

Introduction

La gamme de récepteurs Archer a été encore améliorée avec l'ajout de la nouvelle série Archer Plus. Les récepteurs Archer Plus Series incluent de nouvelles fonctionnalités. Premièrement, une capacité anti-interférence améliorée peut offrir des performances RF plus solides et plus stables. Ces récepteurs de la série AP sont également dotés des modes ACCESS et ACCST D16, où le protocole RF est intelligemment adapté pendant le processus de liaison sur la radio. En mode ACCESS, ces récepteurs disposent non seulement de mises à niveau du micrologiciel sans fil OTA, d'une portée accrue et de performances de télémétrie, mais ils prennent également en charge encore plus de fonctions telles que la puissance de télémétrie configurable et la commutation de protocole.

(S.Port / F.Port / FBUS).

Les mini récepteurs Archer Plus à 6 canaux comprennent 4 modèles : R6Mini / R6Mini-E / SR6Mini / SR6Mini-E.

Le récepteur à 6 canaux de la série AP Mini présente un petit facteur de forme et un poids léger. Il est équipé d'une antenne de signal 2,4G. Ces récepteurs disposent de 6 ports de sortie de signal PWM. En utilisant le câble adaptateur de connecteur de servo inclus (comprend un câble de conversion 3 broches de 1 mm à 1,25 mm), ils peuvent répondre de manière flexible à différents connecteurs de servos réguliers sur le marché, offrant plusieurs options d'accès à l'interface.

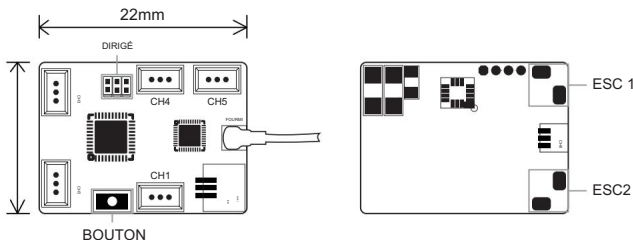
Grâce au câble S.Port spécifique, les récepteurs peuvent être facilement connectés à un émetteur doté d'un S.Port pour la mise à niveau du firmware ou à des capteurs pour la télémétrie. Lorsque le S.Port est réglé en mode FBUS via le système ETHOS, les fonctionnalités de configuration de tous les appareils compatibles FBUS dans le lien peuvent désormais être directement configurées via le système ETHOS à l'aide des outils de script Lua, et en mode FBUS, les récepteurs peuvent émettre 24 canaux de signal au total.

Les récepteurs R6Mini-E et SR6Mini-E intègrent une double fonction ESC broché 5A, et le contrôle de vitesse peut être facilement appliqué aux moteurs en connexion. De plus, les récepteurs SR6Mini et SR6Mini-E sont des récepteurs gyro-stabilisés avec un gyroscope à 3 axes intégré et un accéléromètre à 3 axes et disposent de plusieurs modes de vol (niveau automatique, stabilisation, bord de couteau, etc.). Le mode de stabilisation a été amélioré avec 5 canaux de stabilisation supplémentaires, fournissant un mappage de broches sur chaque canal dans les multiples modes de vol.

(*Certaines fonctionnalités nécessitent la prise en charge d'ACCESS et ETHOS.)

Aperçu

16mm



Caractéristiques

- Dimension : 22 × 16 × 7 mm (L × L × H)
- Poids : 2,8 g
- Nombre de canaux : 6/24 canaux (6 modes PWM et 24 canaux FBUS)
- Plage de tension de fonctionnement : 3,0-8,4 V (LiPo 1S-2S)
(Veuillez vous assurer que le récepteur fonctionne dans la plage de tension dont le servo connecté est capable.)
- Courant de fonctionnement : 65 mA à 5 V
- Courant maximum : 5A (5A ESC×2)
- Portée de fonctionnement : 2 km (portée complète avec télémétrie) (*La portée peut varier en fonction des conditions locales.)
- Connecteur d'antenne : IPEX1
- Compatibilité : émetteurs compatibles FrSky 2.4G ACCESS / ACCST D16



Caractéristiques

• Capacité anti-interférences RF améliorée avec des performances RF plus solides • Petit et léger • 6 ports de canal de sortie PWM de haute précision • S.Port / F.Port / FBUS (configurable via S.Port) • Over-The-Air (OTA) • Mise à jour du micrologiciel • Modes ACCESS et ACCST D16 intelligents • Prend en charge la fonction de stabilisation (SR6Mini / SR6Mini-E) • Double ESC à balais 5A intégré pour moteur à balais (R6Mini-E / SR6Mini-E)

État LED (ACCÈS)

LED verte	LED rouge	Statut
Sur	Sur	Registre
Éclair	Éclair	Inscrivez-vous avec succès
Sur	Sur	Lier
Sur	DEACTIVE	Lier avec succès
Sur	DEACTIVE	En travaillant
DEACTIVE	Sur	Sécurité intégrée

LED bleue	Statut (auto-vérification)
SUR	Détection centrale du canal en cours
Clignotant	Max et Min de canaux dans la détection
DEACTIVE	L'autocontrôle est terminé
LED bleue	Calibrage de l'accéléromètre
Clignotant	L'étalonnage est terminé

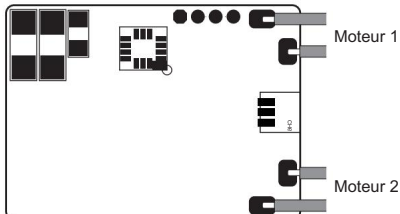
Inscription et liaison automatique

- Suivez l'étape ci-dessous pour terminer la procédure d'enregistrement et de liaison :
1. Pour TANDEM X20 à titre d'exemple, entrez dans le modèle, sélectionnez Système RF, allumez le module interne, sélectionnez l'état [ON] et ACCESS, puis déterminez les antennes (internes) ou externe) et choisissez la puissance RF en fonction de l'utilisation réelle, le récepteur ACCESS peut être enregistré sur la radio pour le moment. (Remarque : le processus « Enregistrement » n'est pas requis lors de l'association du récepteur en mode ACCST D16.)
 2. Connectez la batterie au récepteur tout en maintenant enfoncé le bouton du récepteur. La LED ROUGE et la LED VERTE sur le récepteur sera allumé, indiquant l'état [Reg].
 3. Lorsqu'il affiche l'ID d'enregistrement, le nom RX et l'UID, cliquez sur [Enregistrer]. Les LED ROUGE et VERTE du récepteur clignotera et l'émetteur affichera [Enregistrement OK].
 4. Éteignez le récepteur.
 5. Déplacez le curseur pour sélectionner l'un des 3 récepteurs et appuyez sur [Bind].
 6. Connectez la batterie au récepteur.
 7. Sélectionnez le RX, le VERT restera allumé, puis l'émetteur affichera [Bind success].

Remarque : Une fois le récepteur enregistré, le bouton n'est plus nécessaire dans le processus de liaison (mode ACCÈS).

Double ESC brossé 5A (ARCHER PLUS R6Mini-E | SR6Mini-E)

Schéma avec double moteur connecté



Veuillez inverser les connexions des fils si le sens de rotation des moteurs n'est pas correct.

⚠ Assurez-vous que l'outil de script [Brush ESC] a été téléchargé et placé dans le dossier [Scripts] de la carte de stockage. L'outil se trouve sous la page de menu [Système] après le redémarrage du système ETHOS.

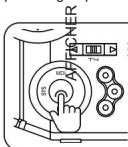
FrSky Brush ESC		ETHOS	
ESC State		ON	▼
ESC1 Thr CH		3	
ESC1 PWM Min		1	
ESC1 PWM Max		1000	
ESC2 Thr CH		3	
ESC2 PWM Min		1	
ESC2 PWM Max		1000	

Assurez-vous que le récepteur est lié à la radio et activez l'état ESC, les données seront alors lisibles via le script Lua. Le script prend en charge la configuration du canal de sortie et des valeurs Min&Max pour le double ESC.

Deux fonctions de stabilisation indépendantes (ARCHER PLUS SR6Mini | SR6Mini-E)

SRX Stable		ETHOS	
Stable System 1		1/2	
Stabilizing		ON	▼
Self Check		Disable	▼
Quick Mode		Enable	▼
WingType		Normal	▼
Mounting Type		Horizontal	▼
CH5 Mode		AIL2	▼

Option 1 : Le « Stable Système 1 » permet d'activer/désactiver le premier groupe de canaux de stabilisation (CH1-6) ;



Remarque : En appuyant sur le bouton central du menu de navigation de gauche boutons, les utilisateurs peuvent passer à la deuxième page de configuration des canaux de stabilisation.

SRX Stable		ETHOS	
Stable System 2		2/2	
Stabilizing		ON	▼
Self Check		Disable	▼
Quick Mode		Enable	▼
WingType		Normal	▼
Mounting Type		Horizontal	▼
CH10 Mode		AIL4	▼

Option 2 : Le "Stable System 2" permet d'activer/désactiver le deuxième groupe de canaux de stabilisation (CH7-11) ;

Remarque : Les paramètres des systèmes stables 1 et 2 sont indépendants. L'étalonnage et l'auto-vérification du Stab doivent être effectués pour les deux systèmes.

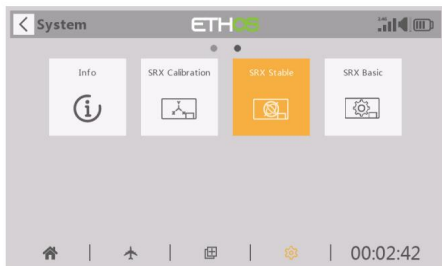
Guides d'étape de base-fonction de stabilisation (ARCHER PLUS SR6Mini | SR6Mini-E)

- Création de modèle et assurez-vous que le récepteur connecté est lié à la radio ;
- Assurez-vous que la stabilisation est activée et calibrez le capteur du gyroscope de l'appareil ;
- Connexion servo et construction du dispositif de stabilisation sur le modèle ;
- Configurer le canal du mixeur et les commutateurs radio ;
- Déterminez le [Type d'aile] et le [Type de montage] ;
- Vérifiez les sorties des canaux stabilisés du récepteur en mode Auto-Level ;
- Vérifiez la commande du manche de l'émetteur en mode manuel ;
- Auto-vérification du récepteur ;
- Paramètre de sécurité.

Remarque : veuillez accéder à la section [TÉLÉCHARGER] de la page du produit pour télécharger les scripts Lua fonctionnels (Placez le dossier décompressé dans le répertoire racine du dossier [Scripts] sur la carte mémoire à utiliser.)

Étalonnage du capteur du gyroscope (ARCHER PLUS SR6Mini | SR6Mini-E)

Assurez-vous que l'ARCHER PLUS SR6Mini | La fonction de stabilisation SR6Mini-E est activée.



[Système] → [SRX Stable]



[SRX Stable] → [Stabilisation] → [Activé]

Accédez à l'outil [SRX Calibration] et calibrez le capteur du gyroscope.

- Le gyroscope de l'appareil (6 surfaces) doit être calibré avant le montage dans le modèle. Veuillez placer l'appareil sur un sol plat ou sur une table et suivez les étapes d'instructions ci-dessous pour calibrer le capteur gyroscope ;
- Assurez-vous que le dispositif de stabilisation avec le côté du bouton tourné vers le haut repose sur le bureau, déplacez-vous vers la radio et entrez dans l'outil [Calibrage SRX], puis sélectionnez « cliquez pour confirmer ». À ce moment, le voyant LED jaune clignote jusqu'à ce qu'il s'éteigne, puis suivez les instructions pour calibrer le capteur ;
- Terminez l'étalonnage de toutes les surfaces de l'appareil. Assurez-vous que les valeurs de chaque axe (X, Y, Z, Mod) sont d'environ 1 000 tout en plaçant l'appareil dans la direction correspondante, et que l'écart peut être compris entre $\pm 0,1$;
- L'étalonnage est terminé si toutes les étapes ci-dessus sont effectuées.

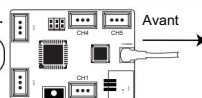




Connexion servo et construire l'appareil selon le modèle (ARCHER PLUS SR6Mini | SR6Mini-E)

1. Connectez les servos aux ports du dispositif de stabilisation selon la liste des chaînes.

Remarque : Veuillez vous assurer que l'antenne du récepteur est orientée vers le nez.



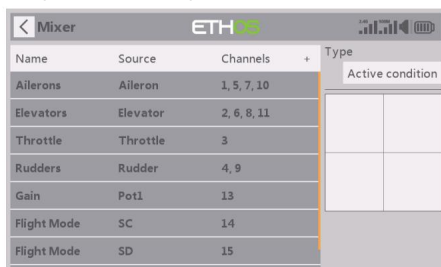
Nombre de canaux	Pièces correspondantes sur le modèle	Nom et prénom
CH1	AIL 1	Aileron
CH2	ÉLE 1	Ascenseur
CH3	THR	Manette de Gaz
CH4	ROUGE	Gouvernail
CH5	AIL 2	Aileron
CH6	ÉLE 2	Ascenseur
CH7	AIL 3	Aileron
CH8	ÉLE 3	Ascenseur
CH9	RUD2	Gouvernail
CH10	AIL 4	Aileron
CH11	ÉLE 4	Ascenseur
CH12	Défini par l'utilisateur	
CH13	Défini par l'utilisateur	Ajustement du gain du gyroscope
CH14&CH15	Défini par l'utilisateur	Modes de vol

Réglage du gain du gyroscope de CH13 : Lorsque la valeur de CH13 est au centre, le gain est nul. Le gain augmente à mesure que la valeur augmente. Jusqu'à ce que la valeur soit $\pm 100\%$, le gain atteint son maximum.

Attention

CH1 ~ CH12 doivent être connectés aux servos correspondants.

Configurer le canal de mixage et les commutateurs radio



Reportez-vous à la liste des chaînes pour définir la chaîne et les commutateurs. Le réglage du commutateur CH13-15 sur l'image est à titre de référence.

2. Accédez à l'outil [SRX Stable], déterminez le [WingType] et le [Mounting Type] ;

SRX Stable		ETH05	
Stable System 1		1/2	
Stabilizing		ON	▼
Self Check		Disable	▼
Quick Mode		Enable	▼
WingType	①	Normal	▼
Mounting Type	②	Horizontal	▼
CH5 Mode		AIL2	▼

- ① Type d'aile
- ② Type de montage

3. Configurations [Gain] et [Offset] des modes de vol

SRX Stable		ETH05	
AIL Stab Gain		50%	
ELE Stab Gain	①	80%	
RUD Stab Gain		100%	
AIL Auto 1v1 Gain		50%	
ELE Auto 1v1 Gain	②	80%	
ELE Hover Gain		100%	
RUD Hover Gain	③	100%	

- ① Gain - Mode coup de couteau
- ② Gain - Mode de niveau automatique
- ③ Gain - Mode survol

SRX Stable		ETH05	
AIL Knife Gain	①	50%	
RUD Knife Gain		100%	
AIL Auto 1v1 Offset		0%	
ELE Auto 1v1 offset	②	0%	
ELE Hover Offset		0%	
RUD Hover Offset	③	0%	
AIL Knife Offset	④	0%	

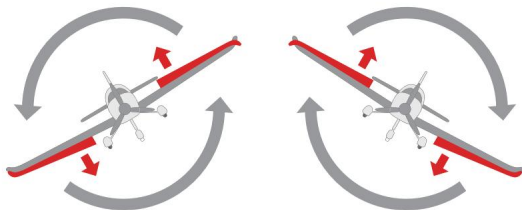
- ① Gain - Mode Couteau
- ② Décalage d'angle - Mode de mise à niveau automatique
- ③ Décalage d'angle - Mode survol
- ④ Décalage d'angle - Mode couteau

4. Vérifiez si la réaction du servo d'aile est conforme à la légende d'attitude de vol ci-dessous en mode [Auto-Level]. Sinon, essayez d'inverser la sortie du canal correspondant dans l'outil [SRX Stable].

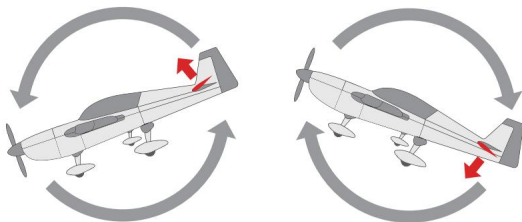
SRX Stable		ETH05	
CH5 Mode		AIL2	▼
CH6 Mode		ELE2	▼
AIL Direction		Invers	▼
ELE Direction		Invers	▼
RUD Direction		Invers	▼
AIL2 Direction		Invers	▼
ELE2 Direction		Invers	▼

Inspection de l'attitude de vol

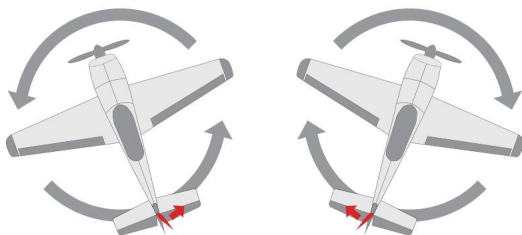
Pour garantir la sécurité du vol, il est fortement recommandé de vérifier la direction de compensation du modèle. L'activation du mode de niveau automatique produira une forte déviation sur AIL et ELE, qui est utilisée pour vérifier la réponse de l'aileron et de la profondeur. De plus, l'activation des modes Knife-edge et Hover aura la même réaction sur le gouvernail.



Lorsque l'avion tourne à gauche ou à droite (roulis), les ailerons doivent avoir les actions de correction illustrées.



Lorsque l'avion pivote vers le haut ou vers le bas (tangage), les ascenseurs doivent avoir les actions de correction illustrées.



Lorsque l'avion pivote vers la gauche ou la droite (Yaw), les gouvernes de direction doivent avoir les actions de correction illustrées.

⚠ Après avoir modifié la direction de compensation, assurez-vous de la vérifier à nouveau sur le modèle réel.

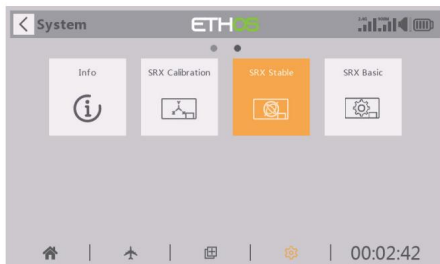
Remarque : Si la direction de compensation est incorrecte, veuillez inverser le canal correspondant comme illustré ci-dessus via l'outil [SRX Stable].

5. Vérifiez si la réaction du servo d'aile est conforme au fonctionnement du stick radio en mode [Manuel]. Sinon, essayez d'inverser la sortie du canal correspondant en appuyant sur la barre de canal dans l'outil [Sortie].



Auto-vérification (ARCHER PLUS SR6Mini | SR6Mini-E)

1. Assurez-vous que le modèle est en position horizontale sur le sol, puis mettez l'accélérateur sur 0 et laissez les autres canaux en position centrale.
2. Accédez à [Système] et entrez dans l'outil [SRX Stable] pour activer [Self Check], puis le voyant LED bleu s'allume. Une fois que la LED bleue commence à clignoter, nous pouvons calibrer la course maximale des canaux du manche (hors canal des gaz).
3. Si l'étalonnage est terminé, la LED s'éteint et les servos réagissent à gauche et à droite pour indiquer que l'étalonnage le processus est terminé.



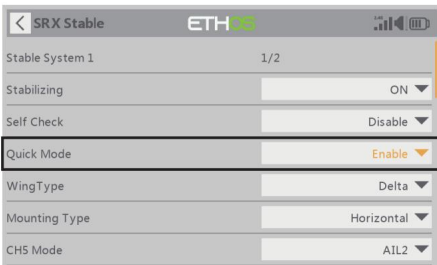
Effectuez l'auto-vérification dans l'outil [SRX Stable].

[Système] → [SRX Stable] → [Auto-vérification]

Remarque : Pour effectuer l'auto-vérification du dispositif de stabilisation, veuillez vous assurer que la fonction de stabilisation est activée. Entrez dans l'outil [SRX Stable] et activez la [Stabilisation], puis quittez l'outil [SRX Stable] et revenez dans cet outil, la fonction [Self-Check] est maintenant capable de s'activer.

Comment définir les modes de vol (ARCHER PLUS SR6Mini | SR6Mini-E)
Mode rapide

Il prend en charge le mode de stabilisation, le mode de niveau automatique et le mode manuel (le gyroscope est éteint) et configuré via CH14.



Remarque : le mode par défaut de l'ARCHER PLUS SR6Mini

| SR6Mini-E est le mode rapide.

- Si le mode rapide est appliqué, il n'y a pas de mode Knife Edge ou de mode survol (3D).
- CH15 n'est pas utilisé lors de l'utilisation du mode rapide.

Activez le mode rapide dans l'outil [SRX Stable].

Canal	Position	Mode avion
CH14 (3 positions SW)	SW vers le bas	Aucun
	SW Milieu	Mode de stabilisation
	SW vers le haut	Mode de niveau automatique

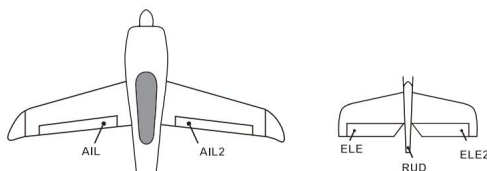
Mode conventionnel

Il prend en charge le mode de stabilisation et le mode manuel (le gyroscope est éteint) et est configuré via CH14 et 15. La configuration précise est écrite ci-dessous.

Mode avion	Stabilisation	Automatique niveau	Flotter	Lame de couteau	Deactive
CH14 (3 positions SW)	CH14 SW vers le bas & CH15 SW Milieu	CH14 SW vers le bas & CH15 SW vers le bas	CH14 SW vers le bas & CH15 SW vers le haut	CH14 SW vers le haut & CH15 SW Milieu	CH14 SW-Mid

Référence de configuration du modèle (ARCHER PLUS SR6Mini | SR6Mini-E)

Modèle conventionnel



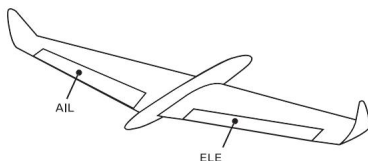
Mise en page

Mode avion	Stabilisation	Niveau automatique	Flotter	Lame de couteau	Deactive
CH14 (3 positions SW)	CH14>M+H (CH14 SW vers le bas)	CH14>M+H (CH14 SW vers le bas)	CH14>M+H (CH14 SW vers le bas)	CH14<MH (CH14 SW vers le haut)	CH14 SW-Mid
CH15 (3 positions SW)	MH<CH15<M+H (CH15 SW Milieu)	CH15>M+H (CH15 SW vers le bas)	CH15<MH (CH15 SW vers le haut)	MH<CH15<M+H (CH15 SW Milieu)	

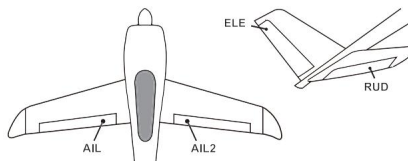
Remarque : M : représente une période de signal neutre (1 500 µs)

H : représente le temps de changement de signal requis pour activer le mode (50 µs). Lorsque les paramètres d'usine sont sélectionnés, la position du commutateur indiquée ci-dessus représente les modes requis.

Aile Delta, aile volante et empennage en V



Disposition de l'aile Delta / Aile volante



Disposition de l'empennage en V

Lorsque l'aile Delta/Aile volante est sélectionnée, le signal produit par l'émetteur doit être sans mixages actifs sur les canaux liés à AIL et ELE. ARCHER PLUS SR6Mini | SR6Mini-E mélangera automatiquement le signal d'entrée AIL (CH1) et ELE (CH2) avec un pourcentage de mélange fixe.

Lorsque le type V-tail est sélectionné, le signal produit par l'émetteur doit être sans mixages actifs sur les canaux liés à ELE et RUD. ARCHER PLUS SR6Mini | SR6Mini-E mélangera automatiquement le signal d'entrée ELE (CH2) et RUD (CH4) avec un pourcentage de mélange fixe.

Les modes de vol disponibles peuvent être attribués au CH14 avec un interrupteur à trois positions.

Mode avion	Stabilisation	Niveau automatique	Dispositif
CH14	CH14>M+H (CH14 SW vers le bas)	CH14<MH (CH14 SW vers le haut)	CH14 SW-Mid

Stabilisation : Lorsque le modèle est activé, ARCHER PLUS SR6Mini | Le SR6Mini-E compensera par les forces externes (vent) dès la réception des commandes de l'émetteur. Cette fonction permet d'améliorer la stabilité du modèle sur trois axes (Pitch, Roll, YAW). CH13 pourrait être utilisé pour ajuster le gain du gyroscope en attribuant un bouton ou un curseur, modifiant ainsi la sensibilité du signal de neutralisation produit par le gyroscope interne à trois axes.

Niveau automatique : Lorsque le mode est activé, ARCHER PLUS SR6Mini | SR6Mini-E fera revenir le modèle à l'orientation de niveau avec un accéléromètre interne à trois axes et un gyroscope à trois axes sur les canaux AIL et ELE après que les sticks aient été relâchés au neutre. Le canal RUD fonctionne uniquement en mode stabilisation.

Survol : Lorsque le mode est activé, ARCHER PLUS SR6Mini | SR6Mini-E redressera le nez du modèle avec un accéléromètre interne à trois axes et un gyroscope à trois axes sur les canaux RUD et ELE (les entrées ELE et RUD ne sont pas requises). Dans ce mode, AIL est utilisé pour contrôler la rotation du modèle et THR ajuste l'altitude. Le canal AIL fonctionne uniquement en mode stabilisation.

Mode couteau : lorsque le mode est activé, ARCHER PLUS SR6Mini | Le SR6Mini-E fera rouler l'avion d'un certain côté (l'aile pointe vers le haut) avec un accéléromètre interne à trois axes et un gyroscope à trois axes sur les canaux RUD et AIL. Ainsi, les entrées AIL ne sont pas nécessaires. Pendant que le mode de pilotage s'effectue avec ELE, l'altitude sera maintenue avec THR/RUD. Le canal ELE fonctionne uniquement en mode stabilisation.

Off : Lorsque le mode est activé, ARCHER PLUS SR6Mini | SR6Mini-E transmettra les commandes reçues produites par l'émetteur au modèle sans compensation.

Configuration pour la plage de mouvement de l'angle de roulis et de tangage en mode Stab (SR6Mini | SR6Mini-E)

⚠ Assurez-vous que l'outil de script [SRX Stable] a été téléchargé et placé dans le dossier [Scripts] de la carte de stockage. L'outil se trouve sous la page de menu [Système] après le redémarrage du système ETHOS.



Paramètre	Valeur
ELE Auto 1v1 offset	0%
ELE Hover Offset	0%
RUD Hover Offset	0%
AIL Knife Offset	0%
RUD Knife Offset	0%
ROLL Degree	0 degree
PITCH Degree	0 degree

Assurez-vous que le récepteur est lié à la radio et que ses données Stab sont lisibles via le script Lua. L'angle de mouvement du mode Roll et Pitch pour Stab peut être configuré jusqu'à 80 degrés.

⚠ Cette fonctionnalité ne sera pas activée si la valeur du degré est définie sur 0-9. Le réglage avec le degré Roll/Pitch entre 10 et 80 peut faire fonctionner la fonctionnalité, et il n'est pas recommandé de le régler avec des valeurs de degré trop petites.

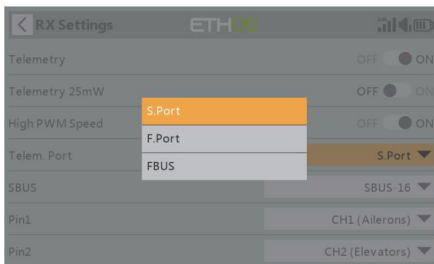
Comment changer de mode de vitesse PWM élevée

1. Le paramètre d'usine par défaut est OFF .
2. Pour accéder au récepteur [Options], sélectionnez Activé pour activer le mode haute vitesse.

Attention : le mode vitesse PWM élevée n'est appliqué qu'aux servos numériques. Désactiver le mode vitesse PWM élevée lorsque vous utilisez un servo analogique, sinon les servos deviendront chauds et pourraient griller.



Comment changer le S.Port/F.Port/FBUS



Entrez dans les paramètres RX.

Cliquez sur Telem.Port et sélectionnez S.Port/F.Port/FBUS.

À propos de la fonction OTA

Accédez au [Gestionnaire de fichiers] et sélectionnez le micrologiciel, appuyez sur le bouton Entrée, sélectionnez [Flash RX by int.OTA]. Allumez le récepteur, sélectionnez le RX, allez dans [ENTER], terminez le processus de flash, l'émetteur affichera [Succès]. Attendez 3 secondes, le récepteur fonctionne correctement pour le moment.

Remarque : Veuillez ne pas effectuer l'opération de liaison à proximité pendant la mise à niveau du micrologiciel.

Remarque : mettez à jour le micrologiciel après l'enregistrement du récepteur (OTA).

Vérification de la portée

Une vérification de la portée avant le vol doit être effectuée avant chaque vol, au cas où la perte du signal serait causée par la réflexion du signal par la clôture métallique ou le béton à proximité, et par l'ombrage du signal par des bâtiments ou des arbres pendant le vol réel.

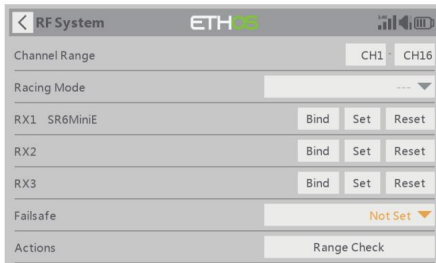
1. Placez le modèle à au moins 60 cm (2 pieds) au-dessus du sol contaminé non métallique (comme sur un sol en bois) (banc). L'antenne de réception doit être en position verticale.
2. Accédez au système ETHOS, passez au "Système RF", faites défiler l'encodeur pour sélectionner le mode "RANGE" et appuyez sur l'encodeur. En mode de contrôle de portée, la distance effective sera réduite à 1/30.



Comment définir la sécurité intégrée

Il existe 3 modes de sécurité lorsque le paramètre est activé : mode Pas d'impulsion, Maintien et Personnalisé.

- Mode sans impulsions : en cas de perte de signal, le récepteur ne produit aucune impulsion sur aucun canal PWM. Pour utiliser ce mode, sélectionnez-le dans le menu et attendez 9 secondes pour que la sécurité prenne effet.
- Mode Hold : Le récepteur continue d'émettre les dernières positions avant la perte du signal. Pour utiliser ce mode, sélectionnez-le dans le menu et attendez 9 secondes pour que la sécurité prenne effet.
- Mode personnalisé : pré-réglé sur les positions requises sur le signal perdu. Déplacez le curseur sur le mode de sécurité du canal et appuyez sur l'encodeur, puis choisissez le mode personnalisé. Déplacez le curseur sur le canal sur lequel vous souhaitez activer la sécurité intégrée et appuyez sur l'encodeur. Faites ensuite pivoter l'encodeur pour définir votre sécurité intégrée pour chaque canal et appuyez brièvement sur l'encodeur pour terminer le réglage. Attendez 9 secondes pour que la sécurité prenne effet.



Remarque : • Si la sécurité n'est pas définie, le modèle fonctionnera toujours avec le dernier état de fonctionnement avant que le signal ne soit émis. Cela pourrait causer des dommages potentiels.

- Lorsque la sécurité intégrée est désactivée du côté du module RF, le récepteur passe par défaut en mode Hold.
- En mode sans impulsions, ne réglez pas le mode sécurité sur le mode sans impulsions pour le port SBUS car cela maintiendra la sortie du signal en continu. Veuillez définir le mode « Hold » ou « Personnalisé » pour le port SBUS.

DÉCLARATION FCC

1. Cet appareil est conforme à la partie 15 des règles FCC. L' exploitation est soumise aux deux conditions suivantes :
 - 1) Cet appareil ne doit pas provoquer d' interférences nuisibles.
 - 2) Cet appareil doit accepter toute interférence reçue, y compris les interférences susceptibles de provoquer des opérations.
2. Les changements ou modifications non expressément approuvés par la partie responsable de la conformité pourraient annuler le l'autorité de l'utilisateur pour faire fonctionner l'équipement.

REMARQUE : Cet équipement a été testé et déclaré conforme aux limites d'un appareil numérique de classe B, conformément à la partie 15 des règles de la FCC. Ces limites sont conçues pour fournir une protection raisonnable contre les interférences nuisibles dans une installation résidentielle. Cet équipement génère des utilisations et peut émettre de l'énergie de fréquence d'émission et, s'il n'est pas installé et utilisé conformément aux instructions, peut provoquer des interférences nuisibles aux communications de l'émission. Cependant, rien ne garantit que des interférences ne se produiront pas dans une installation particulière. Si cet équipement provoque des interférences nuisibles à l'émission ou à la réception télévisée, ce qui peut être déterminé en éteignant et en allumant l'équipement, l'utilisateur est encouragé à essayer de corriger les interférences en prenant une ou plusieurs des mesures suivantes :

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

FrSky ajoute continuellement des fonctionnalités et des améliorations à nos produits. Pour tirer le meilleur parti de votre produit, veuillez consulter la section de téléchargement du site Web FrSky www.frsky-rc.com pour connaître la dernière mise à jour du micrologiciel et des manuels.