STATUS	ON	3 lägen kan ställa in känsligheten separat
	TYPE	AVCS	

	GYRO	1/2	
Växla läge	MODE	SWITCH	Varje styromkopplare kan tillhandahållas gyro respektive tre typer av känslighet kan tillhandahållas.
	POSITION	1	
	SWITCH	--	En omkopplare, ratt etc. kan ställas in för att aktivera känslighetsvärdet för det angivna läget för omkopplaren.
	STATUS	ON	Inaktivera och aktivera den aktuella gyrokonfigurationsgruppen.

	GYRO	2/2	
	TYPE	AVCS	Normalläge, (AVCS) locktail-läge.
	RATE	AVCS100%	Gyrodriftläge. Normal, AVCS100 %
	TUNING	--	Ställ in den tillhörande inställningskontrollomkopplaren, ratten etc. för känslighetsjustering
		0% [0%]	Kontrollomkopplarens aktuella realtidsposition
			Kan ställa in trimområdet värde ±20 %

Funktionsinställning

1 När du använder funktionen, tilldela först funktionskanalen på [Function]-gränssnittet och ställ in "Switch" och "Trim" till [--] i [Function].

2 Val av läge. Valfri "switch" eller "Fly condition".

3 Positionsval. I varje läge finns det 3 grupper av positioner att välja mellan, och motsvarande känslighet kan ställas in separat. I "switch"-läget måste du välja lägesomkopplaren, standard är [--].

4 Statusval. Välj om "Position"-konfigurationen ovan är aktiverad eller inte.

5 Välj typ. Välj känslighetstyp för motsvarande arbete för den aktuella "positionen". 6 Förhållandejustering.

Alternativen varierar beroende på typalternativ ("Normal" typ, "Rate"-intervall 0%-100%; under "AVCS"-typ är "Rate"-intervallet Normal[0~100%], AVCS[0~100%]).

7 Trimma omkopplarnalet och trimma utväxlingsinställningen. Omkopplare för känslighetsinställning, standard är [--]; hastighetsvärdet kan ställas in på ±20%. Används för att trimma känsligheten.

Känsligheten som krävs för olika flyglägen är olika, så byt villkoren (Position) separat för känslighetsjustering.

LUFT BROMS

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [MODELMENY] → [LUFTBROMS]

Denna funktion används för att öka modellens motstånd vid dykning eller landning.

De förinställda hiss- och klaffoffsetvärdena kan aktiveras via manöverbrytaren. Offsethastigheterna för skevroder, hissar och klaffservon kan justeras efter behov. Det är också möjligt att justera hastigheten på skevroder, hissar och klaffservon.

Funktionsstatusknapp (INH, ON, standard [INH])	AIRBRAKE	1/2
	STATUS	INH
Funktionsåtgärdsomkopplare (standard [-])	SWITCH	--
Varje kanal kan ställas in individuellt på fördröjning	AIL DELAY	0
	ELE DELAY	0
	AIRBRAKE	2/2
Offset riktningsjustering, Område ±250 %, standard 0 %	AIL	0%
	AIL2	0%
	ELE	0%
	ELE2	0%

* Olika kombinationer av olika modeller

Exempel på F3A och andra klaffinställningar (modelltyp med 2 skevroder valda): Status:
[ACT]

Strömbrytare: [SC], av - på - av. (Tilldelning enligt dina egna arbetsvanor) Fördröjning:

Gör övergången av handlingen mer naturlig

Offset: Skevroder:[-35~-45%]

Aileron 2:[-35~-45%]

Hiss:[+5~7%]

Observera: Värdena som anges här är endast exempel. Vänligen justera servotakten enligt modellens faktiska felsökningseffekt

EL TILL CAMBER

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [MODELLMENY] → [ELE TO CAMBER]

Använd denna funktion när du behöver blanda klaffdrift och hissdrift. När blandningskontrollen är påslagen kommer hissen att höjas medan klaffen sänks, vilket kan öka lyftet.

ELE TO CAMBER 1/2	
STATUS	INH
SWITCH	--

→ Funktionsstatusbrytare (INH, ON, standard [INH])

→ Kontrollomkopplare tilldelning, standard [--]

ELE TO CAMBER 2/2		
	AIL	AIL2
RATE1	0%	0%
RATE2	0%	0%

⌋ Justera i positiv och negativ riktning, område ±100%, standard 0%

Denna funktion kan kopplas "på" eller "av" med omkopplaren under flygning. (Om du vill behålla den på, ställ in den på [--], du kan också ställa in den på [--], och läget är "På" för att uppnå funktionen som normalt är öppen.)

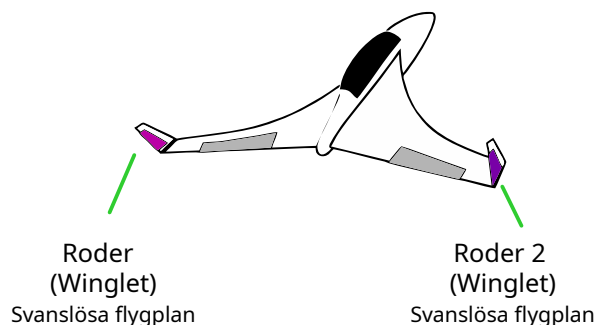
När blandningen är aktiverad påverkas även hissen på den svanslösa vingen.

WINGLET

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [MODELLMENY] → [WINGLET]

Denna funktion används för att justera vänster och höger roder på modellvingen. Vinglet används för att minska det inducerade motståndet som orsakas av vingpetsvirveln. (Vinglets är vertikala eller vinklade förlängningar i slutet av varje vinge.)

Vingarna kan avsevärt öka vingens bildförhållande utan att öka den strukturella spänningen och vikten av vingen. Även om en ökning av spännvidden också kan minska det inducerade motståndet, introducerar det också parasitmotstånd och kräver mer kraft för att stödja vingens vikt, vilket inte resulterar i några totala besparingar. Vinglet kan hjälpa till att lösa detta problem, det ökar bildförhållandet, men ökar inte vingens vingspann.



WINGLET		
	LEFT	RIGHT
RUD	0%	0%
RUD2	0%	0%

— Funktionstillståndsomkopplare (INH, ACT, standard [INH])

— Justera aktionsmängden för rodret respektive, standard är 100 %

● Mängden drift av varje servo kan justeras separat. (För anslutningsmetoden för styrväxel, se "Servoanslutning i olika modellkategorier")

● När anslutningen gör att blandningsriktningen ändras, kan den justeras genom att ändra polariteten (+/-) för åtgärds mängden.

● När aktiviteten är för stor eller rodret upprepas, kanske servo inte svarar. Var säker på att bekräfta kroppens faktiska rörelse vid inställning

HISS

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [MODELLMENY] → [HISS]

Om skevrodertyp är vald i funktionen för val av modelltyp i snabbmenyn och skevrodertyp väljs i stjärttyp, kan höjden för skevroderslyftstjärttyp justeras i detta inställningsgränssnitt. (Endast för kroppen med en servo på varje sida av hissen)

När du använder skevroder, låt hissservot fungera som skevroder för att förbättra rullaxelns prestanda.

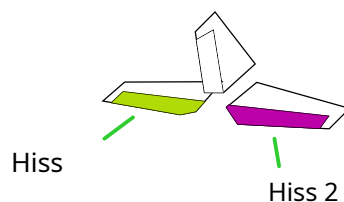
AILEVATOR 1/2		
ELE	DOWN	UP
ELE	+100%	+100%
ELE2	+100%	+100%

Område ±120%, standard 100%

AILEVATOR 2/2		
AIL	LEFT	RIGHT
ELE	0%	0%
ELE2	0%	0%

Justera verkan av skevroder på hissen. (Ställ in på 0 om endast hissens 2 servon används istället för skevroder)

Justera mängden rörelse för hissen separat



- Mängden drift av varje servo kan justeras separat. (För anslutningsmetoden för servo, se "Servoanslutning av olika modellkategorier")
- När anslutningen gör att blandningsriktningen ändras kan den justeras genom att ändra polaritet (+/-) för åtgärdsbeloppet.
- Om mängden rörelse är för stor eller om rodret spelas upprepade gånger, kan servo inte reagera. Var noga med att bekräfta kroppens faktiska rörelse vid inställning.

V-SVANS

Gränssnittssökväg: WFLY → [MODELLMENY] → [V-TAIL]

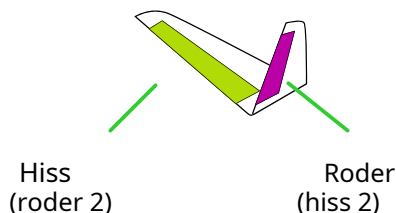
Om svanstypen är "V-tail" som väljs från valet av modelltyp i snabbmenyn, kan höjden och rodret för V-tailen justeras i detta gränssnitt. (V-tailen använder två servon för att styra rodret samtidigt. Den används som en hiss. Förutom att varje roder lyfts och sänks samtidigt.

ytta (används som hiss), de två roderytorna används som roder i motsatt riktning. För V-tailen är detta också känt som riktningshissen eftersom de kan användas för både rodret och hissen.)

Justera mängden hiss

V-TAIL		1/2
ELE	DOWN	UP
ELE	+50%	+50%
RUD	+50%	+50%

Område ±120%;
Standard 50 %



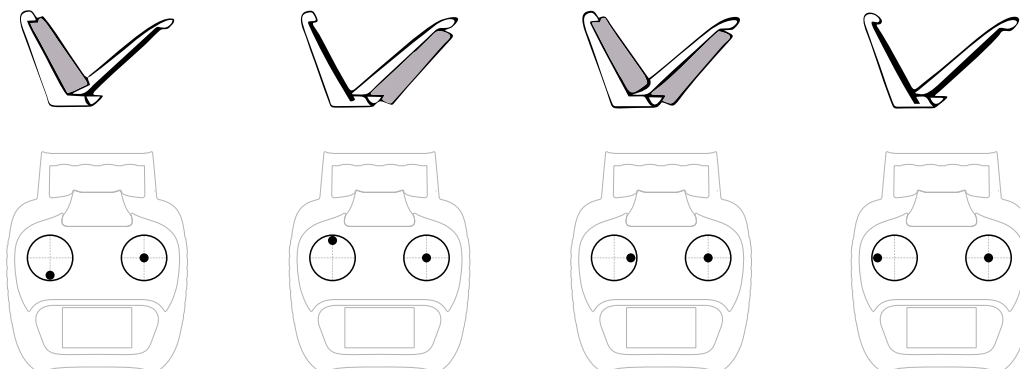
Justera mängden rodret

V-TAIL		2/2
AIL	LEFT	RIGHT
ELE	+50%	+50%
RUD	+50%	+50%

Område ±120%;
Standard 50 %

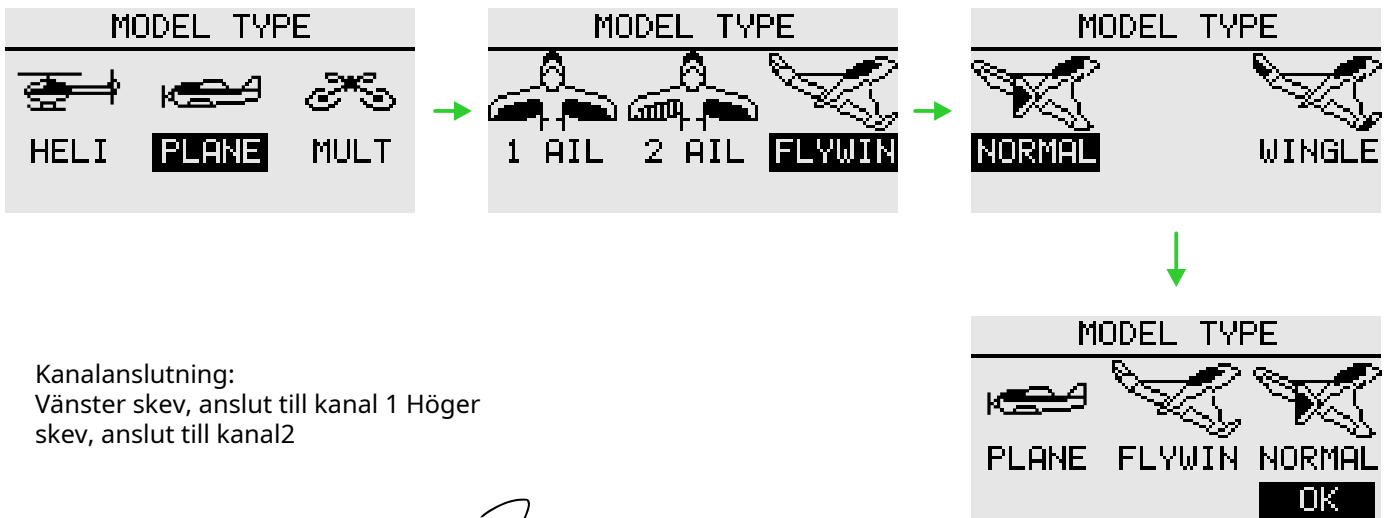
- Mängden drift av varje servo kan justeras separat. (För anslutningsmetoden för servo, se "Servoanslutning av olika modellkategorier")
- När anslutningen gör att blandningsriktningen ändras kan den justeras genom att ändra polaritet (+/-) för åtgärdsbeloppet.
- När aktiviteten är för stor eller rodret upprepas, kanske servo inte svarar. Snälla du justera före och efter 50 %. Var noga med att bekräfta kroppens faktiska rörelse vid inställning.

Exempel på åtgärdsutgång:

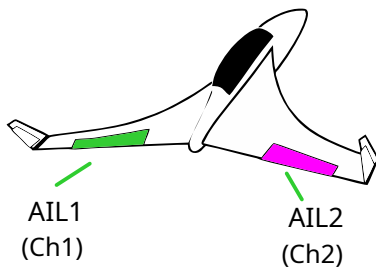


FLYWIN

Gränssnittssökväg: HOME/MON.Y → [SYSTEMINSTÄLLNING] → [MODELTYP] → [PLANE] → [FLYWIN]



Kanalanslutning:
Vänster skev, anslut till kanal 1 Höger skev, anslut till kanal2



AIL1, AIL2 resesats
* Gränssnitt: [GENERAL MENY] - [END POINT]

	END POINT 1/4	
	TRAVEL	TRAVEL
1 AIL	100%	100%
2 ELE	100%	100%
3 THR	100%	100%

	END POINT 3/4	
	LIMIT	LIMIT
1 AIL	135%	135%
2 ELE	135%	135%
3 THR	135%	135%

AIL1, AIL2, SERVO REVERSE (Om styrriktningen för rodervinkeln är fel, kontrollera om styrväxeln är korrekt ansluten och gör sedan positiv och negativ inställning)

	SERVO REVERSE 1/2
1AIL	NOR
2ELE	NOR
3THR	REV
4RUD	NOR

SKICK

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [MODELMENY] → [KONDITION]

Med denna funktion kan flygförhållanden konfigureras efter behov, och det finns 3 flygförhållanden att välja mellan.

Om du inte behöver använda den villkorade växlingsfunktionen behöver du inte ställa in den på den här sidan. Standardkonfigurationen kan användas direkt.

När flera flygförhållanden är inställda är prioritet mellan dem att prioritera de slutliga flygförhållandena!

Fördröjning: Undvik svajning av flygkroppen orsakad av plötsliga förändringar i servons position eller den osynkroniserade aktionstiden mellan passagera vid byte av flygförhållanden.

Effektivt lägesindikering

CONDITION	
▶ NORMAL	
IDLE	--
HOLD	--
DELAY	

Tildela kontrollomkopplare: Som standard finns det ingen switchtilldelning (--), klicka för att komma till tilldelningsgränssnittet. Växling mellan flygförhållanden kan utföras med omkopplare som en vippströmbrytare, en sticka och en sidopak. Ställ omkopplaren för oönskat flygtillstånd på tom (--)

Fördröj konfiguration gränssnittspunkt

Aktuellt flygläge

NORMAL		1/2
1 AIL	0	
2 ELE	0	
3 THR	0	
4 RUD	0	

* Motsvarande fördröjning kan ställas in separat för varje flygläge. Genom att aktivera kontrollströmställaren kan fördröjningsvärdet för varje kanal som motsvarar flygläget ställas in.

Gaskurva

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [MODELMENY] → [Grosskurva]

Justera gaspådragskurvan enligt gasreglagets verkan genom sjupunktskurvan, så att motorns (motorns) varv kan nå det optimala flygtillståndet.

VARNING När du startar motorn, se till att starta den i normalt läge vid normalt tomgångsvarvtal.

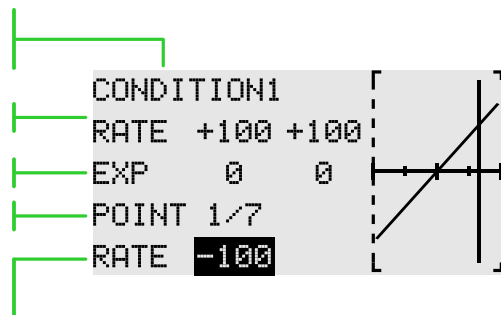
Condition styr tonhöjdskurvan, och olika lägen är det aktiverad för kurvjustering vid inställning.

Justera förhållandet mellan utgångsvärdet för vänster respektive höger kurva.

Justera kurvans mittpunkt för att flytta upp och ner.

Det finns 7 kurvor referenspunkt

Justera den totala offseten för den valda kurvreferenspunkten och tryck på ok för att byta referenspunkt (långt tryck för att återställa värdet).



Ange instruktioner

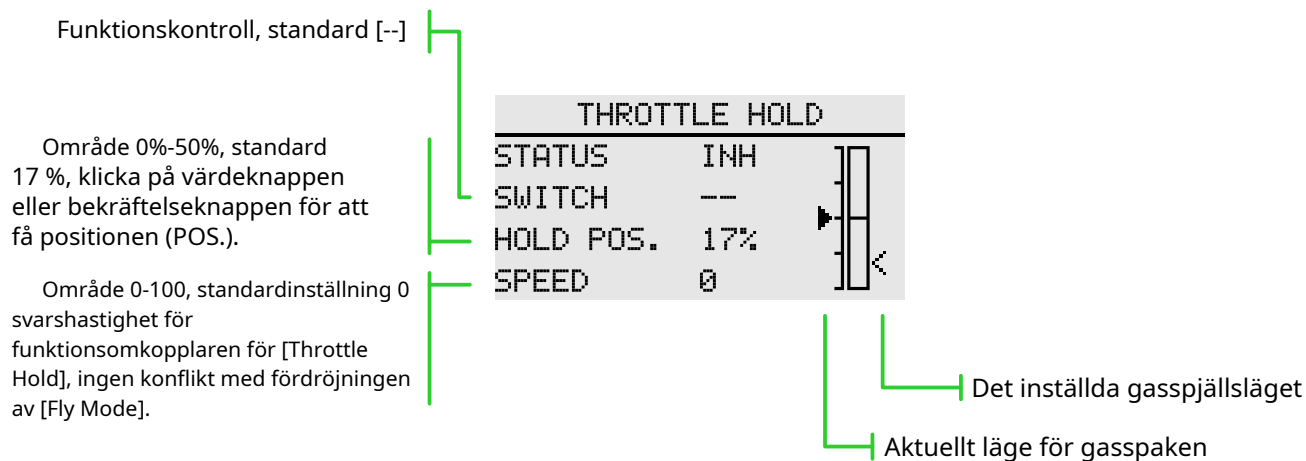
Kurvkontrollomkopplaren för gasspjället ska ställas in i [MODELMENY] → GAS GULD]. Obs: Starta motorn i normalt läge vid normal tomgång.

* Flygläge: ställ in "Fly Mode"-kontrollomkopplaren i "Model Menu" → "Condition". Växla genom omkopplaren, för funktionsinställning.

GASSPEL

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [MODEL MENY] → [GASSPEL]

Används huvudsakligen vid modellfelsökning. Styr gasreglaget i det lägsta läget genom omkopplaren för att säkerställa felsöknings säkerheten.



GAS SNITT

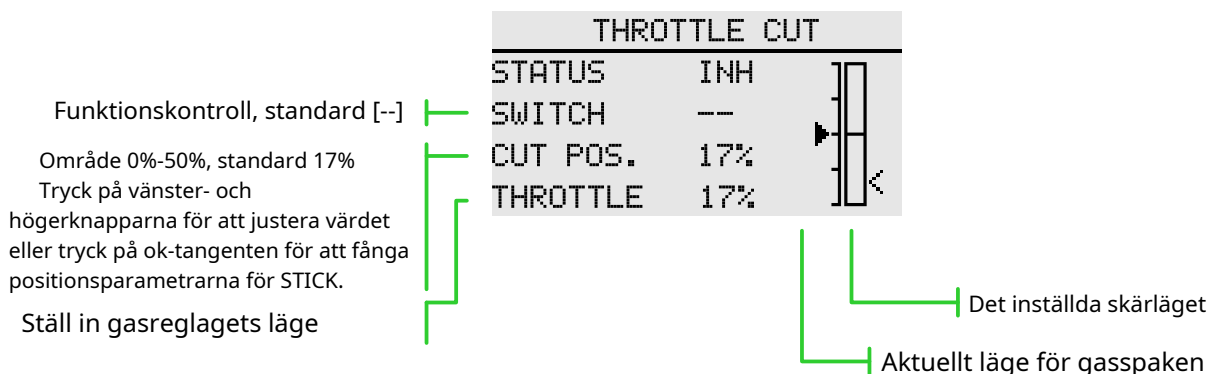
Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [MODEL MENY] → [GAS CUT]

Säkert och enkelt att stänga av motorn. Gasspjäll ger ett enkelt sätt att stoppa motorn från att gå. Generellt sett kan det realiserars genom att slå en hårdvaruomkopplare i viloläge. Denna funktion kan inte utlösas när gasen är hög för att förhindra felfunktion. Omkopplarens läge och riktning måste väljas eftersom den ursprungliga inställningen är [-].

* När både [Throttle Hold] och [Throttle Cut] är aktiverade, har funktionen för [Throttle Hold] den högsta prioritet.

Den valda hårdvarubrytaren justerar förhållandet när gasreglaget och gasreglaget går på tomgång, tills motorn kan stängas av helt.

Kontrollera dessutom att gasspjällslänken inte är åtdragen eller att servo inte är överbelastad.



Inställning av skärläge

1 Status ändras till "ACT"

2 Klicka på knappen "Switch" för att öppna gränssnittet "Switch Assignment" och välj kontrollomkopplaren. 3

Slå på den valda "cut control switch", motorspaken är i tomgångsläge, justera hastigheten tills motorn (motorn) stannar helt.

Var uppmärksam på gasspjällanslutningen här, låt inte servo överskrida rörelsen.

* Flygläge: ställ in "Fly Mode"-kontrollomkopplaren i "Model Menu" → "Fly Condition". Växla genom omkopplaren, för funktionsinställning.

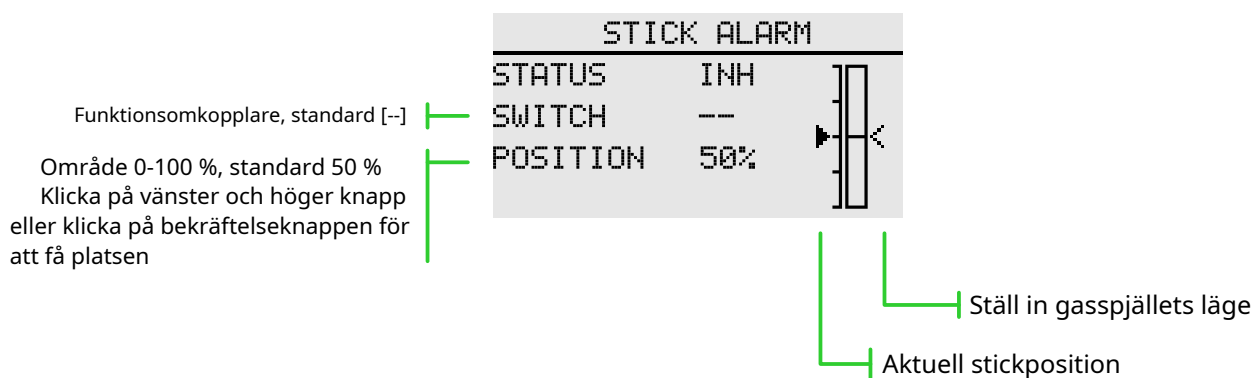
FARA

"Klippläget" får inte ställas högre än det lägsta hastighet på gasläget. Det är farligt om motorn går på högt varvtal.

STICK ALARM

Gränssnittssökväg: WFLY→[MODELMENY]→[STICK ALARM]

Denna funktion används för att göra en ljuduppmaning varje gång fjärrkontrollens gasspak passerar det inställda läget när modellen används. Det är bekvämt för operatören att bekräfta gasreglagetets läge.



GYRO

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [MODELMENY] → [GYRO]

Denna funktion används för att justera gyroskopets känslighet. Ställ in känslighet och driftläge (normal/AVCS) för varje flygtillstånd eller omkopplare.

The image shows three screenshots of the GYRO menu with annotations:

- Skick läge (1/2):**
 - MODE: CONDITION
 - POSITION: NORMAL
 - STATUS: ON
 - TYPE: AVCS

Annotations: Kontrollgyrokänsligheten kan aktiveras med "Fly Condition" eller genom att tilldela omkopplare, rattar och så vidare. 3 lägen kan ställa in känsligheten separat.
- Växla läge (1/2):**
 - MODE: SWITCH
 - POSITION: 1
 - SWITCH: --
 - STATUS: ON

Annotations: Varje styromkopplare kan tillhandahållas gyro respektive tre typer av känslighet kan tillhandahållas. En omkopplare, ratt etc. kan ställas in för att aktivera känslighetsvärdet för det angivna läget för omkopplaren. Inaktivera och aktivera den aktuella gyrokonfigurationsgruppen.
- 2/2:**
 - TYPE: AVCS
 - RATE: AVCS100%
 - TUNING: --
 - 0% [0%]

Annotations: Normalläge, (AVCS) locktail-läge. Gyrodriftläge. Normal, AVCS100 %. Ställ in den tillhörande inställningskontrollomkopplaren, ratten etc. för känslighetsjustering. Kontrollomkopplarens aktuella realtidsposition. Kan ställa in trimområdet värde ±20 %

Funktionsinställning

1 När du använder funktionen, tilldela först funktionskanalen på [Function]-gränssnittet och ställ in "Switch" och "Trim" till [--] i [Function].

2 Val av läge. Valfri "switch" eller "Fly condition".

3 Positionsval. I varje läge finns det 3 grupper av positioner att välja mellan, och motsvarande känslighet kan ställas in separat. I "switch"-läget måste du välja lägesomkopplaren, standard är [--].

4 Statusval. Välj om "Position"-konfigurationen ovan är aktiverad eller inte.

5 Välj typ. Välj känslighetstyp för motsvarande arbete för den aktuella "positionen". 6 Förhållandejustering.

Alternativen varierar beroende på typalternativ ("Normal" typ, "Rate"-intervall 0%-100%; under "AVCS"-typ är "Rate"-intervallet Normal[0~100%], AVCS[0~100%]).

7 Trimma omkopplarnalet och trimma utväxlingsinställningen. Omkopplare för känslighetsinställning, standard är [--]; hastighetsvärdet kan ställas in på ±20%. Används för att trimma känsligheten.

Känsligheten som krävs för olika flyglägen är olika, så byt villkoren (Position) separat för känslighetsjustering.



A series of horizontal dashed lines spanning the width of the page, providing a template for writing.

ET08

Shenzhen WFLY Technology Development Co., Ltd.

Adress: 4:e våningen, byggnad C2, Xiangli Industrial Park, Heping Yiye Road, Fuyong Street, Baoan District, Shenzhen
Postnummer: 518055
Webbplats: www.wflysz.com
Utomlands efterförsäljningsbrevlåda: service@wflysz.com
Fax: 26585126

