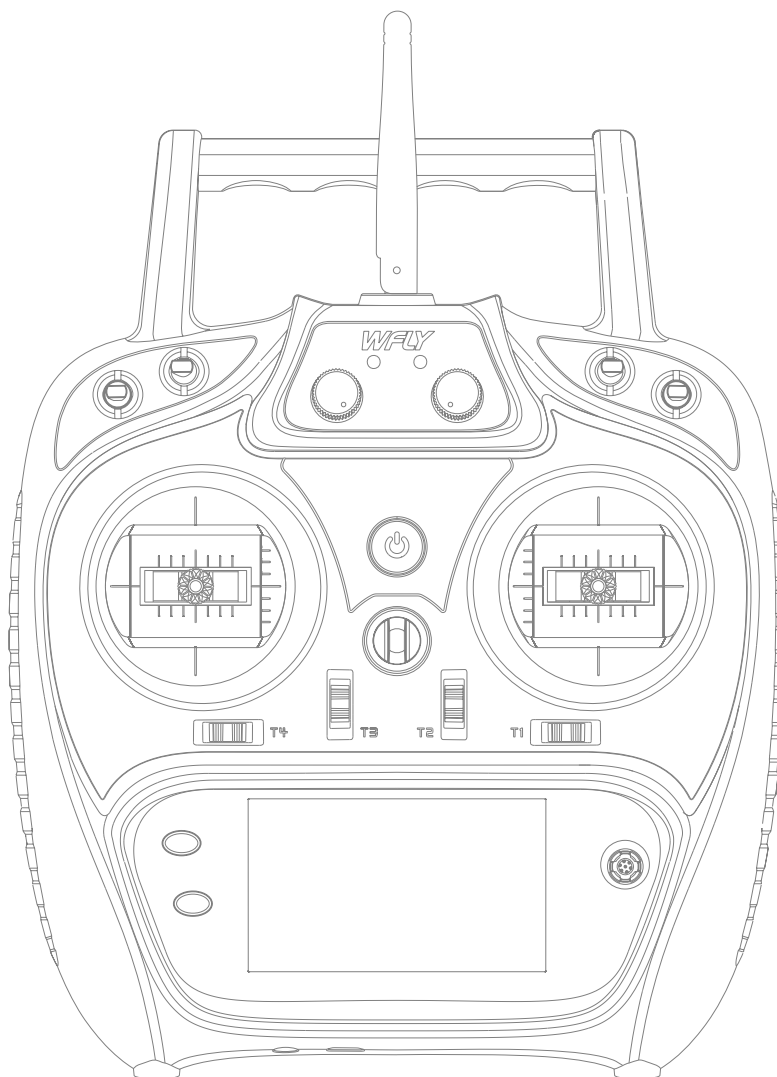


WFLY

Shenzhen WFLY Technology Development Co., Ltd.



WFLY Wechat

(ET-serien) 8-kanaligt digitalt proportionellt fjärrstyrningssystem

ET08 INSTRUKTIONSMANUAL

Tack för att du använder WFLY-produkter!

- Läs noggrant igenom denna produktmanual innan du använder produkten!
- Använd produkten korrekt!

Modellen är inte en leksak, för säkerhets skull, flyg inte på platser med mycket folk!

— — Shenzhen WFLY Technology Development Co., Ltd



Säkerhetsåtgärder

- 06 Symboldefinition
- 06 Flygförsiktighetsåtgärder
- 07 Batteri
- 08 Tränarport
- 08 USB-port

Före användning

- 09 Produktegenskaper
- 09 Grundkonfiguration
- 10 Varje del Namn på sändaren
- 11 Omkopplarkonfiguration och modelltyper
- 11 Antennens rörelseriktning Justering

Grundläggande drift

- 12 Introduktion till startgränssnittet
- 13 Indikatorlampa för sändarens
- 13 spakjustering
- 14 Instruktioner för mottagare med utbytesmetod för
- 15 vänster och höger hand

Exempel på anslutning av mottagare och servo:

- 16 - Flygplan
- 17 - Helikopter
- 18 - Multihelikopter

Grundläggande inställningssekvens för modeller

- 19 - Flygplan
- 20-21 - Helikopter

Systeminställning

- 22 Modellval
- 23 Modelltyp
- 24 Tränare
- 25 Visa
- 26 Användarnamn
- 27 Lågt batteri
- 28 Ljud
- 29 Språk
- 30 Stickläge
- 31 Kalibrering
- 32 Dataåterställning
- 33 Information
- 34 Skärmlås inställt

Länkinställning

- 35 Länk
- 36 Telemetri
- 37 PPM/W.BUS
- 38 Mottagarutgång
- 39 Felsäker
- 40 Stafettflygning
- 41 Servofrekvens
- 42 BUS-servoinställning
- 43 180/270° Servo
- 44 Räckviddskontroll

Allmän meny

- 45 Övervaka
- 46 Fungera
- 47 Servo-omvändning
- 48 Dubbel hastighet
- 49 Slutpunkt
- 50 Timer
- 51 Trimningsinställning
- 52 Subtrim
- 53 Kanalfördröjning
- 54 Programmixar
- 55 Flygläge
- 56 Dubbelmotor

Modellmeny\Helikopter

- 57 Skick
- 58 Gasspjällskurva
- 59 Tonhöjdskurva
- 60 Gasreglage
- 61 Gasspjällsavstängning
- 62 Gyro
- 63 Guvernör
- 64 Swash

Modellmeny\Flygplan

- 65 Skick
- 66 AIL-differential
- 67 Gasspjällskurva
- 68 Gasreglage
- 69 Gasspjällsavstängning
- 70 Gyro
- 71 Luftbroms
- 72 ELE till Camber
- 73 Vinglet
- 74 Hiss
- 75 V-svans
- 76 Flywin

Modellmeny\Multicopter

- 77 Skick
- 78 Gasspjällskurva
- 79 Gasreglage
- 80 Gasspjällsavstängning
- 81 Sticklarm
- 82 Gyro



Symboldefinition

Var särskilt uppmärksam på säkerhetsinformationen för följande symboler!

FARA

Utan korrekt användning kan det orsaka farliga olyckor eller allvarliga skador eller till och med dödsfall.

VARNING

Om det inte används korrekt kan det orsaka farliga olyckor eller allvarliga skador eller till och med dödsfall, och det kan orsaka lindriga skador eller sannolikt kroppsskador!

VARSEL

Utan korrekt åtgärd kan det minska risken för allvarliga skador, men det kan orsaka kroppsskada eller skador.



Förbud



Obligatorisk

Flygförsiktighetsåtgärder

Friskrivningsklausul och varning

Användaren ska vara ansvarig för eventuella konsekvenser som orsakas av användning av produkten. WFLY ansvarar inte för direkt eller indirekt skada, personskador eller något juridiskt ansvar. Användaren ska följa alla riktlinjer, inklusive men inte begränsat till detta dokument.

Följ lokala lagar och förordningar för regelbunden flygverksamhet. Använd inte denna produkt för personlig säkerhet, egendomssäkerhet eller andra dåliga flygbeteenden.

VARNING

För att säkerställa din egen och andras säkerhet, vänligen följ följande försiktighetsåtgärder: Ladda batterierna! Kontrollera batterinivån i sändaren och mottagaren och ladda alltid batterierna före varje flygpass. Ett lågt batteri kan snart dö, vilket kan orsaka kontrollförlust och en krasch. När du börjar flygpasset, återställ din inbyggda timer i ET08, och under flygpasset, återställ din inbyggda timer i ET08, och var uppmärksam på användningstiden under passet.

Var försiktig när du flyger nära elkablar, höghus eller kommunikationsanläggningar, eftersom det kan finnas radiostörningar i närheten.

FARA



Obligatorisk

Nybörjare bör vara särskilt uppmärksamma på följande säkerhetsåtgärder! Läs noggrant! Flyg inte om användaren är i dåligt hälsotillstånd, såsom trötthet eller berusning.

Flyg inte i dåligt väder på dagen, såsom regn, stark vind eller på natten etc.

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

Flyg inte på flygplatser och andra platser där det är förbjudet att flyga.

Innan flygning, inspektera flygplanet noggrant och kontrollera att flygplanet och transceiversystemet är normala. Under flygning, se till att sändaren visas i startfönstret i händelse av felaktig parameterändring. Efter flygning, stäng av strömmen till mottagaren innan du stänger av sändaren, ifall någon skada orsakad av säkerhetsfelet skulle uppstå.

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

VARSEL



Obligatorisk

På- och avstängningssekvens för sändare och mottagare!

Slå på:

Slå först på sändaren (se till att gasreglaget är i lägsta läge). Slå sedan på mottagaren.

Stäng av:

Stäng först av mottagaren, sedan av sändaren. Låg spänning i sändare och mottagare kan orsaka säkerhetsrisk!

Obs: Sändaren visar en varningssignal, var uppmärksam på sändarens meddelande! Felaktig användning kan orsaka olycksskada hos användaren.



Batteri

Litiumpolymerbatteri (förkortning för LiFe-batteri), använd endast WFLY:s specialladdare. Det är viktigt att förstå driftsegenskaperna hos LiFe-batterier.

FARA

Långtidsförvaring (mer än 3 månader), förvaringstemperatur $\leq 45^{\circ}\text{C}$, generell förvaringsspänning 3,7–3,9 V. Underlåtenhet att följa dessa försiktighetsåtgärder kan snabbt leda till allvarliga, permanenta skador på batterierna och eventuellt brand!

VARSEL

1. Försök inte att ta isär LiFe-batterier eller -celler.
2. Låt inte LiFe-celler komma i kontakt med fukt eller vatten.
3. Se alltid till att ventilationen är tillräcklig runt LiFe-batterier under laddning, urladdning, användning och under förvaring.
4. Lämna inte ett LiFe-batteri utan uppsikt när det laddas eller urladdas.
5. Försök inte ladda LiFe-batterier med en laddare som INTE är avsedd för LiFe-batterier, eftersom kan orsaka permanenta skador på batteriet och laddaren.
6. Ladda alltid LiFe-batterier på en brandsäker plats. Ladda eller urladda inte LiFe-batterier på en matta, en rörig arbetsbänk, nära papper, plast, vinyl, läder eller trä, eller inuti en fjärrstyrd bil eller en fullstor bil! Övervaka laddningsområdet med en rök- eller brandvarnare.
7. Ladda inte LiFe-batterier vid strömstyrkor som är högre än batteriets "1C"-klassificering ("C" är lika med den nominella batteriets kapacitet).
8. Låt inte LiFe-celler överhettas! Celler som når temperaturer över 60 grader Celsius (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 Om batteriet är överhettat, koppla omedelbart bort det från laddaren!! Kontrollera alltid ett batteri som tidigare har överhettats för eventuella skador och använd det inte igen om du misstänker att det har skadats på något sätt.
11. Använd inte ett LiFe-batteri om du misstänker att det har skadats. Kontrollera noggrant Kontrollera batteriet även för de minsta bucklor, sprickor, skador, punkteringar eller skador på kablar och kontakter. LÅT INTE batteriets interna elektrolyt komma i kontakt med 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 värmeelement.
13. Urladda inte LiFe-batterier vid strömstyrkor som överstiger batteriets urladdningsström.
14. Förvara alltid LiFe-celler/-paket på en säker plats utom räckhåll för barn.

VARSEL

Sändare (ET08):

ET08 använder strömförsörjningsläget för litiumbatterier, och arbetsspänningen anpassar sig till intervallet 3,7–6 V. Om man använder en strömförsörjning som överstiger den tillåtna driftspänningen kan maskinen bränna sig!

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

Mottagare (RF206S):

Mottagarens driftspänning anpassar sig till intervallet 3,8V-6,5V, med backskyddsplats (strömingångspol, positiv och negativ backskydd). Om strömförsörjningen överstiger driftspänningsslaget kommer mottagaren att brinna ut!



Tränarport

! Obligatorisk

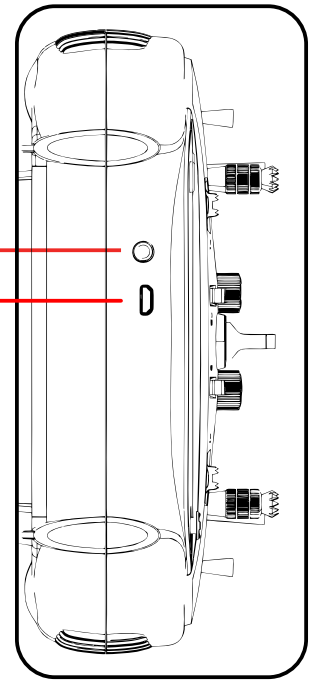
Sändarens tränarport:

Tränarporten har en 3,5 mm ljudutgång. Denna svit saknar trainerdatakabel. Om du vill använda trainerfunktionen måste du köpa trainerdatakabeln separat!

Varning: Denna port används endast för överföring av trainerdata. Det är förbjudet att ansluta strömförsörjningsterminalen (högspänning) till porten för att undvika skador på sändaren.

Tränare/Simulatorport

USB-port



USB-port

! Obligatorisk

Sändarens USB-port:

ET08 använder standard USB-port för uppgraderingsfunktion!

Varning: Denna port används endast för att uppgradera dataöverföring. Det är förbjudet att ansluta strömförsörjningsterminalen (högspänning) till USB-porten för att undvika skador på sändaren.

Produktegenskaper

Sändare

Modell: ET08

Kanal: 8 kanaler

Spänning: 3,7V-6V (1S litiumbatteri)

Ström: 150mA

Användningsområden: helikoptrar/flygplan/multicoptrar/robotar/bilar/båtar

Upplösning: full kanal 4096

Band: 2,4 GHz (dubbelriktad)

HFSS: 64 punkter, 3,6 ms

Lagring: 16 grupper

Program: 5 programblandning

Språk: Kinesiska, engelska

Uppgradering: USB-uppgradering

Skärm: 3,5 tum, 128x64 punktmatrixskärm

Reläflygning: stöd

180/270° servo: stöd för

trådlös kopiering: modelldata

Mottagare

Typ: RF206S

Band: 2,4 GHz

Spänning: 3,8V-6,5V

Ström: 80mA

Användningsområden: helikoptrar/flygplan/multicoptrar/robotar/bilar/båtar

Frekvens: FHSS 4096

PWM: 6 kanaler

PPM: stöd

W.BUS: kompatibel med S.BUS

Tvåvägsöverföring: stöd för felsäker

överföring: stöd för felsäker överföring

180/270° servo: stöd

Mottagarportsinställning: stöd Extern

spänningsdetektering: DC 0~36V Mått:

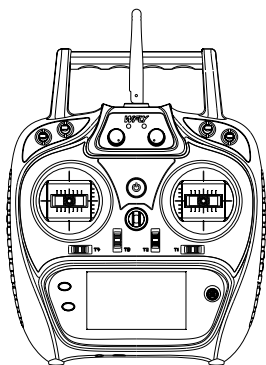
36x20x12mm

Grundkonfiguration

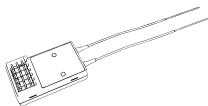
ET08-sändare x1

RF206S-mottagare x1 (inkluderar extern strömdetekteringsledning x1)

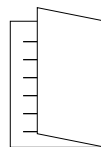
Sammanfattningsmanual x1



Sändare

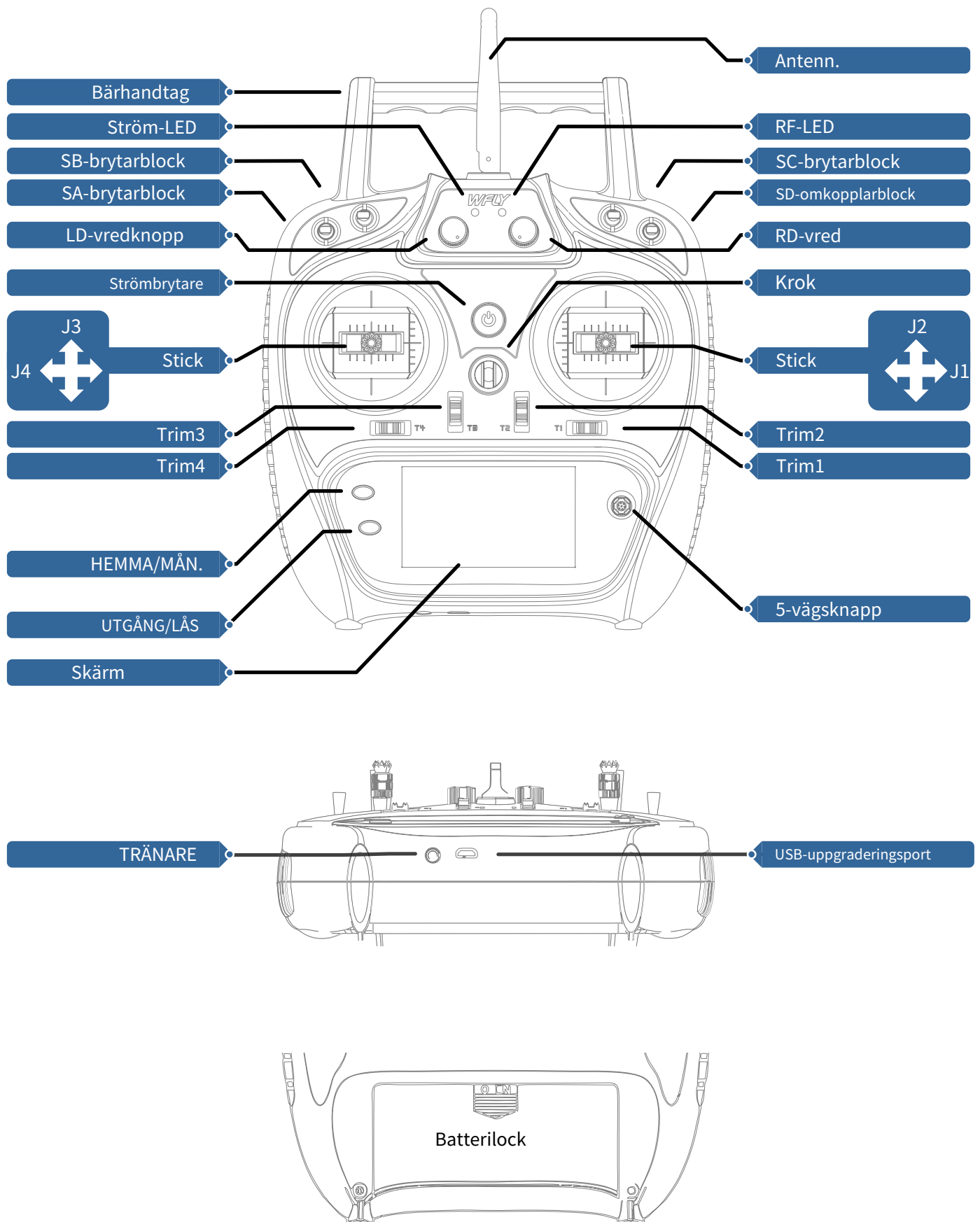


Mottagare



Sammanfattningsmanual

Varje dels namn på sändaren



Switchkonfiguration och modelltyper

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

STRÖM: Klicka och håll in 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:
Trimning (användardefinierad)

TRÄNARE: Tränarport

5-vägsknapp: Flytta markörknappen uppåt och nedåt eller åt vänster och höger, mittenknappen för bekräftelse (lång tryckning för att återställa).

HEM/MÅN.: Hem/Bildskärm-knappen, klicka lätt på hemknappen, tryck och håll skärmen nedtryckt.

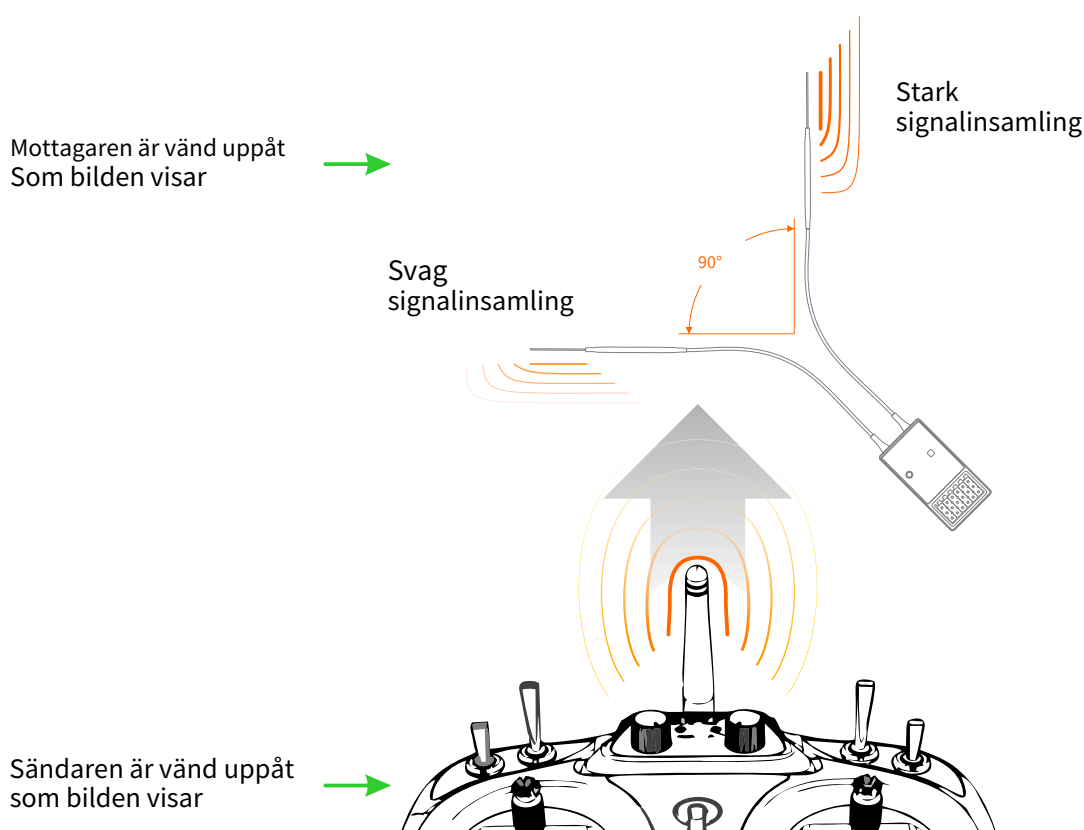
AVSLUTA/LÅS: Avsluta/Lås-knappen, klicka lätt för att avsluta, tryck och håll in för att låsa skärmen.

Justering av antennens riktning

! Obligatorisk

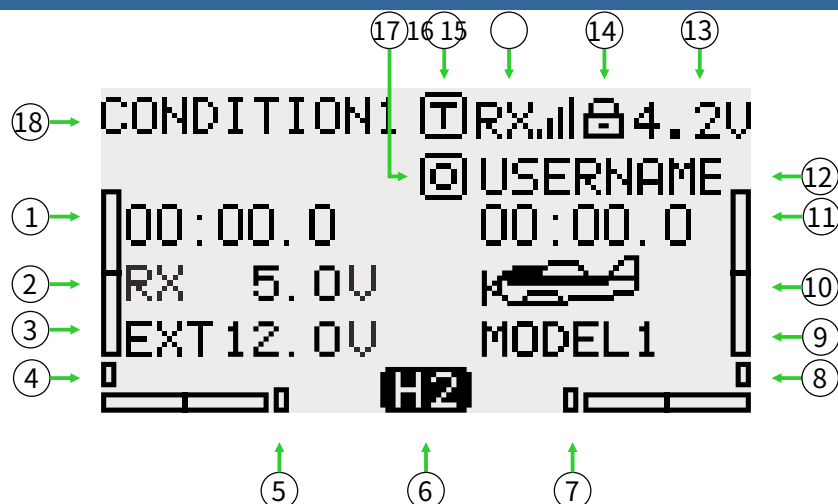
Undvik att metallföremål täcker handtagets position när det används.

Följande är "bilden för antennens positionsindikation" och "diagrammet för förhållandet mellan signalstyrka och position":

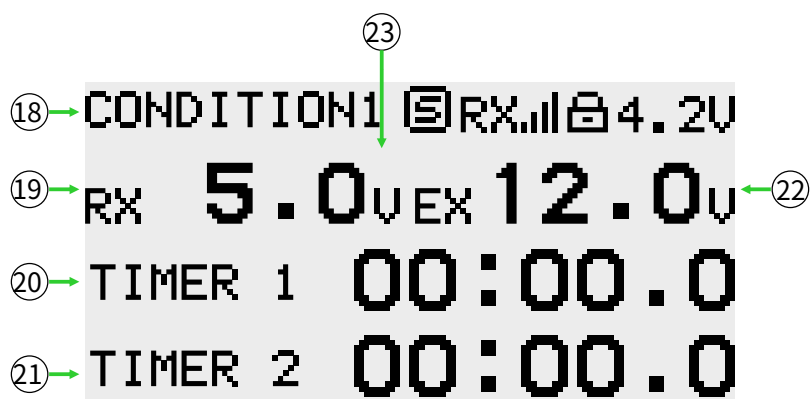


Introduktion till hemgränssnittet

Hemgränssnitt 1



Hemgränssnitt 2



Introduktion och drift

1-20. Timer 1

2. Returdata (mottagarspänning)

3. Returdata (externt batteri)

4-5-7-8. Trimmonitor, visa aktiv trimningsstatus 6.

"Home2"-tangenten, klicka för att öppna Home Interface 2

9. Modellnamn: Klicka för att öppna gränssnittet för modellval

10. Modelltyp: Klicka för att öppna gränssnittet för aktuell modelltyp

11-21. Timer 2

12. Användarnamn, klicka på användardefinierat namn

13. Sändarens batterispänning

14. Lås (Klicka på UTGÅNG/LÅS i 2 sekunder för att gå in i låst status)

15. Mottagarsignalstyrka

16. Status för elev- (S), tränare (T), 8-kanals simulator (8)-läge

17. Status för gasreglage (G) och gasreglages avstängning (A).

18. Flygläge, aktuellt flygläge

19. Returdata (mottagarspänning)

22. Returdata (Extern batterispänning)

23. "Hemgränssnitt 2", "Bekräfta-tangent", "Retur-tangent" eller "Hem-tangent" växlar tillbaka till "Hemgränssnitt 1"



Sändarens indikatorlampa

Ström-LED
Röd



RF-LED
Blå



LED-lampa	Status
Strömlampan lyser	Slå på
Ström-LED släckt	Stäng av
RF-LED släckt	Avstängning, student- eller simulatorläge
RF-LED på	Normal länkning, tränare eller normalt läge
RF-LED-blixt	Ange länkstatus

Justering av spak

Höjdjustering av stickhuvudet:

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



Metod för utbyte av vänster och höger spakläge

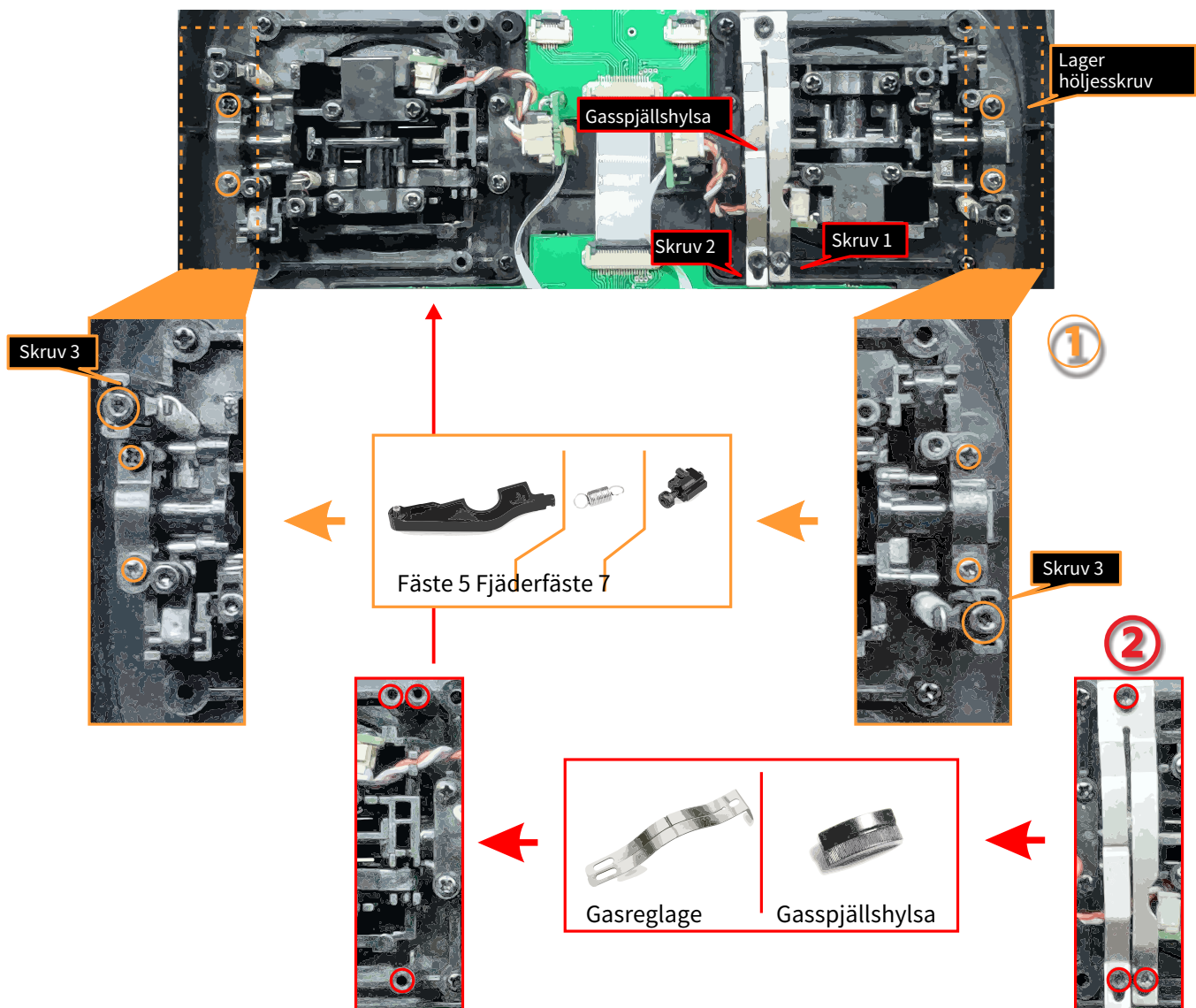
Det rekommenderas inte att byta ut vänster och höger spak själv, annars kan sändaren skadas.

Nödvändiga verktyg: 3 mm stjärnskruvmejsel, 1,5 mm insexnyckel

Öppna först sändarhuset och följ sedan instruktionerna nedan:

1 Lossa lagerhusets skruvar (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 motsvarande position (ta bort lagerhusets skruv före montering). Stagets åtdragningsförmåga kan ändras genom att justera höjden på skruv 3.

2 Ta bort skruven på gasreglaget, gasreglaget och gasreglagets hylsa och montera dem i motsvarande position för den andra enheten. Välj typ av glidande gasreglage (tandad och mjuk) enligt dina egna vanor och justera skruven (skruv 1 eller Höjden på skruv 2) så att gasreglagets dämpning anpassas till dina egna vanor.



När gasreglagets struktur har modifierats, slå på maskinen, gå in i [systeminställning] → [spakläge], välj motsvarande driftläge och justera sedan spaken efter att vänster och höger läge har bytts ut! Om du behöver komponenter som fäste 5 (t.ex. de delar som behövs för att montera dubbelkretsstrukturen!) kan du skicka e-post till WFLY:s utländska säljare för att beställa reservdelar på sales@wflysz.com.



Mottagarinstruktioner

Mottagarens LED-statuslista

Läge	LED-lampa	Handling	Status
Arbete	Purpur	Aldrig	PWM normalt arbetsläge
	Grön	Aldrig	W.BUS normalt arbete
	Blå	Aldrig	PPM normalt arbetsläge
	Röd	Aldrig	Ingen signal
	Röd	Blinka långsamt	Lågspänning
	Orange	Blinka långsamt	Länkning

Länk: Ladda mottagaren och tryck sedan in och håll ner 'SET'-knappen i 3 sekunder. Vänta på länkinstruktionerna efter att det orangea ljuset sakta slocknar.
blinkar (LÄNKINGSINSTÄLLNING) → (or) LÄNK .

Val av PPM/W.BUS/PWM-portlägen: Gå in i gränssnittet [LÄNKINGSINSTÄLLNING] - [MOTTAGARUTGÅNG], växla arbetsstatus för mottagarens sista port (standard 6 kanaler) och återgå till föregående gränssnitt för att spara inställningarna.

Anslutning och installation av mottagaren

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

Varsel: Var uppmärksam på den positiva och negativa polariteten när du ansluter strömförsörjningen. Använd inte en strömförsörjning som överstiger mottagarens arbetsspänning. Annars kommer mottagaren att skadas!

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

För att uppnå optimal signalåtervinningsprestanda är de två antennerna företrädesvis bearbetade 90° i förhållande till varandra när de installeras, såsom visas i det högra diagrammet.

! Obligatorisk

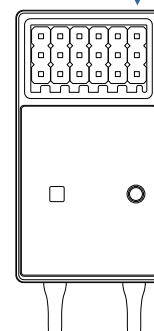
1. Om det finns en metallledare runt mottagarantennen påverkas signalprestandan. I detta fall bör antennen kringgås av ledaren, placerad på båda sidor om flygkroppen, och det är bättre att antennen läcker utanför modellhöljet! På så sätt kan god signalmottagning bibehållas oavsett flygriktning.

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 böjning i stora vinklar. Och ändkärnan bör vara så rak som möjligt.

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

Mottagaren har ett externt batteridetekteringsgränssnitt som kan användas för att visa spänningsinformation som ESC, batteri etc., och sändaren kan separat ställa in larmspänningar för mottagarspänningen och den externa spänningen. Var uppmärksam på den positiva och negativa polariteten när du använder detekteringskabeln!

W.BUS/PPM/PWM



⊖ Negativ
⊕ Positiv
⊕ Signal

Extern spänningsdetektering
portpolaritetsskyltar



Motståndet är anslutet till den negativa polen

Den röda polen är ansluten till den positiva polen



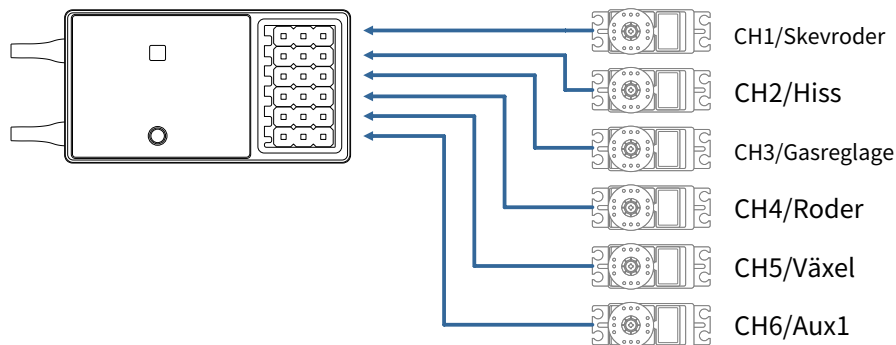
Håll
antenn
rakt

90°



Exempel på anslutning av mottagare och servo - Flygplan

Figuren nedan visar ett exempel på flygplansanslutning. Använd den faktiska vingtypen och stjärttypen för servoanslutning.



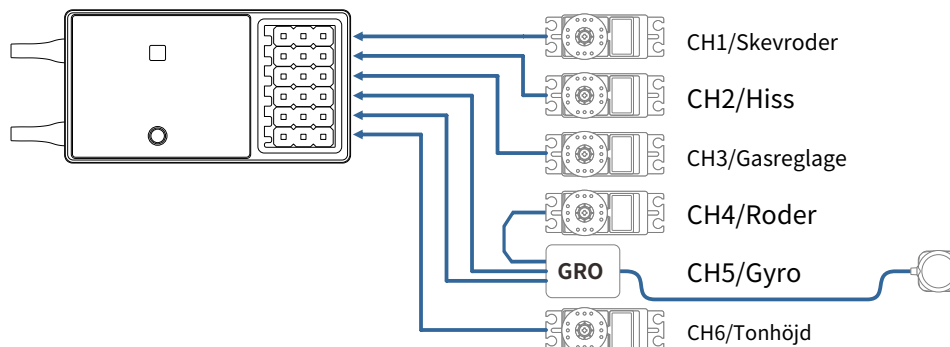
Servoanslutningsposition (flygplan, se spakläge "Läge 1")

Tabellen nedan visar exempel på servoanslutningspositioner för olika vingtyper och stjärttypen (systeminställningar)

Typ	Vinge	Deltavinge	Svans		CH1	CH2	CH3	CH4	CH5	CH6	CH7	CH8
Flygplan	1 AIL		Normal	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		Ailevator	Kanal	AIL	ELE	THR	RUD	Redskap	升降2	AUX2	AUX3
				Kontrollera	J1	J3	J2	J4	SD	--	--	--
				Trim	T1	T3	T2	T4	--	--	--	--
	2 AIL		Normal	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		Ailevator	Kanal	AIL	ELE	THR	RUD	ELE2	AIL2	AUX2	AUX3
				Kontrollera	J1	J3	J2	J4		--	--	--
				Trim	T1	T3	T2	T4	--	--	--	--
		2AIL	Normal	Kanal	AIL	AIL2	THR	RUD	Redskap	ELE	AUX2	AUX3
				Kontrollera	J1	--	J2	J4	SD	J3	--	--
				Trim	T1	--	T2	T4	--	T3	--	--
		2AIL	Vinglet	Kanal	AIL	AIL2	THR	RUD	RUD2	ELE	AUX2	AUX3
				Kontrollera	J1	--	J2	J4	--	J3	--	--
				Trim	T1	--	T2	T4	--	T3	--	--

Exempel på anslutning av mottagare och servo - Helikopter

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

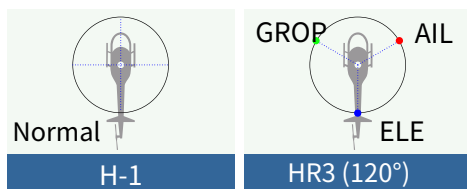


Servoanslutningsposition (helikopter, se spakläge "läge 1")

Tabellen nedan visar exempel på servoanslutningspositioner för olika swashes.

Typ	Swash		CH1	CH2	CH3	CH4	CH5	CH6	CH7	CH8
Helikopter	H-1	Kanal	AIL	ELE	THR	RUD	Gyro	GRO	AUX2	AUX3
		Kontrollera	J1	J3	J2	J4	--	J2	--	--
		Trim	T1	T3	T2	T4	--	--	--	--
	HR3	Kanal	AIL	ELE	THR	RUD	Gyro	GRO	AUX2	AUX3
		Kontrollera	J1	J3	J2	J4	--	J2	--	--
		Trim	T1	T3	T2	T4	--	--	--	--

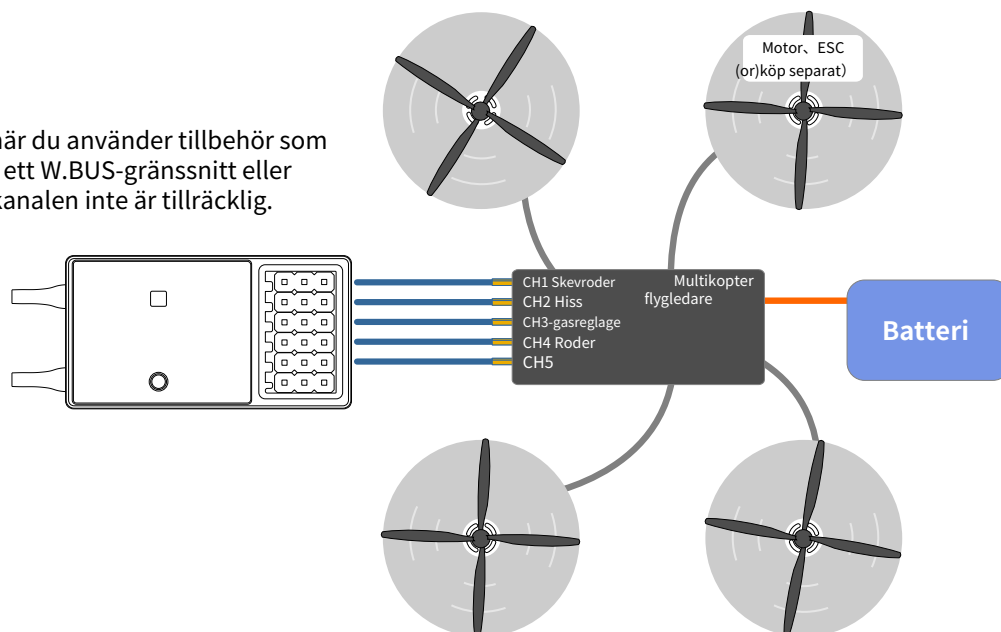
Swash-typer



Exempel på anslutning av mottagare och servo - Multicopter

Figuren nedan visar multikoptern med fyra rotoror. Se modellmanualen för specifika tillämpningar. Motor, elektronisk hastighetsregulator, flygkontroll, batteri etc. säljs separat.

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



Denna figur är endast i illustrativt syfte. Länkförstärkningen varierar också beroende på multikopterpaketet och flygkontrollen. Anslut enligt instruktionsmanualen för det multikopterpaket som ska användas.

Servoanslutningsposition (Multicopter, se spakläge "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. Modellens uppmaning

ET08-sändaren har 16 inbyggda modeller från fabriken, och du kan använda [MODELLVAL] under [SYSTEMINSTÄLLNING] för att hämta den befintliga modellen.

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

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 [MODELLTYP] under [SYSTEMINSTÄLLNING] beroende på vilken modell som används. Om en ny mottagare används krävs även mottagarens länkfunktion [LÄNKINGSINSTÄLLNING]-[LÄNK].

2. Val av modelltyp

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

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

3. Anslutningen av flygkroppens kontrolldel

Montera skevroder, höjdroder, gasreglage, roder etc. enligt modellflygplanets produktspecifikation. För anslutningsmetod, se "Exempel på mottagare och servoanslutning - Flygplan" (P16).

Obs: ET08-sändare har olika kanaltilldelningar beroende på modelltyp, så var särskilt uppmärksam (i alternativet [FUNCTION] under [GENERAL MENU] kan du kontrollera tilldelningen av varje kanal).

- Om riktningen på den faktiska anslutningen är motsatt riktning mot önskad riktning kan du använda [SERVO REVERSE] under [GENERAL MENU] för att justera riktningen.

- Montera gasreglaget för att säkerställa att förgasaren/den elektroniska regulatören kan vara helt öppen eller helt stängd.

- Använd [SLUTPUNKT] under [ALLMÄN MENY] 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 slaggränspositionen ställas in i funktionsalternativet [END POINT]. Funktionsalternativet [END POINT] kan justera rörelsemängden uppåt och nedåt eller åt vänster och höger för varje roderyta och gränsen.

4. Inställning av gasspjäll (flygplan)

Funktionen [THROTTLE CUT] låter oss stänga av motorn med endast en knapp utan att påverka gasreglagets trimläge (efter tomgångsjustering).

* När funktionen [GASAVBRYTNING] är aktiverad, kommer motorns lågavstängningsläge att vara fast. Om gasreglaget inte behövs, använd inställningsfunktionen [TOMGÅNG LÅG] nedan.

Använd funktionsalternativet [GASAVSTÄNGNING] under [MODELLMENY] för att ställa in. Efter att flamsläckningsfunktionen har aktiverats och motsvarande brytare har valts, justeras gasreglagets läge tills förgasaren är helt stängd. Av säkerhetsskäl kan aktiveringsläget för gasreglagets läge som motsvarar gasreglagets stoppfunktion ställas in separat.

5. Inställning av dubbel hastighet

Funktionen [DUAL RATE] är till för att matcha känslan av kontroll och justera rodervinkeln, vilket gör kontrollen mer bekväm. Styrväxelns grundläggande driftsområde ställs in i funktionen [END POINT] under [GENERAL MENU], och styrkänslan justeras med funktionen [DUAL RATE] i [GENERAL MENU]. Dessutom, efter att rodervinkelförhållandet har ställts in, kan det också ändras med omkopplaren eller flygläget, och flygfunktionen kan användas för att hämta den inställda rodervinkeln.

6. Luftbroms

Funktionen [LUFTBROMS] används vid landning etc., när glidvinkeln är stor men hastigheten inte behöver ökas. Denna funktion kan endast användas på modeller med [SYSTEMINSTÄLLNING] - [MODELLTYP] och "2 skevroder" på vingen.

* Normalt sett är vänster och höger skevroder samtidigt inställd på uppgående rörelse, och nosens lutning kan korrigeras av höjdrodermixningen när funktionen startas.

7. Flygförhållanden

Fabriksinställningen tilldelar endast ett flygförhållande per modell. Endast ett flygförhållande kan stödja grundläggande flygning utan hinder, men om du befinner dig i en tävlingssituation, till exempel ett spel, behöver du mer detaljerade inställningar. Genom funktionen [VILLKOR] i [MODELLMENY] kan du välja önskade flygförhållande mer effektivt. Det kan också ställas in för omkopplaren för villkorsknappen och namnet på villkoret.

När inställningen av flygförhållandena är klar måste omkopplaren manövreras och villkorsnamnet som visas på gränssnittet bekräftas.

Grundläggande inställningssekvens 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 svängplatta Om du redan har konfigurerat en modell, använd valgränssnittet [MODELLTYP] för att välja helikoptern i [SYSTEMINSTÄLLNING] och välj sedan helikoptern "TYP" och "SWASH-TYP" enligt modellen.

3. Inställning av flygförhållanden

Standardinställningen innehåller villkoren för gemensamt läge (standardnamngivning).

Det finns 3 villkor som har ställts.

- Normalt
- Tomgång
- Håll

* Den här omkopplaren är inte inställd i standardinställningarna

Exempel på vanliga inställningar för flygförhållanden:

- Normal: (för standardinställningar, stäng av) vanligtvis används vid start eller hovring.
- Tomgång: används vanligtvis vid ställsväng, kullerbytt och andra tomgångslägen.
- Håll: används vanligtvis i rotationstillstånd

Prioriteten för dessa driftförhållanden är

1, Gasreglage

2, Tomgång

3, Normal

4. Montering av vevstake för karossstyrning

Montera gasreglage, stjärtröter, skevroder, höjdroder, pitch etc. enligt kraven i helikoptermodellens produktspecifikation. Anslutningsmetoden kan hänvisas till "Mottagar- och servolänk".

Exempel - avsnittet "Helikopter" (P17).

* I alternativet [FUNKTION] under [ALLMÄNT MENU] kan du kontrollera tilldelningen av varje kanal.

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

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

● Gasreglaget ska monteras så att Se till att förgasaren kan stängas helt när trimmen är helt stängd.

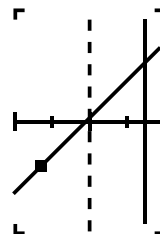
● Använd [SLUTPUNKT] under [ALLMÄNT MENU] för att justera rotationsmängden och rotationsvinkeln för varje roderyta, och använd funktionen [SUB-TRIM] och funktionen [END POINT] för att göra finjusteringar. För att skydda vevstaken kan gränsläget för rörelsen ställas in i funktionsalternativet [END POINT].

Funktionsalternativet [SLUTPUNKT] kan justera rörelsemängden och gränsen för varje roderyta uppåt och nedåt eller åt vänster och höger.

Swash-kalibreringen (förutom H-1-läge) kan kalibrera swash-rörelsen med hjälp av korrigeringsmixningen i [swash]-funktionen. Denna funktion krävs när pitch-, skevroder- och höjdroderoperationer orsakar att swash-rörelsen avviker från korrekt vinkel.

Dessutom kan länkens stigning vid den låga och den högsta punkten kalibreras, vilket används för att säkerställa det horisontella tillståndet hos swashen i hela slaglängdsområdet.

5. Inställning av gaskurva, pitchkurva Öppna [THROTTLE CURVE] eller [PITCH CURVE] från [MODEL MENU] och ställ in kurvan för olika flygförhållanden.



<Ett exempel>

Använd omkopplaren för val av flygförhållanden för att visa gaspådragskurvan för varje flygförhållande.

Exempel på inställning av gaskurva är följande:

● Gasspjällskurva (Normal)

Normalkurvan använder en normal linjetyp, och den grundläggande stigningskurvan är inställd nära svävningspunkten (50 % av spaken). Denna kurva justeras vanligtvis med stigning för att säkerställa att motorvarvtalet är jämnt och upp/ner-rörelsen är lätt att hantera.

● Gasspjällskurva (tomgång)

Denna inställning är för att bibehålla spakrotationen när gasreglaget är i det låga läget.

● Gaskurva (Håll)

Obs: gaspådragskurvan används för spinnlandning. Se till att förhållandet för det lägsta läget (0 %) på gasreglaget är 0 % (detta är den ursprungliga inställningen).

Exempel på inställningar för pitchkurva är följande:

Pitchkurvan kan hämtas under varje förhållande med hjälp av omkopplaren för val av flygförhållande.

● Tonhöjdskurva (Normal)

I lutningskurvan är svävvinkeln vanligtvis inställd på cirka +5°~+6°. Under normala Under vissa omständigheter är gasspaken som standard inställd på 50 % av läget.

* Stabil svävning är också relaterad till gaspådragskurvan inställning. Det är lättare att uppnå stabil svävning genom att använda justering av gasspjällskurvan och justering av pitchkurvan.

● Tonhöjdskurva (tomgång)

Tomgångskurvan används vanligtvis för flygning genom luften och är generellt inställd på -7°~+9°.

● Tonhöjdskurva (HOLD)

Vid gasspär och spinnfall bör stigningen vara maximal i båda

Grundläggande inställningssekvens för helikoptern

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

6. Inställning av gasreglage

Från [MODEL MENU] anropar du inställningsgränssnittet för [THROTTLE HOLD] och använder [FLIGHT MODE]-omkopplaren för att växla till gränssnittet för gaspådragshållning.

Inställning av hållposition: Denna funktion används för att ställa in servots arbetsposition (släck- eller viloläge) under gaspådragets hållläge.

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

7. Swash-blandningen styr

Samspel mellan skevroder, höjdroder och paddlar
Genom [SWASH MIXING] under [MODEL MENU] kan blandningsförhållandet för varje operation av skevroder, höjdroder och pitch justeras för att säkerställa att swash korrigeras under varje förhållande.

8. Inställning av gasreglagets blandning

Skevrodern och höjdroderrörelsen kommer att få motorvarvtalet att minska. Detta fenomen kan kompenseras med [THROTTLE MIXING] under [MODEL MENU]. Dessutom kan man kompensera för medurs och moturs vridmomentförändringar när huset roterar.

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

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

9. Justering och läge för gyrokänslighet Växlande

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

● Normal (svävande flygning): Gyroskopet är mest känsliga

● Tomgång 1 / Tomgång 2 / Gasreglage: Gyrokänsligheten är minimal.

10. Inställning av gasspjäll

I slutet av flygningen behöver du inte ändra gasreglagets position, utan stäng bara av motorn genom att vrida på en flameout-brytare.

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

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

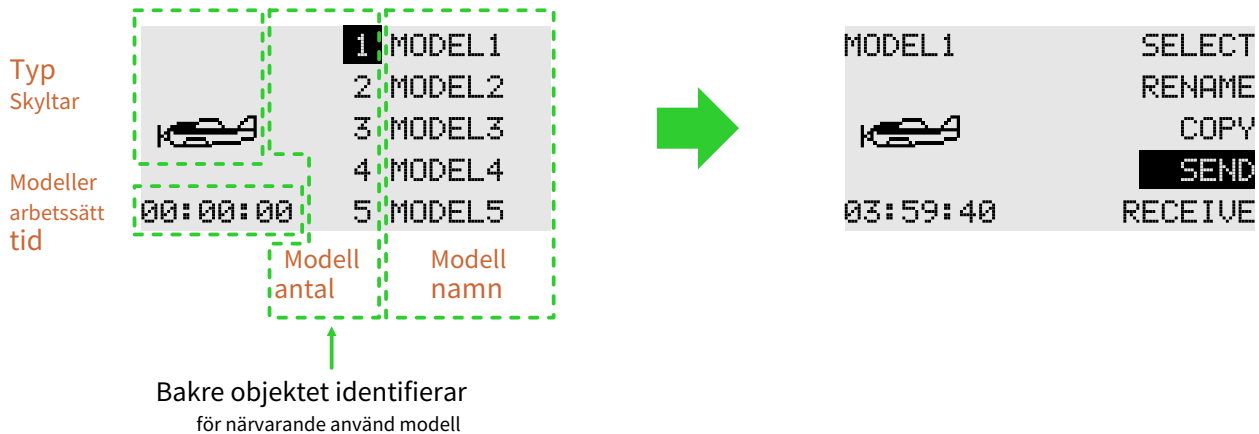
* Gasreglagets läge kan ställas in separat.

MODELLVAL

Gränssnittssökväg: HEM/MON.→ [SYSTEMINSTÄLLNING] → [MODELLVAL]

ET08 kan lagra 16 uppsättningar modelldata och flexibelt redigera och bearbeta informationen i datamängden.

* Exempel på modellsändningsfunktion (Kräver två fjärrkontroller av samma typ och samma firmwareversioner) styrenheter, och med RF öppen):



Välja:Välj den modell som ska köras, klicka på knappen "Välj" till höger, så förvandlas den valda modellen till vänster till en grön nedre ram, vilket indikerar att modellen har valts. Den aktuella modellen (modellen som indikeras av den gröna rutan) visas i huvudgränssnittet.

Döpa om:Du kan byta namn på valet (rutan blinkar). Modellnamnet är nio tecken långt och stöder endast engelsk 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 den valda modelldatan. Den valda modelldatan skickas till en annan ET08. **Få:**Platsen för den valda modellen för att ta emot och lagra modelldata som delas av en annan ET08.

* Modellnamnet består av 8 tecken och stöder endast engelska namn.

Exempel på modellval (Växla till den modell som behöver användas):

Den valda modellen blir en blå bottenram. Klicka på "OK"-knappen på femvägsknappen eller peka på skärmen för att klicka direkt på modellen, den valda modellen blinkar och rätt funktionsalternativ dyker upp.

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

Så här överförs modelldata med fjärrkontroll nr 1 och tas emot modelldata med fjärrkontroll nr 2:

● Fjärrkontroll nr 1: Klicka för att välja modellgruppsdata som ska delas (t.ex. "Modell 1"), välj Knappen "Skicka" visas i det högra gränssnittet. Klicka för att välja "Ja" i popup-fönstret, och modellgruppsdata väntar på att tas emot.

● Fjärrkontroll nr 2: välj först den sparade modellgruppens position, välj en avaktiverad modell till vänster modellistan och klicka, det högra gränssnittet visar knappen "ta emot", klicka och ett popup-fönster väljer "ja". Den andra fjärrkontrollen börjar ta emot modellgruppsdata

* Sändarordningsförhållandet för funktionen "Sändare" och "Mottagare": när denna funktion används. Först styr "sändaren" och sedan "mottagaren"

* Avståndet för sändning och mottagning bör vara inom 0,5 meter.

VARSEL

Funktionen "kopiera", målmodelldatan täcks av referensmodelldata. Bekräfta att målmodelldata inte längre behövs och utför sedan kopieringen.

MODEL COPY	
SOURCE	OBJECT
MODEL1	MODEL2
COPY	

MODELLTYP

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

Flygplan finns tillgängliga med 3 huvudsakliga vingtyper och 3 stjärttyper. Helikoptrar kan väljas med 2 swash-typer. Det finns en standardinställning för varje typ av modelldata.

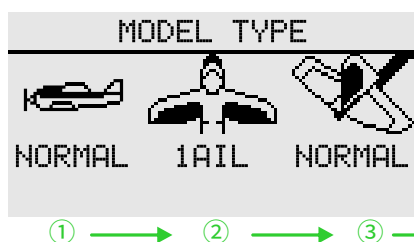
Modelltyp: helikopter, flygplan, multikopter

Helikopters swash: H-1, HR3 (120°).

Vingtyper (flygplan, segelflygplan):

- Ving: 1 skevroder, 2 skevroder, deltavinge
- Svans: Normal, V-svans, Ailvator; normal, vingformad (deltavinge).

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

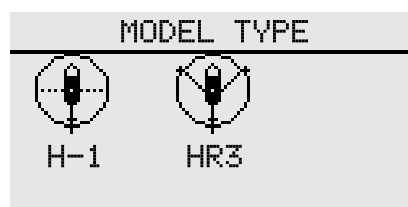
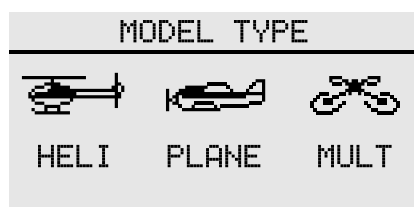


När du ställer in "MODELLTYP" visas valgränssnittet successivt för att slutföra typvalet. Om du inte väljer "ok" för att spara åtgärden och återgå till det överordnade gränssnittet sparas inte ändringarna.

Exempel på operation: inställning av modellen till helikopter (HR3)

- 1 Välj "MODELLTYP" för att visa listan över modelltyper.
- 2 Välj "Helikopter" för att visa swash-listan.

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



VARSEL

När "MODELLTYP" ersätts (data i aktuell

modellen kommer att rensas!), Modelldata återställs till fabrikskonfigurationen för den nya modellen. Därför måste du bekräfta att du inte behöver dessa data, eller använda funktionen [MODEL SELECT] för att "kopiera" säkerhetskopian av modelldata och sedan utföra ersättningsåtgärden. Samma som ovan, såsom "SWASH", "Wing Type" och "Tail Type", kommer motsvarande operation att rensa och ändra aktuell modelldata till standardparametrarna för den nyligen valda typen, så det är nödvändigt att återställa modellfunktionen för [SYSTEM SETTING].

TRÄNARE

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

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

När övningsknappen stängs av återgår den till övningssändaren för att styra flygningen. När elevens flygning är farlig eller avvikelserna är för stora kan övningsknappen omedelbart bytas för att garantera säkerheten.

När du använder WFT08/09 som tränare, köp en universell analog patchkabel, 3,5 mm hane-till-hane ljudkabel. (Coachningslinjen och ljudkabeln måste köpas separat. Två 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 datorsimulatorn, RF-signalen är avstängd, vilket minskar strömförbrukningen. För att förlänga sändarens drifttid;

- Elever: Stäng av RF-sändningen, endast läraren slår på. På trainer-knappen kan trainer-kanalen styras! (Exempel: Trainer-modellen har bara tre kanaler: skevroder, riktning och gyro, så eleven kan bara styra dessa tre kanaler när trainern slår på trainer-knappen.)

Tränarväxel: Standard [--]

Status: Statusbrytare för varje kanal på tränaren. Slå på, eleverna kan styras; av, eleverna är okontrollerbara.

* Följande tränarfunktioner använder samma modell som exempel.

Tränarinställning:

Läge → Tränare, välj kontrollbrytare, kanalstatus → Slå på vid behov

* Kanalen är som standard inställd på full effekt, och den visuella modell och faktisk tillämpning justeras.

Studentinställning:

Läge-Student.

VARSEL

Se till att alla kanaler för tränaren och eleven kan nå kontrolleras ordentligt innan flygning. Se till att kontakten på träningslinan är ordentligt isatt för att undvika löshet.

VISA

Gränssnittssökväg: HEM/MON. → [SYSTEMINSTÄLLNING] → [DISPLAY]

Justera ljusstyrkan på skärmens bakgrundsbelysning, avstängningstiden och låsskärmens tid för att anpassa den 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 skärpa. Bakgrundsbelysning:

ljusstyrka. Bakgrundsbelysningstid: systemets

bakgrundsbelysningstid!

Automatisk låsskärmstid: låser skärmen efter att skärmen rörts utan någon åtgärd.

Automatisk avstängningstid: sändarens avstängning efter ingen drifttid

Parametervärdesinställning:

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

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

Hög ljusstyrka på skärmen ökar energiförbrukningen förbrukning från sändaren, vilket påverkar sändarens drifttid. Var noga med att ställa in sändarens spänningsalarm. Var uppmärksam på batterinivån och undvik låg batterinivå.

ANVÄNDARNAMN

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

Modellnamnet kan användardefinieras.

USER NAME	
USER NAME	USERNAME

LÅGT BATTERI

Gränssnittssökväg: HEMMA/MÅN. → [SYSTEMINSTÄLLNING] → [LÅGT BATTERI]

Genom att ställa in larmutlösningssvärdet utlöses 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 batterispänningens larmvärde. (pip pip pip-pip pip
pip-pip pip pip pip pip pip pip pip pip pip pip pip pip)
Ställ in referensspänningen för batterispänningsdetektering

VARSEL

När larmet ljuder, var
uppmärksam på vilken typ av

En varning visas på skärmen vid rätt tidpunkt så snart som möjligt
för att undvika att köras i ett onormalt tillstånd under en längre
tid!

Parameterinställning (sändarens larmvärde):

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

Sändare, standard 3,7V, intervall: 3,5–6V.

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

Extern spänning, standard 0V, intervall: 0–36V.

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

LJUD

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

Ljudet hjälper flygprocessen att upptäcka olika avvikelser eller planerade ljudmeddelanden.

SOUND		
WARNING	ON	— VARNING: Spänningslarm
TRIM	ON	— för trimning
TIMER	ON	— Timer: Ljudmeddelande för timer på
OTHER	ON	— eller av Annat: Knapp, vred över mittpunkten, etc.

VARNING

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

SPRÅK

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

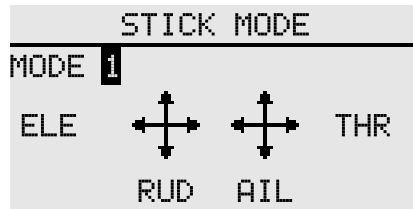
Välj det språk som visas på gränssnittet, ET08 visar kinesiska och engelska.



STICK-LÄGE

Gränssnittssökväg: HEM/MON. → [SYSTEMINSTÄLLNING] → [STICKLÄGE]

Erbjuder 4 driftlägesalternativ, utöver det att användaren har angett läget i [Funktion].



— Klicka på "OK" för att växla läge

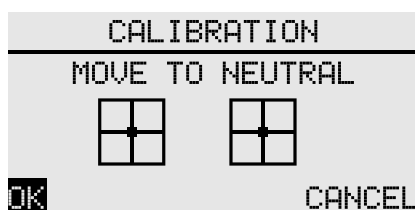
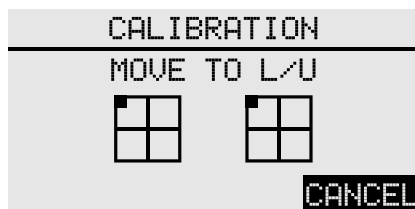
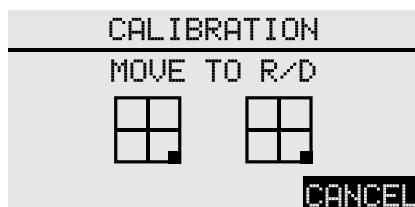
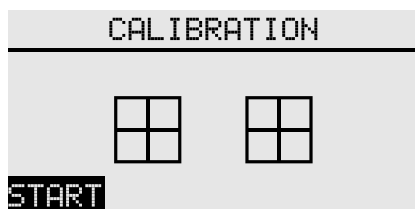
VARSEL

Ändra spakläget, vilket innebär att [FUNKTION] innehåll.

KALIBRERING

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

Spaken har kalibrerats från fabriken. Om spakens mittposition ändras måste du använda den här funktionen för att kalibrera spaken.



Klicka på OK för att spara NEUTRAL-läget!

FARA

Systemsäkerhet: Kalibrering utförd under anslutningen

Mottagarens tillstånd kan orsaka felaktig funktion, modellanslutningen måste kopplas bort!

VARSEL

För kalibrering, se skalan på monteringsytan

för justering! Om kalibreringsprocessen avbryts eller avslutas gränssnittet är kalibreringen ogiltig!

Systemet identifierar automatiskt spakpositionen och startar nästa åtgärdsuppmärksamhet.

DATAÅTERSTÄLLNING

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

Återställ sändarens valda parameterinställningar. Återställning till fabriksinställningarna utförs med en stor mängd data, vänligen ha tålamod när du utför denna operation.

VARSEL

Den här funktionen rensar befintliga modelldata!

DATA RESET

MODEL MENU SETTING

ALL MODEL SETTING

FACTORY SETTING

Alla inställningar under (MODELLMENY) återställs till standardinställningarna.

All vald modelldata återställs till standarddata

All data från sändaren återställs till fabriksinställningarna. Inkluderar systeminställningar, länkningsinställningar, allmän meny och modellmeny.

INFORMATION

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

Visar information om systemversion och systemuppgraderingar. Det finns också WFLY:s officiella WeChat, som använder WeChat för att skanna och lägga till uppmärksamhet. Skicka "ET08-uppgraderingspaket" så kan du visa eller ladda ner relaterad information.

Uppgradera

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

- 1 Enhetsinstallation
- 2 Uppgradering av sändare
- 3 Verifiera uppgraderingen

Metod för att hämta uppgraderingspaketet 1

Nedladdning från officiell webbplats. Logga in på www.wflysz.com, klicka på ET08-produktsidan, klicka på "Support Downloads" högst upp i produktbeskrivningen, hitta relevant nedladdningslänk och klicka på nedladdningsknappen till höger för att ladda ner.

2 WeChat-nedladdning på datorn. Logga in på WeChat, öppna det officiella WeChat-kontot "WFLY", skicka sms:et "ET08 upgrade package". Du får en nedladdningslänk för den senaste uppgraderingsverktygslådan. Klicka på drivrutinslänken och ladda ner den direkt 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	



VARSEL

Se till att sändaren är fulladdad under uppgraderingsprocessen.

VARNING

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

* Uppgraderingspaketets versionsnummer varierar beroende på till den nedladdade versionen

SKÄRMLÅS INSTÄLLD

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [SYSTEMINSTÄLLNING] → [SKÄRMLÅS INSTÄLLNING]

Ställ in aktiveringsvillkoren för knapparna "5-vägsknapp/MARKÖR", "meny/avsluta" och "trim" i låst skärmläge.

Tryck och håll ner "EXIT/LOCK"-knappen för att låsa och låsa upp skärmen.

5-vägsknapp/markör: lås 5-vägsknappsfunktionen vid skärmlås.

MENY/AVSLUTA: Lås knappen "HEM/MÅN.", "AVSLUTA/LÅS" när skärmlåset är aktiverat.

TRIM: Lås T1-T4 trimknappen när skärmen är låst.

SCREEN LOCK SET	
CURSOR	ON
MENU/EXIT	OFF
TRIM	OFF

LÄNK

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

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. Avstängd telemetri påverkar användningen av säkerhetsfunktioner. Standardinställningen för telemetri är på, det rekommenderas att slå på den!

Läge: Val av arbetsläge (standardarbetsläge A). Se tabellen till höger. Kanalen som markerats i tabellen definieras som standardkonfiguration. Du kan anpassa kanalen med [MOTTAGARUTGÅNG].

Definition av mottagarkanal (Connect RF206S)

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

Definition av mottagarkanal (RF207S/09S)

Mottagare spår	Kanal Användardefinierad	
	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: Länka omedelbart sändaren och mottagaren. Om du klickar på länken visas en bekräftelseruta.

Länksteg (standardarbetsläge A)

1. Sändare, gå in i menyn [LÄNKNING INSTÄLLNING] → [LÄNK], standby.
2. Ladda mottagaren, tryck på SET-knappen i 3 sekunder blinkar den orangea LED-lampan.
3. Sändare, telemetrifunktionen är standard, Klicka på länken "Start"-knappen, RF-lampan blinkar.
4. Verifiera länkmotoden:
 - 1 Lyckades länka och mottagarens LED-lampa lyser med fast grönt sken.
 - 2 Anslut till servot, manövrera sändaren. När motsvarande servo har synkron utgångsfunktion betyder det att länknigen är korrekt.

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 i statusen där motorn och motorn är igång.

VARSEL

1. Sändaren och mottagaren måste vara nära varandra (mindre än 1 meter);
2. Sändaren kan inte utföra länkopoperation i simulator- och studentläge ([SYSTEMINSTÄLLNING] → [TRÄNARE] för att ställa in);
3. Det finns inget annat WFLY 2,4 GHz-system i framsteg.
4. Om du behöver avsluta länknigen under länkningsprocessen länken, klicka på knappen " Avbryt " eller tryck på knappen Tillbaka.
5. När länken är klar, anslutningen verifiering måste utföras.
6. Telemetri: Inaktivera den här funktionen vid länk kommer att påverka användningen av [RANGE CHECK] [LOW BATTERY] [BUS SERVO SETTING] [TELEMETRI], etc.

TELEMETRI

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN.→[LÄNKNINGINSTÄLLNING]→[TELEMETRI]

Telemetrigränssnittet visar mottagarens returdata.

TELEMETRY	
RECEIVER	4.2V
EXTERNAL	12.6V

VARSEL

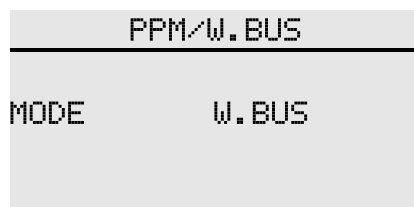
Om du inaktiverar funktionen "Telemetri" vid länkning påverkas användning av [RANGE CHECK] [LOW BATTERY] [BUS SERVO SETTING] och [TELEMETRI] etc.

PPM/W.BUS

Gränssnittsväg: HEMMA/MÅN. → [LÄNKNINGINSTÄLLNING] → [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-kanalig PPM-signal.

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

Växla mottagarens 6:e portläge:

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

2 Se avsnittet ” Mottagarens manualinstruktioner” (sidan 15) ” Val av PPM/W.BUS-gränssnittsdriftläge” . Mottagaren kan också växla direkt till 6-portsläge.

* När omkopplingen är klar kan mottagarens statuslampa användas för att kontrollera om den är lyckades. (se tabellen över mottagarens driftsstatus).

MOTTAGARUTGÅNG

Gränssnittsväg: HEMMA/MON. → [LÄNKINGSINSTÄLLNING] → [MOTTAGARUTGÅNG]

Den här funktionen används för att anpassa mottagarens portutgångskanal. 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 anpassas som kanaler, men PPM och W.BUS kan bara ställas in på den sjätte porten.

Obs: [MOTTAGARUTGÅNG] behöver 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 är som standard inställt på kanal 1, du kan också ställa in det på 2-18 kanaler. 2 Återställningsknappen återställer alla portar till deras standardkonfiguration.

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

FELSKYDD

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

Med den här funktionen, när mottagaren inte kan ta emot signalen normalt, kommer den att köras automatiskt, och servovipparmen kommer att röra sig 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, servona förblir oförändrade i det senaste driftsläget före felsäkert läge. (behåll funktionen).

2 F/S: Felsäkert läge, efter att regulatören är i felsäkert läge roteras servot till det förinställda läget (förinställd funktion).

3 Av: Stänger av den aktuella kanalens utgång. (Endast för vissa specialmodeller eller vissa av styrkortets 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 bekräfta-knappen för att hämta parametrarna för aktuell spak- eller omkopplarposition. (F/S-värdet kan endast visas och ställas in i F/S-läge)

VARNING

För din säkerhet, se till att ställa in felsäkert skydd. Speciellt

Säkerhetsmekanismen för gasreglaget. På så sätt minskar flygplanets flyghastighet och helikoptern retarderar från hovringsläget. Det är mycket farligt att släppa planet i hög hastighet på grund av säkerhetsmekanismen.



Obligatorisk

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

Hänvisning:

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

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

Helikopterns gasreglage är inställt på lägsta värde och de återstående kanalerna är inställda för att fungera smidigt.

2. Flygplanets/glidflygplanets gasreglage är inställt på lägsta eller låga tomgångsvarvtal, och de andra kanalerna är inställda på att köras smidigt (eller svävande), eftersom flygplanet/glidflygplanet kan glida ner utan kraft.

3. Se flygkontrollmanualen för multikoptrar.

Parametervärdesinställning (Exempel: Inställning av 3-kanalsvärde för flygplan, felsäker):

Krav för modellinställning: Flygplanets kanal 3 är som standard inställd på gasreglaget, vi måste sakta ner glidningen efter att modellen förlorat signalen.

Funktion: Klicka på knappen på höger sida av kanal 3 för att växla till "F/S"-läge. Värdeknappen visas på höger sida av knappen och sändarens gasspjällskanal når den lägsta nivån.

När gasreglage läge är valt, klicka på värdeknappen för kanal 3 (eller klicka på bekräftelseknappen när markören är på värdeknappen för kanal 3) för att ställa in aktuell kanalåtgärd.

* Förinställd åtgärd för den specifika rymningen
Skyddet är relaterat till den faktiska modellen.
Kontrollera modellens manual. (Inställningarna måste vara anslutna till mottagaren.)

När du avslutar detta gränssnitt [Fail Safe]

Alla inställda parametrar sparas automatiskt i mottagaren)

Ytterligare skyddsfunktioner:

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

STAFETTFLYGNING

Gränssnittsväg: HEM/MÅN. → [LÄNKINGSINSTÄLLNING] → [RELÄFLYGNING]

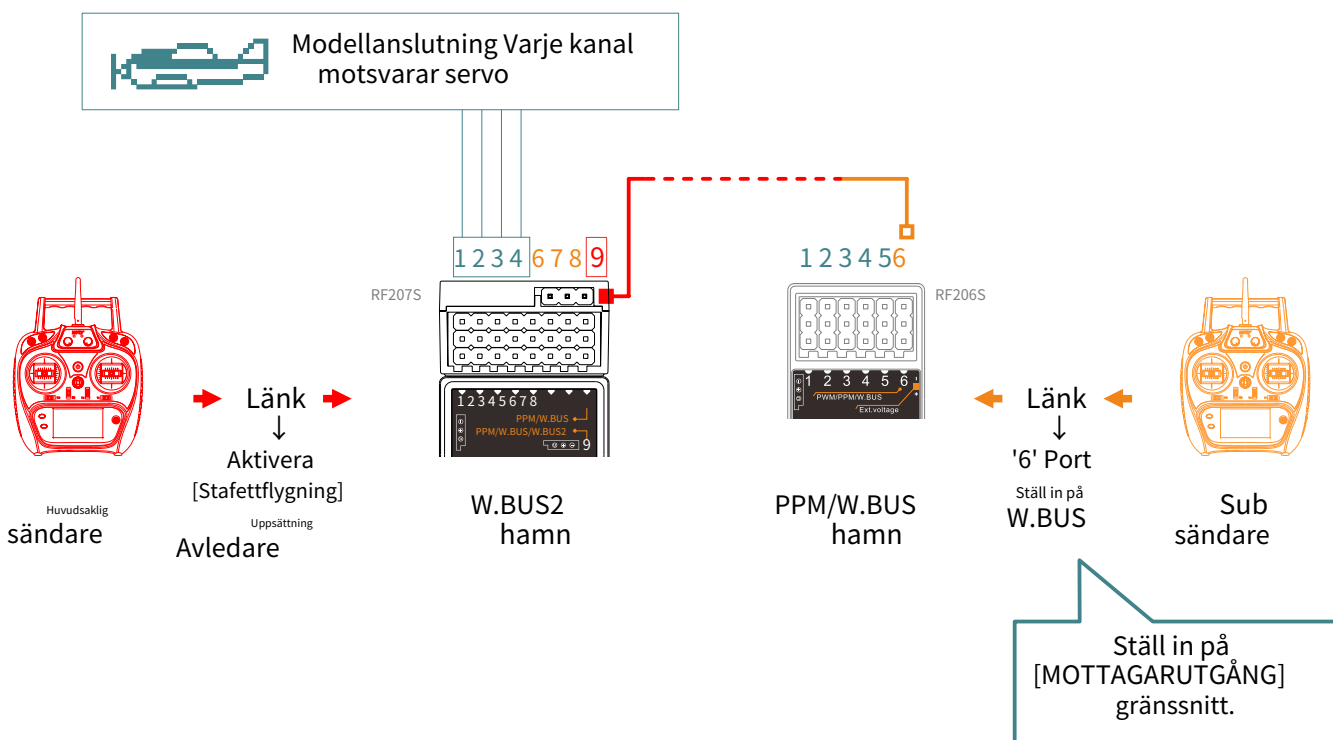
Denna funktion är ett flygkontrollläge som använder två sändare, två mottagare och ett modellflygplan för att uppnå reläkontroll över långa avstånd. Huvudsändaren och undersändaren är separat länkade till mottagaren, den åttonde stiftkontakten (PPM/W.BUS) på undermottagaren RF209S ansluts till den nionde stiftkontakten 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 aktivering/avaktivering av reläflygfunktionen. (Inställningen är endast giltig när mottagaren är ansluten)

Brytare: Ställ in styrsignalens brytare. (När brytaren är PÅ styrs den av undersändaren. När brytaren är AV styrs signalen av huvudsändaren.)



* [Funktionen [Relay Flight] behöver bara aktiveras av sändarens huvudinställningsfunktion. Sub-Sändaren behöver inte vara inställd på [Reläflyg].

* [Reläflyg] behöver stöd från mottagaren W.BUS! (t.ex. RF207S/RF209S har W.BUS-port.)

SERVOFREKVENNS

Gränssnittsväg: HEM/MON. → [LÄNKNINGINSTÄLLNING] → [SERVOFREKVENNS]

När du använder det digitala servot, justera mottagarens utgångsfrekvens så att den matchar servots driftsfrekvens för att bättre återge servoprestanda.

Justera mottagarens utgångsfrekvens, slaget är 50Hz ~ 300Hz, och inställningen är framgångsrik när du avslutar

SERVO FREQUENCY	
VALUE	50Hz

VARSEL

Denna funktion kräver servostöd och kräver

Sändare och mottagare måste vara i normalt kommunikationsläge för att inställningarna ska fungera! Systemet är som standard inställt på 50 Hz. Ändra inte servofrekvensparametrarna slumpmässigt. Annars finns det risk för skador på servot!

BUSS-SERVOINSTÄLLNING

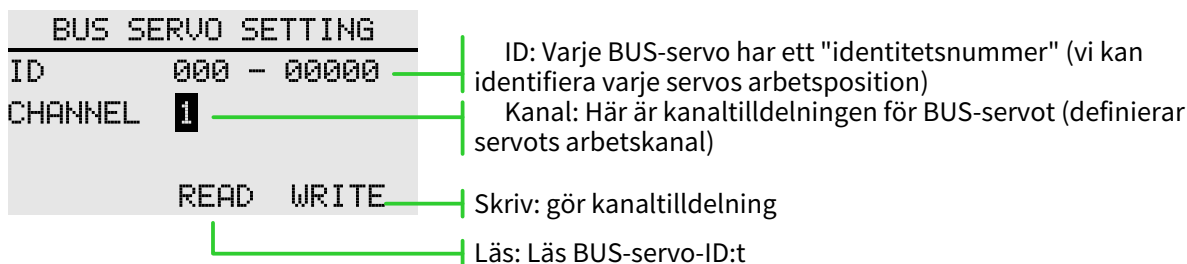
Gränssnittsväg: HEMMA/MON. → [LÄNKINGSINSTÄLLNING] → [BUSS-SERVOINSTÄLLNING]

* Denna funktion kräver stöd från en mottagare som är ansluten till W.BUS! (t.ex. RF207S/RF209S är anslutna till W.BUS-port.)

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

Varsel:

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



Inställningsmetod: Användningen av W.BUS-funktionen är huvudsakligen för att allokera kanalparametrar för BUS-servo, vilket är uppdelat i tre huvudsteg.

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

Läs först av BUS-servo-ID:t.

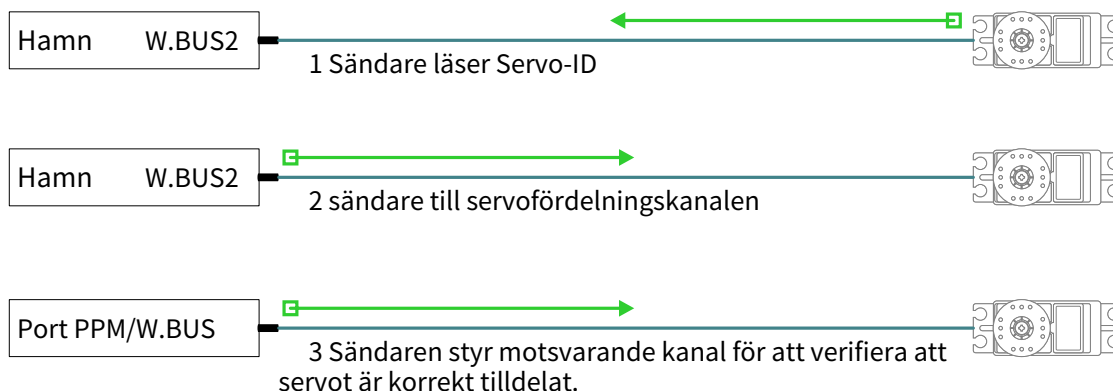
Anslut BUS-servot till mottagarens "W.BUS2"-plats och sändaren klickar på "Läs"-knappen.

För det andra, kanaltilldelningen.

I inställningsalternativet "Kanal", välj motsvarande kanal enligt servots funktion. Klicka på knappen "Skriv", ställ in servokanalen och slutför parametersparningen, och lämna inställningsgränssnittet.

För det tredje, verifiera styrväxelns kanal.

Slå på monitorn, anslut servot till gränssnittet "PPM/W.BUS" och manövrera joysticken eller omkopplaren (som för närvarande är ansluten till den kanal som servot har ställt in).



180/270°SERVO

Gränssnittsväg: HEM/MON. → [LÄNKNINGINSTÄLLNING] → [180/270°SERVO]

180/270°-servot är inställningen för rotationsslaget för servot med stor rodervinkel, vilket är inaktiverat som standard.

Det används vanligtvis vid inställning av en stor mängd servo, såsom en tank eller en robot.



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

VARSEL

Att aktivera den stora rodervinkeln kan få servot att röra sig bortom rotationsslaget och skada servot. Kontrollera därför innan du använder den här funktionen om servot är lämpligt för den här funktionen.

RÄCKVÄNSKONTROLL

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. →
[LÄNKINSTÄLLNING] → [OMRÅDESKONTROLL]

Avståndskontrollen används huvudsakligen för att testa avståndet

Slå på telemetrin vid anslutning. Efter anslutning kan sändaren och mottagaren anslutas normalt för att använda den här funktionen! Endast genom att gå in i det här gränssnittet, efter att ha tryckt på SH-knappen 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:

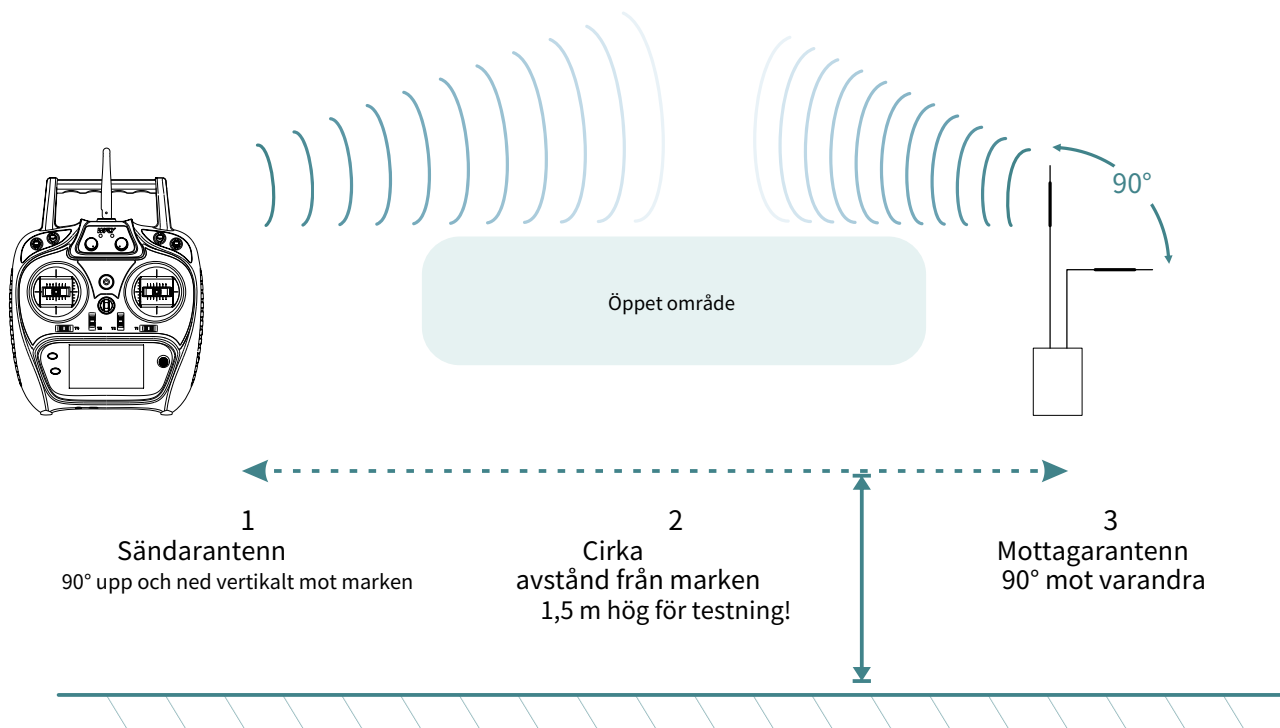
1. Gå in i gränssnittet och tryck på SH-knappen.
2. Sändaren och mottagaren upprätthåller en viss höjd (cirka 1,5 meter över marken) och antennerna är i samma riktning (vinkelrätt mot marken).

3. Sändaren och mottagaren är strömförsörjda, starta rörlig position och flytta spaken.

4. Sändaren kontrollerar signalstyrkan på gränssnittet, och mottagaren kontrollerar om statuslampan och servots dual rate lyser jämnt. Ovanstående ger en omfattande utvärdering av arbetsavståndet!

Bedömning av signalstyrka:

Sändarens signalstyrka som returneras av mottagaren kan ses i skärmens övre högra hörn (standby-gränssnittet under normal drift) och signalstyrkans procentuella indikation (funktionsgränssnittet [Range Test]). Ju fler indikatorstaplar, desto större procentvärde. Ju bättre signal, desto sämre signal. Statusfältet har ingen signalstapelindikering, och det finns ingen signal när signalstyrkan är 0 %.



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

ÖVERVAKA

Gränssnittssökväg: HEM/MON. → [ALLMÄN MENY] → [SKÄRM]

Detta gränssnitt kan användas för att förstå servoutgången för varje kanal och bekräfta servofunktionen. Det kan också utföra servotest, såsom "slaglängd" och "mittpunktstest".

Driftläge:

- AV: Standardalternativet visar utgångspositionen i realtid för alla aktuella kanaler.
- "NEUT"-läge: Neutral, alla kanaler, roderläget är fixerat vid mittpunktsslagets position.
- "MOV"-läge: Rörelse, alla kanaler, rodermöjligheter upprepade gånger.

Gasreglage: Gasreglaget är stängt som standard, vilket undviker gasreglages utdata om fara skulle uppstå.



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 bestäms av roder vinkel, så utför inte detta test medan den är ansluten till kroppen. (Det kan orsaka skador på servot eller kontakten eller till och med kroppen.)

Övervakningsapplikation:

1 Servofunktion (kanal) utgång för dynamisk visning i realtid. 2 Test av slut- och mittpunkten för servoslaget.

Servotestfunktion:

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

2 Dynamiskt läge: Alla kanaler (servo) växlar fram och tillbaka mellan de två ändarna, och slaglängden justeras så att det är möjligt att justera om storleken på servots rörelse för varje kanal är lämplig för modellen.

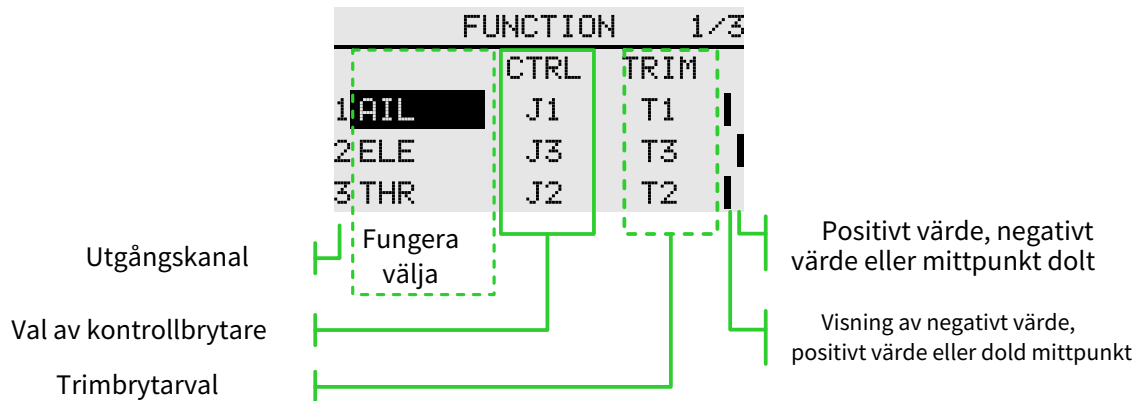
FUNGERA

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

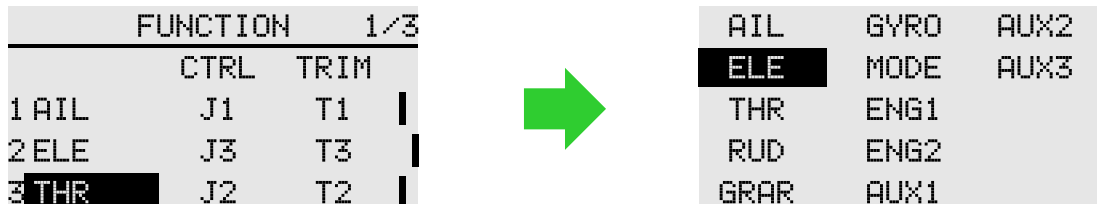
När modell och vingtyp väljs har servoutgångskanal och funktionskombination förinställt. Vid behov kan du ändra servoutgången.

Kombinationen av väg, funktioner (skevroder, höjdroder etc.), reglage (spak J1-J4, omkopplare SA-SH, trimning T1-T6, spak) och motsvarande trimning kan anpassas.

Kanal: När kanalbyte används kommer den aktuella kanalen att ersättas, och den ersatta kanalen kommer automatiskt att ändra inställningsdata (slaglängdsjustering, neutralpunktsjustering, servo-reversering, felsäker, etc.). (Du kan specificera samma funktion till olika servoutgångskanaler, till exempel att tilldela höjdrodrar 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.



VARSEL

Efter att funktionen [Funktion] har justerats kan du behöva justera följande parametrar: [Slutpunkt], [Subtrim], [Servo reverse], [Fail Safe] etc.

SERVO REVERSE

Gränssnittsväg: HEM/MON. → [ALLMÄN MENY] → [SERVO REVERSE]

Denna funktion reverserar rörelseriktningen för varje kanalservo.

För helikoptrar med 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 på skevroder och höjdroder.

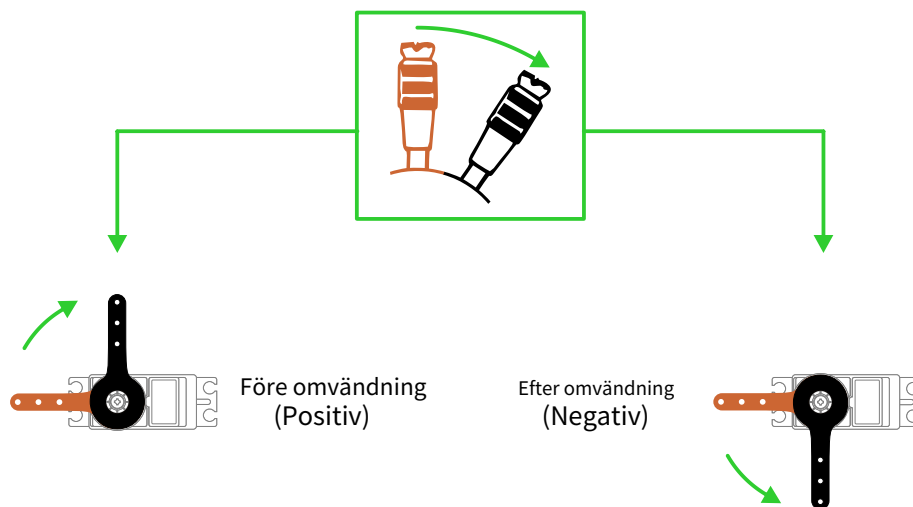
I vissa inställningar för blandning av flygplan/segelflygplan styr flera servon samma funktion. Huruvida man ska reversera flygplanet eller funktionsinställningen är mycket komplicerat och svårt att skilja åt. För specifika funktioner, se till att utföra tillräcklig fysisk inspektion innan flygning.

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

Klicka på baksidan drift och popup bekräftelsefönstret.

SURE?

YES
NO



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

FARA Gasreglats kanal (3CH) är omvänd vid initialinställningen. Kontrollera noggrant motorns och gasreglats riktning och var noga med att inte plötsligt slå på strömmen med full hastighet. När du använder en elektrisk modell, var inte orolig om propellern eller rotern inte är installerade. Identifiera den elektriska rörelseriktningen och kör gasreglaget. Att koppla in en propeller eller rotor kan lätt orsaka oavsiktlig rotation och leda till allvarliga faror som skador.

DUBBEL HALVPRIS

Gränssnittsväg: HEM/MÅN. → [ALLMÄN MANU] → [DUBBEL HASTIGHET]

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

Kanal: Kanalerna CH1-CH8 kan ställas in.

Läge: Flygförhållanden, omkopplare, två kontrolllägen. Läget "Flygläge" styrs av funktionsinställningsomkopplaren [Allmän meny].

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 distribueras fritt, och den effektiva prioritetsnivån är den optimala nivån vid stora tal (3 är att föredra)

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

Exempel på kurvinställning för motsvarande brytare (inställning av kurvan för brytare 2): 1 Tilldela

kontrollbrytare: Välj alternativet "--" under "2" i gränssnittet (ovan), öppna gränssnittet [Switch Assignment], välj kontrollbrytaren och välj det aktiva läget. (Till exempel är det andra läget på brytaren SA det aktiva läget: de övre och nedre knapparna väljer SA för att trycka på bekräfta-knappen, SA-alternativet blinkar och hoppar till växelinställningsalternativet "växla", tryck på bekräfta-knappen för att öppna växellägesinställningen, upp- och nedknapparna väljer växelläge 2, tryck på Bekräfta att aktiveringsvillkoret för nyckelbrytaren är "På", tryck på returtangenten två gånger för att spara inställningarna och återgå till skärmen [Dubbel hastighet].)

2 Aktivera kurvan: strömbrytaren SA träffar aktiveringskurvan för andra växeln, och kurvaktiveringen indikerar att pilen rör sig till position nummer 2 (ovan).

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

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

När kurvan är inställd måste omkopplaren som är associerad med det andra numret avaktiveras, annars kommer den inställda kurvan att vara den kurva med högst prioritet som aktiveras.

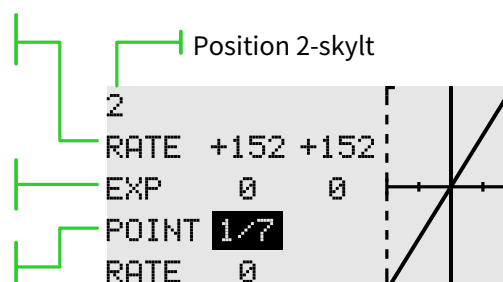
Hastighet: Rodervinkeln kan justeras för rodervinkeln.

EXP: Exponentialkurva, inställning av aktionskurvan. När det negativa värdet är nära neutralläget är det långsamt, och när det är positivt är det nära parametern nära neutralläget.

Punktpositionen

Hastighet: Punktpositionen för handlingskurvan kan flyttas uppåt och nedåt.

Växlingspunkten för Bekräfta-tangenten och vänster- och höger-tangenterna för att justera värdet.



SLUTPUNKT

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

Denna funktion kan justera ändpunkten på vänster respektive höger sida av servot, för korrigering av maskinhusets 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 denna gränspunkt ställts in, även om operationer som mixningskontroll ökar styrslagets storlek, kommer servots funktion inte att överskrida gränspunkten, vilket låser servot och skyddar anslutningen.

Den faktiska rotationen för 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 servoläget.

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

Vänster
resa

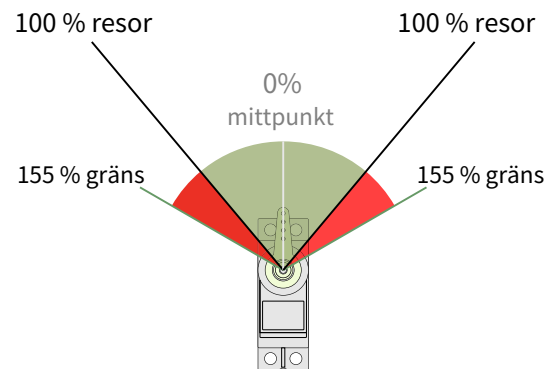
Rätt
resa

Handlingsriktning

Vänster gräns

Höger gräns

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



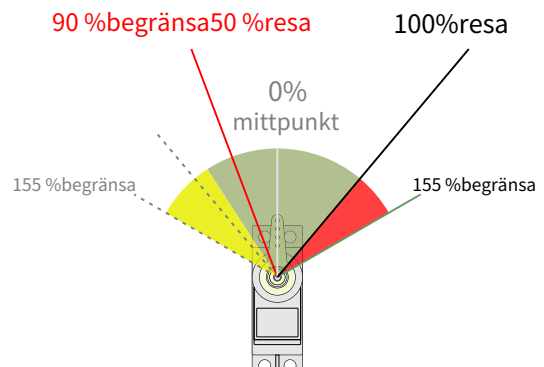
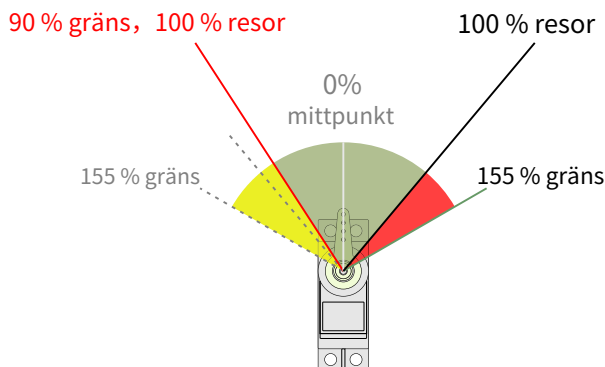
Exempel på funktion (bilden uppe till höger visar maxgräns och standardavstånd):

1 Som visas i tabellen ovan har gasreglagetets vänstra gräns ställts in på 90 %. Gasreglaget når maxläget, som visas nedan. Även om

Slaglängden är fortfarande 100 %, den maximala gränsen (röd linjemarkering) är begränsad till 90 %.

2 Gasreglagetets vänstra gräns är fortfarande 90 % och slaglängden är ändrad till 50 %. Gasreglaget når maxläget, som visas nedan. Även om

gränsen är 90 %, gasreglagetets utmatningsväg är begränsad till 50 %, så det maximala utmatningsläget kan bara nå hälften av den normala vägen (röd linjemarkering)



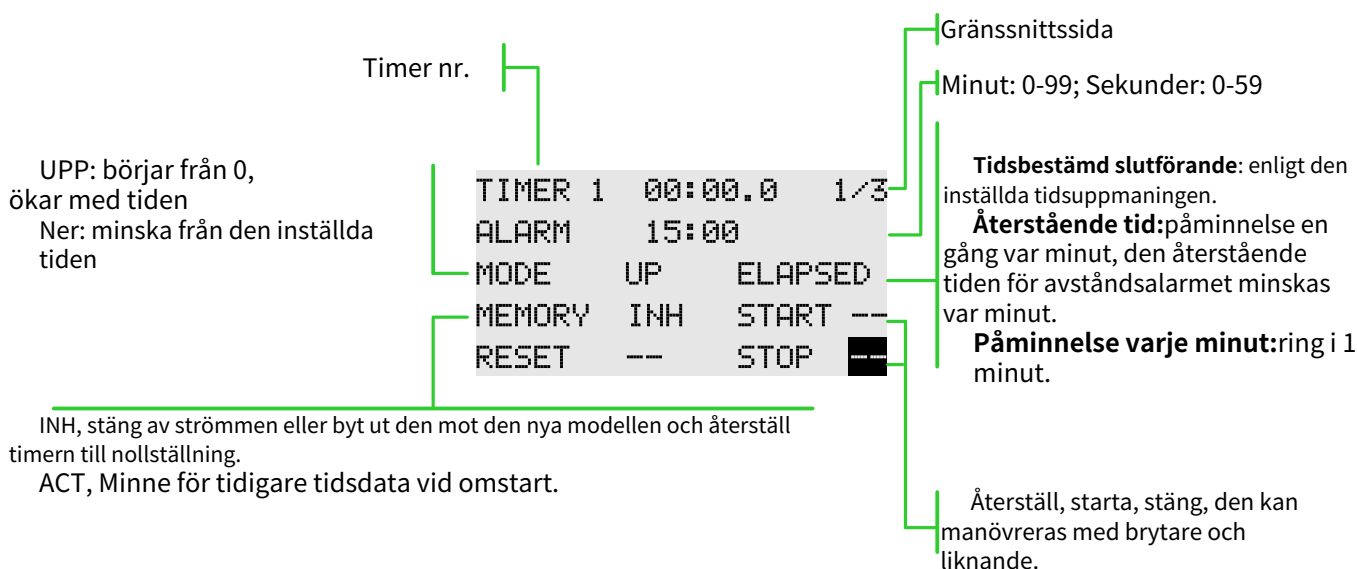
TIMER

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

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

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

Timern kan startas eller stoppas med manövreringar som brytare eller tickande knappar. Och riktningen för start- och stoppbrytarna kan ställas in automatiskt. Positiv tidtagning och nedräkning kan ställas in på maximalt 99 minuter och 59 sekunder.



Fallinställning (timer 1 15 minuter nedräkning, ringsignal, öppen vibration, SA-kontroll vid switch):

1 Tidsinställning, som visas i varningsfältet till höger, justeras minutvärdet till vänster till "15" och värdet för minut till höger till "Återstående tid".

2 Lägesinställning, läget är inställt på "nedräkning". 3

Vibrationsinställning, vibrationen är inställd på "Vibration 1".

4 Minnesinställning, öppna vid behov, behåll standardinställningen här.

5 Omkopplarinställning, startknappen är inställd på "SA/växel 2", stoppknappen är inställd på "SA/växel 1" och återställningsknappen är inställd på "SA/växel 0". (Så vi kan styra timer 1 med bara en knapp). Efter aktivering och aktiveringseffekt: tidtagningen startar, påminnelsen blir ett kontinuerligt "tick-tick-tick..."-ljud när de återstående 20 sekunderna har gått, och påminnelsen blir ett kontinuerligt "tick-tick-tick-tick" när 10 sekunder återstår. Ljudet "tick..." kommer att höras, i slutet av nedräkningen kommer det att höras ett långt pip med vibration av typen "Vibration 1"; sedan fortsätter tidtagningen 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 brytare/spak (t.ex. gasreglage)

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

TRIMINSTÄLLNING

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

I den här funktionen kan du ställa in mängden digital trimning och actionläge, och du kan välja trimningsstegsrörelsen under varje förhållande, eller trimma den individuella rörelsen under varje förhållande. (Till exempel kan svävning 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 den kanal som tilldelats av motsvarande T1 att följa åtgärden.

Brytare: INH, 2 POS, 3 POS, standardinställningen "INH", styr motsvarande trimningsdynamik i huvudgränssnittet. Inhiberad, huvudgränssnittet döljer motsvarande trimbrytare. 2, 3 POS, huvudgränssnittet visar motsvarande trimbrytare

Tillstånd: Grupp, singel, standard "grupp". Grupplägen: Samma trimningsdata återspeglas i alla flygförhållanden. Singelläge: Individuella trimningsjusteringar är möjliga under varje förhållande.

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

SUBTRIM

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

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

När du startar inställningen [Sub-trim] måste du först subtrimma varje kanal (kontrolleras av skärmen) till mittpositionen.

Innan du justerar [Sub-trim], se till att justera kontrollytans (servo) kontrolllänk på modellen först och använd sedan funktionen [Sub-trim].

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

Resa: -240~+240

KANALFÖRDRÖJNING

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

Denna funktion används huvudsakligen för realistiska handlingar, såsom att dra tillbaka underredet (minska utgångskanalens svarshastighet), ställa in slaglängden till 0 till 100, och standardvärdet är 0 (motsvarande fördröjningstiden för kanalspakens position från ena änden till den andra änden är den inställda tiden).

Ju större värde som visas på gränssnittet, desto större fördröjning och desto långsammare blir åtgärdens utdata.

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

Anpassa valfri strömbrytare, vred etc.

Används för att aktivera och inaktivera fördröjningsfunktionen

Standard "0", ingen fördröjning

Maximalt värde "100", Maximal fördröjning

PROGRAMMIXAR

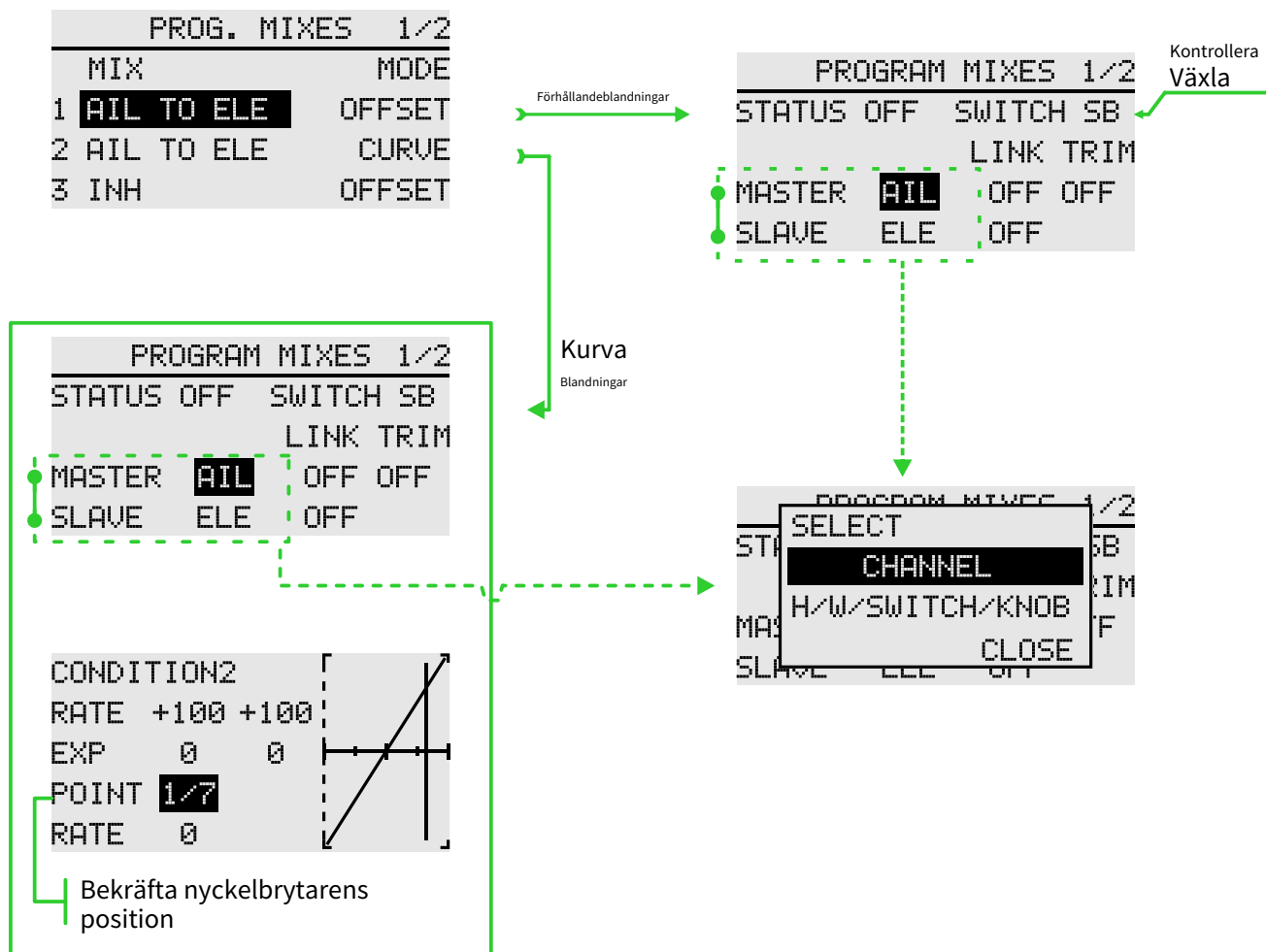
Gränssnittssökväg: HEM/MÅN. → [ALLMÄN MENY] → [PROGRAMMIXNINGAR]

Den kan skapa 5 mixkombinationer, som kan anpassas genom att välja kanaler eller växla mellan rattar. Förutom att användas för att skapa en mängd olika flygplansflygegenskaper, kan den användas för en mängd andra ändamål.

Blandningsförhållandets riktning kan ställas in separat.

Förhållandeläge: Förhållandemixning för enkel mixning med riktninginställningar.

Kurvläge: Kurvmixning, exakt kontroll av mixning mellan olika penseldrag, där "polylinje" kan justeras exakt med hjälp av 7 punkter.



Inställning av programmeringsmixarnas förhållande (se ovanstående mixning 1/2):

1 Växla läge till förhållandet och klicka på namnet på den blandade kontrollen 1 (namnet på den blandade kontrollen är namnet som genereras av kombinationen av primär- och sekundärkanalerna, såsom vyn från gasreglaget till skevrodret) och gå in i gränssnittet för mixkonfiguration.

2 För att använda dessa programmeringsmixar måste du aktivera den här funktionen, så statusen måste ändras till aktiverad. (När den är inaktiverad kan kontrollbrytaren inte aktiveras när den når det aktiva läget.)

3 Ställ in kontrollströmbrytaren, standardinställningen är [-], vi kan ställa in den som strömbrytare, vredvipa och så vidare.

4 Tilldela primär- och sekundärkanalerna och bekräfta kanalens polaritet genom faktisk användning

(se ovanstående blandningshastighet 2/2):

● Ställ in blandningsförhållandet. Det finns två blandningsförhållanden positiv och negativ, vilket kan styra blandningsförhållandet i båda riktningarna

● Ställ in offset-förhållandet, vilket används för att ställa in upp och nedåtriktad förskjutning av mittpunkten för det totala blandningspositionsförhållandet.

(se ovanstående blandningskurva 2/2)

● Ställ in blandningshastigheten och justera positionerna på båda sidor av kurvan.

● Ställ in EXP och justera böjningshastigheten och riktning på båda sidor av linjen.

● Ställ in punkten. Den streckade linjen i kurvrutin på höger är positionen för den aktuella punkten. Ändra hastigheten för att justera den övre och nedre offseten.

FLYGLÄGE

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

Denna funktion kan kombineras med två godtyckliga omkopplare eller vred, vippknappar etc. för att skapa upp till 9 olika utgångsförhållanden. Varje användare kan ställa in utgången efter faktiska behov, vilket är lämpligt för vissa flygkontrollkort för olika flygförhållanden. Krav på användning.

För mer information, se instruktionsboken till flygkontrollkortet och ställ in det mest rimliga driftsläget enligt användarens egna användningsvanor.

Pilen indikerar
var effekten är

Funktionsstatus

Kontrollbrytare 1

Kontrollbrytare 2

	FLIGHT MODE
INH	1.1100
--	2.1250
--	3.1400
	4.1550

Lägesbeskrivning:

Det finns minst 4 lägesutgångar (2 lägesbrytare x 2 lägesbrytare = fyra tillstånd). Det finns upp till 9 lägesutgångar (3 lägesbrytare x 3 lägesbrytare = 9 tillstånd).

Pilpositionen är den aktiva positionen för den aktuella ställverkskombinationen och påverkar inte inställningsparametrarna.

WARNING

Kontrollera inställningsresultatet efter inställning. Ta bort bladet vid idrifttagningsverifiering, var försiktig så att modellen inte skadas.

DUBBELMOTOR

Gränssnittssökväg: HEM/MON. → [ALLMÄN MENY] → [DUBBELMOTOR]

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 drivning, kan den dubbla motorfunktionen användas direkt, och motor 1, accelerationsvippan och rattspaken för motor 2, och motor 1 och motor 2 kan enkelt ställas in. Blandningshastighet. I robotmodellen och fartygsmodellen stöds den dubbelriktade elektroniska regulatorförhållandet, och kontrollriktningen kan snabbt växlas genom att ställa in en framåt- och bakåtbrytare. Dubbelmotorfunktionen stöder 3 hastighetsinställningar, varje hastighet stöder separata kontrollbrytare.

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

Funktionsstatusknapp (INH, ACT, standard [INH])

Unidir: Envägs elektronisk regulator, t.ex. tomt läge (acceleration stöder endast framåtkörning)
 Bidir: Tvåvägs elektronisk regulator för fartygsmodell, bilmodell, robot etc. (Inställningar för accelerationsstöd framåt och bakåt)

Brytare: Stöder 3 förhållanden och kontrollbrytarinställningar.
 Prioritetsförhållandet 3 är det högsta
 Hastighet: Motsvarar dubbel hastighet, stöder växling av 3 olika förhållanden.

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

Gasspak:
 Styrmotor 1 och motor 2 roterar med samma hastighet för att uppnå framåt- eller bakåtkörning

Positiva och negativa:
 Ställ in kontrollbrytaren för att styra plus/minus

Framåt: ställ in framåtkursen

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

Riktningsspak:
 Styr motor 1, motor 2 roterar med olika hastighet, redskapet svänger åt vänster eller höger.

Positiva och negativa:
 Ställ in kontrollbrytaren för att styra plus/minus

Riktning (vänster):
 Ställ in förhållandet för vänstersvängen

Riktning (höger):
 Ställ in förhållandet mellan högersväng

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

Motorhållningsfunktionsstatus

Tilldelning av hållfunktionsbrytare

Gasspjällshållningsläge

Utdata från standardparametern

Accelerationsspaken

Fram

Bakåt (Dibir)

Motor 1 Motor 2

Riktningsspak (enkelriktad)

Sväng vänster

Sväng rätt

Motor 1 Motor 2

Riktningsspak (tvåvägs)

Sväng vänster

Sväng rätt

Motor 1 Motor 2

SKICK

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

Med den här funktionen kan flygförhållanden konfigureras efter behov, och det finns 3 flygförhållanden att välja mellan.

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

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

Fördröjning: Undvik att flygkroppen svänger på grund av plötsliga förändringar i servots position eller den osynkroniserade aktionstiden mellan passagerna vid byte av flygförhållanden.

Indikation för effektivt läge

CONDITION	
►NORMAL	
IDLE	--
HOLD	--
DELAY	

Nuvarande flygläge

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

Tilldela kontrollbrytare: Som standard finns det ingen brytartildelning (--), klicka för att öppna tilldelningsgränssnittet. Växling mellan flygförhållanden kan utföras med hjälp av omkopplare som en vippströmbrytare, en spak och en sidospak. Ställ in omkopplaren för oönskade flygvillkor på tom (--)

Fördröjningskonfiguration gränssnittspunkt

* Motsvarande fördröjning kan ställas in separat för varje. Genom att aktivera den inställda kontrollbrytaren kan fördröjningsvärdet för varje kanal som motsvarar flygläget ställas in.

GASSELSKURVA

Gränssnittsväg: HEM/MAN. → [MODELLMENY] → [GASKURVA]

EXP+7 punkt streckad linje, justera gasspjällets uteffektskurva enligt gasspakens rörelse, så att motorns varvtal når optimalt flygtillstånd.

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

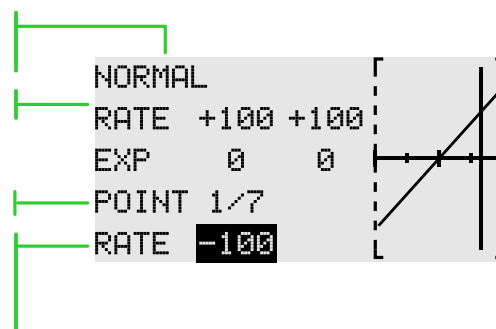
"Flygläge" styr tonhöjdskurvan och olika lägen
är aktiverade för kurvjustering vid inställning.

Justera utgångsvärdet för vänster respektive höger kurva.

EXP säkrar 7-punkts polylinjeläge.

Justera den övre och nedre offseten för den valda kurvreferenspunkten
och byt referenspunkt genom att bekräfta knappen (lång tryckning).

för att återställa värdet).



Exempel på kurvinställning

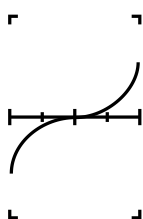
* Flygförhållanden: Ställ in kontrollknappen "Flygförhållanden" i [Modellmeny] → [Förhållande]. Växla med omkopplaren, inställningen av funktionskurvan utförs separat.

Följande kurvor skapas i standardinställningen för polylinjer. När kurvan faktiskt är inställd matas den in enligt modellens angivna (eller referensvärdes) åtgärds mängd.

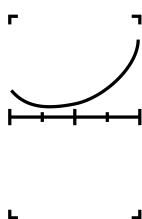
- Justering av standardkurvan: Standardkurvan är en grundläggande kurvuppsättning med svävande kurva som centrum. Med stigningskurvan (standard) är antalet motorvarv fast, och upp- och nerstyrningen är enklast.

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

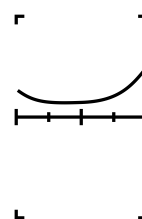
Standardkurva



Tomgångskurva 1



Tomgångskurva 2



TONHÖJNINGSKURVA

Gränssnittssökväg: HOME/MON. → [MODELLMENY] → [TONHÖJDSKURVA]

Den här funktionen justerar pitchkurvan för varje "flygförhållande" för att få bästa möjliga flygstatus efter gasreglageets rörelse.

VARNING

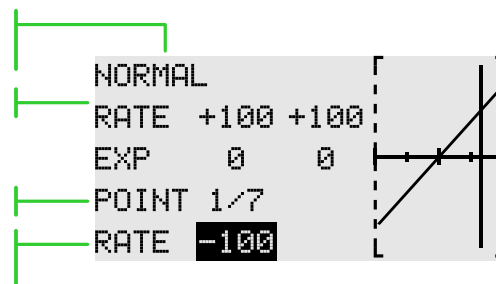
Starta motorn. Se till att vrida avstängning av tomgångsfunktionen och starta motorn på nedåtgående tomgång under flygning.

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

Justera utgångsvärdet för vänster respektive höger kurva.

Det finns sju referenspunkter

Justera den valda kurvreferenspunkten uppåt och nedåt, bekräfta nyckelbrytarens referenspunkt (håll ner för att återställa värdet).



* Flygläge: ställ in kontrollknappen "Flygläge" i "modellfunktion" → "Flygläge". Växla genom respektive för inställning av funktionskurva.

Exempel på kurvinställning

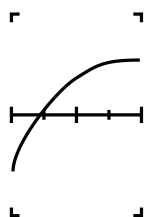
Följande kurvor skapas i standardinställningen för polylinjer. När kurvan faktiskt är inställd matas den in enligt modellens angivna (eller referensvärdes) åtgärds mängd.

Justering av standardkurvan: Polyline används vanligtvis. Standardkurvan är en grundläggande kurva som ställs in runt hovringsläget. Med gaspådragskurvan (standard) är antalet motorvarv fast, vilket gör upp- och nerregleringen till den enklaste.

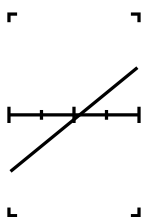
Justering av tomgångskurvan: Högtongkurvan ställer in den maximala tonhöjden som inte belastas av motorn. Lågtongkurvan ställs in för att matcha ribbornas rörelse, rullningen och 3D-variationen. Tomgångskurvan används ibland beroende på stuntåtgärden.

Justering av gasspärskurvan: Gasspärskurvan används för landning vid nedstigning.

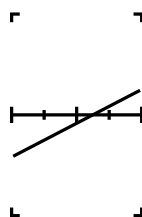
Standardkurva



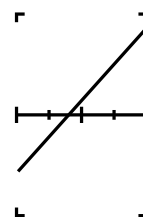
Tomgångskurva 1



Tomgångskurva 2



Gasspärskurva



GASPAGSLAG

Gränssnittssökväg: HEM/MÅN → [MODELLMENY] → [GASREGLAGE]

Används huvudsakligen vid felsökning av modeller. Styr gasreglaget i lägsta läge med omkopplaren för att säkerställa felsökningssäkerheten.

Funktionskontrollbrytare,
standard [--]

Intervall 0%-50%, standard
17%. Placera spaken i det
gasläge du vill hålla, tryck på
vänster- och högertangenterna
för att justera värdet, eller tryck
på bekräfta-tangenten för att få
gasläget när värdet är valt.

Intervall 0-100, standardinställning 0
för svarshastighet för
funktionsomkopplaren [Throttle hold],
ingen konflikt med fördröjningen för
[Condition].

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

Det inställda gasspjällets utgångsläge

Gasreglagets nuvarande läge, när det är
upplåst kan gasreglagets kanal ändras med
hjälp av åtgärden. När det är låst, fixera det i
det inställda låsta läget.

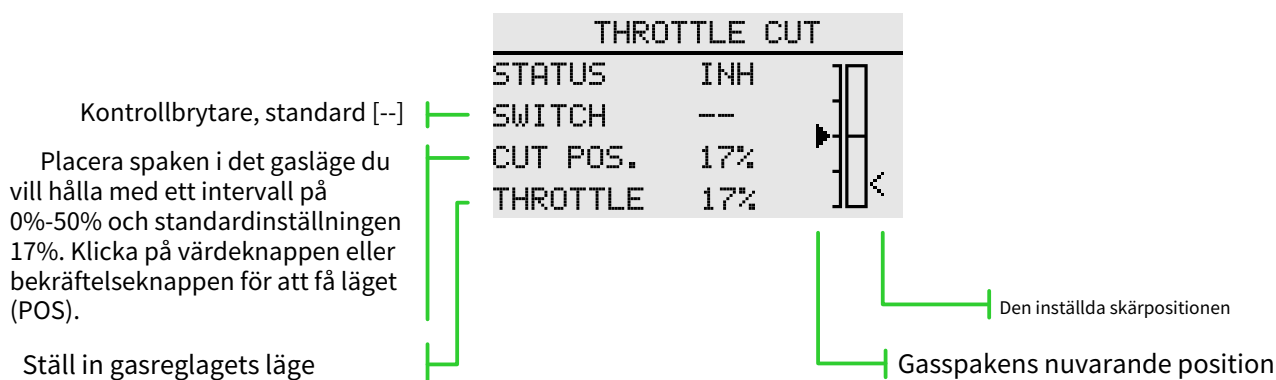
GASREGLERING

Gränssnittssökväg: HEM/MAN. → [MODELLMENY] → [GASREGLERING]

Säkert och enkelt att stänga av motorn. Gasspjället är ett enkelt sätt att stoppa motorn. Generellt sett kan detta åstadkommas genom att vrida en hårdvarubrytare i tomgångsläge. Denna funktion kan inte utlösas när gasen är hög för att förhindra felaktig användning. Brytarens position och riktning måste väljas eftersom den ursprungliga inställningen är [--].

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

Kontrollera dessutom att gasspjället inte är åtdraget eller att servot inte är överbelastat.



Inställning av skärposition

1 Status ändras till "ACT"
 2 Klicka på knappen "Växla" för att öppna gränssnittet "Växlatilldelning" och välj kontrollbrytaren. 3 Slå på den valda "avstängningskontrollbrytaren", motorspaken är i tomgångsläge och justera hastigheten tills motorn stannar helt.

Var uppmärksam på gasreglets anslutning här, låt inte servot överskrida slaglängden.

FARA

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

GYRO

Gränssnittssökväg: HEM/MON. → [MODELLMENY] → [GYRO]

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

Skick
läge

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

Kontrollgyrots känslighet kan aktiveras med "Flygförhållanden" eller genom att tilldela brytare, vred och så vidare.

3 lägen kan ställa in känsligheten separat

Växla
läge

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

Varje kontrollbrytare kan vara försedd med ett gyroskop, tre typer av känslighet kan tillhandahållas.

En strömbrytare, vred etc. kan ställas in för att aktivera känslighetsvärdet för strömbrytarens angivna position.

Inaktivera och aktivera den aktuella gyrokonfigurationsgruppen.

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

Normalt läge, (AVCS) låsstjärtläge.

Gyrodriftsläge. Normalt, AVCS 100 %

Ställ in tillhörande tuningkontrollbrytare, ratt etc. för justering av känslighet

Kontrollbrytarens aktuella position i realtid Kan

ställa in trimintervalllets värde $\pm 20\%$

Funktionsinställning

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

2 Lägesval. Valfritt "växel" eller "Flygläge".

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 positionsbrytaren, standardinställningen är [--].

4 Val av status. Välj om konfigurationen "Position" ovan är aktiverad eller inte.

5 Typval. Välj känslighetstyp för motsvarande arbete för den aktuella "positionen". 6 Justering av förhållande. Alternativen varierar beroende på typalternativet ("Normal" typ, "Hastighets" intervall 0% - 100%; under "AVCS" typ är "Hastighets" intervallet Normal [0~100%], AVCS [0~100%]).

7 Justera omkopplarnalet och justera förhållandet. Känslighetsinställningsomkopplaren, standardinställningen är [--]; hastighetsvärdet kan ställas in på $\pm 20\%$. Används för att justera känsligheten.

Känsligheten som krävs för olika flyglägen är olika, så byt förhållandena (position) separat för att justera känsligheten.

GUVERNÖR

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

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

Skick
läge

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

Kontrollregulatorn kan aktiveras med "Flygvillkor" eller genom att tilldela brytare, vred etc.

De 3 "Flyglägena" kan ställas in separat.

Hastighetsjustering. Vanlig, 100%

Växla
läge

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

Varje kontrollbrytare kan ställas in separat för regulatorn, och 3 lägen kan ställas in.

Inaktivera och aktivera den aktuella konfigurationsgruppen "Governor".

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

Kan anpassa brytaren, vredet etc. för att styra aktiveringsbrytarens angivna position.

Ställ in relevant tuningkontrollknapp, ratt etc. Numerisk mätning i realtid

Inställningsområde för inställningsvärde $\pm 20\%$.

Fungera

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

2 Lägesval. Valfritt läge för "växling" eller "Flygförhållanden".

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

4 Statusval. Välj om konfigurationen "Position" ovan är aktiverad eller inte. 5 Justering av utväxlingsgrad. Ändra utväxlingsgraden och justera hastigheten.

6 Justera omkopplarvalet och trimma hastighetsinställningen. Känslighetsinställningsomkopplaren, standardinställningen är [--]; hastighetsvärdet kan ställas in på $\pm 20\%$. Används för att justera hastigheten. (När inställningsomkopplaren är [--] utförs den förinställda hastighetskorrigeringen för inställningsförhållandet som standard.)

SWASH

Gränssnittssökväg: HEM/MON. → [MODELLMENY] → [SWASH]

Vevstakekorrigeringsfunktion för swash (förutom H-1-läge för swash)

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

SWASH		
AILERON	+50%	— Intervall $\pm 100\%$, standard 50 %
ELEVATOR	+50%	— Intervall $\pm 100\%$, standard 50 %
PITCH	+50%	— Intervall $\pm 100\%$, standard 50 %

Process för inställning av neutralpunkt (referenspunkt för inställningskorrigeringsfunktionen)

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

1 Flytta markören till "mittpunktspositionen" och klicka för att hämta (ingen tangentinställning stöds) för att läsa av gasreglaget position (styrväxels neutralpunktsvärde). Efter att ha läst av neutralpunktsvärdet, använd andra korrigeringsfunktioner för efterföljande inställningar.

Steg för att ställa in blandad styrhastighet

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

● Ställ in gasreglaget i ett förinställt neutralläge. Justera vevstångens längd så att tvärskivan förblir jämn vid denna punkt.

● Trimfunktion för att göra små justeringar.

● Justera lutningskurvan i en rak linje och se till att helikopterns lutning når maxvärdet.

● Justera förhållandedatan som ska korrigeras

1. Justera skevrorets funktion

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

2. Justera hissens funktion

Justera höjdrodervippan upp och ner så att skevroderns eller pitchriktningen inte störs.

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

SKICK

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

Med den här funktionen kan flygförhållanden konfigureras efter behov, och det finns 3 flygförhållanden att välja mellan.

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

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

Fördröjning: Undvik att flygkroppen svänger på grund av plötsliga förändringar i servots position eller den osynkroniserade aktionstiden mellan passagera vid byte av flygförhållanden.

Indikation för effektivt läge

CONDITION	
CONDITION1	
CONDITION2	--
CONDITION3	--
DELAY	

Tilldela kontrollbrytare: Som standard finns det ingen brytartilddelning (--), klicka för att öppna tilldelningsgränssnittet. Växling mellan flygförhållanden kan utföras med hjälp av omkopplare som en vippströmbrytare, en spak och en sidospak.

Ställ in omkopplaren för oönskade flygvillkor på tom (--)

Nuvarande flygläge

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

Fördröjningskonfiguration gränssnittspunkt

* Motsvarande fördröjning kan ställas in separat för varje. Genom att aktivera den inställda kontrollbrytaren kan fördröjningsvärdet för varje kanal som motsvarar flygläget ställas in.

AILDIFF

Gränssnittssökväg: HEM/MON. → [MODELLMENY] → [SÖKNINGSDIFF]

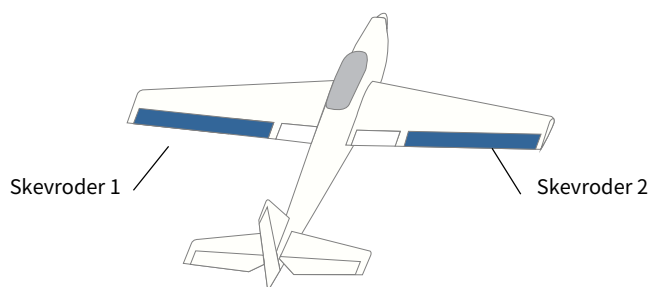
När skevroren styrs av två servon kan förhållandet mellan de övre och nedre rodervinklarna för vänster och höger skevroder justeras oberoende av varandra.

* Den här funktionen används endast på modeller med två vingar efter att modellen har valts.

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

Intervall 0–120 %, standard 100 %

Ställ in slutpunkten för varje servo



 * Vid felsökning, vänligen föra spaken till slutpunkten för maximal rörelseverifiering för att undvika överskrider servots eller kroppens räckvidd.

GASSELSKURVA

Gränssnittsväg: HEM/MAN. → [MODELLMENY] → [GASKURVA]

Denna funktion justerar gasreglaget aktionskurva för att optimera effekten hos gasspakens ingång.

VARNING

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

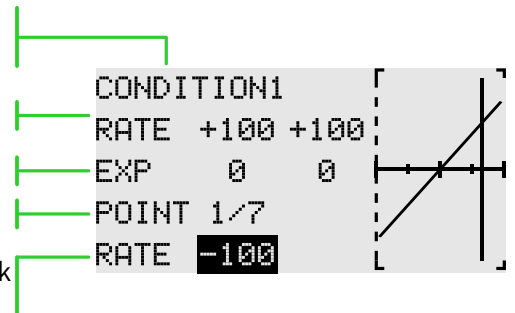
Condition styr tonhöjdskurvan, och olika lägen aktiveras för kurvjustering vid inställning.

Justera förhållandet mellan utdatavärdet för vänster respektive höger kurva.

Justera kurvans mittpunkt för att flytta den uppåt och nedåt.

Det finns 7 referenspunkter för kurvan

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



Ange instruktioner

Kurvregleringsbrytaren för gasreglaget ska ställas in i [MODEL MENU] → THROTTLE GOLD]. Obs: Starta motorn i normalt läge vid normal tomgång.

* Flygläge: ställ in kontrollknappen "Flygläge" i "Modellmeny" → "Stillstånd". Växla med knappen, respektive för funktionsinställning.

GASPAGSLAG

Gränssnittssökväg: HEM/MAN.→ [MODELLMENY]→[GASREGLAGE]

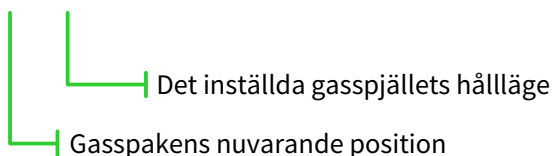
Används huvudsakligen vid felsökning av modeller. Styr gasreglaget i lägsta läge med omkopplaren för att säkerställa felsökningssäkerheten.

Funktionskontroll, standard [--]

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

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

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



GASREGLERING

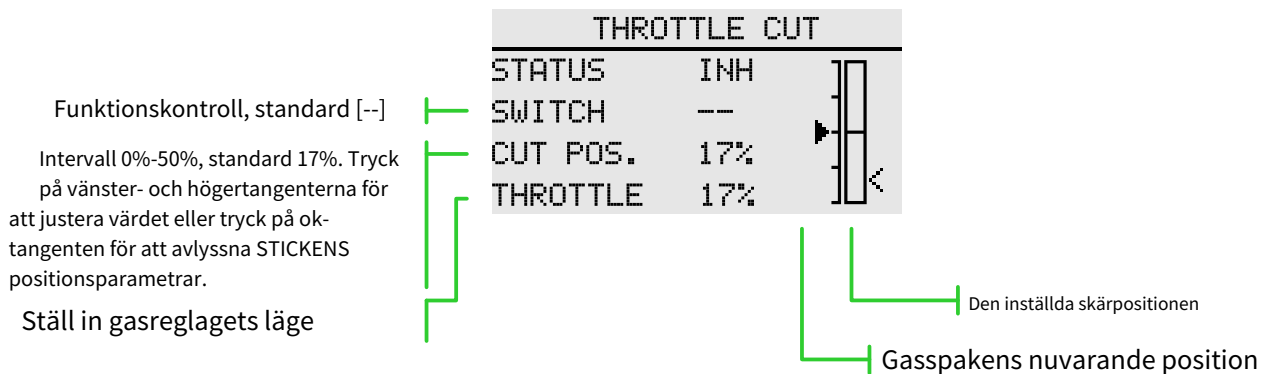
Gränssnittssökväg: HEM/MÅN.→ [MODELLMENY]→[GASREGLERING]

Säkert och enkelt att stänga av motorn. Gasspjället är ett enkelt sätt att stoppa motorn. Generellt sett kan detta åstadkommas genom att vrida en hårdvarubrytare i tomgångsläge. Denna funktion kan inte utlösas när gasen är hög för att förhindra felaktig användning. Brytarens position och riktning måste väljas eftersom den ursprungliga inställningen är [--].

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

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

Kontrollera dessutom att gasspjället inte är åtdraget eller att servot inte är överbelastat.



Inställning av skärposition

1 Status ändras till "ACT"
 2 Klicka på knappen "Växla" för att öppna gränssnittet "Växlatilldelning" och välj kontrollbrytaren. 3 Slå på den valda "avstängningskontrollbrytaren", motorspaken är i tomgångsläge och justera hastigheten tills motorn stannar helt.

Var uppmärksam på gasreglats anslutning här, låt inte servot överskrida slaglängden.

* Flygläge: ställ in kontrollknappen "Flygläge" i "Modellmeny" → "Flygförhållanden". Växla med knappen, respektive för funktionsinställning.

FARA

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

GYRO

Gränssnittssökväg: HEM/MON. → [MODELLMENY] → [GYRO]

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

Skick
läge

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

Kontrollgyrots känslighet kan aktiveras med "Flygförhållanden" eller genom att tilldela brytare, vred och så vidare.

3 lägen kan ställa in känsligheten separat

Växla
läge

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

Varje kontrollbrytare kan vara försedd med ett gyroskop, tre typer av känslighet kan tillhandahållas.

En strömbrytare, vred etc. kan ställas in för att aktivera känslighetsvärdet för strömbrytarens angivna position.

Inaktivera och aktivera den aktuella gyrokonfigurationsgruppen.

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

Normalt läge, (AVCS) låsstjärtläge.

Gyrodriftsläge. Normalt, AVCS 100 %

Ställ in tillhörande tuningkontrollbrytare, ratt etc. för justering av känslighet

Kontrollbrytarens aktuella position i realtid Kan

ställa in trimintervalllets värde ±20%

Funktionsinställning

- 1 När du använder funktionen, tilldela först funktionskanalen på [Function]-gränssnittet och ställ in "Switch" och "Trim" till [--] i [Function].
- 2 Lägesval. Valfritt "växel" eller "Flygläge".
- 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 positionsbrytaren, standardinställningen är [--].
- 4 Val av status. Välj om konfigurationen "Position" ovan är aktiverad eller inte.
- 5 Typval. Välj känslighetstyp för motsvarande arbete för den aktuella "positionen". 6 Justering av förhållande. Alternativen varierar beroende på typalternativet ("Normal" typ, "Hastighets" intervall 0% - 100%; under "AVCS" typ är "Hastighets" intervallet Normal [0~100%], AVCS [0~100%]).
- 7 Justera omkopplarnalet och justera förhållandet. Känslighetsinställningsomkopplaren, standardinställningen är [--]; hastighetsvärdet kan ställas in på ±20%. Används för att justera känsligheten.

Känsligheten som krävs för olika flyglägen är olika, så byt förhållandena (position) separat för att justera känsligheten.

LUFTBROMS

Gränssnittssökväg: HEM/MON. → [MODELLMENY] → [LUFTBROMS]

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

De förinställda värdena för höjdroder och flaps kan aktiveras via manöverknappen. Offsetvärdena för skevroder, höjdroder och flaps kan justeras efter behov. Det är också möjligt att justera hastigheten för skevroder, höjdroder och flaps.

Funktionsstatusknapp (INH, PÅ, standard [INH])	└─	AIRBRAKE	1/2
Funktionsbrytare (standard [--])	└─	STATUS	INH
	└─	SWITCH	--
Varje kanal kan ställas in individuellt på fördröjning	└─	AIL DELAY	0
	└─	ELE DELAY	0
		AIRBRAKE	2/2
Justering av offsetriktning, Intervall ± 250 %, standard 0 %	└─	AIL	0%
	└─	AIL2	0%
	└─	ELE	0%
	└─	ELE2	0%

* Olika kombinationer av olika modeller

Exempel på F3A och andra inställningar för klafftyp (modelltyp med 2 skevroder valda):

Status: [ACT]

Brytare: [SC], av - på - av. (Tilldelning enligt dina egna vanor) Fördröjning: Gör övergången av handlingen mer naturlig

Förskjutning: Skevroder: [-35~-45%]

Skevroder 2: [-35~-45%]

Hiss: [+5~7%]

Observera: Värdena som anges här är endast exempel. Justera servoslaget enligt modellens faktiska felsökningseffekt.

ELE TILL CAMBER

Gränssnittssökväg: HOME/MON. → [MODEL MENY] → [ELE TILL CAMBER]

Använd den här funktionen när du behöver blanda klaffdrift och elevatordrift. När blandningskontrollen är påslagen höjs elevatorn medan klaffen sänks, vilket kan öka lyftet.

ELE TO CAMBER 1/2	
STATUS	INH
SWITCH	--

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

→ Tilldelning av kontrollbrytare, standard [--]

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

□ Justera i positiv och negativ riktning, intervall ±100%, standard 0%

Den här funktionen kan slås på eller av med knappen under flygning. (Om du vill att den ska vara påslagen, ställ in den på [--], du kan också ställa in den på [--], och läget är "På" för att uppnå funktionen normalt öppen.)

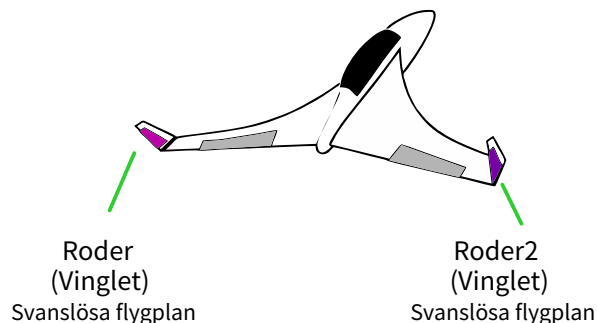
När blandningen aktiveras påverkas även höjdrodret på den svanslösa vingen.

VINGLET

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

Denna funktion används för att justera vänster och höger roder på modellens winglet. Winglet används för att minska det inducerade luftmotståndet som orsakas av vingpetsvirveln. (Winglets är vertikala eller vinklade förlängningar i änden av varje vinge.)

Vingarna kan avsevärt öka vingens sidförhållande utan att öka vingens strukturella belastning och vikt. Även om en ökning av spännvidden också kan minska det inducerade luftmotståndet, introducerar det också parasitiskt luftmotstånd och kräver mer kraft för att bära vingens vikt, vilket inte resulterar i några totala besparingar. Vingarna kan hjälpa till att lösa detta problem, de ökar sidförhållandet, men ökar inte vingens vingspann.



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

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

— Justera roderens rörelsemängd, standardinställningen är 100 %

- Mängden operation för varje servo kan justeras separat. (För anslutningsmetoden för styrväxel, se "Servoanslutning i olika modellkategorier")
- När anslutningen gör att blandningsriktningen reverseras kan den justeras genom att ändra polariteten (+/-) för den inställda mängden.
- När rörelsen är för stor eller om rodret upprepas, kan det hända att servot inte svarar. Se till att bekräfta kroppens faktiska rörelse vid inställning

HISS

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

Om skevrortypen är vald i funktionen för val av modelltyp i kontextmenyn och skevrortypen är vald i stjärtform, kan höjdrodret för skevrörhöjdrodret i stjärtform justeras i detta inställningsgränssnitt. (Endast för karossen med ett servo på varje sida av höjdrodret)

När du manövrerar skevrodrén, låt höjdroderservot fungera som skevroder för att förbättra rullaxelns prestanda.

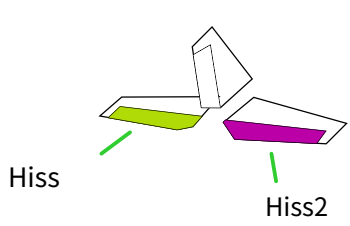
AILEVATOR 1/2		
ELE	DOWN	UP
ELE	+100%	+100%
ELE2	+100%	+100%

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

Intervall ± 120 %, standard 100 %

Justera hur kraftigt skevrodret påverkar höjdrodret. (Sätt till 0 om endast höjdroderns två servon används istället för skevrodrén.)

Justera hissens rörelsemängd separat



-
- Varje servo kan justeras separat för hur länge den ska fungera. (För anslutningsmetoden för servo, se "Servoanslutning av olika modellkategorier")
 - När anslutningen gör att blandningsriktningen reverseras kan den justeras genom att ändra polariteten (+/-) för aktionsmängden.
 - Om rörelsen är för stor eller om rodret spelas upprepade gånger kan servot sluta reagera. Var noga med att bekräfta kroppens faktiska rörelse när du ställer in den.

V-TAIL

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

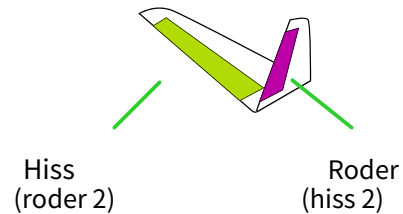
Om stjärttypen är "V-stjärt", vilket väljs från modelltypsval i kontextmenyn, kan V-stjärtens höjdroder och sidroder justeras i detta gränssnitt. (V-stjärten använder två servon för att styra rodret samtidigt. Den används som höjdroder. Utöver samtidig höjning och sänkning av varje sidroder.)

ytta (används som höjdroder), används de två roderytorna som roder i motsatt riktning. För V-stjärten är detta även känt som riktningshöjdroder eftersom de kan användas för både sidroder och höjdroder.)

Justera hissens storlek

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

Intervall $\pm 120\%$;
Standard 50 %



Justera roderens storlek

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

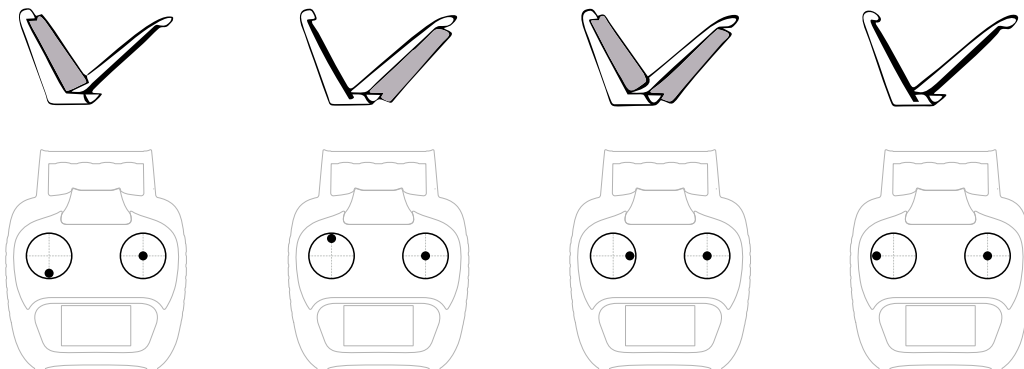
Intervall $\pm 120\%$;
Standard 50 %

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

● När anslutningen gör att blandningsriktningen reverseras kan den justeras genom att ändra polariteten (+/-) för aktionsmängden.

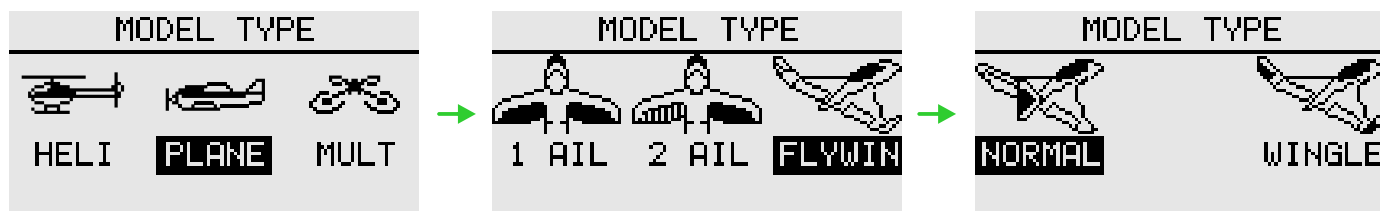
● När rörelsemängden är för stor eller om rodret upprepas, kan det hända att servot inte svarar. Justera före och efter 50 %. Var noga med att bekräfta kroppens faktiska rörelse vid inställningen.

Exempel på åtgärdsutmatning:



FLYWIN

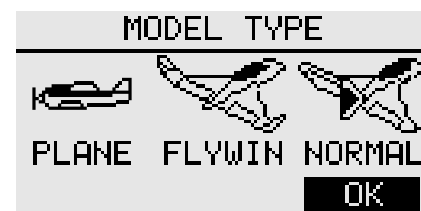
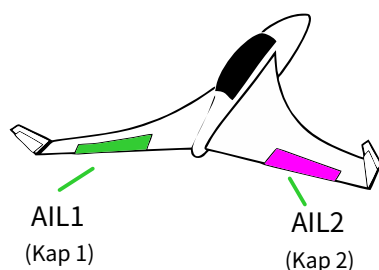
Gränssnittssökväg: HOME/MON.Y → [SYSTEMINSTÄLLNING] → [MODELLTYP] → [PLAN] → [FLYWIN]



Kanalanslutning:

Vänster skevroder, anslut till kanal 1

Höger skevroder, anslut till kanal 2



AIL1, AIL2 resesats

* Gränssnitt: [ALLMÄN MENY] - [SLUTPUNKT]

	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 rodervinkelns styrriktning är felaktig, kontrollera om styrväxeln är korrekt ansluten och utför sedan positiv och negativ inställning)

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

SKICK

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

Med den här funktionen kan flygförhållanden konfigureras efter behov, och det finns 3 flygförhållanden att välja mellan.

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

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

Fördröjning: Undvik att flygkroppen svänger på grund av plötsliga förändringar i servots position eller den osynkroniserade aktionstiden mellan passagerna vid byte av flygförhållanden.

Indikation för effektivt läge

CONDITION	
►NORMAL	
IDLE	--
HOLD	--
DELAY	

Tilldela kontrollbrytare: Som standard finns det ingen brytartilddelning (--), klicka för att öppna tilldelningsgränssnittet. Växling mellan flygförhållanden kan utföras med hjälp av omkopplare som en vippströmbrytare, en spak och en sidospak. Ställ in omkopplaren för oönskade flygvillkor på tom (--)

Nuvarande flygläge

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

Fördröjningskonfiguration gränssnittspunkt

* Motsvarande fördröjning kan ställas in separat för varje. Genom att aktivera den inställda kontrollbrytaren kan fördröjningsvärdet för varje kanal som motsvarar flygläget ställas in.

Gasspjällskurva

Gränssnittsväg: HEM/MÅN. → [MODELLMENY] → [Gaskurva]

Justera gasspjällets uteffektskurva i enlighet med gasreglagets rörelser genom sjupunktskurvan, så att motorns varvtal kan nå optimalt flygtillstånd.

VARNING

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

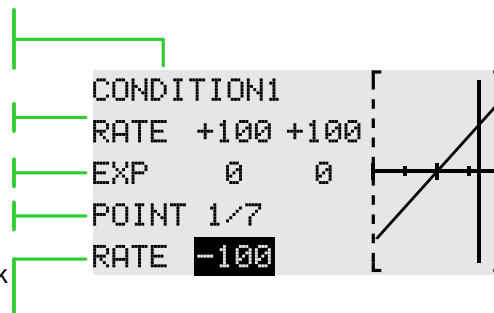
Tillståndet styr tonhöjdskurvan, och olika lägen är aktiverad för kurvjustering vid inställning.

Justera förhållandet mellan utdatavärdet för vänster respektive höger kurva.

Justera kurvans mittpunkt för att flytta den uppåt och nedåt.

Det finns 7 kurvreferenspunkter

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



Ange instruktioner

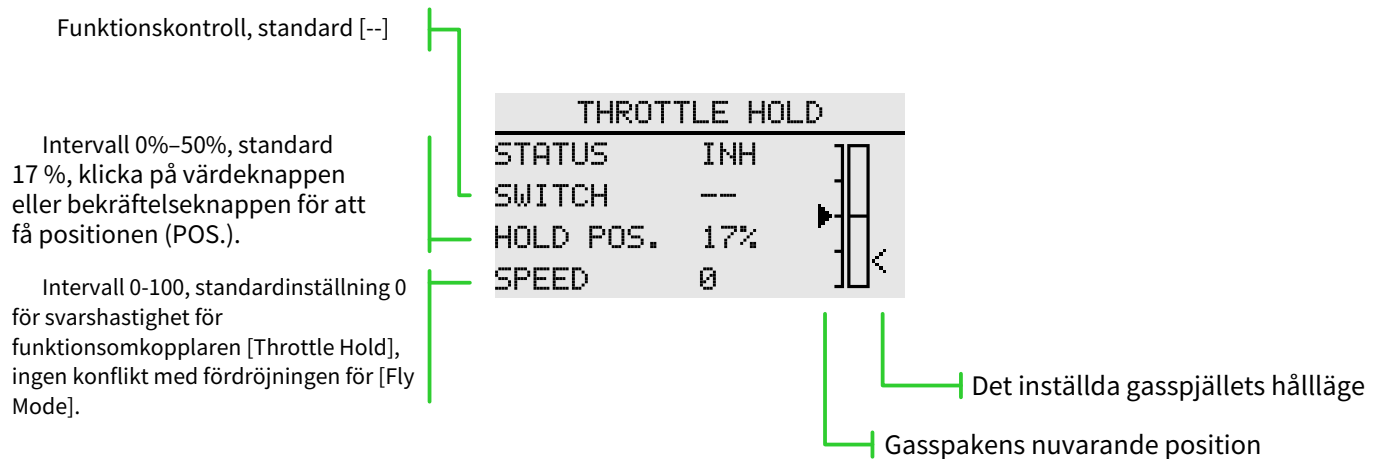
Kurvregleringsbrytaren för gasreglaget ska ställas in i [MODEL MENU] → THROTTLE GOLD]. Obs: Starta motorn i normalt läge vid normal tomgång.

* Flygläge: ställ in kontrollknappen "Flygläge" i "Modellmeny" → "Stillstånd". Växla med knappen, respektive för funktionsinställning.

GASPAGSLAG

Gränssnittssökväg: HEM/MAN.→ [MODELLMENY]→[GASREGLAGE]

Används huvudsakligen vid felsökning av modeller. Styr gasreglaget i lägsta läge med omkopplaren för att säkerställa felsökningssäkerheten.



GASREGLERING

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

Säkert och enkelt att stänga av motorn. Gasspjället är ett enkelt sätt att stoppa motorn. Generellt sett kan detta åstadkommas genom att vrida en hårdvarubrytare i tomgångsläge. Denna funktion kan inte utlösas när gasen är hög för att förhindra felaktig användning. Brytarens position och riktning måste väljas eftersom den ursprungliga inställningen är [--].

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

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

Kontrollera dessutom att gasspjället inte är åtdraget eller att servot inte är överbelastat.

Funktionskontroll, standard [--]

Intervall 0%-50%, standard 17%. Tryck på vänster- och högertangenterna för att justera värdet eller tryck på ok-tangenten för att avlyssna STICKENS positionsparametrar.

Ställ in gasreglagets läge

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

Inställning av skärposition

1 Status ändras till "ACT"
 2 Klicka på knappen "Växla" för att öppna gränssnittet "Växlatilldelning" och välj kontrollbrytaren. 3 Slå på den valda "avstängningskontrollbrytaren", motorspaken är i tomgångsläge och justera hastigheten tills motorn stannar helt.

Var uppmärksam på gasreglagets anslutning här, låt inte servot överskrida slaglängden.

* Flygläge: ställ in kontrollknappen "Flygläge" i "Modellmeny" → "Flygförhållanden". Växla med knappen, respektive för funktionsinställning.

FARA

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

PINNALARM

Gränssnittssökväg: WFLY→[MODELLMENY]→[STICKALARM]

Den här funktionen används för att avge ett ljudmeddelande varje gång fjärrkontrollens gasspak passerar det inställda läget när modellen används. Det är bekvämt för föraren att bekräfta gasreglagetets läge.

Funktionsomkopplare, standard [--]

Intervall 0–100 %, standard 50 %

Klicka på vänster- och högerknappen eller klicka på bekräftelseknappen för att få uppmaningens plats.

STICK ALARM

STATUS	INH	
SWITCH	--	▶ ◀
POSITION	50%	

Ställ in gasspjällets avstängningsläge

Nuvarande spakposition

GYRO

Gränssnittssökväg: HEM/MON. → [MODELLMENY] → [GYRO]

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

Skick
läge

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

Kontrollgyrots känslighet kan aktiveras med "Flygförhållanden" eller genom att tilldela brytare, vred och så vidare.

3 lägen kan ställa in känsligheten separat

Växla
läge

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

Varje kontrollbrytare kan vara försedd med ett gyroskop, tre typer av känslighet kan tillhandahållas.

En strömbrytare, vred etc. kan ställas in för att aktivera känslighetsvärdet för strömbrytarens angivna position.

Inaktivera och aktivera den aktuella gyrokonfigurationsgruppen.

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

Normalt läge, (AVCS) låsstjärtläge.

Gyrodriftsläge. Normalt, AVCS 100 %

Ställ in tillhörande tuningkontrollbrytare, ratt etc. för justering av känslighet

Kontrollbrytarens aktuella position i realtid Kan

ställa in trimintervallets värde $\pm 20\%$

Funktionsinställning

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

2 Lägesval. Valfritt "växel" eller "Flygläge".

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 positionsbrytaren, standardinställningen är [--].

4 Val av status. Välj om konfigurationen "Position" ovan är aktiverad eller inte.

5 Typval. Välj känslighetstyp för motsvarande arbete för den aktuella "positionen". 6 Justering av förhållande. Alternativen varierar beroende på typalternativet ("Normal" typ, "Hastighets" intervall 0% - 100%; under "AVCS" typ är "Hastighets" intervallet Normal [0~100%], AVCS [0~100%]).

7 Justera omkopplarnalet och justera förhållandet. Känslighetsinställningsomkopplaren, standardinställningen är [--]; hastighetsvärdet kan ställas in på $\pm 20\%$. Används för att justera känsligheten.

Känsligheten som krävs för olika flyglägen är olika, så byt förhållandena (position) separat för att justera känsligheten.

Blank lined paper for writing.

ET08

Shenzhen WFLY Technology Development Co., Ltd.

Adress: 4:e våningen, byggnad C2, Xiangli industripark, Heping Yiye Road, Fuyong Street, Baoan-distriktet, Shenzhen Postnummer: 518055

Hemsida: www.wflysz.com

Eftermarknadsmejladress utomlands: service@wflysz.com

Fax: 26585126

