



MANUEL WEB COMPLET



Futaba Digital Proportional R/C System

	TABLE DES MATI	ÈRES	
	6	Affichage LED du moniteur	24
Assistance et service	6	Contrôle du bâton	24
Application. exportation et Cation Modi Yun	6	Contrôle du manche : exemple d'avid	on 25
Contraction d'informations sur la co	nformité7		<u>26</u>
Circl Nitions des symboles dans le bol De Yun	7	Contrôle du manche : exemple de mi	ulticoptère27
Précautions de sécurité (ne pas util lire)	iser sans8	Réglage du manche	28
Cito Caractéristiques	12	Mode Stick	29
Contenu et technique		Carte microSD	30
Cations du bol Speciyun	12	Connecteur/Prise	31
Commandes de l'émetteur	13	Nomenclature du récepteur	32
Antenne de l'émetteur	15	Installation de l'antenne du récepteur	• 35
Batterie Lipo pour émetteur LT2F2000B	16	Précautions de sécurité lors de l'ins du récepteur/servo 36	stallation
Comment allumer l'émetteur/ OFF 18		Installation de S.BUS/S.BUS2	37
Ecran tactile	19	Système S.BUS2	38
	N 19	Réglage de l'appareil S.BUS2	39
Circ Affichage de verrouillage	20	Écran d'accueil	40
Mode RF ou Yun Yun	20	Procédure de lien	41
Commutateur (SA-SH)	21	Après le réglage	42
Volume	22	ID du modèle	43
Curseur	22	Test de portée de votre système R/C	44
Garnitures numériques (T1-T4)	23	Procédure de réglage de base du mo	odèle 45

Connexion servo par type de modèle 50	Type de système	77
Avion/Planeur 50	Réglage de la garniture	79
Hélicoptère 54	Coupure des gaz	80
Multicoptère 54	Ralenti	81
MENU SYSTÈME 55	Couronne cyclique (Hélicoptère uniquement)	82
Afficher 56	Swash (Hélicoptère uniquement, sauf H-1)	83
Volume sonore 57	Alarme bâton	85
Minuterie système 57	Minuteur	86
Réglages H/W 58	wom de la fonction	88
Batterie 59	Système de télémétrie	89
<u> Vérification de la portée</u> 59(→44)	Capteur	91
Servomoteur S.Bus 60		94
Information 63	Generation	95
MENU DE LIAISON 64	Generation	96
Moniteur de servo 65	Generature	97
Sélection du modèle 66	Generation de régime	98
Type de modèle 69	General Street S	99
Servo-inverse 71	Generation - Altitude [Variomètre] 100	
Point final 72	Generation [Batterie]	103
Vitesse du servo 73	Télémétrie : Tension [Ext-batt]	104
Sous-garniture 73	Generation	105
Fonction 74	Télémétrie : GPS [Vitesse]	107
Sécurité intégrée 76	Télémétrie : GPS [Altitude,	
	Variomètre, Position]	108

Contractional Contraction Cont	Mélange de carrossage 134
109_	$\textcircled{Aérofrein} \rightarrow \textsf{ELE} \qquad 136$
Télémétrie : Capteur servo [Température, angle]	$\bigcirc Camber ap \rightarrow FLF \qquad 137$
Cited Télémétrie : Capteur de courant [Courant]	Gouvernail → Aileron 138
111_	Gouvernail → Ascenseur 139
Télémétrie : capteur de vitesse de l'air. [Vitesse de l'air]	De beurre 140
Réglage télémétrie 113	Mélange de garniture 1/2 143
Entraîneur 115	Rouleau instantané (avion uniquement) 144
	Erein à air (avion uniquement) 145
Parameter of avenissement 119	Gyro 146
Parametrage du menu utilisateur 110	Ascenseur 148
Reinitialisation des données	Accélération 149
MENU MODÈLE (Avion/Planeur) 121	Moteur 150
Sélection de condition 122	Queue en V 151
AFR 124	Ailettes 152
Taux double 125	MENU MODÈLE (Hélicoptère) 153
Contractor Prog. mixes (Mixage de programmes) 126	Sélection de condition 154
Cia différentiel d'aileron 128	(III) AFR 156
Réglage du volet 129	Taux double 157
$\textcircled{All} \rightarrow Camber ap \qquad 130$	Prog, mixes (Mixage de programmes) 158
\bigcirc AlL \rightarrow Frein ap 131	Courbe de hauteur 160
$\textcircled{Aileron} \rightarrow \texttt{Gouvernail} \qquad 132$	Courbe d'accélération 163
$\bigcirc Ascenseur \rightarrow Cambrure \qquad 133$	Accélération 165

Maintien de l'accélérateur	166	Gouverneur Expert	201
Mélange de swash	167	MENU MODÈLE (Multicoptère) 203	
Mélange à étranglement	168	Sélection de condition	204
Hauteur → Aiguille	169	AFR	206
-Pas → Gouvernail (mixage Revolution)	170	Taux double	207
	171	Prog, mixages (Mixage de programmes) 208.	
	173	Gyro	209
Réglage du gyroscope CGY755 CGY760R 17	5	Opérations courantes utilisées dans l'écran de configuration des fonctions	211
Connexion filaire : Paramètres avancés	(Définition de la valeur des opérations	211
	176	Opérations liées aux conditions de vol.	
Réglages sans fil	177		211
<u>Écran d'accueil</u>	178	Opérations liées au réglage fin de la réalité vi	rtuelle 212
Menu de base	180	Opérations liées à la vitesse du servo 213	
Menu de base S.BUS	181	-	
Swash de base	182	Opération de réglage de la courbe	214
Réglage de vol (réglages de base des ailerons/d		Méthode de sélection du commutateur	218
Gouvernail de base	189	Port PC	222
Gouverneur de base	190	Méthode de connexion RealFlight 222	
Menu Expert	193	Mise à jour	224
Expert en gouvernail	194	T14SG/FX-22/T12K T16IZ	226
Expert en réglage de vol (ailerons/élévateurs)			
Paramètres experts) 197			
Détail du swash	198		

INTRODUCTION

Nous vous remercions d'avoir acheté un système R/C proportionnel numérique Futaba® FASSTest-2,4 GHz* série T16IZ. Ce système est extrêmement polyvalent et peut être utilisé aussi bien par les débutants que par les professionnels. Afin de tirer le meilleur parti de votre système et de voler en toute sécurité, veuillez lire attentivement ce manuel. Si vous rencontrez des difficultés lors de l'utilisation de votre système, veuillez consulter le manuel, notre foire aux questions en ligne (sur les pages Web référencées ci-dessous), votre revendeur amateur ou le centre de service Futaba.

*FASSTest : la technologie Futaba Advanced Spread Spectrum étend la télémétrie du système

En raison de changements imprévus dans les procédures de production, les informations contenues dans ce manuel sont susceptibles d'être modifiées sans préavis.

Assistance et service : Il est recommandé de faire entretenir votre équipement Futaba une fois par an pendant la « saison morte » de votre hobby afin de garantir un fonctionnement sûr.

En Amérique du Nord

N'hésitez pas à contacter le centre de service Futaba pour obtenir de l'aide concernant le fonctionnement, l'utilisation et la programmation. N'oubliez pas de visiter régulièrement le site Web des questions fréquemment posées sur le T16IZ à l'adresse www.futabausa.com/. Cette page comprend des informations détaillées sur la programmation, l'utilisation, la configuration et la sécurité du système radio T16IZ et est régulièrement mise à jour. Toutes les mises à jour techniques et les corrections du manuel américain seront disponibles sur cette page Web. Si vous n'y trouvez pas de réponses à vos questions, veuillez consulter la fin de notre section FAQ pour savoir comment nous contacter par e-mail afin d'obtenir la réponse la plus rapide et la plus pratique.

Vous n'avez pas accès à Internet ? L'accès à Internet est disponible gratuitement dans la plupart des bibliothèques publiques, écoles et autres ressources publiques. Nous pensons que l'assistance Internet est une référence fabuleuse pour de nombreux modélistes, car les éléments peuvent être imprimés et enregistrés pour référence ultérieure, et sont accessibles à toute heure du jour, de la nuit, du week-end ou des jours fériés. Si vous ne souhaitez pas accèder à Internet pour obtenir des informations, ne vous inquiétez pas. Nos équipes d'assistance sont disponibles du lundi au vendredi de 8 h à 17 h, heure du Centre, pour vous aider.

Pour le service :

FUTABA Corporation of America 2681 Wall Triana Hwy Huntsville, AL 35824, États-Unis Téléphone : 1-256-461-9399 Télécopieur : 1-256-461-1059

https://www.futabausa.com/

E-mail : service@futabaUSA.com

Veuillez visiter www.futabausa.com pour créer et soumettre un ticket de service

pour un travail de garantie, de réparation ou de contrôle.

Hors Amérique du Nord

Veuillez contacter votre importateur Futaba dans votre région du monde pour vous aider en cas de questions, de problèmes ou de besoins de service. Veuillez noter que toutes les informations contenues dans ce manuel et toute la disponibilité de l'assistance sont basées sur les systèmes vendus en Amérique du Nord uniquement. Les produits achetés ailleurs peuvent varier. Contactez toujours le centre d'assistance de votre région pour obtenir de l'aide.

Application, exportation et modification 1. Ce produit peut être utilisé pour

un véhicule aérien sans pilote. Il n'est pas destiné à être utilisé dans une autre application que le contrôle de véhicules aériens sans pilote. Le produit est soumis aux réglementations du ministère des Radio/Télécommunications et est limité à ces fins par la loi japonaise.

2. Précautions d'exportation : (a)

Lorsque ce produit est exporté depuis le pays de fabrication, son utilisation doit être approuvée par les lois régissant le pays de destination qui régissent les appareils émettant des fréquences radio. Si ce produit est ensuite réexporté vers d'autres pays, il peut être soumis à des restrictions sur une telle exportation. Une approbation préalable des autorités gouvernementales compétentes peut être requise. Si vous avez acheté ce produit auprès d'un exportateur situé hors de votre pays, et non auprès du distributeur Futaba agréé de votre pays, veuillez contacter immédiatement le vendeur pour déterminer si ces réglementations d'exportation ont été respectées. (b) L'utilisation de ce produit avec autre chose que des modèles réduits peut être restreinte par les réglementations sur le contrôle des exportations et du commerce, et une demande d'approbation d'exportation doit être soumise. Cet équipement ne doit pas être utilisé pour faire fonctionner d'autres équipements que des modèles réduits radiocommandés.

3. Modification, réglage et remplacement de pièces : Futaba n'est pas responsable des modifications, réglages et remplacements non autorisés de pièces sur ce produit. De telles modifications peuvent annuler la garantie.

Déclaration d'informations de conformité (pour les États-Unis)

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

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

(3) Déclaration d'exposition aux rayonnements RF (pour T16IZ)

Cet équipement est conforme aux limites d'exposition aux rayonnements de la FCC définies pour un environnement non contrôlé. Cet émetteur ne doit pas être colocalisé ou fonctionner en conjonction avec une autre antenne ou un autre émetteur.

Déclaration d'exposition aux rayonnements RF (pour R7108SB)

Cet équipement est conforme aux limites d'exposition aux radiations de la FCC définies pour un environnement non contrôlé. Cet équipement doit être installé et utilisé avec une distance minimale de 20 cm entre le radiateur et votre corps.

Le responsable de la conformité de cet appareil est :

FUTABA Corporation of America 2681 Wall

Triana Hwy Huntsville, AL 35824, États-Unis Téléphone : 1-256-461-9399 Télécopieur : 1-256-461-1059

https://www.futabausa.com/

E-mail : service@futabaUSA.com PRUDENCE:

Pour assurer une conformité continue avec la FCC :

Tout changement ou modification non expressément approuvé par le bénéficiaire de cet appareil pourrait annuler l'autorité de l'utilisateur à utiliser l'équipement.

Déclaration d'information sur la conformité (pour le Canada)

Cet appareil est conforme aux normes RSS d'Industrie Canada en matière d'exemption de licence. Son fonctionnement est soumis aux deux conditions suivantes : (1) cet appareil ne doit pas provoquer d'interférences et (2) cet appareil doit accepter toute interférence, y compris celles qui peuvent entraîner un fonctionnement indésirable de l'appareil.

Cet équipement est conforme aux limites d'exposition aux rayonnements d'IC définies pour un environnement non contrôlé. Cet émetteur ne doit pas être placé à proximité ou fonctionner conjointement avec une autre antenne ou un autre émetteur.

French:

Cet appareil radio est conforme au CNR d'Industrie Canada. L'utilisation de ce dispositif est autorisée seulement aux deux conditions suivantes : (1) il ne doit pas produire de brouillage, et (2) l'utilisateur du dispositif doit être prêt à accepter tout brouillage radioélectrique reçu, même si ce brouillage est susceptible de compromettre le fonctionnement du dispositif.

Cet équipement est conforme aux limites d'exposition au rayonnement du CI établies pour un environnement non contrôlé. Cet émetteur ne doit pas être co-situé ou fonctionner conjointement avec une autre antenne ou émetteur.

Déclaration de conformité (pour l'UE)

Par la présente, Futaba Corporation déclare que le type d'équipement radio est conforme à la directive 2014/53/UE. Le texte intégral de la déclaration de conformité UE est disponible à l'adresse Internet suivante : http://www.rc.futaba.co.jp/

english/dl/declarations.html

Sécurité en vol

Où voler Nous

vous recommandons de voler sur un terrain de vol en aéromodélisme reconnu. Vous pouvez trouver des clubs et des terrains de vol en vous adressant à votre revendeur de modélisme le plus proche ou, aux États-Unis, en contactant l'Academy of Model Aeronautics. L'Académie nationale d'aéronautique modéliste (AMA) compte plus de 2 500 clubs agréés à travers le pays. Par l'intermédiaire de l'un d'entre eux, des programmes de formation d'instructeurs et des formations pour les nouveaux arrivants assurés sont disponibles. Contactez l'AMA à l'adresse ou au numéro de téléphone sans frais ci-dessous.



Académie d'aéromodélisme 5161, promenade Memorial Est Muncie, IN 47302 Beaucoup. (800) 435-9262 Télécopieur (765) 289-4248

ou via Internet à http://www.modelaircraft.org

Soyez toujours particulièrement attentif aux règles du terrain de volley-ball, ainsi qu'à la présence et à l'emplacement des spectateurs, à la direction du vent et aux éventuels obstacles sur le terrain. Soyez très prudent lorsque vous volez à proximité de lignes électriques, de grands immeubles ou d'installations de communication, car il peut y avoir des interférences radio à proximité.

Précautions

Précautions d'application, d'exportation et de modification.

- 1. Ce produit est conçu uniquement pour être utilisé avec des modèles radiocommandés. L'utilisation du produit décrit dans ce manuel d'instructions est limitée à modèles radiocommandés.
- 2. Précautions à l'exportation

a) Lorsque ce produit est exporté, il ne peut pas être utilisé là où les lois régissant les ondes radio du pays de destination l'interdisent.

- b) L'utilisation de ce produit avec d'autres modèles peut être restreinte par les réglementations sur le contrôle des exportations et du commerce.
- 3. Modification, réglage et remplacement de pièces :
- Futaba n'est pas responsable des modifications, ajustements ou remplacements non autorisés de pièces sur ce produit.
- Aucune partie de ce manuel ne peut être reproduite sous quelque forme que ce soit sans autorisation préalable.
- Le contenu de ce manuel est sujet à changement sans préavis.
- Le contenu de ce manuel doit être complet, mais s'il y a des parties peu claires ou manquantes, veuillez contacter un service Futaba. Centre.
- Futaba n'est pas responsable de l'utilisation de ce produit par le client.

pas effectué correctement.

Les noms de sociétés et de produits mentionnés dans ce manuel sont des marques commerciales ou des marques déposées de la société concernée.

Pour une utilisation en toute sécurité

Veuillez respecter les précautions suivantes pour garantir une utilisation sûre de ce produit à tout moment.

Signification des marquages spéciaux :

Les parties de ce manuel indiquées par les marquages suivants nécessitent une attention particulière du point de vue de la sécurité.

DANGER - Procédures pouvant entraîner des conditions dangereuses et causer la mort ou des blessures graves si elles ne sont pas exécutées correctement.
 AVERTISSEMENT - Procédures qui peuvent conduire à une situation dangereuse ou causer la mort ou des blessures graves à l'utilisateur si elles ne sont pas effectuées correctement, ou procédures où la probabilité de blessures superficielles ou de dommages physiques est élevée.

🗥 ATTENTION - Procédures où la possibilité de blessure grave pour l'utilisateur est faible, mais il existe un risque de blessure ou de dommage physique si



AVERTISSEMENT : Gardez toujours les composants électriques hors de portée des jeunes enfants.

Précautions à prendre en vol

Ne saisissez jamais l'antenne de l'émetteur pendant le vol.

La puissance de sortie de l'émetteur peut chuter considérablement.

Assurez-vous toujours que tous les mouvements du manche de l'émetteur actionnent correctement tous les servos du modèle avant le vol. Assurez-vous également que tous les interrupteurs, etc. fonctionnent correctement. En cas de difficultés, n'utilisez pas le système tant que toutes les entrées ne fonctionnent pas correctement.

Ne jamais y en mode de vérification de portée.

En mode de test de portée dédié, la portée de sortie de l'émetteur est réduite et peut provoquer un crash.

Pendant le fonctionnement, ne touchez jamais l'émetteur et ne l'approchez jamais d'un autre émetteur, d'un téléphone portable ou d'autres appareils sans fil.

Cela pourrait entraîner un fonctionnement erroné.

Ne pointez pas l'antenne directement vers l'avion pendant le vol.

 L'antenne est directionnelle et la sortie de l'émetteur est le plus faible. (La force des ondes radio est maximale sur les côtés de l'antenne.)

Ne buvez jamais un jour de pluie, lorsque le vent est fort ou la nuit.

L'eau peut entraîner une défaillance ou un mauvais fonctionnement et une mauvaise contrôle de l'avion qui pourrait conduire à un crash.

Ne mettez jamais l'interrupteur d'alimentation sur OFF pendant la nuit ou lorsque le moteur tourne.

 L'opération deviendra impossible et l'avion s'écrasera.
 Même si l'interrupteur d'alimentation est allumé, le fonctionnement ne commencera pas tant que le traitement interne de l'émetteur et du récepteur ne sera pas terminé.

Ne démarrez pas le moteur lorsque vous portez le tour de cou.

 La sangle de cou peut s'emmêler dans l'hélice rotative, le rotor, etc. et provoquer des blessures graves.

Ne volez pas si vous êtes physiquement handicapé car cela pourrait présenter un danger pour votre sécurité ou celle des autres.

Ne pas fumer dans les endroits suivants :

À proximité d'un autre champ de vol de contrôle radio.

- A proximité ou au-dessus des personnes.
- À proximité des maisons, des écoles, des hôpitaux ou d'autres lieux où les gens se rassemblent.
- À proximité de lignes à haute tension, de structures élevées ou de moyens de communication. installations.

O Lorsque vous posez l'émetteur au sol pendant les préparatifs du vol, ne le placez pas à la verticale.

L'émetteur peut basculer, les manettes peuvent bouger et le l'hélice ou le rotor peut tourner de manière inattendue et provoquer des blessures

Ne touchez pas le moteur, le moteur électrique ou l'ESC pendant et immédiatement après utilisation.

Ces articles peuvent devenir chauds pendant l'utilisation.

Pour des raisons de sécurité, veillez à ce que l'avion soit visible à tout moment.

 Voler derrière des bâtiments ou d'autres grandes structures vous fera non seulement perdre de vue l'avion, mais dégradera également les performances de la liaison RF et entraînera une perte de contrôle.

Du point de vue de la sécurité, activez toujours la fonction de sécurité intégrée.

 En particulier, réglez normalement le canal des gaz sur ralenti. Pour un hélicoptère, réglez le canal des gaz pour maintenir un vol stationnaire.

En vol, remettez toujours la configuration de l'émetteur écran vers l'écran d'accueil.

Une saisie erronée pendant le vol est extrêmement dangereuse.

Vérifiez toujours la capacité restante des batteries de l'émetteur et du récepteur avant chaque séance de vol.

Une faible capacité de la batterie peut entraîner une perte de contrôle et un accident

Vérifiez toujours le fonctionnement de chaque gouverne et effectuez un test de portée avant chaque séance de vol. De plus, lorsque vous utilisez la fonction d'entraînement, vérifiez le fonctionnement de l'émetteur enseignant et de l'émetteur élève.

Un seul réglage incorrect de l'émetteur ou une anomalie de l'avion peuvent provoquer un accident.

Avant d'allumer l'émetteur :

1. Déplacez toujours la manette des gaz de l'émetteur vers la position minimale (ralenti).

2. Allumez d'abord l'émetteur, puis le récepteur.

Lors de la mise hors tension de l'interrupteur d'alimentation de l'émetteur après l'arrêt du moteur (état dans lequel il ne tournera plus) :

- 1. Éteignez l'interrupteur d'alimentation du récepteur.
- 2. Ensuite, éteignez l'émetteur avec l'interrupteur d'alimentation
- Si l'interrupteur d'alimentation est mis sous/hors tension dans l'ordre inverse, l'hélice peut tourner de manière inattendue et provoquer des blessures graves.
- Respectez également toujours l'ordre ci-dessus lors du réglage de la sécurité intégrée. fonction.

Lors du réglage de l'émetteur, arrêtez le moteur, sauf si nécessaire. Dans le cas d'un moteur, débranchez le câblage qui lui permet de continuer à fonctionner. Ce faisant, soyez extrêmement prudent. Assurez-vous que l'appareil est bien fixé et qu'il n'entrera en contact avec rien ni personne. Assurez-vous que le moteur ne tourne pas avant de procéder à tout réglage.

 Une rotation à grande vitesse inattendue du moteur peut provoquer des blessures graves.

Utilisez toujours le chargeur avec la tension d'alimentation spécifiée. Si le liquide de la batterie entre en contact avec vos yeux, ne les frottez pas, mais rincez-les immédiatement à l'eau du robinet ou à l'eau claire et consultez un médecin. Le liquide peut provoquer la cécité. Protection de température pour la charge de la batterie : Protection de température pour la charge de la batterie : Protection baseo température -10 + 5 ° C Gonzeten baseo température 1. Remplacement d'une batterie par un type incorrect qui peut neutraliser une mesure de sécurité.
Si le liquide de la batterie entre en contact avec vos yeux, ne les frottez pas, mais rincez-les immédiatement à l'eau du robinet ou à l'eau claire et consultez un médecin. Le liquide peut provoquer la cécité. Protection de température pour la charge de la batterie : Protection de température pour la charge de la batterie : Protection basse température -10+5 ° C Distantion basse température 1. Remplacement d'une batterie par un type incorrect qui peut neutraliser une mesure de sécurité.
Le liquide peut provoquer la cécité. Protection de température pour la charge de la batterie : <u>Température</u> -10 + 5 C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C C
Protection de température pour la charge de la batterie :
Température Protection bases température
Protection bases temperature C C C C C C C C C C C C C C C C
-
 Jeter une batterie au feu ou dans un four chaud, ou écraser ou couper mécaniquement une batte ce qui peut entraîner une explosion.
3. Laisser une batterie dans un environnement à température extrêmement élevée pouvant entraîn
une explosion ou une fuite de liquide ou de gaz inflammable.
 Une batterie soumise à une pression d'air extrêmement basse qui peut entraîner une explosion c une fuite de liquide ou de gaz inflammable.
 Si la batterie fuit du liquide ou génère un bruit anormal odeur, déplacez-le immédiatement vers un endroit sûr pour l'éliminer.
Le non-respect de cette consigne peut provoquer une combustion.
Si le liquide de la batterie entre en contact avec votre peau ou vos vêtements rincez immédiatement la zone avec de l'eau du robinet ou un autre produit propre eau
 Consultar un médecin. La liquida pout provenuer des lécions autonées
Orisalitez di intedediri. Le induce peut provoquei des lessons cutainees. Après la charge, débranchez le chargeur de la prise.
Lors du recyclage ou de l'élimination de la batterie, isolez les bornes en les recouvrant de ruban adhésif.
 Un court-circuit des bornes peut provoquer une combustion,
génération de chaleur ou rupture.
Insérez la fiche du cordon d'alimentation dans la prise uniquement après avoir éliminé la poussière.
O Après une utilisation prolongée de l'émetteur, la batterie peut devenir chaude. Ne touchez pas immédiatement la batterie.
Le non-respect de cette consigne peut entraîner des brûlures.
Ne pliez pas et ne tirez pas sur le cordon de manière déraisonnable et ne placez pas d'obiets lourds sur le cordon.
Le cordon d'alimentation peut être endommagé et provoquer une combustion, une

o SD (produit commercial)
*Lisez le manuel d'instructions fourni avec la carte microSD pour plus de détails.
-
N'utilisez pas la carte microSD dans un endroit où elle pourrait être exposée à des températures extrêmes
 Cela pourrait provoquer un incendie ou un choc électrique par court-circuit.
ſt
N'insérez pas de corps étranger dans la fente de la carte émettrice
Cela pourrait entraîner un fonctionnement erroné. O N'exposez pas la carte aux chocs et aux vibrations et ne retirez pas la carte du construction entrainer ent
son emplacement pendant que des donnees sont en cours à écriture ou de lecture
Les données peuvent être endommagées ou perdues.
Données enregistrées
Les données enregistrées sur la carte micro SD ne peuvent pas être
réparées quel que soit le contenu ou la cause du problème ou de
Futaba n'effectue pas de travaux de restauration ou de récupération de données.
Lorsque l'appareil ne doit pas être utilisé pendant une longue période, retirez les piles de l'émetteur et de l'avion et stockez-les dans un endroit sec où la
température est comprise entre 0 et 25 [32 et 77].
 Lasser les pilles à l'intérieur de vôtre modele et de vôtre radio lorsqu'elles ne sont pas utilisées pendant de longues périodes entraînera une détérioration des pilles, une fuite de liquide et d'autes desenses
u autres dominages.
Utilisez toujours des produits Futaba authentiques tels que l'émetteur, le récenteur le servo l'ESC, etc.
Utilisez toujours des produits Futaba authentiques tels que l'émetteur, le récepteur, le servo, l'ESC, etc.
 Utilisez toujours des produits Futaba authentiques tels que l'émetteur, le récepteur, le servo, l'ESC, etc. Futaba n'est pas responsable des dommages causés par l'utilisation de pièces autres que les pièces d'origine Futaba. Utilisez les pièces spécifiées dans le manuel d'instructions et le catalogue.
 Utilisez toujours des produits Futaba authentiques tels que l'émetteur, le récepteur, le servo, l'ESC, etc. Futaba n'est pas responsable des dommages causés par l'utilisation de pièces autres que les pièces d'origine Futaba. Utilisez les pièces spécifiées dans le manuel d'instructions et le catalogue.

Caractéristiques Système FASSTest L'émetteur T16IZ a adopté le système de communication bidirectionnel "FASSTest". Les données du récepteur peuvent être vérifiées dans votre émetteur. FASSTest est un système dédié à 18 canaux maximum 2,4 GHz. Écran tactile LCD couleur Le T16IZ est équipé d'un écran tactile LCD rétroéclairé couleur HVGA de 4,3 pouces. L'écran est transflectif, ce qui permet une visibilité à l'intérieur comme à l'extérieur. Système S.BUS2 En utilisant le système S.BUS2, plusieurs servos, gyroscopes et capteurs de télémétrie sont facilement installés avec un minimum de câbles. Types de modèles Multicoptère. 8 types de rotors cycliques sont disponibles pour les hélicoptères. 7 types d'ailes et 3 types de queue sont disponibles pour les avions et les planeurs. Les fonctions et fonctions de mixage nécessaires à chaque type de modèle sont définies à l'avance en usine. Batterie lithium-ion polymère Le T16IZ est alimenté par une batterie lithium-ion polymère 7,4 V/2 000 mAh. Carte microSD (carte mémoire Secure Digital) (non incluse) Les données du modèle peuvent être enregistrées sur une carte microSD (SD : 32 Mo - 2 Go, SDHC : 4 Go - 32 Go). Lorsque les fichiers du logiciel de l'émetteur T16/Z sont publiés, le logiciel peut être mis à jour à l'aide d'une mise à jour de carte microSD. Bouton d'édition Deux boutons d'édition sont fournis et l'écran de fonctionnement peut être immédiatement « ramené » à l'écran d'ACCUEIL pendant le fonctionnement. L'opération de réglage peut être effectuée facilement en combinant ce bouton avec un capteur tactile. Fonction de vibration Sélectionne une fonction qui alerte l'opérateur de diverses alarmes en faisant vibrer l'émetteur en plus de faire retentir un buzzer. Fonction vocale Une fonction est prévue pour permettre au système de fournir des données de télémétrie de manière audible. Cette fonction peut également être utilisée avec des écouteurs disponibles dans le commerce. Contenu et spécifications techniques Émetteur T16IZ Câble USB (Les spécifications et les valeurs nominales sont sujettes à changement sans préavis.) Récepteur R7108SB Manuel abrégé Clé Batterie LiPo LT2F2000B hexagonale · Sangle Tx *Le contenu peut varier selon le type d'ensemble. Émetteur T16IZ (système FASSTest-2,4 GHz à 2 clés, 18 canaux) Fréquence de transmission : bande 2,4 GHz Système : FASSTest 18CH/FASSTest 12CH/S-FHSS/T-FHSS/ FASST MULT (l'Europe n'est pas prise en charge)/FASST 7CH (l'Europe n'est pas prise en charge) commutable Alimentation : batterie LiPo 7,4 V LT2F2000B Bande de fréquence : 2,4 GHz Puissance de sortie RF : 100 mW EIRP Récepteur R7108SB (Système FASSTest-2,4 GHz, diversité d'antenne double, système S.BUS/S.BUS2) Alimentation requise : batterie 3.7 V-7.4 V ou sortie régulée de l'ESC. etc. (*1) Taille : 0,98 x 1,86 x 0,56 po (24,9 x 47,3 x 14,3 mm) Poids : 12,0 g Bande de fréquence : 2.4 GHz Puissance de sortie RF : 25 mW EIRP (*1) Lorsque vous utilisez des ESC, assurez-vous que la capacité de sortie régulée correspond à votre application d'utilisation.

Remarque : cet ensemble n'inclut pas de chargeur. Utilisez un adaptateur secteur pour chargeur USB disponible dans le commerce (type USB-A 5 V-2 A) ou l'adaptateur secteur USB en option de Futaba.

Remarque : la batterie de l'émetteur T16IZ n'est pas déjà fixée au connecteur de batterie. Veuillez connecter le connecteur de batterie avant utilisation.





Antenne de l'émetteur

Comme pour toutes les transmissions de radiofréquence, la zone de transmission du signal la plus puissante se situe sur les côtés de l'antenne de l'émetteur. Par conséquent, l'antenne ne doit pas être pointée directement vers le modèle. Si votre style de vol crée cette situation, déplacez facilement l'antenne pour corriger cette situation.

Antenne rotative

L'antenne peut être tournée à 90 degrés et les angles à 90 degrés. Si vous forcez l'antenne au-delà de cette valeur, vous risquez de

l'endommager. L'antenne n'est pas amovible.



- Ne saisissez pas l'antenne de l'émetteur pendant le vol.
- ■Cela pourrait dégrader la qualité de la transmission RF vers le modèle.

🛇 Ne transportez pas l'émetteur par l'antenne.

Le fil de l'antenne peut se casser, rendant le fonctionnement impossible.

Ne tirez pas l'antenne avec force.

Le fil de l'antenne peut se casser, rendant le fonctionnement impossible.





Batterie LiPo pour émetteur LT2F2000B

Brancher le connecteur de la Fermez complètement le couvercle de la batterie Insérez d'abord deux onglets Faites attention à ne pas pincer Cliquez ! Cliquez ! Appuyez sur la languette pour fermer la batt uverture A PRUDENCE

Assurez-vous de verrouiller le couvercle de la batterie.

* Si le couvercle de la batterie se détache pendant le vol, la batterie risque de tomber et de s'écraser.



Comment allumer/éteindre l'émetteur Lors de la mise sous tension,

l'émetteur T16IZ commence à émettre automatiquement des RF après avoir confirmé les conditions RF environnantes. L'état de l'émetteur est affiché par une LED située sur la partie supérieure de la face avant d'un T16IZ.

*Si le manche THR est haut, un écran d'AVERTISSEMENT apparaît. Un autre avertissement apparaît si une alimentation est connectée. (En mode Multicopter, l'alarme de position THR n'apparaît pas.) Éteindre Mise sous tension Manette des gaz basse Interrupteur d'alimentation Interrupteur d'alimentation POWER



Si l'alarme « Thr position » s'affiche

*Si la manette des gaz est en position haute lorsque l'appareil est mis sous tension



Lorsque l'alarme s'active, abaissez la manette des gaz avant de mettre le récepteur sous tension.

Poussée longue

*Si l'alimentation est mise sous tension alors que les interrupteurs de ralenti, de frein pneumatique, etc. sont activés, l'avertissement ci-dessus s'affiche. Assurez-vous que les interrupteurs concernés sont désactivés.





18 → ACCÉDER À BALE DES MATIÈRES

Écran tactile



Appuyez sur le panneau avec votre doigt pour naviguer.

*Un film de protection en plastique est fixé à l'écran tactile. Veillez à ne pas rayer l'écran tactile avec un objet dur, comme un objet métallique.

N'appuyez pas trop fort sur l'écran tactile et ne laissez rien tomber sur le panneau.

*Bien que vous puissiez trouver des bulles d'air sous le panneau en plastique en raison de changements environnementaux tels que la température, ce n'est pas un défaut et cela ne posera aucun problème.

*L'écran LCD couleur est composé de nombreux pixels. Certains pixels retiennent la lumière. De plus, certains pixels s'éteignent. Et l'écran peut scintiller. Cette condition est caractéristique de l'écran LCD couleur. Il ne s'agit pas d'une panne.



Appuyez sur les boutons de paramètres pour chaque valeur sur l'écran des paramètres pour faire apparaître les boutons de saisie de valeur en haut du panneau.



ACCUEIL/SORTIE et U.MENU/MON.



Affichage de verrouillage

L'activation temporaire de cette fonction rend impossible toute modification de données par saisie accidentelle pendant le vol.

Comment verrouiller

- 1. Avec l'écran d'accueil affiché.
- Appuyez sur le bouton HOME/EXIT pendant environ 1 seconde. L'icône « Key » s'affiche et les touches sont désactivées.



Comment débloquer

 Appuyez sur le bouton Accueil/Sortie pendant environ 1 seconde, et l'écran se déverrouillera alors.





Mode RF ou Yun Yun

Le fonctionnement du modèle est désactivé, mais le fonctionnement de l'affichage sans sortie de signal RF est autorisé. (Réduit la consommation d'énergie de la batterie pendant la configuration.)



Commutateur (SA-SH)





Alternatif2 positions Momentané3 positions

Volume



Les boutons de volume LD et RD permettent une entrée analogique.

*L'émetteur T16IZ émet un bip lorsque le bouton de volume atteint la position centrale.

*Vous pouvez utiliser chaque écran de réglage des fonctions de mixage pour sélectionner les volumes et définir la direction du mouvement.

Curseur



LS (gauche), RS (droite) :

Le curseur linéaire LS et RS offre une entrée analogique.

*L'émetteur T16IZ émet un bip lorsque le levier arrive au centre.

*Vous pouvez sélectionner un levier coulissant et définir la direction du mouvement sur l'écran de réglage des fonctions de mixage.





Cet émetteur est équipé de 4 trims numériques. Chaque fois que vous appuyez sur un bouton de trim, la position de trim se déplace d'un cran. Si vous continuez à appuyer dessus, la position de trim commence à se déplacer plus rapidement. De plus, lorsque la position de trim revient au centre, la tonalité change. Vous pouvez toujours surveiller les positions de trim en vous référant à l'écran LCD.

*Vous pouvez sélectionner la quantité d'étape de coupe et l'unité d'affichage sur l'écran d'accueil de l'écran de réglage T1-T4 dans le menu de liaison.

Remarque : les positions de trim que vous avez définies seront stockées dans la mémoire non volatile et y resteront.

Exemple opérationnel de trim numérique







Affichage LED du moniteur



25 → ACCÉDER LA TABLE DES MATIÈRES



 $26 \rightarrow ACCED$ À LA TABLE DES MATIÈRES



Réglage du manche

Réglage de la longueur du levier de commande

Vous pouvez ajuster la longueur des leviers de manche à votre guise. Il est recommandé d'ajuster la longueur des bâtons en fonction de la taille de votre main.



- Maintenez la tête du levier « B » et tournez la tête du levier « A » dans le sens inverse des aiguilles d'une montre. Le verrou sera libéré.
- Tournez la tête de levier « A » dans le sens des aiguilles d'une montre tout en maintenant la tête de levier « B » après l'avoir placée comme vous le souhaitez.

Réglage de la tension du levier de commande



La tension du levier de type à retour automatique peut être ajusté.



 Utilisez un tournevis pour régler la force du ressort selon vos préférences en tournant la vis de réglage du bâton que vous souhaitez régler.

*Tourner la vis dans le sens des aiguilles d'une montre augmente la tension.

ATTENTION : Un desserrage excessif de la vis peut interférer avec le fonctionnement du stick interne.





• Menu système Paramètres matériels



Carte microSD (carte mémoire numérique sécurisée) (non incluse)

Les données du modèle d'émetteur T16IZ peuvent être stockées à l'aide de n'importe quelle carte microSD courante. Lorsque le logiciel de mise à jour T16IZ est publié, le logiciel est mis à jour à l'aide d'une carte microSD. Le T16IZ est capable d'utiliser des cartes SD et SDHC (SD : 32 Mo - 2 Go SDHC : 4 Go - 32 Go).



Lecteur/graveur de carte microSD

En sauvegardant les données du modèle et en mettant à jour les fichiers (publiés par Futaba) sur la carte microSD, vous pouvez utiliser ces fichiers sur votre émetteur T16IZ. Des équipements pour lire et écrire des cartes microSD sont disponibles dans la plupart des magasins d'électronique.

Insérer/retirer la carte microSD

1) Faites pivoter l'antenne.



2)Ouvrez le couvercle en caoutchouc et insérez la carte microSD dans la fente pour carte SD.

Lorsque vous rencontrez un problème de sauvegarde ou de lecture de données après une longue période d'utilisation, veuillez vous procurer une

*Nous ne sommes pas responsables et n'offrons aucune compensation pour les données

de carte mémoire qui échouent ou sont endommagées pour quelque raison que ce soit. Assurez-vous de conserver une sauvegarde de toutes les données importantes stockées

Données stockées

nouvelle carte microSD.

sur votre carte microSD



 Lorsque la carte microSD est à nouveau enfoncée, la carte sera libérée de la fente pour carte et pourra être retirée.





-Lorsqu'une carte microSD est installée dans l' émetteur T16IZ, un dossier appelé « Fu-taba » est créé. Des dossiers appelés « LOG » et « MODEL » sont créés dans ce dossier. Le dossier « MODEL » stocke les données du modèle et le dossier « LOG » stocke les données du journal de télémétrie.

-Les données du journal de télémétrie enregistrées sur la carte microSD peuvent être converties au format

CSV par le convertisseur de journal de télémétrie publié sur notre page d'accueil. Lorsque vous copiez ou déplacez un fichier journal, sélectionnez toujours les fichiers .FLI et .FLD.

Connecteur/Prise







Prise pour écouteurs

En connectant un casque stéréo à cette prise, les informations vocales de la télémétrie peuvent être entendues.

Connecteur S.BUS (SI/F)

Lorsque vous utilisez un servo S.BUS et un capteur de télémétrie, connectez-les tous les deux ici.

Connecteur pour fonction entraîneur

Lorsque vous utilisez la fonction d'entraînement, connectez le câble d'entraînement en option entre les émetteurs de l'enseignant et de l'élève.

*Vous pouvez définir la fonction d'entraînement sur la fonction d'entraînement écran dans le menu Système.

Nomenclature du récepteur Avant d'utiliser le récepteur, assurez-vous de lire les précautions énumérées dans les pages suivantes.

Connecteur

- « 1 à 6 » : sorties pour les canaux 1 à 6
- "7/B" : sorties de 7 canaux et alimentation.
- "8/SB" : sorties de 8 canaux ou port S.BUS.
- [S.BUS Sevo S.BUS Gyro]
- « S.BUS2 » : sorties du port S.BUS2.
- [Capteur de télémétrie]
- *Lorsque vous utilisez neuf canaux ou plus, utilisez une fonction S.BUS ou utilisez un deuxième R7108SB et reliez





Insertion du connecteur Insérez

fermement le connecteur dans le sens indiqué sur la figure. Insérez le S.BUS2 en le tournant de 90 degrés.



Connecteurs S.BUS2

Ne connectez pas un servo/gyroscope S.BUS au connecteur S.BUS2.

Moniteur LED Ce

moniteur est utilisé pour vérifier le mode CH du récepteur.



Commutateur de lien/mode

Utilisez le petit tournevis en plastique fourni avec votre récepteur.

Le commutateur Link/Mode est également utilisé pour la sélection du mode CH.

(Le bouton ne sert pas à relier l'émetteur et le récepteur ensemble.)



Connecteur de tension supplémentaire

Utilisez ce connecteur lorsque vous utilisez un appareil de télémétrie de tension pour envoyer les informations de tension de la batterie (DC 0 ~ 70 V) du récepteur à l'émetteur.

Veuillez utiliser le câble d'entrée de tension externe. (UBB0141) Ceci se connecte directement à vos batteries de moteur principales.



* Si les + et - du câblage sont confondus, il sera endommagé, s'enflammera et explosera.

Ne pas connecter à Extra Voltage avant d'allumer l'alimentation du récepteur.



Modes de canal

Le R7108SB est capable de modifier ses attributions de canaux comme décrit dans le tableau ci-dessous. Ceci est particulièrement important lorsque vous utilisez le récepteur en mode double récepteur.

1 Allumez le récepteur. [L'émetteur est toujours éteint]

2 Appuyez sur le bouton Link/Mode et maintenez-le enfoncé pendant 5 à 10 secondes. secondes.

3 Lorsque la LED du récepteur passe du rouge clignotant au rouge clignotant avec vert, le bouton Link/Mode est relâché.

- 4 La LED doit maintenant clignoter en rouge deux fois selon les motifs décrit dans le tableau ci-dessous.
- 5 Chaque pression sur le bouton Link/Mode fait avancer le récepteur au mode suivant.
- 6 Lorsque vous atteignez le mode dans lequel vous souhaitez fonctionner, maintenez le bouton Link/Mode enfoncé pendant plus de 2 secondes. secondes. Lorsque la LED clignote en vert et en rouge, le changement de mode est terminé, le bouton Link/Mode est relâché.

Veuillez éteindre puis rallumer le récepteur après avoir changé le mode de canal.

Tableau des modes CH F	R71	CH R7108	3SB
------------------------	-----	----------	-----

	Canal			
Connecteur de	Mode un	Mode B	Mode C	Mode D
Connociour di	1~8CH	1~7CH	9 à 16 canaux	9 15CH
1	1		9	9
2	2	2	10	10
3	3	3	11	11
4	4	4	12	12
5	5	I 5 I	13	13
6	6	I 6 I	14	14
7/B	7	1 7 I	15	15
8/SB	8	S.BUS	16	S.BUS
La LED rouge	1 fois	2 fois 3 fo	is	4 fois

Défaut

Indication LED

Système	Statut	DIRIGÉ
	Aucune réception de signal	Rouge solide
	Réception de signaux	Vert solide
Test FASS	En attente du lien	Démarrer → 2 secondes plus tard → Rouge Cligner des yeux (1 seconde)
	Aucune réception de signal	Rouge solide
SAISIR	Réception de signaux	Vert solide
	Réception de signaux mais l'ID ne correspond pas	Clignotement vert
	En attente de lien Erreur	Clignotement rouge
Test FASS SAISIR	irrécupérable (EEPROM, etc.)	Clignotement alterné

Systèmes (FASSTest FASST)modification de la méthode 1 Allumez le

récepteur. [L'émetteur est toujours éteint]

2 Appuyez sur le bouton Link/Mode et maintenez-le enfoncé pendant 10 à 15 secondes.

3 Lorsque la LED commence à clignoter en vert, le bouton peut être relâché.

La LED doit maintenant clignoter en vert selon l' un des modèles décrits dans le tableau cidessous.

(Par défaut : FASSTest)

- 5 Chaque pression sur le bouton Link/Mode fait avancer le récepteur vers le système suivant.
- 6 Lorsque vous atteignez le système dans lequel vous souhaitez opérer, appuyez sur et Maintenez le bouton Link/Mode enfoncé pendant plus de 2 secondes. Lorsque la LED clignote en vert et en rouge, le changement de système est terminé. Relâchez le bouton Link/Mode
- 7 Veuillez éteindre et rallumer le récepteur après

changer le système.

	Tableau système R7108SB
La LED verte	Système
11	ois Test FASS Défaut
2 fois	FASST Mode normal multi-voies
3 fois	Mode haute vitesse multicanal FASST
4 fois	Mode normal 7 canaux PLUS RAPIDE
5 fois	Mode haute vitesse FASST 7 canaux

*Le mode FASST ne peut pas utiliser les fonctions de télémétrie.

Installation de l'antenne du récepteur

Le R7108SB possède deux antennes. Afin de maximiser la réception du signal et de promouvoir une modélisation sûre, Futaba a adopté un système d'antenne à diversité. Cela permet au récepteur d'obtenir des signaux RF sur les deux antennes et de les transmettre sans problème.



Pour obtenir les meilleurs résultats de la fonction Diversity, veuillez vous référer aux instructions suivantes : 1.

Les deux antennes doivent être maintenues aussi droites que possible. Dans le cas contraire, la portée effective sera réduite.



2. Les deux antennes doivent être placées à 90 degrés les uns par rapport aux autres.

Ce n'est pas un chiffre critique, mais le plus important est de garder les antennes éloignées les unes des autres autant que possible.

Les modèles plus grands peuvent comporter de gros objets métalliques susceptibles d'atténuer le signal RF. Dans ce cas, les antennes doivent être placées des deux côtés du modèle. On obtient alors la meilleure condition de signal RF quelle que soit l'attitude de vol.

- 3. Les antennes doivent être éloignées d'au moins un demipouce des matériaux conducteurs, tels que le métal, le carbone et le réservoir de carburant. La partie coaxiale des antennes n'a pas besoin de suivre ces directives, mais ne la pliez pas dans un rayon serré.
- 4. Gardez les antennes éloignées autant que possible du moteur, de l'ESC et des autres sources de bruit.



Câbles de connexion du servo

Pour éviter que le câble du servo ne soit cassé par les vibrations pendant le vol, laissez un peu de mou dans le câble et fixez-le à un endroit approprié.

points. Vérifiez périodiquement le câble lors de l'entretien quotidien.



Montage de l'interrupteur d'alimentation

*Le commutateur n'est pas inclus dans cet ensemble.

Lors du montage d'un interrupteur d'alimentation sur une cellule, faites un trou rectangulaire un peu plus grand que la course totale de l'interrupteur afin de pouvoir allumer/ éteindre l'interrupteur sans le bloquer.

Évitez de monter l'interrupteur dans un endroit où il pourrait être recouvert d'huile moteur et de poussière. En général, il est recommandé de monter l'interrupteur d'alimentation sur le côté du fuselage opposé au silencieux.



Précautions de sécurité lors de l'installation du récepteur et des servos.

AVERTISSEMENT

Connecteurs de connexion



Comment protéger le récepteur des vibrations et de l'eau

0 Enveloppez le récepteur dans un matériau souple, comme du caoutchouc mousse, pour éviter les vibrations. S'il risque d'être mouillé, placez le récepteur dans un sac ou un ballon étanche.

Antenne du récepteur

Ne jamais couper l'antenne du récepteur. Ne pas lier l'antenne du récepteur aux câbles des servos.

Placez l'antenne du récepteur le plus loin possible des composants en métal ou en fibre de carbone tels que les cadres, les câbles, etc.

*Couper ou relier l'antenne du récepteur réduira la sensibilité et la portée de la réception radio et peut provoquer un accident.

Lancer servo



Ajustez votre système de manière à ce que les tiges de poussée ne se bloquent pas ou ne s'affaissent pas lorsque vous utilisez les servos à pleine puissance.

*Si une force excessive est continuellement appliquée à un servo, celui-ci pourrait être endommagé en raison de la force exercée sur le train d'engrenages et/ou de la consommation d'énergie provoquant une décharge rapide de la batterie.

Montage des servos



Utilisez un caoutchouc anti-vibrations (tel qu'un œillet en caoutchouc) sous un servo lors du montage du servo sur un support de servo.

Assurez-vous également que les boîtiers du servo

ne touchent pas directement les pièces métalliques telles que le support du servo.

*Si le boîtier du servo entre en contact direct avec la cellule, les vibrations se propageront jusqu'au servo et pourraient l'endommager.
Installation S.BUS/S.BUS2 Cet ensemble utilise le

système S.BUS/S.BUS2. Le câblage est aussi simplifié et le montage aussi propre que possible, même avec des modèles qui utilisent un grand nombre de servos. De plus, les ailes peuvent être rapidement installées sur le fuselage sans aucun câblage erroné grâce à l'utilisation d'un seul simple fil, même lorsqu'il y a un grand nombre de servos utilisés.

•Lors de l'utilisation de S.BUS/S.BUS2, des réglages et des mixages spéciaux dans votre émetteur peuvent être inutiles. •Les servos S.BUS/S.BUS2 mémorisent eux-mêmes le nombre de canaux. (réglable avec le T16IZ) •Le système S.BUS/S.BUS2 et le système conventionnel (récepteur CH conventionnel utilisé) peuvent être mélangés.



37 → ACCÉDER À LA TABLE DES MATIÈRES

Système S.BUS2

Lors de l'utilisation du port S.BUS2, une gamme impressionnante de capteurs de télémétrie peut être utilisée.

TABLEAU S.BUS2

Port du récepteur	Servomoteur S.BUS	Servomoteur S.BUS2	Capteur de télémétrie
S.BUS	•	•	×
S.BUS2	×	•	•

Ne connectez pas le connecteur S.BUSServo, S.BUSGyrotoS.BUS2.

Les servos et gyroscopes S.BUS et S.BUS2 doivent être utilisés dans les ports de récepteur appropriés. Veuillez vous référer au manuel d'instructions pour vous assurer que vous vous connectez au bon port.



Paramétrage de l'appareil S.BUS/S.BUS2

Les servos S.BUS/S.BUS2 ou un capteur de télémétrie peuvent être connectés directement au T16IZ. Le réglage du canal et d'autres données peuvent être saisis pour les servos ou les capteurs S.BUS/S.BUS2.

- 1. Connectez le périphérique S.BUS comme indiqué dans le
- 2. Allumez l'émetteur.

Personnage du Yur

- 3. Appelez l'écran de configuration.
- Servo : Menu Système → Servo S.BUS
- Capteur : Menu Liaison \rightarrow Capteur
- 4. Effectuez le réglage en fonction de chaque écran.
- Ceci définit le canal et d'autres données pour chaque servo S.BUS ou dispositif de télémétrie à utiliser avec le dispositif ou récepteur S.BUS.







- Ne déconnectez pas et ne coupez pas l'alimentation de l'émetteur pendant l'enregistrement des données du servo S.BUS et du capteur de télémétrie.
 - Les données de sauvegarde du servo et du capteur S.BUS seront perdues, entraînant un dysfonctionnement.

Écran d'accueil

Il s'agit de l'écran d'accueil et des descriptions de ses menus. Utilisez votre doigt pour utiliser l'écran tactile.



LIEN

Procédure de liaison (T16IZ/R7108SB)

Chaque émetteur possède un code d'identification unique qui lui est attribué individuellement. Pour pouvoir commencer à fonctionner, le récepteur doit être associé au code d'identification de l'émetteur auquel il est couplé. Une fois la liaison établie, le code d'identification est enregistré dans le récepteur et aucune autre liaison n'est nécessaire, sauf si le récepteur doit être utilisé avec un autre émetteur. Lorsque vous achetez des récepteurs R7108SB supplémentaires, cette procédure est nécessaire, sinon le récepteur ne fonctionnera pas.

Procédure de lien

 Placez l'émetteur et le récepteur à proximité l'un de l'autre à moins d'un demi-mètre (0,5 m).



- 2. Allumez l'émetteur.
- Sélectionnez [Type de système] dans le menu Liaison et accédez à l'écran de configuration ci-dessous en appuyant sur l'écran.

System type System	Model1 Condit1	41111 7.9V
FASSTest 18CH	Receiver	Single
FASSTest 12CH	Receiver ID	Rx1
FASST MULTI		Link
FASST 7CH	Telemetry	ACT
S-FHSS	D/L interval	1.0sec.
T-FHSS	B.F/S voltage	3.8V

- Lorsque vous utilisez deux récepteurs sur un même modèle, vous devez passer de [Simple] à [Double].
 - *Seuls deux récepteurs peuvent être utilisés. En mode « Dual », deux éléments de réglage sont disponibles. Entrée, respectivement.



- En mode Dual, un récepteur principal (Rx1) est d'abord lié. Ensuite, un récepteur secondaire (Rx2) est lié.
- 5. La tension de sécurité de la batterie peut être modifiée à partir de la valeur initiale de 3,8 V ici.
 - * Uniquement en mode FASSTest/T-FHSS.

 Appuyez sur [Link]. L'émetteur émet un signal sonore lorsqu'il démarre le processus de liaison.

System type	Model1 Condit1	01111 7.9V
FASSTest 18CH	Receiver	Single
FASSTest 12CH	Receiver ID	Rx1
FASST MULTI		Link
FASST 7CH	Telemetry	ACT
S-FHSS	D/L interval	1.0sec.
T-FHSS	B.F/S voitage	3.8V

 Lorsque l'émetteur commence à sonner, allumez le récepteur. Le récepteur doit se connecter à l'émetteur dans un délai d'environ 1 seconde.



En mode « Lien »



Récepteur allumé

 Si la liaison échoue, un message d'erreur s'affiche. Rapprochez l'émetteur du récepteur et répétez la procédure cidessus à partir de l'étape 2.

LIEN

ACT sera choisi si la télémétrie est utilisée.
 Il est INH lorsqu'il n'est pas utilisé.



10. Lorsqu'une fonction de télémétrie est activée, l'intervalle de réception (intervalle de liaison descendante) des données du capteur peut être modifié. Si une fonction D/ L'intervalle L est augmenté, la réponse de l'affichage des données du capteur devient plus lente, mais la réponse du

stick s'améliorera. Valeur initiale : 1.0 s

Plage de réglage : 0,1 s à 2,0 s

System type	VV V	
System FASSTest 18CH	Receiver	Single
FASSTest 12CH	Receiver ID	Rx1
FASST MULTI		Link
FASST 7CH	Telemetry	ACT
5-FHSS	D/L interval	1.0sec.
T-FHSS	B.F/S voltage	3.8V

*Si plusieurs systèmes FASSTest (T-FHSS) sont activés autour de votre récepteur, il se peut qu'il ne se connecte pas à votre émetteur. Dans ce cas, même si la LED du récepteur reste verte fixe, il se peut malheureusement que le récepteur ait établi une connexion avec l'un des autres émetteurs. Cela est très dangereux si vous ne remarquez pas cette situation.

Afin d'éviter ce problème, nous vous recommandons fortement de vérifier si votre récepteur est réellement sous contrôle par votre émetteur en donnant l'entrée du manche puis en vérifiant la réponse du servo.

*N'effectuez pas l'opération de liaison lorsque le moteur d'entraînement est connecté ou que le moteur tourne.

- *Lorsque vous utilisez deux récepteurs, assurez-vous de configurer un « Rx1 » et un « Rx2 » en mode « double ».
- *La fonction de télémétrie ne peut pas être utilisée pour le 2ème récepteur. \rightarrow FASSTest18CH
- *La fonction de télémétrie ne peut pas être utilisée pour le double récepteur. → T-FHSS, FASSTest12CH
- *Vous devez connecter un récepteur à la fois. Si les deux
- alimentations des récepteurs sont allumées simultanément, les données ne sont pas reçues correctement par l'émetteur.
- *Vous ne pouvez pas relier trois récepteurs.
- *Le lien est requis lorsqu'un type de système est modifié.
- *La liaison est requise chaque fois qu'un nouveau modèle est créé.
- *FOLDS MULTI/FOLDS 7CH ne peut pas être sélectionné pour l'Europe.



Après le réglage



ID du modèle FASSTest, T-FHSS

Pour des raisons de sécurité, cette fonction ne fait pas fonctionner le récepteur si les données du modèle des paramètres du programme du modèle qui ne correspondent pas à l'avion sont utilisées par erreur.



Un lien est requis lorsqu'un nouveau modèle est créé à partir d'une sélection de modèles



Sélectionnez un modèle dans Sélection de modèle. Associez-le à un récepteur correspondant au modèle

Dans les types de systèmes (FASSTest, T-FHSS) compatibles avec la fonction d'identification du modèle, un numéro d'identification unique (ID du modèle) est attribué à chaque donnée de modèle. La liaison avec un récepteur enregistre l'ID du modèle des données

dans ce récepteur. Le récepteur ne fonctionne que lorsqu'il reçoit des ondes radio transmises à l'aide de données de modèle correspondant à l'ID de modèle enregistré. Par conséquent, le récepteur ne fonctionne pas même si les données de modèle de

un réglage non prévu est utilisé par erreur, il est donc possible d'éviter un dysfonctionnement dû à une erreur de sélection de modèle.

- Si vous souhaitez utiliser des données de modèle différentes de celles que vous avez utilisées, créez à nouveau un lien.
- La fonction d'identification du modèle est activée uniquement si le type de système est FASSTest ou T-FHSS. Veuillez noter que la fonction d'identification du modèle

ne peut pas être utilisée sur d'autres systèmes.

- Pour des raisons de sécurité, la fonction d'identification du modèle ne peut pas être désactivé.
- Les données du modèle qui peuvent être stockées dans la mémoire interne sont jusqu'à 250 modèles.
- L'ID du modèle est automatiquement défini lors de la copie ou ajout de données de modèle.
- Le récepteur R3004SB ne prend pas en charge la fonction d'identification du modèle. Lorsque vous utilisez le R3004SB, réglez « Récepteur » dans le paramètre du mode T-FHSS de l'écran du type de système sur [R3004SB]. Lorsque vous utilisez d'autres récepteurs compatibles T-FHSS, réglez « Récepteur » sur [Normal].

Il est extrêmement important de vérifier la portée de vos modèles

avant chaque session de vol. Cela vous permet de vous assurer que tout fonctionne correctement et de profiter au maximum de votre temps de vol. L'émetteur T16IZ intègre un système qui réduit sa puissance de sortie et vous permet d'effectuer un tel contrôle de portée.

Mode de vérification de la portée

1. Tout en appuyant sur le bouton « U.MENU/MON. ».



2. Manette THR lente. 3. T16IZ sous tension.



4. Sélectionnez « Vérification de portée » dans le menu Système.



5. Appuyez sur « Démarrer ».



 Le bouton HOME/EXIT est enfoncé pour terminer une vérification de portée.

Dans ce mode, la puissance de sortie RF est réduite afin que le test de portée puisse être effectué. De plus, lorsque ce mode est activé, la LED droite à l'avant de l'émetteur commence à clignoter et l'émetteur avertit les utilisateurs par un bip sonore.

Le « mode de contrôle de portée » continue pendant 60 secondes, après quoi la puissance revient au niveau normal. Pour quitter le « mode de contrôle de portée » avant les 60 secondes, appuyez sur le bouton « HOME/EXIT ». NE JAMAIS commencer à voler lorsque le « mode de contrôle de portée » est actif.

Si vous avez besoin de temps supplémentaire pour effectuer une vérification de portée, mettez en surbrillance Redémarrer avant l'expiration de votre temps et appuyez une fois sur l'écran.

Procédure de vérification de la portée

- Avec le « mode de contrôle de portée » activé, éloignez-vous du modèle tout en actionnant simultanément les commandes. Demandez à un assistant de se tenir à côté du modèle pour confirmer que toutes les commandes sont entièrement et correctement opérationnelles. Vous devriez pouvoir marcher environ 30 à 50 pas du modèle sans perdre le contrôle.
- Si tout fonctionne correctement, revenez au modèle. Placez l'émetteur dans un endroit sûr, mais accessible, afin qu'il soit à portée de main après le démarrage du moteur. Assurezvous que la manette des gaz est en position basse, puis démarrez le moteur ou

moteur. Effectuez un autre contrôle de portée avec votre assistant en tenant l'avion avec le moteur en marche à différentes vitesses. Si les servos tremblent ou bougent par inadvertance, il peut y avoir un problème.

Nous vous conseillons vivement de ne pas essayer avant d'avoir déterminé la source du problème. Recherchez des connexions de servo desserrées ou des tiges de poussée grippées. Assurez-vous également que la batterie est complètement chargée.



PROCÉDURE DE RÉGLAGE DE BASE DU MODÈLE

Procédure de réglage de base de l'avion 1. Ajout et appel de modèle

Le réglage initial attribue 1 modèle à l'émetteur T16IZ. La fonction de sélection de modèle permet d'ajouter des modèles et de sélectionner des modèles déjà définis.



Les données de 30 modèles maximum peuvent être enregistrées sur l'émetteur. Les données peuvent également être enregistrées

sur la carte microSD en option.

Le nom du modèle actuellement sélectionné s'affiche en haut de l'écran. Avant de démarrer et de modifier les paramètres, vérifiez toujours le nom du modèle.

2. Sélection du type de modèle

Sélectionnez le type de modèle correspondant à l'avion avec la fonction Sélection du type de modèle du menu Liaison. Pour un avion, sélectionnez le type de modèle parmi les 2 types : avion et planeur. Une fois le type d'aile sélectionné, l' écran de sélection du type d'empennage s'affiche. Sélectionnez le type d'empennage correspondant à l'avion.

Il existe 13 types d'ailes et 3 types de queue pour les avions et les planeurs.

Wing	New Condit1	1/2
1 AILERON	2 AILERON	2 AIL + 1 FLP
All	All All2	All No Alla
2 AIL + 2 FLP	2 AIL + 4 FLP	4 AIL + 2 FLP
All PUP PUP2 Alla	AR PUT PUN ARS	ABL
4 AIL + 4 FLP	Wing type sele	ction

3. Liaison du fuselage

Connectez les ailerons, les ascenseurs, l'accélérateur, le gouvernail, etc. conformément au manuel d'instructions du modèle.

Pour une description de la méthode de connexion, voir

« Connexion des servos par type de modèle ». Remarque : l'affectation des canaux du T16IZ est différente de celle de nos systèmes existants. Notez que même pour le même « modèle d'avion », lorsque le type d'aile et le type de queue sont différents, l'affectation des canaux peut être différente. (Le canal affecté à chaque fonction peut être vérifié dans la « Fonction » du menu Liaison.)



Si la direction du servo est incorrecte, ajustez la direction avec la fonction Inversion du menu Liaison.

Servio revense	Condit1	4111 7.9V	102
Ch Function	The second second	Ch Function	Concession and
1 Alleron	HITTING	7 Autorona	(NUTROWN
2 Elevator	Morenal	8 Alleron4	Hermoni
3 Throttle	Beverse	9 Flap	Nerosal
4 Rudder	fermal	10 Fiap2	Hermal
5 Gear	(Notional)	11 Flap3	Herenal
6 Alleron2	Hormal	12 Flap4	Harrist

 Réglez la position neutre et l'angle de la surface de contrôle avec la liaison, et ajustez-les avec les fonctions Sub trim et End point (réglage de l'angle). Pour protéger la liaison, une position limite peut également être définie avec la fonction End point. La fonction End point peut ajuster la quantité de mouvement haut/bas et gauche/ droite, la limite et la vitesse du servo de chaque canal.

	Sub-trim	New Conditi	@111 7.9V	10/2
Dh	Function		Ch Function	10000
2	Alleron	+0	7 Alteron2	-02
	Elevator	1000	8 Alleron4	=0
	Throttle	+0	9 Flap	
	Rudder	÷0	10 Fiap2	+0)
5	Geer	- D+	11 Flap3	(00)
6	Aileron2	+ a	12 Flap#	

	End points	New Condit		etta 7.9V	18.75
Ch 1	Function Aileron	Linit ESS	Travel 100	Travel 100	Limit 195
	Elevator	135	10	100	135
	Throttle	4.15	100	100	1.85
	Rudder	125	100	100	1135
	Gear	1315	100	100	155

4. Réglage de la coupure des gaz

La coupure des gaz peut être effectuée d'une simple pression sur un bouton commuter sans changer la position du trim des gaz.

Réglez la coupure des gaz avec la fonction Coupure des gaz du Menu de liaison. Après avoir activé la fonction de coupure des gaz et sélectionné l'interrupteur, réglez la position de la manette des gaz de manière à ce que le carburateur soit complètement fermé. Pour des raisons de sécurité, la fonction de coupure des gaz actionne la manette des gaz en position 1/3 ou moins (côté lent).

Throatin cut.	oditti	4111 7.9V
ACT/INH	OH	100
Cut position	12	50
Switch		

5. Réglage du ralenti

Le régime de ralenti peut être abaissé d'une simple pression sur un interrupteur sans modifier la position du trim des gaz.

Effectuez ce réglage avec la fonction Idle down du menu Linkage. Après avoir activé la fonction Idle down et sélectionné le commutateur, réglez la vitesse de ralenti. Pour des raisons de sécurité, la fonction Idle down n'agit que lorsque le manche des gaz est en position lente.

*Lorsque la fonction de coupure des gaz est en fonctionnement, le ralenti la fonction ne fonctionne pas.

AFRIAMANNI Condit1	4000 7.9V	102
110 Pos. +0 Rate +0	ERMAN	Seco
+50	Offset	
.0	Rate A	Rate B
100	EXP A	EXP 6
	0.0	0.0

6. AFR (D/R)

La fonction AFR permet de régler la course et la courbe de fonctionnement des fonctions du manche, du levier et de l'interrupteur pour chaque condition de vol. Elle est normalement utilisée après que le point final a défini les directions de course maximales.

	AFRIAtion	ni Ne Co	ditt	4111 7.9V	10/2
	no Pos.	0 Rate		Exert	See
	100		/	Officet 0.0	
	+0 50			Pate A +100.0	Rate 8 + 100.0
-1	100			EXP.A 0.0	EXP 8
	Builente	Ne	dit1	41111 7.9V	-2.23
	D/R 1	Oli	Espectio	Aineren	50
	DVR 2	104		Devator	1541
	D/R.3	1040		Rubba	10940
	D/R-4	PUT		Alieran	
	D/R S	1001		Altern	
	D/R 6	10006	1	Aliston	10mm

7. Aérofrein

Cette fonction est utilisée lorsqu'un frein à air est nécessaire lors du décollage, de la plongée, etc.

Les élévateurs préréglés et les vitesses (carrossage, frein) peuvent être activés par un interrupteur.

Le décalage des servos d'aileron, de profondeur et de volet peut être ajusté selon les besoins. La vitesse des servos d'aileron, de profondeur et de volet peut également être ajustée. (Côté intérieur/Côté extérieur) Un délai peut être défini pour chaque condition et un commutateur de coupure qui désactivera le délai peut être choisi. Les montants de compensation peuvent être ajustés avec précision en définissant un VR.

Vous pouvez également définir le mode automatique, qui liera Airbrake à un manche, un interrupteur ou un cadran. Un interrupteur ou un cadran séparé peut également être défini comme interrupteur marche/arrêt.



8. Ajout de conditions de vol supplémentaires

La fonction de sélection de condition attribue automatiquement la condition 1 à chaque modèle. La condition 1 est la condition par défaut et la seule active lorsqu'un nouveau type de modèle est défini.

Si vous souhaitez ajouter de nouvelles conditions de vol, veuillez vous référer à la description de la fonction de sélection de condition.



- *La condition 1 est toujours activée et reste activée jusqu'à ce que d'autres conditions soient activées par des commutateurs.
- *Lorsqu'une nouvelle condition est ajoutée, les données du modèle de la condition 1 sont automatiquement copiées dans la nouvelle condition.
- *Vous pouvez définir les données du modèle de la nouvelle condition dans l'état ON. Cependant, si le mode groupe (Gr) a été sélectionné à l'avance, les mêmes données seront saisies dans toutes les conditions.
- Sélectionnez le mode simple (Sngl) et ajustez uniquement la condition que vous souhaitez modifier. Pour le changement de mode Groupe/Simple, reportez-vous à la description au dos de ce manuel.
- *Le délai de condition peut être programmé pour chaque canal. Le délai de condition est utilisé pour modifier en douceur la course du servo lors du changement de conditions.

Procédure de réglage de base de l'hélicoptère

Cette section présente des exemples d'utilisation des fonctions hélicoptère du T16IZ. Ajustez les valeurs réelles, etc. pour qu'elles correspondent au fuselage utilisé.

1. Ajout et appel de modèle

Le réglage par défaut attribue 1 modèle au T16IZ. Pour ajouter de nouveaux modèles ou pour appeler un modèle déjà défini, utilisez la fonction de sélection de modèle.



Ceci est pratique pour appeler un modèle après avoir enregistré les noms de modèles à l'avance. (Les données de jusqu'à 30 modèles peuvent être enregistrées sur l'émetteur. Les données peuvent

(peut également être enregistré sur la carte microSD en option.)

Le modèle actuellement appelé est affiché en haut de l'écran. Avant de voler et avant de modifier les paramètres, vérifiez toujours le nom du modèle.

2. Sélection du type de modèle et du type de swash

Si un type de modèle différent est déjà sélectionné, sélectionnez l'hélicoptère avec la fonction Type de modèle du menu Liaison, puis sélectionnez le type de plateau cyclique correspondant à l' hélicoptère.



Swash	Normal 4	7.9V
	**2 r=	H-4 RT AR
HR3(1207	HNG(1207) ALL	H-3 PT
HE3 17 0 44	H-4X B-1	Swash type selection

*La fonction Type de modèle sélectionne automatiquement les canaux de sortie, les fonctions de contrôle et les fonctions de mixage appropriés pour le type de modèle choisi. Huit types de plateaux cycliques sont disponibles pour les hélicoptères.

*Pour une description de la sélection du type de plateau oscillant, reportez-vous à la fonction Type de modèle.

3. Ajout de conditions de vol

L'émetteur peut installer jusqu'à huit conditions de vol par modèle.



La fonction de sélection de condition attribue automatiquement cinq conditions pour l'hélicoptère.

- (Cadre général) • Normal • Ralenti1 • Ralenti2 • Ralenti3 •
- Maintenir Remarque : supprimez les conditions que vous n'avez pas configurées et que vous n'utiliserez pas. Sinon, vous risquez de

configurées et que vous n'utiliserez pas. Sinon, vous risquez de les activer accidentellement pendant le vol et de provoquer un crash.

*Pour une description de la suppression de la condition, reportez-vous à la Fonction de sélection de condition.

La condition normale est toujours activée et reste activée jusqu'à ce que d'autres conditions soient activées par des commutateurs.

La priorité est le maintien de l'accélérateur/le ralenti 2/le ralenti 1/ normal. Le maintien de l'accélérateur a la plus haute priorité. Ajoutez d'autres conditions, si nécessaire.

Le délai de condition peut être programmé pour chaque canal. Le délai de condition est utilisé pour modifier en douceur la course du servo lors des changements de conditions.

(Exemple général de réglage des conditions de luminosité)

- Normal : (utiliser les conditions de réglage initiales/fonctionner lorsque l'interrupteur est OFF) Utiliser du démarrage du moteur jusqu'au vol stationnaire.
- Ralenti 1 : (fonctionnement au centre SW-E) À utiliser dans les virages à 540°, les boucles, les virages à 540° et autres manœuvres.
- Ralenti 2 : (fonctionner du côté avant SW-E) Utiliser en rouleaux.
- Maintien de l'accélérateur : (fonctionne sur le côté avant SW-G) Utiliser en rotation automatique.

4. Liaison du fuselage

Connectez les servos de commande des gaz, de direction, d'aileron,

de profondeur, de pas et autres conformément au manuel d'instructions

- du kit. Pour une description de la méthode de connexion, voir
- « Connexion des servos par type de modèle ».

Remarque : l'affectation des canaux du T16IZ est différente de celle de nos systèmes existants.

(Le canal attribué à chaque fonction peut être vérifié dans le menu Fonction du menu Liaison.)

1.174	Firstin H	nat	\$2222 7.	9V	10
Ch I	Autor	Control		TT	
2	Elevator			- 11	
3	Uputte			12	
4	(Buddier)			- 14	
5	Gym			-	6
6	Pitch	32		-	

 Si le sens de fonctionnement du servo est incorrect, utilisez la fonction Reverse du menu Linkage. Utilisez également la fonction AFR du plateau oscillant dans un mode autre que le mode H-1.

Ch Function	
mal 7 Governor	HETTONI
mil 8 Governor2	Técrment
est 9 Gyro2	Permat
mail 10 Gyro3	Hermal
mal 11 Needle	Herenal
mail 12 Auxiliary5	Normal
	0.676
	mail 11 Needle mail 12 Ausiliary5

100		Swash APR	
	Neutral point	Aileron	+50
50	Enter	Elevator	450
		Pitch	+60

- Réglez le sens de fonctionnement du gyroscope. (Fonction côté gyroscope)
- Connectez la tringlerie d'accélérateur de sorte que le carburateur puisse se fermer complètement lorsque l'accélérateur est complètement coupé.
- Réglez la position neutre du côté de la tringlerie et effectuez un réglage précis à l'aide de la fonction Sub-Trim et de la fonction Endpoint (réglage de l'angle du gouvernail). Pour protéger la tringlerie, une position limite peut également être définie à l'aide de la fonction Endpoint.

Sab-trim	New	@100 7 9V	102
Ch Function		Ch. Function	-
1 Alleron	+0	7 Alleron2	102
2 Elevator		8 Alleron4	-0
1 Throttle	+0.	9 Flap	1+0
4 Rudder		10 Flap2	+0)
5 Gear	ett.	11 Flap3	(+2)
6 Alleron2		12 Flap4	-+0

100	. End point:	New Condit	1	-	7.9V	
Ch 1	Function Alleron	Linit 125	Travel		Travel	timit 195
	Elevator	115	100		106	155
	Throttle	515	100		100	18.55
4	Rudder	-615	100		100	135
5	Gear	125	100		100	1.85
6	Alleron2	1939	100		100	2135

Correction du plateau oscillant (sauf mode H-1)

*Si des interactions sont constatées, pour une description de la fonction de correction de liaison, veuillez vous référer à la fonction SWASH.

5. Réglage de la courbe d'accélération/de pas

Cette fonction ajuste la courbe de fonctionnement de l'accélérateur ou du pas en fonction du mouvement du manche des gaz pour chaque condition.



<Exemple de réglage de la courbe d'accélération>

Appelez la courbe d'accélérateur de chaque condition avec le commutateur de sélection de condition.

•Réglage de la courbe normale

La courbe normale crée une courbe d'accélération de base

centrée près du vol stationnaire. Cette courbe est ajustée avec la courbe de pas (normale) de manière à ce que le régime moteur soit constant et que le contrôle haut/bas soit plus facile.

Réglage de la courbe de ralenti

La courbe des gaz côté bas crée une courbe adaptée à la voltige (boucle, roulis, 3D, etc.).

Réglage de la courbe de maintien de l'accélérateur
 La courbe n'est pas utilisée lors de la rotation automatique

plongées.

Vérifiez que le taux de la position la plus lente (0%) du manche est de 0% (réglage initial).

<Exemple de réglage de la courbe de hauteur tonale>

Appelez la courbe de hauteur de chaque condition avec le commutateur de sélection de condition.

•Courbe de hauteur (normale)

Effectuez le tangage en vol stationnaire à environ +5°~6°. Réglez la hauteur en vol stationnaire avec la position du manche à 50 % comme norme.

*La stabilité en vol stationnaire peut être liée à la courbe des gaz. Le réglage est facile en utilisant simultanément la fonction d'accélérateur stationnaire et la fonction de tangage stationnaire.

•Courbe de pas (ralenti 1)

La fonction de courbe de pas de ralenti vers le haut 1 crée une courbe adaptée au vol en vol. Réglé sur -7°~+12° en standard.

 $48 \rightarrow ACC \underline{\acute{e}} D^{\underline{e}} R \underline{\grave{A}} LA TABLE DES MATI \underline{\grave{e}} RES$

•Courbe de pas (ralenti 2) Le réglage de pas côté haut est inférieur au ralenti 1. La norme est de +8°.

Courbe de hauteur tonale (Maintenir)

Lors de la rotation automatique, utilisez le pas maximum sur les côtés haut et bas. [Exemple de réclace de l'angle d'inclinaison]

Maintien de l'accélérateur : -7°~+12°

6. AFR (D/R)

La fonction AFR (D/R) est utilisée pour régler la course et la courbe de fonctionnement de l'aileron, de l'élévateur et du gouvernail pour chaque condition.

*Pour les réglages de la courbe des gaz et de pas, reportez-vous au « Réglage de la courbe des gaz/pas » mentionné ci-dessus

Ceci est normalement utilisé après que le point final a défini le directions de projection maximales.



	Duiles	. 3	andit1 0111 7.9V	
		Status	Function	Switch
2	D/14 1	01	America	194
2	DVR 2	CINE C	Elevator	0540
8	D/R 3	21044	Rates	1034
4	D/R-4	and a	Aliseun	
5	D/R 5	(Internet)	Allerte	1
-6	D/R 6	1004	Aliseon	

7. Sensibilité du gyroscope et changement de mode

La sensibilité du gyroscope et la fonction de changement de mode sont dédiées au mixage gyroscopique du menu Modèle et peuvent être définies pour chaque condition.

	Ugra	New	# 5401	-	7.9V	
Rate 1	Gend	iaa)	Gyrn2	AAL	Garril	BLER.
	AVCS	50	AVCS	50	AVCE	50
Mare 1	CRE :	50	1.000	50		50
	AVCE	403	AVCS	- 412	AVCS	- 541
tate 2	INH	50	INH	50	INH	50
P.140 2	AVES	10	AVES	10	AVC	H
	INTE	50	INH	50	INH	50

 Condition normale (en vol stationnaire) : sensibilité maximale du gyroscope

- Ralenti 1/Ralenti 2/Maintien de l'accélérateur : sensibilité du gyroscope minimale
- Cependant, lors de la rotation automatique d'un hélicoptère à queue entraînée, cette fonction peut ne pas avoir d'effet à haute sensibilité gyroscopique.

8. Réglage du maintien de l'accélérateur

Si le maintien de l'accélérateur est nécessaire, veuillez vous référer au maintien de l'accélérateur fonction.

9. Réglage de coupure des gaz

La coupure des gaz permet d'arrêter facilement le moteur en actionnant un interrupteur avec la manette des gaz au ralenti. Cette action n'est pas fonctionnelle à plein régime pour éviter les coupures accidentelles des gaz. L'emplacement et la

direction de l'interrupteur doivent être choisis, car il est par défaut sur INH.



*Avec la manette des gaz au ralenti, ajustez la position de coupe jusqu'à ce que le moteur s'arrête systématiquement, mais que la tringlerie d'accélérateur ne soit pas contraignante.

10. Swash Mix corrige l'interaction des ailerons,

de l'élévateur et du tangage

La fonction de mixage du plateau cyclique est utilisée pour corriger le plateau cyclique dans la direction de l'aileron (cyclique gauche/droite) et de l'élévateur (cyclique avant/ arrière) correspondant à chaque opération de chaque condition.

Sangli moting	New Idleup1	CTTT 7.	W.	
Mixing	Status	Switch	Teim	
Altern + Eleviti	• [] [BH1]		Off	
Elevator + Allero	-		60	
Pitch + Alleree				
Pitch + Elevetor	(Intern)	1000		

11. Réglage du mélange des gaz

*Si le mixage des gaz est nécessaire pour compenser le ralentissement du moteur causé lorsque le plateau oscillant fonctionne en même temps que les ailerons ou l'élévateur, veuillez vous référer à la fonction Mixage des gaz.

12. Autres mélanges spéciaux

Mélange de pitch à aiguille

Ce mélange est utilisé avec les moteurs qui permettent le contrôle de l'aiguille pendant le vol (réglage du mélange air-carburant). Une courbe d'aiguille peut être définie. Les caractéristiques de montée du servo d'aiguille lors de l'accélération du manche des gaz/ l'opération de décélération peut être ajustée.

(Fonction d'accélération)

Mélange du gouverneur

Ce mélange est un mélange de régulateur dédié lorsqu'un régulateur est utilisé. Jusqu'à 3 taux (vitesses) peuvent être commutés pour chaque condition.

Connexion du servo par type de modèle

Les canaux de l'émetteur T16IZ sont automatiquement attribués pour une combinaison optimale en fonction du type sélectionné avec la fonction Type de modèle du menu Liaison. L'attribution des canaux (réglage initial) pour chaque type de modèle est indiquée ci-dessous. Connectez le récepteur et les servos en fonction du type utilisé.

Avion/planeur

•Queue normale et queue en V

Réaction	1A	.IL	2A	IL 2AIL+	1FLAP 2	2AIL+2FI		_+4FLAF	4AIL+2	FLAP 4A	L+4FLA	νP			an spole	CH de cha	La sortie
СН	Avion	Planeur	Avion I	Planeur	Avion F	laneur	Avion F	laneur	Avion F	laneur	Avion P	aneur /	Avion Pl	aneur		que	
1	Aileron Aileron A	ileron Aileron Ailero	in Aileron Aileron A	ileron Aileron Ailer	n Aileron Aileron A	ileron									CONTIENT 70	S-FHSS	FASSTest
2 As	censeur Asce	nseur Ascens	eur Ascenseu	r Ascenseur J	Ascenseur As	censeur Asce	nseur Ascens	seur Ascensei	r Ascenseur	Ascenseur As	censeur Asce	nseur Ascen	seur Ascenseu	r Ascenseur	Ť		12CH
3 M	pteur d'accé	lérateur Mot	eur d'accélé	rateur Mote	ur d'accéléra	ateur Moteu	r d'accélérat	teur Gouver	nail d'accélé	rateur Gouv	ernail d'accé	lérateur Go	uvernail d'ac	célérateur			
4 G	ouvernail	Gouvernai	l Gouvern	ail Gouve	nail Gouv	ernail Gou	vernail Go	uvernail (Souvernai	Aileron2 (Gouvernai	Aileron2	Gouvernai	I Aileron2			
5 V	litesses .	AUX6 Vi	tesses A	UX6 Vit	esses Al	JX6 Aile	ron2 Aile	eron2 Vit	esses	Rabat	Engrena	ge Aileron3	BEngrenage	Aileron3			
6 A	érofrein	Aérofrein	Aileron2	Aileron2	Aileron2	Aileron	2 Volet	Volet Aileron	2 Volet2 Aileron2 A	vieron4 Aileron2 Ail	eron4						
7 A	UX5 AUX	X5 AUX5	AUX5 FI	ар		Rabat	Flap2	Flap2	Rabat	Volet 3 Aileror	3 Volet Aileron 3 \	/olet					
8 A	UX4 AUX	X4 AUX4	AUX4 A	UX5 AUX	5 Engrer	age AU>	6 Volet2			Volet 4 Aileror	4 Volet 2 Aileron 4	Volet 2				,	
9 A	UX3 AU	X3 AUX3	AUX3 A	UX4 AU>	4 AUX5	AUX5 M	oteur Fla	ip3			Rabat	Moteur	Rabat	Flap3	,		
10	AUX2 /	AUX2 A	UX2 A	UX2 AI	JX3 AL	JX3 AU	X4 AU	X4 Vole	t4 AUX	(6 Vole	2 AUX	6 Volet	2 Volet	4			,
11 /	AUX1 AU	X1 AUX1	AUX1 A	UX2 AUX	2 AUX3	AUX3 AI	JX5 AUX	5 AUX5	AUX5 Fla	ap3 Motor							
12 /	AUX1 AU	X1 AUX	I AUX1 A	UX1 AU	X1 AUX2	AUX2 A	UX4 AU	X4 AUX4	AUX4 F	lap4 AUX	6						
13 /	AUX1 AI	UX1 AUX	K1 AUX [,]	AUX1	AUX1 AI	JX1 AU	K1 AUX:	AUX3	AUX3 A	UX3 AUX	(5 AUX5						
14 /	AUX1 AL	IX1 AUX	1 AUX1	AUX1 A	UX1 AU	X1 AUX	AUX2	AUX2 AL	X2 AUX	2 AUX4	AUX4						
AU	K1																
16 A	UX1 AUX [,]	Carrossa	ge Carros:	sage Carro	ssage Car	rossage C	arrossage	Carrossag	e Carrossa	age Carros	sage Carro	ssage Ca	rrossage C	arrossage			
DG1 S	ud-Ouest	SatOust	SatOust	Sud-Guest	SatOust	SatOust	Sud-Quest	Sud-Ouest	Sud-Quest	Sud-Ouest	SatCust	Sud-Ouest	Sud-Cuest	Sud-Ouset			
DG2	SW	Sud-Ouest	Sud-Ouest	SubOuest	Sat-Ouest	Sud-Ouest	Sud-Ouest	Sud-Overt	Sud-Over1	Sud-Ouest	Sud-Ouest	Sud-Overt	SubOuest	Sud-Ouest			1

*FASST MULTI/FASST 7CH ne peut pas être sélectionné pour l'Europe.



^{*}Les canaux définis peuvent être vérifiés sur l'écran Fonction du menu Liaison. Les attributions de canaux peuvent également être modifiées. Pour plus d'informations, lisez la description du menu Fonction.

Avion/planeur

•Ascenseur

	1A	١L	2A	IL 2AIL	1FLAP	2AIL+2I	LAP 24	AL+4FL	AP 4AIL	+2FLAP	4AIL+4	FLAP				CH de c	
CH	Avion F	Planeur	Avion F	laneur	Avion F	laneur	Avion F	laneur	Avion F	laneur	Avion P	laneur	Avion P	laneur		haque systèm	F
1 A	ileron A	ileron Ail	eron Aile	ron Aile	ron Ailer	on Ailero	n Ailero	n Aileron	Aileron	Aileron /	Aileron A	ileron			CONTIENT 7 CI	e S-FHSS	FASSTest 12
2 As	censeur Asce	nseur Ascens	eur Ascenseu	r Ascenseur J	Ascenseur As	censeur Asce	nseur Ascens	eur Ascensei	r Ascenseur	Ascenseur As	censeur Asce	nseur Ascens	eur Ascense	r Ascenseur			£
3 M	oteur d'acci	élérateur M	oteur d'acc	élérateur M	oteur d'acc	élérateur N	oteur d'acc	élérateur N	oteur d'acc	élérateur N	oteur d'acc	élérateur N	oteur d'acc	élérateur			
4 G	ouvernail G	ouvernail G	ouvernail G	ouvernail G	ouvernail G	ouvernail G	ouvernail G	ouvernail G	ouvernail C	Souvernail C	ouvernail (Gouvernail (Gouvernail	Gouvernail			
5	Engrena	ge AUX6 Er	grenage AL	X6 Ascens	eur2 Ascens	eur2 Ascen	seur2 Ascer	seur2 Asce	nseur2 Asce	enseur2 Asc	enseur2 Aso	enseur2 As	censeur2 A	scenseur2			
6 A	ileron Ai	eron Aile	eron2 Ail	eron2 Ail	eron2 Ai	eron2 Ai	leron2 A	ileron2 A	ileron2 A	ileron2 /	ileron2 /	Aileron2	Aileron2	Aileron2			
7 As	censeur2 /	scenseur2	Ascenseur	2 Ascensei	r2 Volet	Rabat	Rabat	Rabat	Rabat	Volet Aile	ron3 Aileron3	Aileron3 Ailen	an3		,		
8 A	AUX5 A	UX5 AI	JX5 AL	X5 Tra	in AUX	6 Volet	2 Volet2	2 Volet2	Volet2	Aileror	14 Ailer	on4 Ail	eron4 A	ileron4			
9 A	UX4 AUX	X4 AUX4	AUX4 A	UX5 AUX	5 Engrer	age AU	K6 Flap3	Flap3			Rabat	Rabat	Rabat	Rabat			
10	AUX3 /	AUX3 A	UX3 A	UX3 A	UX4 Al	JX4 AL	X5 AU	X5 Vole	et4 Vole	et4 Vole	et2	Flap2	Flap2 Flap	2			,
11 /	AUX2 AU	X2 AUX2	AUX2 A	UX3 AU>	3 AUX4	AUX4 Er	grenage	AUX6 Er	grenage	AUX6 Vo	let 3 Vol	et 3					
12	AUX1	AUX1 A	UX1 A	UX1 A	UX2 AL	JX2 AL	X3 AU	X3 AUX	(5 AUX	5 AUX	5 AUX5	Volet4	Volet4	1			
13 A	UX1 AUX	1 AUX1 AL	IX1 AUX1	AUX1 AU	X2 AUX2 /	AUX4 AUX	4 AUX4 A	UX4 Engre	nage AU)	6							
14	AUX1 AL	X1 AUX	1 AUX1	AUX1 A	UX1 AU	X1 AUX	I AUX3	AUX3 AI	IX3 AU>	3 AUX5	AUX5						
AU	X1																
16 A	UX1 AUX1	Carrossa	ge Carross	age Carro	ssage Car	rossage C	arrossage	Carrossag	e Carrossa	ge Carros	age Carro	ssage Car	rossage C	arrossage		Ĩ	ï
DG1 S	ud-Ouest	Stud-Quest	Sud-Quest	Sud-Ouest	so so s	o so so so	so				Sud-Quest	Sud-Ouest	so so				
DG2	SW	Sud-Quest	Sud-Quest	Sud-Ouest	so so s	o so so so	so				SubOunt	Sud-Ouest	so so				

*FASST MULTI/FASST 7CH ne peut pas être sélectionné pour l'Europe.



Avion/planeur

•Aile sans queue

	2A	۱L	2AIL+1	FLAP 2AII	+2FLAP	2AIL+4FL	AP 4AIL+	2FLAP 4/	IL+4FLA	P				CH de cha	Le systèm
CH	Avion	Planeur	Avion F	Planeur	Avion F	laneur	Avion F	laneur	Avion P	aneur /	vion Pl	aneur		aque	e de sortie
1 Ai	leron Aileron A	ileron Aileron	Aileron Ailero	n Aileron Ailer	on Aileron Ail	eron Aileron							CONTIENT 7C	S-FHSS	FASSTest 18 FASSTest 12
2 Al	X4 AUX4 AU	X4 AUX4 AUX	4 AUX4 Ailer	on2 Aileron2 A	ileron2 Ailero	n2 Aileron2 Ai	leron2						Ť		CH FASST M
3 Mo	teur d'accélé	rateur Moteur	d'accélérateur	Moteur d'acc	élérateur Mote	ur d'accélérat	eur Moteur d'a	accélérateur N	loteur d'accéle	frateur					ULT T-FHSS
4 Go	uvernail Gouv	ernail Gouver	nail Gouverna	il Gouvernail	Gouvernail Go	uvernail Gouv	ernail Gouver	nail Gouverna	il Gouvernail	Gouvernail					
5 Vit	tesse AUX6 V	itesse AUX6 A	ileron2 Ailero	n2 Volet				Volet Aile	ron3 Aileron3	Aileron3 Ailer	on3				
6 Ail	leron2 Aileron:	2 Aileron2 Aile	ron2 Volet			Rabat	Flap2	Volet2 Aile	ron4 Aileron4	Aileron4 Ailer	on4				
7 AL	X5 AUX5 Vol	et		Rabat	Flap2	Flap2	Flap3	Flap3	Rabat	Rabat	Rabat	Rabat			
8 AL	X3 AUX3 AU	X5 AUX5 Eng	renage AUX6	Volet4				Flap4	Flap2	Flap2	Flap2	Flap2		$\left \right $	
9 AL	X2 AUX2 AU	X3 AUX3 AUX	5 AUX5 AUX	4 AUX4 AUX4	AUX4 Flap3							Flap3			
10 A	UX1 AUX1 AL	X2 AUX2 AUX	X3 AUX3 Engi	enage AUX6	Engrenage Al	X6 Volet4						Flap4			,
11 A	UX1 AUX1 AL	X1 AUX1 AUX	2 AUX2 AUX	5 AUX5 AUX5	AUX5 AUX4	AUX4									
12 A	UX1 AUX1	AUX1 AUX1	AUX1 AUX	(1 AUX3 AL	X3 AUX3 A	UX3 Engrer	age AUX6					_			
13 A	UX1 AUX1 AL	X1 AUX1 AUX	K1 AUX1 AUX	2 AUX2 AUX2	AUX2 AUX5	AUX5									
14 A	UX1 AUX1 AL	IX1 Beurre oui	AUX1 Beurre	oui AUX1 Be	urre oui AUX1	Beurre oui A	UX3 Beurre o	i							
15 C	arrossage C	arrossage C	arrossage C	arrossage (arrossage (arrossage (arrossage (Carrossage	Carrossage	Carrossage	Carrossage	Carrossage			
16 A:	scenseur Asce	enseur Ascens	eur Ascenseu	r Ascenseur A	scenseur Asc	enseur Ascen	seur Ascense	ur Ascenseur	Ascenseur As	censeur Asce	nseur Ascens	eur			
DG1 S	ud-Ouest	Sud-Ouent	Sud-Ouest	Sud-Ouest	Sud-Ouest	Sud-Quest	Sud-Ouent	Sud-Ouent	Sud-Ouest	Sud-Quest	Sud-Ouest	Sud-Ouest			
DG2 S	w	SustCount	Sad-Cuest	Sad-Cuest	Sud-Quest	Sud-Quest	SadQuest	Sud-Quest	Sud-Quest	Sud-Guest	Sad-Ouest	Sad-Quest			,

*FASST MULTI/FASST 7CH ne peut pas être sélectionné pour l'Europe.



 $52 \rightarrow ACC \underline{\acute{EU}}$ À LA TABLE DES MATIÈRES

Avion/planeur

•Aile sans queue Winglet 2 Gouvernail

Réaction	2A	IL	2AIL+1F	LAP 2AIL+:	2FLAP 2AI	L+4FLAP 4	AIL+2FLAF	P 4AIL+4FL	AP	54				CH de ch	La sortie
СН	Avion I	Planeur	Avion I	Planeur	Avion F	laneur	Avion F	laneur	Avion P	laneur /	vion Pl	aneur		haque système	
1 Aile	eron Aileron A	ileron Aileron	Aileron Ailero	n Aileron Ailei	on Aileron Ail	eron Aileron							CONTIENT 7CH	S-FHSS	EASSTast 120
2 Go	uvernail2 Gou	vernail2 Gouv	ernail2 Gouv	ernail2 Gouve	mail2 Gouver	nail2 Aileron2	Aileron2 Ailer	on2 Aileron2	Aileron2 Ailero	on2				5	ć
3 Mo	teur d'accélér	ateur Moteur (d'accélérateur	Moteur d'acc	élérateur Mote	ur d'accéléra	teur Moteur d'	accélérateur l	Noteur d'accél	érateur					
4 Goi	uvernail Gouv	ernail Gouver	nail Gouverna	il Gouvernail	Gouvernail Go	uvernail Gou	vernail Gouve	mail Gouvern	ail Gouvernail	Gouvernail					
5	Train AUX	6 Train AUX6	Aileron2 Aile	ron2 Volet				Volet Aile	ron3 Aileron3	Aileron3 Aile	ron3				
6 Aile	eron2 Aileron2	Aileron2 Aile	ron2 Volet			Rabat	Flap2	Volet2 Aile	ron4 Aileron4	Aileron4 Aile	ron4				
7 AU	X5 AUX5 Vole	et		Rabat	Flap2	Flap2	Flap3	Flap3	Rabat	Rabat	Rabat	Rabat			
8 AU.	X3 AUX3 AUX	x5 AUX5 Engi	enage AUX6	Volet4 Volet4					Flap2	Flap2 Flap	2	Flap2			
9 AU	X2 AUX2 AUX	X3 AUX3 AUX	5 AUX5 Gouv	ernail2 Gouve	ernail2 Gouve	mail2 Gouver	nail2 Volet3					Flap3			
10 AU	X1 AUX1 AU	X2 AUX2 AUX	(3 AUX3 Engi	enage AUX6	Engrenage Al	JX6 Volet 4 V	olet 4							,	1
11 AU	X1 AUX1 AU	X1 AUX1 AUX	2 AUX2 AUX	5 AUX5 AUX	5 AUX5 Gouve	ernail2 Gouve	rnail2								
12 A	UX1 AUX1 /	AUX1 AUX1	AUX1 AUX	(1 AUX3 AL	X3 AUX3 A	UX3 Engre	nage AUX6								
13 AU	X1 AUX1 AU	X1 AUX1 AUX	(1 AUX1 AUX	2 AUX2 AUX2	AUX2 AUX5	AUX5									
14 AU	X1 AUX1 AU	X1 Beurre oui	AUX1 Beurre	oui AUX1 Be	urre oui AUX1	l Beurre oui A	UX3 Beurre o	ui							
15 Ca	arrossage C	arrossage C	arrossage C	arrossage C	arrossage C	arrossage (arrossage (arrossage (Carrossage (Carrossage	Carrossage	Carrossage			
16 As	censeur Asce	nseur Ascens	eur Ascenseu	r Ascenseur A	scenseur Asc	enseur Ascer	seur Ascense	ur Ascenseu	Ascenseur A	scenseur Asc	enseur Ascen	seur		G	
DG1 S	o so		Sud-Ouest	Sud-Ouest	SO SO		Sud-Ounit	Sad-Quest	Sud-Ouest	Sud-Ouest	Sud-Quest	Sud-Ouent			
DG2 S	o so		Sud-Ovent	Sud-Ouest	SO SO		Sud-Ovent	Sud-Overst	Sud-Ounst	Sud-Ouest	Sud-Ovent	Sud-Ouest			,

*FASST MULTI/FASST 7CH ne peut pas être sélectionné pour l'Europe.

Servo de gouvernail 2

* Les canaux de sortie diffèrent selon chaque système d'un tableau. Lorsque vous utilisez un système avec peu de canaux, il existe un type d'aile qui ne peut pas être utilisé. Il ne peut pas être utilisé lorsqu'une fonction requise se trouve hors de la plage de la flèche d'une figure.

Hélicoptère

•FASSTest 18CH / FASST MULTI /				•Test FASS 12CH					유
CONT	ENT 7CH/S-FHSS		le systè		a sortie H de chac				de chaqu
СН Н-	4/H-4X Plateau cyclique	Tous les autres	me CONT	lue	5	СН Н-	4/H-4X Plateau cyclique	Tous les autres	e système
1	Aileron	Aileron	ENTZO	0-1100	FASST	1	Aileron	Aileron	FASSTe
2	Ascenseur	Ascenseur	ĪĒ	ľ	est 18Cl	2	Ascenseur	Ascenseur	st 12CH
3	Étrangler	Étrangler			H FASS	3	Étrangler	Étrangler	
4	Gouvernail	Gouvernail			T MULT	4	Ascenseur 2	Gouvernail	
5	Gyro	Gyro			. T-FHS	5	Pas	Pas	
6	Pas	Pas			ω	6	Gyro	Gyro	
7	Gouverneur	Gouverneur	17			7	Gouverneur	Gouverneur	
8	Ascenseur 2	Gouverneur2	1	1		8	Gouvernail	Gouverneur2	
9	Gyro2	Gyro2				9	Gyro2	Gyro2	
10	Gyroscope3	Gyroscope3				10	Gyroscope3	Gyroscope3	
11	Gouverneur2 Aiguille					DG1	Sud	Quest	
12	Aiguille AUX5					DG2	Sus	Guest	
13	AUX	4							
14	AUX3								
15	AUX2								
16	AUX1								
DG1	Sat-Guest								
DG2	2 Sut-Overt								

*FASST MULTI/FASST 7CH ne peut pas être sélectionné pour l'Europe.

<u>Multicoptère</u>

		Ē				요등
СН	Multicoptère					ortie de chac
1	Aileron	CONTIEN	S-FHSS	FASSTe	FASST	que systé
2	Ascenseur	T 7CH		st 12CH	əst 18CH	me
3	Étrangler				FASST	
4	Gouvernail				MULT T-	
5	Gyro				FHSS	
6	Gyro2					
7	Gyroscope3					
8	Inclinaison de la caméra		1			
9	Caméra PAN					
10	Enregistrement de la caméra			1		
11	Mode					
12	AUX5					
13	AUX4					
14	AUX3					
15	AUX2					
16	AUX1					
DG1	Sud-ouest SD					
DG2	SW SA					

*FASST MULTI/FASST 7CH ne peut pas être sélectionné pour l'Europe.

MENU SYSTÈME

Le menu Système permet de configurer les fonctions de l'émetteur. Il ne permet pas de configurer les données du modèle. Lorsque vous appuyez sur le bouton Menu système, le menu cidessous s'affiche. Appuyez sur le bouton de fonction auquel vous souhaitez accéder.

Tableau des fonctions du menu système Click Afficher Réglage de l'affichage. Click Volume sonore Régler le volume de : Autre son, Avertissement, Voix Click Minuterie système Réinitialise la minuterie du système Click che (Mode 1 - Mode 4). La correction des manches J1-J4 peut être effectuée Réglages matériels Batterie me de la batterie. Réglage du temps de mise hors tension au Click La sortie de l'émetteur est abaissée pour vérifier la portée Vérification de la portée Click S. Service de bus Réglage du servo S.Bus. Click Information Définit le nom d'utilisateur, la langue et le système d'unités. Affiche la version du programme et les informations de la carte microSD.



 $55 \rightarrow ACCE \Delta$ À LA TABLE DES MATIÈRES

Afficher

Les réglages suivants de l'écran LCD :

- Réglage de la luminosité du rétroéclairage
- Réglage du temps de diminution du rétroéclairage
- Calibrage de l'écran tactile

 Appuyez sur le bouton [Affichage] dans le menu Système pour appeler l'écran de configuration illustré ci-dessous.

•Retour au menu Système



Réglage de la luminosité maximale du rétroéclairage

- 1. Réglez la luminosité du rétroéclairage avec les boutons de saisie de valeur.
 - *Lorsque vous appuyez sur le bouton ▲, le rétroéclairage devient plus lumineux. Lorsque vous appuyez sur le bouton ▼, le rétroéclairage devient plus sombre.

Réglage de la luminosité minimale du rétroéclairage

1. Réglez la luminosité du rétroéclairage avec les boutons de saisie de valeur.

*Lorsque vous appuyez sur le bouton ▲, le rétroéclairage devient plus lumineux. Lorsque vous appuyez sur le bouton ▼, le rétroéclairage devient plus sombre.

*Il ne peut pas être plus lumineux que le réglage de la luminosité du rétroéclairage.

Temps de diminution du rétroéclairage

- Vous pouvez définir une période pendant laquelle le rétroéclairage de l'écran LCD diminue. Cette fonction compte la période pendant laquelle l'écran tactile n'a pas été utilisé. Ce temps peut être réglé par paliers de dix secondes. Vous pouvez également désactiver la diminution du rétroéclairage* si vous le souhaitez.
 - *Le rétroéclairage consomme une grande quantité d'énergie. Nous vous recommandons de désactiver le rétroéclairage en réglant le délai de mise hors tension du rétroéclairage sur environ une minute.

Calibrage tactile

Cette fonction permet de régler l'emplacement du panneau tactile. Appuyez sur le bouton « Calibrage tactile ».

L'écran d'étalonnage apparaîtra alors.

Appuyez sur le centre du curseur en forme de croix sur l'écran avec le stylet souple. Dès que le système reconnaît la position, le curseur se déplace vers la position suivante. Répétez cette procédure tant que le curseur se déplace vers la position suivante. Vous effectuerez cette opération cinq fois. L'étalonnage sera effectué sur la base des cinq positions.

La disparition du curseur en forme de croix signifie que l'étalonnage est terminé.

*En fonctionnement normal, cet étalonnage n'est pas nécessaire. Si vous constatez que l'écran tactile ne fonctionne pas correctement après une longue utilisation, nous vous recommandons d'effectuer cet étalonnage.



Réinitialisation de la minuterie système

Le minuteur système affiche le temps total

- qui s'est écoulé depuis la dernière « réinitialisation ».
- 1. Appuyez sur « Total » ou « Modèle » pour choisir la réinitialisation.
- 2. Appuyez sur le bouton [Minuterie système].
- 3. Appuyez sur « Oui » dans l'écran suivant pour réinitialiser le minuteur.

 $57 \rightarrow ACC \underline{\acute{ED}} R \underline{\grave{A}} LA TABLE DES MATIÈRES$





*Lorsque le réglage de tension de batterie faible est modifié, il est modifié pour chaque modèle de l'émetteur. Une tension unique ne peut pas être définie pour chaque modèle. Une modification du réglage de tension de batterie faible ne réinitialise pas non plus les autres données.

Vérification de la portée

Le « mode de vérification de portée » réduit la portée de transmission des ondes radio pour permettre une vérification de la portée au sol.

*Une alarme sonore retentit 3 minutes avant la mise hors

est actionné, l'alarme est désactivée.

tension automatique. Lorsqu'un manche ou un interrupteur

*Le mode de vérification de la portée, lorsqu'il est activé, continue pendant 60 secondes à moins que l'utilisateur ne quitte ce mode plus tôt. Lorsque la barre de progression atteint la barre des 60 secondes, la transmission RF revient automatiquement à la puissance de fonctionnement normale.



Avant un vol en avion, vérifiez la portée au sol.



AVERTISSEMENT



Ne pas utiliser le mode de vérification de portée.

*Comme la portée des ondes radio est courte, si le modèle est trop éloigné de l'émetteur, le contrôle sera perdu et le modèle s'écrasera.



Procédure de modification du réglage du servo S.BUS

- 1. Sélectionnez [S.Bus servo] dans le menu Système.
- 2. Câblez le servo comme indiqué dans la figure ci-dessus.
- 3. Appuyez sur [Lire]. L'ID et le paramètre actuel de que les servos sont affichés.
- Lorsque plusieurs servos sont connectés, remplacez [INH] à droite du numéro d'identification sur l'écran par [ACT] et entrez l'ID du servo que vous souhaitez définir.
- 5. Réglez chaque élément. (Veuillez consulter la page suivante.)
- 6. Appuyez sur [Écrire]. Les paramètres sont modifiés.

Numéro d'identification du servo

Si vous utilisez plusieurs servos S.BUS, seul le servo souhaité dans le groupe peut être défini en saisissant l'ID de

ce servo spécifique.





Description de la fonction de chaque paramètre du servo S.BUS

*Certaines fonctions peuvent et ne peuvent pas être exécutées selon le type de servo.

- 126.711 - 1944

Affiche l'ID du servo dont les paramètres doivent être lus. Il ne peut pas être modifié.

Canal

Canal du système S.BUS attribué au servomoteur. Attribuez toujours un canal avant utilisation.

Inverse

Le sens de rotation du servo peut être modifié.

Démarrage progressif

Limite le fonctionnement dans la direction spécifiée dès la mise sous tension. En utilisant ce paramètre, le premier mouvement initial lors de la mise sous tension déplace lentement le servo vers la position spécifiée.

Mode d'arrêt L'état

du servo lorsque le signal d'entrée du servo est perdu peut être spécifié. Le réglage du mode « Hold » maintient le servo dans sa dernière position commandée même si vous utilisez un système AM ou FM.

Plus lisse

Cette fonction modifie la fluidité du fonctionnement du servo en fonction des changements de mouvement du manche. Le réglage "Low" est utilisé pour un vol normal. Sélectionnez le mode "OFF" lorsqu'un fonctionnement rapide est nécessaire, comme en 3D.

Ensemble neutre O Yun Yun

La position neutre peut être modifiée. Lorsque le décalage du neutre est élevé, la plage de déplacement du servo est limitée d'un côté.

· Contrôle de la vitesse

Les vitesses peuvent être adaptées en spécifiant la vitesse de fonctionnement. La vitesse de plusieurs servos peut être adaptée sans être affectée par les fluctuations du moteur. Cela est efficace pour les couples de charge inférieurs au couple maximal.

Notez cependant que la vitesse maximale ne dépassera pas ce dont le servo est capable, même si la tension de fonctionnement du servo est augmentée.

Bande morte

L'angle de bande morte à l'arrêt peut être spécifié.

[Relation entre la valeur de consigne de la zone morte et le fonctionnement du servo]

Réglage de petite valeur → L'angle de la zone morte est petit et le servo est immédiatement actionné par un petit changement de signal.

Réglage de valeur élevée → L'angle de la zone morte est important et le servo ne fonctionne pas lors de petits changements de signal.

(Remarque) Si l'angle de la zone morte est trop petit, le servo fonctionnera en continu et la consommation de courant augmentera et la durée de vie du servo sera raccourcie.

Réglage du déplacement

Les déplacements gauche et droit centrés autour de la position neutre peuvent être réglés indépendamment.

Booster

Le courant minimum appliqué au moteur interne lors du démarrage du servomoteur peut être réglé. Étant donné qu'une petite course ne permet pas de démarrer le moteur, on a essentiellement l'impression que la zone morte a été élargie. Le moteur peut être démarré immédiatement en réglant le courant minimum qui peut démarrer le moteur.

[Relation entre la valeur de consigne de suralimentation et le fonctionnement du servo]

Réglage de petite valeur → Le moteur réagit à un courant minime et le fonctionnement devient fluide.

Réglage de valeur élevée → La réponse initiale s'améliore et le couple de sortie augmente. Cependant, si le couple est trop grand, le fonctionnement deviendra difficile.

Boost ON/OFF

OFF : C'est le boost ON au moment du fonctionnement à basse vitesse. (Dans le cas habituel)

ON : Le boost est toujours activé (lorsqu'un fonctionnement rapide est souhaité).

Amortisseur

La caractéristique lorsque le servo est arrêté peut être réglée.

Si la valeur est inférieure à la valeur standard, la caractéristique devient une caractéristique de dépassement. Si la valeur est supérieure à la valeur standard, le frein est appliqué avant la position d'arrêt.

En particulier, lorsqu'une charge importante est appliquée, les dépassements, etc. sont supprimés par l'inertie et un phénomène de pompage peut se produire, selon les conditions. Si un phénomène de pompage (qui provoque l'oscillation du servo) se produit même si la bande morte, l'étirement, le boost et d'autres paramètres sont appropriés, réglez ce paramètre sur une valeur supérieure à la valeur initiale.

[Relation entre la valeur de consigne de l'amortisseur et le fonctionnement du servomoteur]

Réglage de petite valeur -> Lorsque vous souhaitez dépasser la cible. Réglez de manière à ce qu'aucun mouvement de chasse ne se produise.

Réglage de valeur élevée → Lorsque vous souhaitez faire fonctionner le véhicule de manière à ce que le freinage ne soit pas appliqué. Cependant, vous aurez l'impression que la réponse du servo s'est aggravée.

(Remarque) Si utilisé dans l'état de chasse, non seulement la consommation de courant augmentera, mais la durée de vie du servo sera également raccourcie.

Civière

La caractéristique de maintien du servo peut être réglée. Le couple qui tente de ramener le servo à la position cible lorsque la position actuelle du servo s'écarte de la position cible peut être réglé.

Ceci est utilisé lors de l'arrêt de la chasse, etc., mais la caractéristique de maintien change comme indiqué ci-dessous.

[Relation entre le fonctionnement du civière et du servomoteur]

Réglage de petite valeur \rightarrow La force de maintien du servo devient plus faible.

Réglage de valeur élevée \rightarrow La force de maintien du servo devient plus forte.

(Remarque) Lorsque ce paramètre est grand, la consommation de courant augmente.

Avertisseur sonore

Lorsqu'un servo est mis sous tension sans signal d'émetteur, un buzzer retentit.

(Lorsque le signal de l'émetteur est perdu, un buzzer retentit jusqu'à ce que le servo retrouve le signal. Ce n'est pas inhabituel.

L'émetteur a été éteint avant une alimentation servo \rightarrow Le son du buzzer d'environ 1,25 Hz continue de retentir comme alarme de panne de fin d'alimentation servo.

(N'insérez pas et ne retirez pas le connecteur du servo lorsque le récepteur est sous tension. Un buzzer peut retentir en cas de reconnaissance incorrecte.)

Le son du buzzer est généré en faisant vibrer le moteur d'un servo.

Étant donné qu'un courant est consommé et qu'un servo génère de la chaleur, veuillez ne pas actionner le numéro plus que nécessaire ou ne pas continuer à faire retentir un buzzer pendant une longue période.

Pendant l'écriture du servo S.BUS, vous n'êtes pas censé supprimer une connexion d'un servo et couper l'alimentation d'un émetteur.

Les données du servo S.BUS sont endommagées et tombent en panne.

Information

La version du programme et la taille de la carte microSD sont affichées. Le nom d'utilisateur, la langue et le système d'unités utilisés par le système peuvent également être modifiés.

Cette fonction enregistre le nom d'utilisateur T16IZ et le la langue affichée au format proportionnel peut être modifiée. L'écran d'informations affiche les informations sur la version du programme système T16IZ, les informations sur la carte microSD (taille de la mémoire, taille libre de la carte).

Les valeurs numériques de télémétrie peuvent être affichées en unités métriques ou SAE (yard-livre).

*Si aucune carte microSD n'est insérée, aucune information sur la carte mémoire ne sera affichée.



- 1. Allumez l'émetteur.
- 2. Sélectionnez « Nom d'utilisateur » et le clavier apparaîtra.
- Vous pouvez utiliser jusqu'à 15 caractères comme nom d'utilisateur. Utilisez le clavier à l'écran pour saisir le nom d'utilisateur.

La langue affichée au niveau proportionnel peut être modifiée. Le

paramètre initial est l'anglais, mais différentes langues peuvent être

Dutch

sélectionnées.

Italian

MENU DE LIAISON

Le menu Lien est composé de fonctions qui effectuent l'ajout de modèles, la sélection du type de modèle, le réglage du point final et d'autres paramètres de base du modèle.

Tableau des fonctions du menu de liaison

Click	Servomoniteur	Affiche la position de test et de fonctionnement du servo
Click	Sélection du modèle	Ajout, appel, suppression, copie et définition du nom du modèle
Click	Type de modèle_	Type de modèle, type d'aile, type de queue, type de disque cyclique, sélection
Click	Servo-inversion	Inversion de sens de rotation du servo
Click	Point final	Réglage du taux de base du servo et réglage de la limite
Click	Servovitesse	Réglage de la vitesse du servo
Click	Sous-garniture	Ajuste la position neutre de chaque servo
Click	Fonction	L'affectation des canaux de chaque fonction peut être modifiée
Click	Sécurité intégrée	Réglage de la fonction de sécurité intégrée et de la fonction de sécurité intégrée de la batterie
Click	Type de système_	Sélection du mode système, llaison d'un émetteur et d'un récepteur, sélection du mode de télémétrie
Click	Réglage de la garniture	Contrôlez la quantité d'étapes et la sélection du mode de la garniture numérique
Click	Coupure des gaz	Arrête le moteur en toute sécurité et facilement
Click	Ralenti	Réduit le régime de ralenti du moteur
Click	Anneau cyclique	Limite la course du plateau oscillant à une plage fixe. (hélicoptère uniquement)
Click	Oscillant	Fonction de correction de l'AFR et de la tringlerie du swash (hélicoptère uniquement, sauf type de swash H-1)
Click	Alarme bâton	Peut être réglé de manière à ce qu'une alarme sonore retentisse lorsque la manette des gaz atteint la position définie.
Click	Minuteur	Ráglage de la minuterie
Click	Nom de la fonction	Le nom de la fonction peut être modifié
Click	Capteur	Réglage de divers capteurs de télémétrie
Click	Télémétrie	Affiche diverses données envoyées par le récepteur
Click	Télé.réglage	Journal des données de télémétrie
Click	Entraîneur	Démarre et configure le système d'entraînement.
Click	Réglage d'avertissement	Réinilialisation de favertissement de mélange et de position du papilion des gaz
Click	Paramétrage du menu utilisateur	Création de menus originaux
Click	Réinitialisation des dates	Rémitalisation des données de l'ensemble de mémoire du modèle (par élément)

 Appuyez sur le bouton [Menu de liaison] dans l'écran d'accueil pour appeler l'écran de configuration illustré ci-dessous.

Linkage me

 Sélectionnez le nom de la fonction et revenez à l'écran d'accueil.

Linkage menu	New Condit.1	(IIII) 7.9V	1/2
Servo monitor	Model select	Model t	ype
Servo reverse	End point	Servo s	peed
Sub-trim	Function	Fail sa	ife
System type	Trim setting	Throttle	cut
Idle down	Stick alarm	Time	r -
Eunction name	Sensor	Tolema	try.



Sélection du modèle

La fonction de sélection de modèle effectue l'ajout, l'appel, la suppression, la copie et le réglage du nom du modèle.

Cette fonction permet de charger les paramètres du modèle souhaité dans la mémoire du T16IZ.

Les réglages peuvent être sélectionnés à partir de la mémoire intégrée de l'émetteur. N'oubliez pas que jusqu'à 30 mémoires de modèles sont disponibles dans l'émetteur.

Les données du modèle de la carte microSD sont destinées au stockage. Les données du modèle de la carte microSD ne peuvent pas être appelées directement depuis l'émetteur. Le

nom du modèle stocké dans l'émetteur et la carte microSD peut être modifié. Cela peut être très utile pour distinguer les différents paramètres des modèles. Chaque nom de modèle peut être aussi long de 15 caractères, et le nom du modèle apparaît toujours sur l'écran d'affichage.

La fonction Copier permet de copier un ensemble de données de modèle dans une seconde mémoire au sein de l'émetteur et de la carte microSD. Elle peut être utilisée pour prendre une longueur d'avance sur la configuration de modèles avec presque les mêmes paramètres (seules les différences doivent être modifiées, au lieu de saisir le modèle complet à partir de zéro). De plus, cette fonction peut être utilisée pour faire une copie de sauvegarde d'une configuration de modèle avant que des modifications ne soient apportées.



Ajout de modèle

1. Appuyez sur le bouton [Nouveau].



 Appuyez sur [Oui] pour ajouter le modèle. (Lorsque vous souhaitez annuler l'ajout du modèle, appuyez sur [Non].)



*Le modèle ajouté est affiché dans la liste des modèles. *Lorsqu'un modèle est ajouté, un lien récepteur est requis.

Appel à modèles

1. Appuyez sur la carte interne ou la carte SD. Sélectionnez l'emplacement où le modèle souhaité doit être enregistré.



- Suppression du modèle
- 1. Appuyez sur le nom du modèle sélectionné ou sur le modèle que vous je souhaite supprimer dans la liste des modèles.

(Le modèle actuellement sélectionné ne peut pas être supprimé.)

2. Appuyez sur le bouton [Supprimer]



- 2. Appuyez sur le modèle souhaité dans la liste des modèles.
- 3. Appuyez sur le bouton [Sélectionner].



 Appuyez sur [Oui] pour appeler le modèle. (Lorsque vous souhaitez annuler l'appel du modèle, appuyez sur [Non].)



 Appuyez sur [Oui]. (Lorsque vous souhaitez arrêter la suppression du modèle, appuyez sur [Non].)





Lors de l'utilisation des données du modèle T18SZ,

T16SZ, FX-36, FX-32

- La carte microSD dans laquelle les données du modèle d'un autre émetteur sont enregistrées s'affiche sur l'écran de sélection du modèle.
- T18SZ → FX-T16SZ FX-36
- F¥32
- Copiez les données du modèle d'un autre émetteur sur T16IZ. Les données seront converties pour T16IZ.
- 3. Sélectionnez les données du modèle converties.

*Les données du modèle converties pour T16IZ ne peuvent pas être utilisées dans un autre émetteur.



Changement de nom de modèle

 Les données du modèle choisies dans le modèle actuel peuvent être modifiées. Appuyez sur le nom du modèle actuel.

 Lorsque vous appuyez sur [Renommer], un clavier apparaît sur l'écran.



Saisissez le nom du modèle à partir de ce clavier.
 *Jusqu'à 15 caractères peuvent être saisis dans le nom du modèle.



Ne lancez jamais la fonction de sélection de modèle pendant que le moteur démarre ou que le câblage d'entraînement du moteur est connecté.

 La rotation imprudente des h
élices ou des rotors est extr
êmement dangereuse.

AVERTISSEMENT

Vérifiez soigneusement que l'avion à utiliser et le modèle sélectionné correspondent.

 L'utilisation d'un modèle qui ne correspond pas à l'avion présente le risque que l'avion perde le contrôle et s'écrase.

Effectuez une vérification minutieuse des opérations avant le vol-

Copie du modèle

 Les données du modèle choisies dans le modèle actuel peuvent être copiées. Appuyez sur le nom du modèle actuel.



 Appuyez sur le bouton « Copier » et appuyez sur le bouton de destination et sélectionnez la destination de stockage de la copie. (Interne ou carte SD)

Model	select	Model2 Normal	00000 7.9V	1/1
Mo Mo	Choos	e a storage to s Internal SD card	tore the data.	nal
		Clos	ie in the second se	Сору

 Lorsque vous appuyez sur [Interne] ou [Carte SD], la copie est exécutée.



- *Si aucun modèle portant le même nom n'est présent dans la destination de copie, le nom du modèle copié est enregistré. S'il existe un modèle portant le même nom, un numéro est ajouté à la fin du nom du modèle et le modèle est copié. Vous pouvez modifier le nom ultérieurement.
- *Date d'indication : Lorsque les données du modèle sont copiées, la date de création du modèle actuel est enregistrée.
- *T16IZ peut utiliser les données de modèle de T16SZ, T18SZ, FX-36, FX-32. D'autres données de modèles d'émetteurs ne sont pas disponibles. Cependant, si la fonction de conversion des données de modèle (décrite à la fin de ce manuel) est utilisée, une partie des données de modèle de T14SG, FX-22, T12K peut être utilisée.

Type de modèle

Cette fonction sélectionne le type de modèle parmi avion, planeur, hélicoptère et multicoptère.

Sept types d'ailes principales (six types d'ailes volantes) et trois types d'ailes arrière sont disponibles pour les avions. Huit types d'ailes cycliques sont disponibles pour les hélicoptères. Sept types d'ailes principales et trois types d'ailes arrière sont disponibles pour les planeurs. Les fonctions et fonctions de mixage nécessaires à chaque type de modèle sont définies à l'avance en usine. Remarque : la fonction Type de modèle sélectionne automatiquement les canaux de sortie appropriés, contrôle fonctions et fonctions de mixage pour le type de modèle choisi.

Lorsque vous accédez à la commande Sélection du type de modèle, toutes les données de la mémoire active sont effacées. Assurez-vous que vous ne craignez pas de perdre ces données ou sauvegardez-les dans une autre mémoire à l'aide des fonctions de copie.

(L'écran d'affichage est un exemple. L'écran dépend du type de modèle.)

 Sélectionnez [Type de modèle] dans le menu de liaison et appelez l'écran de configuration ci-dessous.

•Retour à la liaiso	n					
menu	-	Model type Model type selection	New-1 Condit1	7.9V		
			1 AILERON			
		Model type	Wing	Tail		

Sélection du type de modèle

- 1. Sélection du type de modèle [icône Modèle], appuyez sur.
- Définissez le type de modèle, le type d'aile (avion/ Planeur), type de queue (avion/planeur) ou type de swash (hélicoptère) en utilisant le bouton approprié.
- Définissez le type que vous choisissez en appuyant sur [Entrée]→[Oui] sur l'écran de confirmation. (Lorsque vous souhaitez annuler la sélection du type de modèle, appuyez sur [Non].)
 - Lorsqu'une modification de données se produit, l'écran de confirmation du menu d'initialisation des données s'affiche.
 - Un appui sur [oui] initialisera les données et autorisera les modifications.
 - Un appui sur [non] arrêtera les modifications de données.





Servo Reverse Permet d'inverser le sens de course du servo.

Servo Reverse modifie la direction de la réponse d'un servo individuel à un mouvement du manche de commande.

Pour les hélicoptères CCPM, assurez-vous de lire la section sur le Swash AFR avant d'inverser les servos. Avec les hélicoptères CCPM, terminez toujours l'inversion de votre servo avant toute autre programmation. Si vous utilisez des fonctions Avion/Planeur pré-intégrées qui contrôlent plusieurs servos, il peut être difficile de savoir si le servo doit être inversé ou si un paramètre de la fonction doit être inversé. Voir les instructions

pour chaque fonction spécialisée pour plus de détails. Vérifiez toujours le sens du servo avant chaque vol. par mesure de précaution supplémentaire pour confirmer la bonne mémoire du modèle, les branchements et le fonctionnement de la radio.



Avant

Avant un vol, vérifiez toujours que le fonctionnement des servos de votre modèle, la direction des surfaces de contrôle et la configuration des interrupteurs sont corrects.



Le réglage par défaut du canal d'accélérateur/moteur est toujours inversé.



 Appuyez sur le bouton [Servo reverse] dans le menu Linkage pour appeler l'écran de configuration ci-dessous.

•Retour au menu Liens	Servo reverse	New-1 Condit1 7.9V	1/2	Appuyez sur la chaîne que
	1 Aileron	Normal 7 Auxiliary5	Normal	1
	2 Elevator	Normal 8 Auxiliary4	Normal	
	3 Throttle	Reverse 9 Auxiliary3	Normal	Sure ?
	4 Rudder	Normal 10 Auxiliary2	Normal	
	5 Gear	Normal 11 Auxiliary1	Normal	Yes No
	6 Air brake	Normal 12 Auxiliary1	Normal	•
(L'écran d'affichage est u	un exemple. L'écran dépend	du type de modèle.)		Appuyez sur « Oui » → Inverser

Procédure d'inversion du servo

Après avoir configuré un nouveau modèle, assurez-vous de définir tous les menus spéciaux. Assurez-vous que tous les servos sont branchés sur les canaux de récepteur appropriés. Déterminez maintenant si vous devez inverser des canaux en déplaçant chaque manche et en observant le mouvement correspondant dans les commandes du modèle.

- 1. Appuyez sur le bouton de réglage du canal souhaité pour choisir la direction appropriée pour le servo.
- 2. Appuyez sur « Oui » dans l'écran suivant.
- Répétez l'opération pour chaque servo nécessitant une inversion.
 Une fois terminé, appuyez sur « Servo reverse » pour revenir au menu Linkage.

Point final

Définit le déplacement, le point limite.

La fonction de point final ajuste les courses des servos gauche et droit, génère des courses différentielles et corrige les paramètres de liaison incorrects.

Le taux de déplacement (mouvement normal du manche complet à des taux élevés) peut varier de 30 % à 140 % dans chaque direction sur les canaux 1 à 16. De plus, le point limite (la distance parcourue par le servo lorsqu'un mélange est impliqué) où la course du servo s'arrête peut varier de 0 % à 155 %.





(L'écran d'affichage est un exemple. L'écran dépend du type de modèle.)

Réglage de la course du servo

- Appuyez sur le bouton de déplacement du canal que vous souhaitez définir. Les boutons de saisie de valeur apparaissent à l'écran.
- Utilisez ces boutons pour régler le taux.
 Valeur initiale : 100 %

•Plage de réglage : 30 % à 140 %

3. Répétez la procédure ci-dessus pour chaque tarif.

Réglage du point limite

- 1. Appuyez sur le bouton de limite de la chaîne souhaitée à définir.
- 2. Utilisez les boutons de saisie de valeur pour ajuster la limite indiquer.

•Valeur initiale : 135 %

- •Plage de réglage : 0%~155%
- 3. Répétez cette procédure pour chaque point limite.
Vitesse du servo

•Retour au menu Liens

Définit la vitesse de chaque servo.

Le réglage de la vitesse du servo est utilisé pour définir le délai du servo pour chaque canal, du canal 1 au canal 16. Le système utilise la vitesse programmée (délai) pour ralentir les changements de position du servo. le réglage de la vitesse peut varier de 0 à 27 dans chaque canal.

Premier0 27 Lentement 0 27 Lente

 Appuyez sur le bouton [Vitesse du servo] dans le menu Liaison pour appeler l'écran de configuration ci-dessous.

	Servo speed	New-1 Condit1		7.9V	1/2	
Ch	Function		Ch	Function		- :
	Aileron	0	7	Auxiliary5	0	
2	Elevator	0	8	Auxiliary4	0	
3	Throttle	0	9	Auxiliary3	0	
4	Rudder	0	10	Auxiliary2	0	••••
5	Gear	Ø	11	Auxiliary1	0	
6	Air brake	0	12	Auxiliary1	0	

Réglage de la vitesse du servo

- 1. Appuyez sur le bouton de vitesse de la chaîne que vous souhaitez définir.
- Utilisez les boutons de saisie de valeur pour régler la vitesse du servo.
 - •Valeur initiale : 0
 - •Plage de réglage : 0 à 27 (pas)

3. Répétez cette procédure pour chaque canal.

Pour fermer cet écran, appuyez sur le bouton [Vitesse du servo].

Sous-garniture

La fonction Sub-Trim est utilisée pour définir la position neutre du servo et peut être utilisée pour effectuer des réglages précis de la surface de contrôle après les liaisons Réglage de la position neutre de chaque servo.

et les tiges de poussée sont raccordées. Lorsque vous commencez à configurer un modèle, assurez-vous que les garnitures numériques sont réglées sur leur position centrale.

 Appuyez sur le bouton [Sub-trim] dans le menu Linkage pour appeler l'écran de configuration illustré ci-dessous.

	Sub-trim	New-1 Condit1	7.9V	1/2
าร	Ch Function	and the second	Ch Function	
	1 Aileron	+0	7 Auxiliary5	+0
	2 Elevator	+0	8 Auxiliary4	+0
	3 Throttle	+0	9 Auxiliary3	+0
	4 Rudder	+0	10 Auxiliary2	+0
	5 Gear	+0	11 Auxiliary1	+0
	6 Air brake	+0	12 Auxiliary1	+0

Réglage de sous-trim

•Retour au menu Lie

1. Appuyez sur la partie d'affichage de finition du canal que vous souhaitez régler.

Les boutons de saisie de valeur apparaissent sur le sous-trim écran de menu. 2. Utilisez les boutons de saisie de valeur pour régler le sous-marin gamiture.

•Valeur initiale : 0

•Plage de réglage : -240~+240 (pas) *Voir ci-dessus

3. Répétez cette étape pour chaque canal.

Fonction

L'attribution des canaux pour chaque fonction peut être modifiée en fonction de vos besoins.

Lorsque vous sélectionnez le type de modèle et d'aile (swash), vous constaterez que les combinaisons optimisées de canaux de sortie de servo et de fonctions ont déjà été préréglées. Si vous le souhaitez, sur l'écran de réglage des fonctions du menu de liaison, vous pouvez modifier librement les combinaisons de canaux de sortie de servo, de fonctions (aileron, profondeur, etc.) et de contrôleurs d'entrée (manches, interrupteurs, leviers de trim et interrupteurs de trim). Vous pouvez également affecter la même fonction à plusieurs canaux de sortie de servo, par exemple en attribuant la fonction de profondeur à CH2 et CH3. DG1, DG2 (changer de canal)

Ces deux canaux peuvent être utilisés comme interrupteur (Marche/Arrêt).

O) canaux. Vous pouvez modifier librement les combinaisons entre les

canaux de sortie servo et les contrôleurs d'entrée

(manches, interrupteurs, leviers de trim et interrupteurs de trim).

Restrictions de canal par type de système

FASSTest 18CH --- 16 CH + 2 commutateurs FASSTest 12CH --- 10 CH + 2 commutateurs CONTIENT MULTI --- 16 CH + 2 interrupteurs CONTIENT 7CH --- 7CH S-FHSS --- 20h T-FHSS --- Commutateur 16 canaux + 2

 Appuyez sur le bouton [Fonction] dans le menu Liaison pour appeler l'écran de configuration ci-dessous.



Changement de fonction

1. Appuyez sur le bouton de fonction du canal que vous souhaitez modifier pour appeler la sélection de fonction.

Function select	New-1 Condit1	7.9V	1/2
Aileron	Aileron2	Fuel mix	
Elevator	Aiteron2	Gyro	
Throttle	Aileron4	Gyro2	
Rudder	Elevator2	Gyro3	
Gear	Flap2	Throttie	2
Flap	Air brake	Throttle:	30

2. Sélectionnez la fonction que vous souhaitez modifier.

Changement de contrôle de fonctionnement

 Appuyez sur le bouton de commande du canal que vous souhaitez modifier. Un écran de sélection de commande (manche, interrupteur, bouton rotatif, levier de trim, etc.) s'affiche.

Hardware select Cond	1		7.9V	
12 T	IL	SA	5G	71
F LO ROH	72	58	SH	72
e O o o	13	sc		T3
	J4	SD		T4
T4 T2 T2 T1	RD	SE	RS	
	LD	SF	LS	

Sélectionnez la commande que vous souhaitez utiliser.
 *La même commande peut être attribuée à plusieurs canaux.

.

Changement de finition

1. Appuyez sur le bouton Trim pour appeler la configuration Trim écran.



- Les éléments suivants peuvent être définis sur l'écran de configuration de finition.
- Réglage du matériel (sélection du commutateur, etc. qui contrôle le trim)
- Définition des tarifs
- Réglage du mode de coupe

Mode normal : Fonctionnement normal du trim (linéaire) Mode ATL : Mode de fonctionnement ATL. (Fonctionne à une seule extrémité de fonctionnement). La marche arrière est également possible. Mode central : changement maximal près du centre par opération de trim central (ne change pas à la fin du mouvement du manche)

La fonction Moteur est utilisée pour allumer/éteindre le moteur (principalement pour les planeurs à moteur). Pour la plupart des avions EP, la manette des gaz peut être laissée telle quelle lors du contrôle du moteur par le manche. Cela signifie que les différentes fonctions liées à la manette des gaz sont utilisables via contrôle moteur.

H/W inversé

Cette fonction inverse le signal de fonctionnement des manches, des interrupteurs, des leviers de trim et des boutons.

Remarque : ce paramètre inverse le signal de fonctionnement réel, mais ne modifie pas l'affichage des indicateurs sur l'écran. Utilisez le mode Normal tant qu'il n'y a aucune raison particulière d'utiliser le mode inverse.



Sécurité intégrée

Définit la position de fonctionnement des servos lorsque les signaux de l'émetteur ne peuvent plus être recus ou lorsque la tension de la batterie du récepteur chute.

La fonction Fail Safe permet de définir les positions vers lesquelles les servos se déplaceront en cas d'interférence radio. Elle définit la position du servo lorsque les signaux sont perdus et lorsque la tension de la

batterie du récepteur devient faible.

Vous pouvez définir l'une des deux positions pour chaque canal : Hold, où le servo maintient sa dernière position commandée, ou Fail Safe, où chaque servo se déplace vers une position prédéterminée. Vous pouvez choisir l'un ou l'autre mode pour chaque canal.

Le système T16IZ vous offre également une fonction avancée de surveillance de la batterie qui vous avertit lorsque la batterie du récepteur n'a plus que peu de puissance restante. Dans ce cas, chaque servo est déplacé vers la position de sécurité définie. La sécurité de la batterie peut être libérée en actionnant une commande prédéfinie sur l'émetteur (la commande par défaut est la manette des gaz). Ne continuez pas à voler. Atterrissez dès que possible. N'oubliez pas que si la commande prédéfinie passe soudainement à une position de sécurité, la batterie peut être désactivée. position que vous n'avez pas commandée, atterrissez immédiatement et vérifiez la batterie de votre récepteur.

Ne continuez pas à voler. Atterrissez dès que possible.

Définit la position du servo lorsque les signaux sont perdus et lorsque la tension de la batterie du récepteur devient faible.

- Pour des raisons de sécurité, activez toujours les fonctions de sécurité intégrée.
 Réglez en particulier la fonction de sécurité du canal des gaz de manière à ce que le servo se déplace vers le côté lent maximum pour les avions et vers le côté lent à partir de la position stationnaire pour les hélicoptères. Le crash du modèle à pleine vitesse lorsque les ondes radio normales ne peuvent pas être reçues en raison d'interférences, etc., est très dangereux.
 - Si le dispositif de sécurité est réinitialisé par le mouvement de la manette des gaz, il peut être confondu avec un dysfonctionnement du moteur et sera réinitialisé à faible régime et le modèle continuera à voler. En cas de doute, atterrissez immédiatement.

• Appuyez sur le bouton [Fail safe] dans le menu Linkage pour appeler l'écran de configuration ci-dessous.

•		Fail sate	New-1 Condit1		7.9\	/	1/3
	Ch 1	Function Aileron	Mode Hold	B.F/S OFF	F/S-POS +0	Relea	se ry F/S
	2	Elevator	Hold	OFF	+0		
	3	Throttle	Hold	OFF	+0		
	4	Rudder	Hold	OFF	+0		
	5	Gear	Hold	OFF	+0		
	6	Air brake	Hold	OFF	+0		

Procédure de configuration de sécurité intégrée

 Retour à Menu de liaison

Choisissez les canaux que vous souhaitez déplacer vers les positions prédéfinies et ceux que vous souhaitez conserver à leur dernière position commandée. Pour sélectionner le mode de sécurité que vous souhaitez définir, utilisez le bouton F/S. Ce bouton permet de basculer entre les deux modes. (Maintenir, F/S)

Réglage du mode F/S :

- 1. Appuyez sur le bouton F/S du canal que vous souhaitez définir et réglez ce canal sur le mode [F/S].
- 2. Maintenez le manche, la commande, le curseur ou toute autre commande correspondant dans la position vers laquelle vous souhaitez que le servo se déplace lorsque la fonction de sécurité intégrée est activée, puis appuyez sur le bouton de position F/S. Cette position est affichée en pourcentage.
 - *Lorsque vous souhaitez remettre cette chaîne en mode Maintien, appuyez à nouveau sur le bouton [F/S].

Procédure de réglage de la sécurité de la batterie

Pour sélectionner le mode BF/S, appuyez sur le bouton [BF/S]. À chaque fois que le bouton est appuyé, il bascule entre [OFF] et [BF/S].

Réglage BF/S :

- 1. Appuyez sur le bouton [BF/S] de la chaîne souhaitée pour le régler sur le mode BF/S.
- Maintenez le manche, le VR, le curseur ou toute autre commande correspondant dans la position vers laquelle vous souhaitez que le servo se déplace lorsque la fonction de sécurité de la batterie est activée, puis appuyez sur le bouton de position F/S. Cette position est affichée en pourcentage.
 - *Lorsque vous souhaitez remettre cette chaîne sur OFF, appuyez à nouveau sur le bouton [BF/S].

Fonction de déverrouillage de sécurité de la batterie

Cette fonction libère la commande prédéfinie de sa position maintenue après avoir indiqué que la batterie de votre récepteur est faible.

 Accédez à l'écran de réglage des commandes en appuyant sur le bouton de déverrouillage de la batterie F/S. Vous pouvez maintenant choisir si le déplacement de la manette des gaz réinitialise la condition ou sélectionner un manche ou un interrupteur pour la désactiver. Pour définir une position de déverrouillage de la manette des gaz souhaitée, déplacez le manche des gaz jusqu'au point auquel vous souhaitez que le BF/S soit relâché.

Type de système

Paramétrage du mode système, liaison récepteur

*FASST MULTI/FASST 7CH ne peut pas être sélectionné pour l'Europe.

Sélection du type de système

Le T16IZ est destiné uniquement à la bande 2,4 GHz. Le système peut être modifié parmi 6 choix : FASSTest 18CH, FASSTest12CH, FASST MULTI, FASST 7CH, T-FHSS, S-FHSS. Ce sont FASSTest18CH et FASSTest12CH qui peuvent être choisis par le kit R7108SB . La méthode de sélection est décrite à la page suivante.

*Si vous modifiez le type de système, les autres données du modèle ne sont pas réinitialisées *Après tout changement, pensez à tester le modèle et à le compléter vérifier la direction et le mouvement du servo.

*Les servos analogiques ne peuvent pas être utilisés avec le R7108SB dans le Mode FASSTest12CH. Fonction double récepteur (uniquement FASSTest 18CH)

Des récepteurs doubles peuvent être liés au T16IZ.

Deux récepteurs sont reconnus individuellement par des numéros d'identification. Par exemple, dans le R7108SB, la fonction de réglage de sortie CH est utilisée, en réglant le premier sur « 1-8CH » et le second sur « 9-16CH ».

Deux jeux de récepteurs peuvent être utilisés ensemble dans le modèle, ce qui vous permet d'obtenir 16 canaux. Une tension de sécurité distincte peut être définie pour chaque récepteur.

Cependant, la télémétrie ne peut pas être utilisée pour le 2ème récepteur.



.

Liaison du récepteur

Le récepteur ne sera contrôlé (sans être affecté par d'autres émetteurs) que par l'émetteur auquel il est relié. Lorsque vous utilisez un récepteur autre que celui acheté en kit, une liaison est nécessaire.

De plus, une nouvelle liaison est nécessaire lorsqu'un nouveau modèle est ajouté par sélection de modèle et au moment du changement de type de système.



Cas où la liaison est nécessaire :

·Lorsque vous utilisez un récepteur autre que le réglage initial.

 Lorsque le système de communication a été modifié (FASSTest18CH ↔ FASSTest12CH etc.)

•Lorsqu'un nouveau modèle a été créé par sélection de modèle.

Fonction de télémétrie (mode FASSTest /T-FHSS uniquement) Pour utiliser la fonction de télémétrie, réglez « Télémétrie » sur « ACT ».

Intervalle DL (mode FASSTest uniquement)

Lorsqu'une fonction de télémétrie est activée, l'intervalle de réception (intervalle de liaison descendante) des données du capteur peut être modifié.

Si l'intervalle DL est augmenté, la réponse de l'affichage des données du capteur devient plus lente, mais la réponse du manche s'améliorera.

Configuration de la tension de sécurité de la batterie (mode FASSTest / T-FHSS uniquement)

La tension à laquelle la sécurité de la batterie s'active peut être réglée lors de la liaison. (3,5-8,4 V) Le récepteur mémorise le réglage tel qu'il était lors de la liaison.

La consommation électrique variant en fonction du type de batterie, des servos et de l'état, veuillez sélectionner la tension d'activation de sécurité adaptée à votre propre modèle.

Г

Le T16IZ a été rendu compatible avec le protocole CRSF (TBS). • Appeler la page 2/2 depuis le menu [Type de système]. System type Condit.1 (1997) 2/2 CRSF ON Avertissement Lors du réglage du servo et du capteur Avertissement Eutaba n'est pas respon	
(TBS). • Appeler la page 2/2 depuis le menu [Type de système]. System type Condit.1 000 7.9V 2/2 CRSF ON AVERTISSEMENT Eutaba n'est pas respon	nnelle du CRSF n'est pas prise en charge.
	de réglage du servo S.BUS et les fonctions placement] ne peuvent pas être utilisées. S.BUS, réglez CRSF sur INH.
Appuyez sur le bouton « CRSF » pour le mettre sur [ON]. Un signal conforme à la	sable des dommages causés des pièces autres que celles
norme CRSF est émis depuis le connecteur d'origine Futaba. de réglage S.BUS (SI/F) de l'émetteur. équipement.	

Type de système	
■ FASSTest 18CH	Mode récepteur du système FASSTest. Compatible avec l'unité de capteur de télémétrie. Jusqu'à 18 canaux (linéaires 16 + ON/OFF 2) peuvent être utilisés.
■ FASSTest 12CH	Mode récepteur du système FASSTest. Applicable avec l'affichage de la tension du récepteur. Jusqu'à 12 canaux (linéaires 10 + ON/OFF 2) peuvent être utilisés. Le capteur de télémétrie ne peut pas être utilisé, mais la vitesse de réponse est plus rapide que celle du mode 18 canaux.
Les servos	analogiques ne peuvent pas être utilisés avec le R7108SB en mode FASSTest 12CH.
MULTI	Mode récepteur du système FASST-MULTI. Jusqu'à 18 canaux (linéaire 16+ON/OFF2) ∎ FASST peut être utilisé.
■ FASST 7CH Mode re	écepteur système FASST-7CH. Jusqu'à 7 canaux peuvent être utilisés.
Mode récepteur du syst	tème T-FHSS Air T-FHSS. Compatible avec l'unité de capteur de télémétrie. Jusqu'à 18 canaux (linéaires 16 + ON/OFF 2) peuvent être utilisés.
∎ S-FHSS	Mode récepteur système S-FHSS. Jusqu'à 8 canaux peuvent être utilisés.

*FASST MULTI/FASST 7CH ne peut pas être sélectionné pour l'Europe.

Réglage de la garniture

Réglages de finition numériques

Cette fonction permet de régler le niveau de contrôle du trim numérique et le mode de fonctionnement (T1-T4).

Lorsque les conditions de vol sont définies, l'opération de trim peut être couplée à l'une des conditions sélectionnées via le mode de combinaison. • Sélectionnez

[Réglage de trim] dans le menu de liaison et appelez l'écran de configuration illustré ci-dessous.



1. Pour définir la quantité de pas de contrôle, appuyez d'abord sur le écran vers le mode de saisie de données.

Réglez la quantité de pas de contrôle en appuyant sur le bouton $\ll \blacktriangle \checkmark \gg \ll \blacktriangle \gg \ll \blacktriangledown \blacktriangledown \gg \ll \blacktriangledown \gg$

Valeur initiale : 4

Plage de réglage : 1 à 200

(Lorsque la valeur est touchée, le montant de l'étape de contrôle est réinitialisé à la valeur initiale.)

*Lorsque la valeur est grande, le changement par étape devient plus grand.

Sélection du mode séparé/combiné

[Comb.] : Mode combiné. Les données de trim sont reflétées dans toutes les conditions de vol.

[Sépar.] : Mode séparé. Réglage de la compensation pour chaque condition de vol.

Coupure des gaz Arrête le moteur en toute sécurité et facilement.

La coupure des gaz permet d'arrêter facilement le moteur en actionnant un interrupteur avec la manette des gaz au ralenti. Cette action n'est pas fonctionnelle à plein régime pour éviter les coupures accidentelles des gaz. L'emplacement et la direction de l'interrupteur doivent être choisis, car la valeur Appuyez ici pour changer INH en par défaut est OFF ou ON et l'activer · Appuyez sur le bouton [Coupure des gaz] dans le menu Liaison pour appelez l'écran de configuration ci-dessous. Throttle cut •Retour à New-1 Condit1 7.9V Menu de liaison 100 ACT/INH Cut position La ligne jaune indique la position 50 Il s'agit de la position de coupure des de coupure. Lorsque l'interrupteur de coupure est sur ON, la Switch gaz. Appuyez dessus pour afficher manette des gaz se déplace les boutons de saisie de valeur à l'écran. Définissez la position d'arrêt vers cette position. 0 du moteur. Ceci indique la position actuelle de la manette des gaz. La Appuyez ici pour faire apparaître l'écran de sélection du matériel. coupure des gaz ne fonctionne que lorsque la manette des Sélectionnez l'interrupteur de coupure des gaz est à plus d'un tiers de la plage de gaz lent. gaz et la direction ON-OFF.

Procédure de réglage de la coupure des gaz

- 1. Appuyez sur le bouton « INH ».
- 2. Réglage de l'interrupteur de fonction de coupure des gaz :

Appuyez sur le bouton « -- » pour appeler l'écran <Sélection du matériel>, puis sélectionnez le commutateur et sa direction ON.

(Pour une description détaillée de la méthode de sélection, voir [Méthode de sélection du commutateur] à la fin de ce manuel.)

3. Réglage de la position de coupure des gaz :

Appuyez sur le bouton de position de coupe. Les boutons de saisie de valeur apparaissent à l'écran.

Utilisez ces boutons pour régler la vitesse de position de coupe.

•Valeur initiale : 17 %

•Plage de réglage : FAIBLE0%~50% Moyen

*Avec la manette des gaz au ralenti, ajustez le régime jusqu'à ce que le moteur s'arrête systématiquement.

Pour quitter le réglage, appuyez sur le bouton [Coupure des gaz].





Procédure de réglage du ralenti

- 1. Appuyez sur le bouton « INH » pour activer le mode veille. fonction de descente.
- 2. Réglage du commutateur de fonction de ralenti :

Appuyez sur le bouton « -- » pour appeler l'écran <Sélection du matériel>, puis sélectionnez le commutateur et sa direction ON.

(Pour une description détaillée de la méthode de sélection, voir [Méthode de sélection du commutateur] à la fin de ce manuel.) 3. Réglage du taux de décalage :

Appuyez sur le bouton de taux de décalage. Les boutons de saisie de valeur apparaissent à l'écran.

Utilisez ces boutons pour régler le taux de décalage. •Valeur initiale : 0 %

•Plage de réglage : -100 % à 100 %

*(-)devient un ralenti.

Pour quitter le paramètre, appuyez sur le bouton [Idle down].



Anneau oscillant

Limite la course du swash dans une plage fixe pour éviter d'endommager la liaison (Hélicoptère uniquement)

Cette fonction limite la course du plateau oscillant pour éviter

d'endommager la liaison lors de l'utilisation des ailerons et de la

gouverne de profondeur . Elle est utile pour le réglage de l'hélicoptère 3D.

•Appuyez sur le bouton [Swash ring] dans le menu Linkage pour appeler l'écran de configuration illustré ci-dessous.



Procédure de réglage de la bague oscillante

- 1. Appuyez sur le bouton de la bague Swash sur la tringlerie menu.
- Appuyez sur le bouton ACT/INH pour activer.
 *Le moniteur de zone de mouvement affiche l'aileron actuel et valeurs d'ascenseur et limites de portée par le cercle jaune.
- Réglez le taux en fonction de la quantité maximale de déclin du plateau oscillant.
 *Le mouvement oscillant est limité à l'intérieur du cercle.

Plage de réglage : 50 - 200 %.

Oscillant

Fonction de correction de la liaison de fonctionnement du plateau oscillant (hélicoptère uniquement, sauf plateau oscillant de type H-1).

Point neutre

Si, au niveau de vos tringleries, le palonnier du servo dévie d'une position perpendiculaire au point mort, les fonctions de compensation de tringlerie de ce menu risquent de ne pas compenser efficacement. Pour corriger cela, utilisez la fonction de point neutre. Cela déplacera le point neutre des servos vers la position perpendiculaire réelle. Cependant, ce réglage ne modifie que le point d'axe des fonctions de compensation de ce menu et n'affecte pas la position neutre des autres fonctions.

Swash AFR

La fonction Swash AFR réduit/augmente/inverse le taux (déplacement) des fonctions d'aileron, d'élévateur et de pas collectif, en ajustant ou en inversant le mouvement de tous les servos impliqués dans cette fonction, uniquement lors de l'utilisation de cette fonction.

Taux de mélange

Ce mélange de compensation permet de corriger la tendance du plateau oscillant pour chaque commande. Le mélange de compensation suivant est possible : PIT vers AIL, PIT vers ELE, AIL vers PIT, ELE vers AIL et ELE vers PIT (mode HR3). Il ajuste le plateau oscillant pour qu'il fonctionne correctement pour chaque commande en utilisant le mélange de compensation correspondant.

Compensation de liaison

Ce mélange de compensation est utilisé pour corriger la tendance du plateau oscillant à contrôler la hauteur à faible et à haute vitesse.

Compensation de vitesse

Cette fonction permet d'annuler la réaction générée par la différence de quantité de fonctionnement de chaque servo lorsque le plateau oscillant se déplace.

 Sélectionnez [Swash] dans le menu de liaison et appelez le écran de configuration affiché ci-dessous.



Procédure de réglage du point neutre

*Devient le point de référence de compensation.

- *Le réglage du palonnier du servo de sorte que la position du point neutre soit proche de la position 50 % réduit la quantité de mélange.
- Maintenez le palonnier du servo à angle droit par rapport à la tige de liaison, puis appuyez sur le bouton [Entrée] et lisez le point neutre réel.
 - *Le point neutre est affiché sur l'écran.

Après avoir lu ce point neutre, utilisez d'autres fonctions de compensation pour effectuer d'autres ajustements.

Pour quitter le réglage, appuyez sur le bouton [Swash].

Procédure de réglage du Swash AFR

Réglez de manière à ce que la quantité d'opération spécifiée soit obtenue par le fonctionnement des ailerons, de l'élévateur et du tangage.

- Appuyez sur le bouton du taux AFR à régler. Les boutons de saisie de valeur apparaissent sur l'écran. écran.
- 2. Utilisez les boutons de saisie de valeur pour régler l'AFR taux.

Valeur initiale : +50%

Plage de réglage : -100%~+100%

+ou- le sens de fonctionnement change.

Pour quitter le réglage, appuyez sur le bouton [Swash].

Procédure de réglage du taux de mélange

Le HR-3 est décrit à titre d'exemple. Le mélange appliqué dans les autres modes oscillants est différent, mais la procédure de réglage est la même.

 Réglez la manette des gaz sur le point neutre défini.
 Réglez la longueur de la tige de liaison de sorte que le plateau oscillant soit horizontal à cette position.

*Un petit ajustement à l'aide du sub trim devrait suffire.

*Réglez de manière à ce que le fonctionnement de la hauteur tonale lorsque la courbe de hauteur tonale est droite soit maximal.

 Ajustez la valeur AIL->PIT de sorte qu'il n'y ait aucune interférence dans la direction de l'élévateur ou du tangage lorsque le manche des ailerons est déplacé vers la gauche et la droite.

*Ajustez les côtés gauche et droit séparément.

 Ajustez les valeurs ELE->AIL et ELE->PIT de manière à ce qu'il n'y ait pas d'interférence dans la direction des ailerons ou du tangage lorsque le manche de l'élévateur est déplacé de haut en bas.

*Ajustez les côtés haut et bas séparément.

 Réglez les valeurs PIT->AIL et PIT->ELE de sorte que le plateau oscillant soit horizontal lorsque la manette des gaz est réglée sur la position lente maximale et sur la position haute maximale.

*Réglez les côtés lent et haut séparément.

Pour quitter le réglage, appuyez sur le bouton [Swash].

Procédure de réglage de la correction de liaison

*Réglez la compensation de liaison après avoir réglé le mixage taux.

*Cette fonction compense l'interférence de l'élévateur par le fonctionnement des ailerons ou l'interférence de l'aileron par le fonctionnement de l'élévateur à pas faible et à pas élevé au contrôle du pas collectif (HR3, etc.).

 Réglez la manette des gaz sur la position lente maximale. Déplacez la manette des ailerons vers la gauche et la droite et ajustez la valeur de compensation des ailerons de manière à ce que les interférences dans la direction de l'élévateur ou du tangage soient minimales à ce moment-là.

*Les côtés gauche et droit peuvent être réglés séparément.

*Si l'interférence augmente lorsque le montant de la compensation augmente, définissez le sens de compensation sur « - ».

- Réglez la quantité de compensation de l'élévateur de sorte que l'interférence dans la direction de l'aileron ou du tangage lorsque le manche de l'élévateur est déplacé de haut en bas soit minimale.
- Effectuez la compensation des ailerons et de l'élévateur de la même manière pour le manche des gaz complètement haut.
 Pour quitter le réglage, appuyez sur le bouton [Swash].

Procédure de réglage de la compensation de vitesse

 Placez le manche des gaz en position neutre. Déplacez rapidement le manche de l'élévateur et ajustez la compensation de vitesse de manière à ce que l'interférence dans la direction du tangage soit minimale.

Pour quitter le réglage, appuyez sur le bouton [Swash].

Remarques :

Si la liaison est trop longue ou trop courte, la compensation correcte ne sera pas appliquée. Corrigez ce problème avant de continuer. L'angle de tangage change après tout réglage. Réinitialisez l'angle de tangage lors du vol réel après le traitement de la compensation.





Minuteur

Réglage de la minuterie

La fonction Minuterie peut être réglée sur n'importe quelle durée souhaitée, par exemple le temps de fonctionnement du moteur, les durées spécifiées pour les compétitions, etc. Deux minuteries indépendantes sont mises à votre disposition. Les minuteries sont enregistrées indépendamment avec chaque modèle, ce qui signifie que lorsque vous passez d'une configuration de modèle à l'autre, la minuterie associée au nouveau modèle s'affiche automatiquement.

à partir du mouvement de n'importe quel interrupteur ou manche. Vous pouvez régler librement les directions ON et OFF . Chaque minuterie a une capacité allant jusqu'à 59 minutes 59 secondes.

Chaque minuterie peut être réglée pour un compte à rebours ou un compte croissant avec un temps cible.

Si un temps cible est défini et que la minuterie atteint le temps défini, un signal sonore est généré pour chaque comptage.



Sélection de la minuterie de montée/descente

1. Appuyez sur le bouton mode et sélectionnez le type de minuteur.

2. Réglage de la durée de la minuterie

Appuvez sur le bouton Mode minutes ou secondes. Des boutons de saisie de valeur apparaissent sur l'écran. Utilisez ces boutons pour régler la durée de la minuterie.

Réglage du commutateur Start/Stop/Reset

1. Appuyez sur le bouton Start/Stop/Reset SW « -- » pour appeler l'écran <Switch>, puis sélectionnez le commutateur et sa direction ON.

(Pour une description détaillée de la méthode de sélection, voir [Méthode de sélection du commutateur] à la fin de ce manuel. Les commutateurs de minuterie peuvent être réglés pour chaque condition.)

Minuterie d'intégration

INT (integration) Timer est la fonction qui modifie la progression d'un chronomètre en fonction de la position du manche des gaz. Lorsque le manche des gaz est relevé pour une vitesse plus rapide, la vitesse du chronomètre augmente généralement. Lorsque le manche des gaz est à vitesse moyenne, la vitesse du chronomètre diminue (jusqu'à 50 %). Lorsque la manette des gaz est positionnée à faible vitesse, la progression du chronomètre s'arrête. Il est possible de le régler sur le temps qui correspond à la consommation d'énergie de votre fuselage.

*La consommation de la batterie/carburant est différente selon les conditions, utilisez donc un minuteur INT comme référence.

*Le temps INT (intégration) est différent du temps écoulé réel.



 Sélectionnez [Timer] dans le menu de liaison et appelez le programme de configuration écran affiché ci-dessous.



Nom de la fonction

Le nom de la fonction peut être modifié

Le nom des fonctions de réserve (Auxiliaires 1-8) peut être modifié pour le nom complet (10 caractères) ou pour le nom abrégé (4 caractères).

 Appuyez sur le bouton [Nom de la fonction] dans le menu Liaison pour appeler l'écran de configuration ci-dessous.

 Function 	on name	New-1 Normal	GTTT 7.9V	
AUX1	Анк	itiary1	AUX1	
AUX2	Aux	illary2	AUX2	
AUX3	Aux	illary3	AUX3	Rename
AUX4	Aux	illary4	AUX4	And Bernet Street
AUX5	Aux	iliary5	AUXS	Reset
AUX6	Aux	iliary6	AUX6	
AUX7	Aux	iliary7	AUX7	
AUX8	Aux	iliary8	AUX8	

Méthode de changement de nom de fonction

- 1. Sélectionnez [Nom de la fonction] dans le lien menu et appuyez sur l'écran.
- 2. L'écran de configuration du nom de la fonction s'affiche.
- Lorsque la fonction dont le nom doit être modifié est sélectionnée et que l'écran est touché, un écran de modification s'affiche.
- Sélectionnez la fonction à renommer, puis sélectionnez [Renommer] et appuyez sur l'écran. Un écran de saisie de caractères s'affiche. Saisissez le nom de la fonction.

Fu	nction	name	Ne	ew-1 ermal		en	7.4	/	1/3
1	_	_	_		-	1	В	s	Undo
1	2	3	4	5	6	7	8	9	0
9	w	0	Sr.	٤.	У	u	1	0	р
ă	\$5	d	14	8	h	1	k	L.	•
Ŷ	z	×	C	V -	b	a	m		Û
X	ą.	1	1		14	1	1	2	1

 Lorsque [Réinitialiser] est sélectionné et que l'écran est maintenu enfoncé, le nom de la fonction est défini sur le nom de la fonction d'état initial. Le nom de la fonction peut être affiché en 10 ou 4 caractères, selon l'écran de configuration. Pour un affichage à 4 caractères, saisissez le nom de la fonction selon vos besoins.

Système de télémétrie

Cet écran affiche et règle les différentes informations du récepteur. Une alarme et une vibration peuvent être

généré en fonction des informations. Par exemple, une chute de tension de la batterie du récepteur logée dans l'avion peut être signalée par une alarme.

- Cette fonction ne peut être utilisée qu'en mode FASSTest18CH et en mode T-FHSS. Le mode FASST/S-FHSS ne peut pas être utilisé télémétrie.
- Mode FASSTest12CH. Applicable avec l'affichage de la tension du récepteur.
 Des
- capteurs de télémétrie vendus séparément peuvent être montés dans l'avion pour afficher diverses informations. (La tension du récepteur ne nécessite pas de capteur.)
- · La fonction de télémétrie ne peut pas être utilisée si le mode de télémétrie des paramètres n'est pas ACT.
- FASSTest18CH : Lorsque 2 récepteurs sont utilisés avec 1 émetteur, la télémétrie ne peut pas être utilisée pour le 2e récepteur. T-FHSS/
- FASSTest12CH : Lorsque 2 récepteurs sont utilisés avec 1 émetteur, la fonction de télémétrie ne peut pas être utilisée.
- Si l'émetteur et le récepteur sont liés, mais que l'ID du récepteur n'est pas enregistré dans la mémoire de l'émetteur, la télémétrie la fonction ne peut pas être utilisée.
- La mise hors tension du récepteur après utilisation entraînera l'affichage des données de télémétrie juste avant. (Même lorsque le (L'alimentation du récepteur est coupée, la tension du récepteur n'est pas de 0,0 V.)



Affichage des données de télémétrie



informations pendant le vol, appelez l'écran de télémétrie avant le vol et faites vérifier l'écran par une personne autre que l'opérateur.



90 → ACCÉIBR À LA TABLE DES MATIÈRES

Capteur

Réglage de divers capteurs de télémétrie

Cet écran enregistre les capteurs de télémétrie utilisés avec l'émetteur. Lorsqu'un seul capteur d'un certain type est utilisé, ce paramètre est inutile et le capteur peut être utilisé en le connectant simplement au port S.BUS2 de l'émetteur.

Lorsque vous utilisez 2 ou plusieurs capteurs du même type, ils doivent être enregistrés ici.

 Appuyez sur le bouton [Capteur] dans le menu Liaison pour appeler l'écran de configuration ci-dessous.



de données peuvent utiliser plusieurs emplacements. Lorsque vous utilisez un capteur qui utilise deux emplacements ou plus, le nombre d'emplacements requis est automatiquement attribué en configurant un emplacement de départ.

Les capteurs d'altitude, les capteurs GPS et autres unités de capteurs

[Qu'est-ce qu'un emplacement ?]

Les servos sont classés par CH, mais les capteurs sont classés en

Lorsque 2 ou plusieurs capteurs du même type sont utilisés, les capteurs

unités appelées « slot ». Il existe des slots du n° 1 au n° 31.

eux-mêmes doivent allouer les emplacements inutilisés et mémoriser cet emplacement.

19

ndit1

D

20 21 22 23 24 C'est ce qui s'affiche lorsqu'aucun capteur n'est enregistré dans un emplacement. Appuyez sur l'emplacement et sélectionnez "------" effacera tout ce qui était inscrit là-bas, libérant ainsi le créneau.

01111 7.9V

or type

Comme indiqué dans le tableau ci-dessous, un altimètre nécessite 3 emplacements contigus et un capteur GPS

nécessite 8 emplacements contigus. Les emplacements de départ GPS (SBS-01/02G) sont 8, 16 et 24.

Emplacement assignable

*L'altimètre, le GPS et d'autres capteurs qui affichent une grande quantité de données nécessitent plusieurs emplacements. *Selon le type de capteur, le nombre d'emplacements pouvant être attribués peut être limité.

Capteur	Le nombre d'emplacements requis	Le numéro qui peut être utilisé comme emplacement de départ	Surface de vente
TEMPÉRATURE (SBS-01T/TE)	1 emplacement	1-31	
RPM (SBS-01RM/RO/RB)	1 emplacement	1-31	
Vitesse de l'air (SBS-01TAS)	1 emplacement	1-31	
Tension (SBS-01V)	2 emplacementa	1,2,3,4, , ,8,9,10,11,12,13,14,16,17,18,19, 52062122,24,25,26,27,28,29,30	
Altitude (SBS-01/02A)	3 emplacements	1 ,2 ,3 ,4 ,5 ,8 ,9 ,10 ,11 ,12 ,13 ,16 ,17 ,18 ,19 ,20 ,21 , 24 ,25 ,26 ,27 ,28 ,29	Mondial
Courant (SBS-01C)	3 emplacementa	1 ,2 ,3 ,4 ,5 ,8 ,9 ,10 ,11 ,12 ,13 ,16 ,17 ,18 ,19 ,20 ,21 , 24 ,25 ,26 ,27 ,28 ,29	
Capteur servo S.BUS (SBS- 01S)	6 emplacemente	1 , 2 , 8 , 9 , 10 , 16 , 17 , 18 , 24 ,25 ,26	
GPS (SBS-01/02G)	8 emplacements	8 , 16 , 24	
EM-100 (moteur du système d'exploitation)	12 emplacements	, 16	
EM-100 (moteur du système d'exploitation) TEMP125-F1713	12 emplacements 1 emplacement	, 16 81-31	
EM-100 (moteur du système d'exploitation) TEMP125-F1713 VARIO-F1712	12 emplacements 1 emplacements 2 emplacements	,16 81-31 1,2,3,4,5,6,8,9,10,11,12,13,14,16,17,18,19, 20,21,22,24,25,26,27,28,29,30	
EM-100 (moteur du système d'exploitation) TEMP125-F1713 VARIO-F1712 VARIO-F1672	12 englasmenta 1 englasment 2 englasments 2 englasments	, 16 81-31 1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 16, 17, 18, 19, 20, 21, 22, 24, 25, 26, 27, 28, 29, 30 1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 16, 17, 18, 19, 20, 21, 22, 24, 25, 26, 27, 28, 29, 30	
EM-100 (moteur du système d'exploitation) TEMP125-F1713 VARIO-F1712 VARIO-F1672 CURR-F1678	12 inglocmets 1 inglocmets 2 inglocmets 2 inglocmets 3 inglocmets	,16 81-31 1,2,3,4,5,6,8,9,10,11,12,13,14,16,17,18,19, 20,21,22,24,25,26,27,28,29,30 1,2,3,4,5,6,8,9,10,11,12,13,14,16,17,18,19, 20,21,22,24,25,26,27,28,29,30 1,2,3,4,5,8,9,10,11,12,13,16,17,18,19,20,21, 24,25,26,27,28,29	Furne
EM-100 (indeer du système d'exploitation) TEMP125-F1713 VARIO-F1712 VARIO-F1672 CURR-F1678 GPS-F1675	C anglaceanth	,16 81:31 1,2,3,4,5,6,8,9,10,11,12,13,14,16,17,18,19, 20,21,22,24,25,26,27,28,29,30 1,2,3,4,5,6,8,9,10,11,12,13,14,16,17,18,19, 20,21,22,24,25,26,27,28,29,30 1,2,3,4,5,8,9,10,11,12,13,16,17,18,19,20,21, 24,25,26,27,28,29 8,16,24	Europe
EM-100 (indeer du systeme d'exploitation) TEMP125-F1713 VARIO-F1712 VARIO-F1672 CURR-F1678 GPS-F1675 Contrôleur ESC	C anglaceneth	,16 81:31 1,2,3,4,5,6,8,9,10,11,12,13,14,16,17,18,19, 20,21,22,24,25,26,27,28,29,30 1,2,3,4,5,6,8,9,10,11,12,13,14,16,17,18,19, 20,21,22,24,25,26,27,28,29,30 1,2,3,4,5,8,9,10,11,12,13,16,17,18,19,20,21, 24,25,26,27,28,29 8,16,24 8,16,24	Europe
EM-80 (moteur du système d'exploitation) TEMP125-F1713 VARIO-F1712 VARIO-F1672 CURR-F1678 GPS-F1675 Contrôleur ESC Château TL0	C anglasmeth C anglasmeth	,16 81:31 1,2,3,4,5,6,8,9,10,11,12,13,14,16,17,18,19, 20,21,22,24,25,26,27,28,29,30 1,2,3,4,5,6,8,9,10,11,12,13,14,16,17,18,19, 20,21,22,24,25,26,27,28,29,30 1,2,3,4,5,8,9,10,11,12,13,16,17,18,19,20,21, 24,25,26,27,28,29 8,16,24 8,16,24 8,16,24	Europe
EM-80 (moteur du systeme d'exploitation) TEMP125-F1713 VARIO-F1712 VARIO-F1672 CURR-F1678 GPS-F1675 Contrôleur ESC Château TL0 JetCat V10		.16 81-31 1,2,3,4,5,6,8,9,10,11,12,13,14,16,17,18,19, 20,21,22,24,25,26,27,28,29,30 1,2,3,4,5,6,8,9,10,11,12,13,14,16,17,18,19, 20,21,22,24,25,26,27,28,29,30 1,2,3,4,5,8,9,10,11,12,13,16,17,18,19,20,21, 24,25,26,27,28,29 8,16,24 8,16,24 8,16,24 1,2,3,4,5,6,7,8,9,10,11,12,13,14,15,16,17, 18	Europe



Connectez le capteur comme indiqué sur la figure à droite et enregistrez-le en suivant la procédure suivante. L'ID du capteur est enregistré dans l'émetteur.

• Appeler la page 3/3 depuis le menu [Capteur].





Enregistrement de capteur supplémentaire

- 1. Connectez le capteur au T16IZ comme indiqué dans la figure ci-dessus.
- 2. Appuyez sur « Enregistrer » sur la page 3/3 de l'écran < Capteur >.
- 3. Le capteur est enregistré et peut être utilisé.

*Lorsque le nombre de places nécessaires à l'inscription est insuffisant, une erreur est

affiché et l'enregistrement ne peut pas être effectué. Désactivez les emplacements inutilisés ou effectuez le rechargement suivant.



Changement de l'emplacement du capteur

- 1. Connectez le capteur au T16IZ comme indiqué dans la figure Yunwan ci-dessus.
- 2. Appuyez sur « Modifier l'emplacement » sur la page 3/3 de la Écran <Capteur>.
- 3. Appuyez sur « Lire ».
- 4. Un écran de détails du capteur apparaît.
- 5. L'emplacement de départ actuel s'affiche. Pour modifier un emplacement de départ, appuyez sur le bouton —. Ne peut pas être défini sur un emplacement qui ne peut pas être alloué comme le tableau de toutes les pages.
- 6. Appuyez sur « Écrire ».



AVERTISSEMENT

Ne débranchez pas et ne coupez pas l'alimentation de

l'émetteur pendant l'enregistrement des données du capteur de télémétrie.

Les données enregistrées du capteur seront perdues, ce qui entraînera un dysfonctionnement.



Capteurs d'affichage

Les capteurs d'affichage par défaut ne peuvent être utilisés qu'en connectant les capteurs au récepteur. Pour l'affichage d'autres capteurs ou pour utiliser le même type de capteur dans plusieurs cas, enregistrez-les via l'option « Capteur » du menu Liaison ou attribuez les capteurs à des emplacements vides pour qu'ils s'affichent sur l'écran de télémétrie. Reportezvous aux pages d'explication « Capteur » précédentes pour savoir comment procéder.

Télémétrie : Récepteur [Batterie]

Dans cet écran, la tension de la batterie d'un récepteur est affichée.

Si la valeur devient supérieure ou inférieure au réglage, une alarme et/ou une vibration vous avertiront.

Affichage des données de la tension de la batterie du récepteur

*Il ne peut pas être utilisé en mode FASST et en mode S-FHSS.

*Seules la tension du récepteur et la tension EXT peuvent être utilisées en mode FASSTest12CH.

*Le mode FASSTest18CH /T-FHSS peut utiliser toutes les fonctions de télémétrie.

 Appuyez sur le bouton [Récepteur] dans l'écran Télémétrie pour appeler l'écran de configuration ci-dessous.



 $95 \rightarrow ACC \underline{\acute{I}} \underline{\acute$

Télémétrie : Récepteur [Batterie externe]

L'écran EXT-VOLT affichera les données de la sortie de batterie EXT du récepteur R7108SB.

Pour utiliser cette fonction, il est nécessaire de connecter le connecteur de tension externe du récepteur R7108SB à un CA-RVIN-700 ou SBS-01V à la batterie dont vous souhaitez

mesurer la tension de la batterie EXT.

Affichage des données du port de tension de la batterie EXT

*CA-RVIN-700 doit être installé dans l'avion.

Vous serez alerté par une alarme ou une vibration si la tension définie par vos soins est dépassée.

*Il ne peut pas être utilisé en mode FASST et en mode S-FHSS.

*Seules la tension du récepteur et la tension EXT peuvent être utilisées en mode FASSTest12CH.

*Le mode FASSTest18CH /T-FHSS peut utiliser toute la télémétrie fonctions.



96 → ACCÉIOR À LA TABLE DES MATIÈRES



Télémétrie : Capteur de régime

Plage de réglage : 0 tr/min à 150 000 tr/min

*Lorsque l'écran est touché pendant une seconde, le taux est réinitialisé

5. Pour terminer la saisie et revenir à l'état d'origine, appuyez sur le

↓Limite)

(↑Limite

à la valeur initiale

bouton HOME/EXIT.

L'écran Capteur RPM est utilisé pour configurer un capteur RPM en option et afficher les informations de rotation qu'il transmet.

La rotation du modèle (moteur, etc.) en mouvement peut être affichée.

Si la température devient supérieure ou inférieure au réglage, une alarme et/ou une vibration vous avertiront. Affichage des données du régime moteur

*Un capteur de régime doit être installé dans l'avion.

*Il ne peut pas être utilisé en mode FASST et en mode S-FHSS.

*Seules la tension du récepteur et la tension EXT peuvent être utilisées Mode FASSTest12CH.

*Le mode FASSTest18CH /T-FHSS peut utiliser toutes les fonctions de télémétrie.

 Appuyez sur le bouton [capteur de régime] dans l'écran de télémétrie pour appeler l'écran de configuration ci-dessous.



Affichage des données d'altitude Télémétrie : Altitude Un capteur d'altitude ou un capteur GPS doit être installé dans l'avion. L'altitude est un écran qui affiche/configure l'altitude à partir de la pression atmosphérique. Les informations sur la pression atmosphérique provenant d'un capteur d'altitude en option ou d'un capteur GPS. diminueront à mesure que vous monterez en altitude. Grâce à cela, l'altitude du modèle en vol peut être connue. Si le capteur estime l'altitude. Veuillez comprendre qu'une altitude plus élevée (basse) que celle prédéfinie ne peut pas être affichée si l'alarme atmosphérique précise . Un avertissement par vibration peut également être choisi. Données lorsque la pression change dans une situation météorologique. une alimentation électrique est allumée doit être de 0 m, et il affiche l'altitude qui a changé à partir de là. Même si l'altitude d'un aérodrome *Il ne peut pas être utilisé en mode FASST et en mode S-FHSS. *Seules la tension du récepteur et la tension EXT peuvent être utilisées est élevée, elle doit être de 0 m et la différence d'altitude par rapport à Mode FASSTest12CH un aérodrome est affichée. Ce capteur calcule la *Le mode FASSTest18CH /T-FHSS peut utiliser toute la télémétrie fonctions · Appuyez sur le bouton [Altitude] dans l'écran de télémétrie pour appelez l'écran de configuration ci-dessous. •Retour à Altitude 11111 7.9V Menu de liaison Altitude 0.0mAltitude 0.0m/ 0.0m Les valeurs max. et min. Variometer 0.0m/s depuis la mise sous tension 0.0m/s/ 0.0m/s s'afficheront. Définit l'altitude à ↑ Une flèche vers le haut laquelle l'alarme indique que l'alarme retentira opère. lorsque l'altitude dépassera la valeur définie. Altitude New-1 Condit1 1111 7.9V Si ce paramètre est défini sur Mode1-4 Altitude une montée et une plongée sont ↓ Une flèche vers le bas indique signalées par une mélodie différente. Alarm Vibrator Limit que l'alarme retentira lorsque Mode 1 : Petite montée/plongée Inhibit Inhibit 200.0m 1 l'altitude descendra en dessous → La mélodie change : de la valeur définie. Inhibit Inhibit 50.0m avec sensibilité . Melody Speech Reference L'alarme est choisie parmi Mode 4 : Grande montée/plongée Inhibit ON Buzzer, Voix et Inhibition. → Changements de mélodie : insensibles Permet d'activer ou de Permet d'activer ou de désactiver la parole. désactiver la mélodie Réglage de l'alarme : Altitude Tout d'abord, l'ensemble d'une référence est requis. 1. Le modèle et l'émetteur auxquels le capteur d'altitude était 1. Appuyez sur Alarme et choisissez entre Buzzer, Voix, connecté sont allumés. et inhiber. 2. Appuyez sur [Préréglage] de l'élément « Référence ». 2. Choisissez « Inhiber » pour le vibreur si vous n'utilisez pas *La pression atmosphérique varie également en fonction des conditions l'alarme vibreur. Si vous utilisez un vibreur, choisissez l'un météorologiques sur le même terrain. Vous devez effectuer un préréglage avant un vol. des trois types. 3. Appuyez sur l'élément Limite [xxx m]. Type "Vibrateur" Si les types suivants sont sélectionnés, l'émetteur vibrera pendant 4. Ajustez le taux en utilisant les touches «▼▼» «▼» «▲» «▲ ▲» l'avertissement boutons. Valeur initiale : ↑200 m ↓-50 m Type 1 Plage de réglage -500 m~+3 000 m (↑Limite ↓Limite) Type 2 \blacksquare \blacksquare \blacksquare \blacksquare Type 3 \blacksquare \blacksquare \blacksquare \blacksquare *Lorsque l'écran est touché pendant une seconde, le taux est réinitialisé à la valeur initiale 5. Pour terminer la saisie et revenir à l'état d'origine, appuyez sur le bouton HOME/EXIT.

99 \rightarrow ACCÉI PRÀ LA TABLE DES MATIÈRES

Télémétrie : Altitude [Variomètre] Affichage des données du variomètre *Un capteur d'altitude ou un capteur GPS doit être installé dans l'avion. VARIO est un écran qui affiche/paramètre l'état, le T16IZ intègre une mélodie différente pour les informations de variomètre d'altitude optionnelles pour la montée et la descente. De plus, selon le taux de montée ou de descente, les tonalités varient pour indiquer si l'avion monte ou descend à un rythme rapide. Le variomètre du modèle en vol peut être connu. *Il ne peut pas être utilisé en mode FASST et en mode S-FHSS. Si la température devient supérieure ou inférieure au réglage, *Seules la tension du récepteur et la tension EXT peuvent être utilisées une alarme et/ou une vibration vous avertiront. Mode FASSTest12CH. *Le mode FASSTest18CH /T-FHSS peut utiliser toute la télémétrie Pour s'assurer que le pilote est conscient du modèle fonctions Appuvez sur le bouton [Variomètre] dans l'écran de télémétrie pour appeler l'écran de configuration ci-dessous. •Retour à Altitude New-1 Condit1 CIIII 7.9V Menu de liaison Altitude 0.0m 0.0m/ ariometer Les valeurs max. et min. 0.0m/s Variomètre 0.0m/s/ 0.0m/s depuis la mise sous tension s'afficheront. Définit le variomètre sur ↑ Une flèche vers le haut lequel l'alarme indique que l'alarme retentira opère lorsque le variomètre dépassera la valeur définie. New Normal 7.9V ariometer ⊥ Une flèche vers le bas indique Vibrator Limit Alarm que l'alarme retentira lorsque le Inhibit Inhibit +1.0m/s variomètre atteindra une valeur Si ce paramètre est défini sur Mode1-4 inférieure à celle définie. une montée et une plongée sont -1.0m/s Inhibit Innibit signalées par une mélodie différente Melody Mode 1 : Petite montée/plongée Reference Speech L'alarme est choisie parmi → La mélodie change : OFF Preset Inhibit ON. Buzzer, Voix et Inhibition. avec sensibilité : Mode 4 : Grande montée/plongée Permet d'activer ou de Permet d'activer ou de → Changements de désactiver la parole. désactiver la mélodie mélodie : insensibles Tout d'abord, l'ensemble d'une référence est requis. Ensemble d'alertes : variomètre 1. 1. Le modèle et l'émetteur auxquels le capteur d'altitude était connecté sont allumés. Appuyez sur Alarme et choisissez entre Buzzer, Voix, 2. Appuyez sur [Préréglage] de l'élément « Référence ». et inhiber. 2. Choisissez « Inhiber » pour le vibreur si vous n'utilisez pas *La pression atmosphérique varie également en fonction des conditions météorologiques sur le même terrain. Vous devez effectuer un préréglage avant un vol l'alarme vibreur. Si vous utilisez un vibreur, choisissez l'un des trois types. Type "Vibrateur" 3. Appuyez sur l'élément Limite [m/s]. 4. Ajustez le taux en utilisant les touches «▼▼» «▼» «▲» «▲▲» Si les types suivants sont sélectionnés, l'émetteur vibrera pendant boutons. l'avertissement. Valeur initiale · +1m Type 1 Plage de réglage -50 m/s~+50 m/s (↑Limite ↓Limite) Type 2 # Provide the set of th *Lorsque l'écran est touché pendant une seconde, le taux est réinitialisé à la valeur initiale 5. Pour terminer la saisie et revenir à l'état d'origine, appuyez sur le bouton HOME/EXIT.

Réglage de la mélodie Vario





*Ce paramètre est effectif sur tous les variomètres.



Télémétrie : Tension [Batterie] Affichage des données de la tension de la batterie du récepteur *SBS-01V doit être installé dans l'avion.

Dans cet écran, la tension de la batterie est affichée. Pour utiliser cette fonction, il est nécessaire de connecter le connecteur de tension externe de R7108SB SBS- 01V La batterie

SBS-01V mesure deux batteries. La batterie d'alimentation connectée à deux lignes est affichée sur EXT-VOLT. La batterie des récepteurs connectés aux lignes 3P est affichée ici. • Appuyez sur le

bouton [Tension] dans l'écran de télémétrie pour appeler l'écran de configuration illustré ci-dessous.

Dans cet écran, la tension de la batterie d'un récepteur est affichée.

Si la valeur devient supérieure ou inférieure au réglage, une alarme et/ou une vibration vous avertiront.

*II ne peut pas être utilisé en mode FASST et en mode S-FHSS. *Seules la tension du récepteur et la tension EXT peuvent être utilisées en mode FASSTest12CH.

*Le mode FASSTest18CH /T-FHSS peut utiliser toutes les fonctions de télémétrie.



Télémétrie : Tension [Batterie externe]

Sur cet écran, la tension de la batterie EXT est affichée. Pour utiliser cette fonction, il est nécessaire de connecter le connecteur de tension externe de R7108SB SBS-01V La batterie SBS-01V mesure deux batteries.

La batterie d'alimentation connectée aux deux lignes est affichée sur EXT-VOLT.

Affichage des données du port de tension de la batterie EXT

*SBS-01V doit être installé dans l'avion.

*Il ne peut pas être utilisé en mode FASST et en mode S-FHSS.

- *Seules la tension du récepteur et la tension EXT peuvent être utilisées Mode FASSTest12CH.
- *Le mode FASSTest18CH /T-FHSS peut utiliser toute la télémétrie fonctions.





Télémétrie : GPS [Distance]

L'écran Distance affiche et définit les données d'altitude à partir d'un capteur GPS SBS-01/02G (vendu séparément) et permet à l'émetteur de lire la distance par rapport à l'avion en vol.

Lorsque l'avion vole

à l'intérieur ou à l'extérieur de la distance définie, une alarme et une vibration alertent le pilote.

 Appuyez sur le bouton [GPS] dans l'écran de télémétrie pour appeler l'écran de configuration affiché ci-dessous.

Affichage des données de l'écran de distance

*Un capteur GPS doit être installé dans l'avion.

*Le capteur GPS est nécessaire et est vendu séparément. Montez et connectez le capteur conformément au manuel d'instructions du capteur.

*Il ne peut pas être utilisé en mode FASST et en mode S-FHSS.

- *Seules la tension du récepteur et la tension EXT peuvent être utilisées en mode FASSTest12CH.
- *Le mode FASSTest18CH /T-FHSS peut utiliser toutes les fonctions de télémétrie.



Tout d'abord, l'ensemble d'une référence est requis.

- 1. Le modèle et l'émetteur auxquels le capteur GPS était connecté sont allumés.
- 2. Appuyez sur [Préréglage] de l'élément « Référence ».

*Maintenant, la position du modèle actuel a été fixée à 0 m.

Définition d'une distance d'alarme « trop éloignée »

- 1. Appuyez sur Alarme et choisissez entre Buzzer, Voix, et inhiber.
- Choisissez « Inhiber » pour le vibreur si vous n'utilisez pas l'alarme vibreur. Si vous utilisez un vibreur, choisissez l'un des trois types.
- 3. Appuyez sur Limite [m].
- Ajustez le taux en utilisant les touches «▼▼» «▼» «▲» «▲ » boutons.

Valeur initiale : 1 000 m

Plage de réglage 0 m~3 000 m

(↑Limite ↓Limite)

- *Lorsque l'écran est touché pendant une seconde, le taux est réinitialisé à la valeur initiale.
- Pour terminer la saisie et revenir à l'état d'origine, appuyez sur le bouton HOME/EXIT.

- Réglage d'une distance d'alarme « trop proche »
- 1. Appuyez sur Alarme et choisissez entre Buzzer, Voix, et inhiber.
- Choisissez « Inhiber » pour le vibreur si vous n'utilisez pas l'alarme vibreur. Si vous utilisez un vibreur, choisissez l'un des trois types.
- 3. Appuyez sur Limite [m].
- Ajustez le taux en utilisant les touches «▼▼» «▼» «▲» «▲» boutons.

Valeur initiale : 0 m

Plage de réglage 0 m~3 000 m

(↑Limite ↓Limite)

- *Lorsque l'écran est touché pendant une seconde, le taux est réinitialisé à la valeur initiale.
- 5. Pour terminer la saisie et revenir à l'état d'origine, appuyez sur le bouton HOME/EXIT.



*Heure de positionnement du GPS

Une fois sous tension, le SBS-01/02G commence à acquérir les données des satellites GPS. Ce processus peut prendre plusieurs minutes. Ne déplacez pas le modèle pendant ce processus. Pendant l'acquisition, la LED du SBS-01/02G clignote en vert ; une fois les signaux du satellite acquis, la LED devient verte fixe et l'affichage de la puissance du signal GPS sur l'émetteur affiche trois barres.

Déplacer le modèle avant que les satellites ne soient entièrement acquis entraînera un retard dans l'acquisition du signal satellite.

Télémétrie : GPS [Vitesse]

L'écran de vitesse affiche et définit les données de vitesse d'un SBS-01/02G (capteur GPS) vendu séparément.

La vitesse de l'avion pendant le vol peut être affichée.

Après le vol, la vitesse maximale pendant le vol peut être visualisée. Comme cette vitesse est basée sur des données de position provenant d'un satellite GPS, la vitesse au sol est affichée à la place de la vitesse dans l'air. Par conséquent, en cas de vent de face, la vitesse affichée diminue et en cas de vent arrière. la vitesse affichée augmente. Affichage des données de vitesse

*Un capteur GPS doit être installé dans l'avion.

*Le capteur GPS est nécessaire et est vendu séparément. Montez et connectez le capteur conformément au manuel d'instructions du capteur.

*Il ne peut pas être utilisé en mode FASST et en mode S-FHSS.

*Seules la tension du récepteur et la tension EXT peuvent être utilisées Mode FASSTest12CH.

*Le mode FASSTest18CH /T-FHSS peut utiliser toutes les fonctions de télémétrie.





Réglage de l'alarme lorsque la vitesse augmente 1.

- Appuyez sur Alarme et choisissez entre Buzzer, Voix et Inhiber.
- Choisissez « Inhiber » pour le vibreur si vous n'utilisez pas l'alarme vibreur. Si vous utilisez un vibreur, choisissez l'un des trois types.

3. Appuyez sur Limite [xxx km/h].

Ajustez le taux en utilisant les touches «▼▼» «▼» «▲» «▲ » boutons.

Valeur initiale : ↑200km/h ↓0km/h

Plage de réglage 0 km/h ~ 500 km/h

(↑Limite ↓Limite)

- *Lorsque l'écran est touché pendant une seconde, le taux est réinitialisé à la valeur initiale.
- 5. Pour terminer la saisie et revenir à l'état d'origine, appuyez sur le bouton HOME/EXIT.

Type "Vibrateur"

Si les types suivants sont sélectionnés, l'émetteur vibrera pendant l'avertissement.



*Précaution d'alarme de vitesse

Étant donné que le capteur de vitesse GPS affiche la vitesse au sol, il ne peut pas être utilisé comme alarme de décrochage. Par exemple, un avion qui décroche à 50 km/h décrochera si le vent arrière est de 5 km/h ou plus, même si la vitesse au sol affiche 55 km/h. De plus, avec un avion qui se désintègre en plein vol à 400 km/h lors d'une alarme de survitesse, lorsque le vent de face atteint 30 km/h, l'avion se désintègre en plein vol en raison d'une vitesse excessive, même à une vitesse au sol de 370 km/h.

Télémétrie : GPS [Altitude, Variomètre, Position]

L'écran Altitude, Variomètre, Position affiche et définit les données d'un SBS-01/02G (capteur GPS) vendu séparément.

*Le capteur GPS est nécessaire et est vendu séparément. Montez et connectez le capteur conformément au manuel d'instructions du capteur.

 Sélectionnez [GPS] dans l'écran Télémétrie et accédez à l'écran de configuration ci-dessous. *Un capteur GPS doit être installé dans l'avion.

*Il ne peut pas être utilisé en mode FASST et en mode S-FHSS.

*Seules la tension du récepteur et la tension EXT peuvent être utilisées en mode FASSTest12CH.

*Le mode FASSTest18CH /T-FHSS peut utiliser toutes les fonctions de télémétrie.




 $109 \rightarrow ACCE \textcircled{R} A LA TABLE DES MATIÈRES$

Télémétrie : Capteur servo [Température] [Angle]

*Le capteur servo doit être installé dans l'avion.



Télémétrie : Capteur de courant [Courant]

Le SBS-01C a la capacité de mesurer le courant, la tension et la capacité (consommation) de la batterie de traction en même temps.

*Le capteur de courant doit être installé dans l'avion.



· Sélectionnez [Actuel] dans l'écran Télémétrie et

accédez à l'écran de configuration ci-dessous.

•Retour au



Télémétrie : Capteur de vitesse anémométrique [Airspeed] Affichage des données de la vitesse anémométrique

L'écran de vitesse affiche et définit les données de vitesse d'un SBS-01TAS (capteur de vitesse aérienne) vendu séparément.

La vitesse de l'avion pendant le vol peut être affichée. Après le vol, la vitesse maximale pendant le vol peut être visualisée. La vitesse de l'air est la vitesse d'un avion par rapport à l'air. Vous pourrez obtenir une vitesse d'avion plus précise.

*Un capteur de vitesse doit être installé dans l'avion.

- *Le capteur de vitesse est nécessaire et est vendu séparément. Montez et connectez le capteur conformément au manuel d'instructions du capteur.
- *Il ne peut pas être utilisé en mode FASST et en mode S-FHSS.
- *Seules la tension du récepteur et la tension EXT peuvent être utilisées en mode FASSTest12CH.
- *Le mode FASSTest18CH /T-FHSS peut utiliser toutes les fonctions de télémétrie.





(↑Limite ↓Limite)

*Lorsque l'écran est touché pendant une seconde, le taux est réinitialisé à la valeur initiale.

5. Pour terminer la saisie et revenir à l'état d'origine, appuyez sur le bouton HOME/EXIT.

 $112 \rightarrow ACC \acute{E}$ R À LA TABLE DES MATIÈRES

Réglage télé.

Ensemble d'intervalles de parole , enregistrement des données de télémétrie.

Définissez l'intervalle vocal des données de télémétrie et l' enregistrement des données de télémétrie sur une carte microSD à des intervalles choisis.

Les données de télémétrie peuvent être vérifiées sur votre PC après un vol.

> Appuyez sur le bouton [Tele.setting] dans le menu Linkage pour appeler l'écran de configuration illustré ci-dessous.



Méthode de réglage

С

Ouvrez le menu de liaison de l'écran de réglage Tele.					•	
L'enregistrement du journal peut être démarré et arrête	en actionnant un commutateur. Le commutateur Journalisation est sélectionné.	•	•	•	:	
L'intervalle de sortie du journal peut être défini.	•••••••••	• • •	•	•		

* Les données à enregistrer sont mises à jour à l'heure définie dans le menu Liaison -> Écran Type de système Intervalle D/L. Par exemple, lorsque l'intervalle de sortie du journal est de 1 seconde et l'intervalle D/L de 2 secondes, les mêmes données se chevauchent et sont enregistrées deux fois

Méthode de fonctionnement

Insérez la carte microSD dans la fente pour carte.

Réglez le commutateur défini par Log Start/Stop Switch sur ON. Un bip retentit et un fichier journal est créé et enregistré

les données de télémétrie commencent.

Ne retirez absolument jamais la carte microSD pendant l'enregistrement des données du journal.

Réglez le commutateur de journalisation sur OFF. Un bip sonore est émis et l'enregistrement des données de télémétrie s'arrête.

Éteignez l'émetteur et retirez la carte microSD.

Fichier iournal

Un fichier journal est créé dans le dossier LOG de la carte microSD. Deux fichiers portant le même nom, mais une extension différente, sont créés. (Exemple : 00001234.FLI, 00001234.FLD)

- Extension FLI : fichier d'informations d'allocation d'emplacements
- Extension FLD : Fichier de données journal

*Lors de la copie ou du déplacement d'un fichier journal, sélectionnez toujours le fichier .FLI et le fichier .FLD.

Les fichiers journaux peuvent être convertis au format CSV en utilisant le convertisseur de journaux de télémétrie disponible sur le site Web de Futaba.

Remarques

Données d'altitude de l'altimètre et données de distance et d'altitude GPS avec le moment où l'enregistrement a commencé comme référence (0 m). Lorsque la position prédéfinie de l'émetteur et la position de début de l'enregistrement sont différentes, l'affichage de l'émetteur et l'affichage des données du journal seront également différents, L'altitude et la distance à partir de la position de décollage peuvent être enregistrées en démarrant l'enregistrement immédiatement après le décollage.

Le rapport de transmission de l'émetteur ou le nombre d'ailettes ne sont pas reflétés dans les données du journal du compteur de vitesse (vitesse). Multipliez le rannort de démultiplication ou nombre d'ailettes selon les données de vitesse

Lorsque la carte microSD est pleine, l'enregistrement s'arrête et ne reprend pas même si la journalisation est redémarrée.

Durée de l'alarme de télémétrie et temps de répétition

Le temps de répétition et la durée de l'alarme de télémétrie (buzzer, vibration et parole) peuvent être définis.

 Appuyez sur le bouton [Paramètres de télémétrie] dans le menu Liaison pour appeler l'écran de configuration ci-dessous.





Entraîneur

Démarrage et réglage du système d'entraînement

Le système d'entraînement T16IZ permet à l'instructeur de choisir les canaux et les modes de fonctionnement qui peuvent être utilisés dans l'émetteur de l'élève.

La fonction et le débit de chaque canal peuvent être définis.

La méthode d'entraînement peut également être adaptée au niveau de compétence de l'élève. Deux émetteurs doivent

être connectés par un cordon d'entraînement optionnel et l'émetteur de l'instructeur doit être programmé pour fonctionner comme un entraîneur, comme décrit ci-dessous.

Lorsque l'instructeur active l'interrupteur du formateur, l'élève a le contrôle de l'avion (si MIX/FUNC/

Le mode NORM est activé, l'instructeur peut effectuer des corrections pendant que l'élève a le contrôle). Lorsque l'interrupteur est relâché, l'instructeur reprend le contrôle.

Ceci est très utile si l'étudiant place l'avion dans une situation indésirable.

· Les données de réglage sont stockées dans les données du modèle.

 Le tarif étudiant peut être ajusté au MIX/FUNC/ Mode NORM.

 Les canaux étudiants activés peuvent être sélectionnés par des commutateurs. Remarque : ce système d'entraînement peut être utilisé dans les cas suivants manière:

 Avec l'émetteur T16IZ et un émetteur conventionnel, si l'ordre des canaux est différent, il est nécessaire de faire correspondre l'ordre des canaux avant d'utiliser cette fonction.

Vous pouvez sélectionner le canal des données d'entrée de l'émetteur de l'élève en mode « FUNC » ou « MIX ».

2. Lorsque le T16lZ est utilisé comme émetteur de l'instructeur, réglez le mode de modulation de l'émetteur de l'élève sur PPM.

Si le T16IZ est utilisé comme élève, il peut être connecté à l'émetteur de l'instructeur, ce qui nécessite que le mode de l'élève soit PPM. Le T16IZ envoie toujours le signal du mode PPM depuis la prise de l'entraîneur.

(Dans le cas d'émetteurs étudiants autres que 2,4 GHz)

3. Assurez-vous que tous les canaux fonctionnent correctement sur les deux émetteurs avant de voler.

Tunce d'éres	the same	Paramètres de l'ém	etteur de l'instructeur	Parame	ètres de l'émetteur de l'é	étudiant	
Types d'eme	etteurs	Type de système Pa	aramètres de l'entraîne	r Type de système	Réglage	du	Cordons d'entraînement
Instructeur	Étudiant	Mode Mod. Mode C	H Mode Mod.		formateur Mode C	H Mode Mod.	
T16IZ,FX-32 T14SG, T16SZ, T18SZ, T18MZ, T32MZ	T16IZ,FX-32 T14SG, T16SZ, T18SZ, T18MZ, T32MZ	Arbitraire	16CH	Arbitraire	16CH	-	T12FG et 9C
T16IZ	T14MZ, FX-40, T12Z, T12FG, FX-30	Arbitraire	12CH	PCM-G3 2,4G	12CH	PPM	Cordons d'entraînement
			12CH	FASST-MLT2			
T16IZ	T8FG, FX-20	Arbitraire	8 CH	FASST-MULT] -	-	
T16IZ	T10C, T9C, T7C, T6EX, T4EX	Arbitraire	8 CH	PPM	-	-	T12FG
T16IZ	T10CG, T7C	Arbitraire	8 CH	Arbitraire	-	-	T12FG
T16IZ	T10J, T8J, T6K, T6J, T6L	Arbitraire	8 CH	Arbitraire	-	-	
T14MZ, FX-40, T12Z, T12FG, FX-30	T16IZ	Arbitraire	12CH	Arbitraire	12CH	-	T12FG et 9C
T8FG, FX-20	T16IZ	Arbitraire	12CH	Arbitraire	12CH	-	Cordons d'entraînement
T10C, T10CG, T10J, T9C, T7C T7C, T8J, T6K T6J	T16IZ	Arbitraire	-	Arbitraire	8 CH	-	

Types d'émetteurs correspondants et paramètres du mode d'entraînement :

5	\rightarrow	Trainer	Model 1 Normal	1111 7.9V	1/4
•Retour au menu Liens		ACT/	INH	INH	
		Teac	her/Student	Student	
		Chan	nel mode	8 Ch	
		Mast	er-SW		

· Appuyez sur le bouton [Trainer] dans le menu Linkage pour appeler

Lors de l'utilisation du côté étudiant

1. Sélectionnez le mode.

*Lorsque vous changez de mode, appuyez sur l'élément que vous souhaitez modifier et changez de mode à l'aide des boutons « ▼▼ » « ▼ » « ▲ » « ▲ ▲ ». L'écran clignote. Appuyez sur l'écran pour changer de mode.

l'écran de configuration ci-dessous

- « Enseignant/Élève » : sélectionnez [Élève].
- « ACT/INH » : Activer l'opération en passant à [ACT].

« 16/12/8 CH » : lorsque l'élève utilise le T16IZ, le T14SG, le T18SZ, le T16SZ, le T18MZ, le T32MZ, sélectionnez [16CH]. Lorsque l'élève utilise le T14MZ, le T12Z, le T12FG ou le FX-40, sélectionnez [12CH]. Sinon, sélectionnez [8CH].



Remarque : en mode « étudiant », seul le côté enseignant peut allumer et éteindre l'émetteur de l'élève. Maintenez toujours l'interrupteur d'alimentation en position d'arrêt.

Lors de l'utilisation du côté de l'enseignant

1. Sélectionnez le mode.

*Lorsque vous changez de mode, appuyez sur l'élément que vous souhaitez modifier et changez de mode à l'aide des boutons « ▼ ♥ » « ▼ » « ▲ » « ▲ ▲ ». L'écran clignote. Appuyez sur l'écran pour changer de mode.

- « Enseignant/Élève » : sélectionnez [Enseignant].
- « ACT/INH » : Activez le fonctionnement en passant à [OFF] ou [ON].

« 16/12/8 CANAUX » : lorsque l'élève utilise le T16IZ (y compris le T18MZ, le T32MZ, le T14SG), sélectionnez [16CH]. Sinon, sélectionnez [12CH]



2. Sélectionnez le commutateur du formateur.

*Lors du réglage ou du changement du commutateur, appuyez sur l'élément « COMMUTATEUR », appelez l'écran de configuration du commutateur et définissez le commutateur souhaité et la direction ON/OFF.

(Voir « Méthode de sélection du commutateur » à la fin de ce manuel pour plus de détails sur la méthode de sélection.)

*Le mode de commutation peut également être sélectionné lors du réglage de la position ON sur l'écran de configuration du commutateur. Lorsque [Normal] est sélectionné, le fonctionnement ON/OFF normal est effectué. Lorsque [Alternate] est sélectionné, la fonction d'entraînement est alternativement activée et désactivée à chaque fois que le commutateur est actionné. Cela permet une commutation ON/OFF alternée même lorsqu'un interrupteur momentané (SH) est utilisé.

Remarque : la fonction d'entraînement ne sera activée que si l'émetteur de l'instructeur reçoit des signaux de l'émetteur de l'élève. Assurez-vous de confirmer cela après avoir connecté le câble de votre entraîneur. 3. Sélectionnez le mode de fonctionnement pour chaque canal. Trainer 2/4 7.9V Function Stu.Ch witch Rate Maste Aileron 2 Elevator 3 Throttle OFF 4 Rudder 5 Gyro OFF 6 Pitch

« NORM » : Le modèle est contrôlé par les signaux de l'émetteur étudiant.

Mode « MIX » : Le modèle est contrôlé par les signaux des émetteurs de l'enseignant et de l'élève. (Réinitialisez les données du modèle de l'élève à la condition par défaut.)

Mode « FUNC » (mode fonction) :

Le modèle est contrôlé par les signaux de l'émetteur de l'élève avec le réglage AFR de l'enseignant. (Réinitialisez les données du modèle de l'élève à la condition par défaut.)

« OFF » : Seul le côté enseignant fonctionne.

*Le paramètre ci-dessus permet de régler la course du servo par rapport à la quantité de fonctionnement côté élève lorsque [MIX] ou [FUNC] a été sélectionné.

Lorsque vous modifiez le taux, utilisez le bouton « ▼ ▼ » « ▼ » « ▲ » « ▲ ▲ » pour appuyer sur l'élément [Taux] de la chaîne.

Plage de réglage : -100~+100

Valeur initiale : +100

*Lorsque la valeur est touchée, le taux est réinitialisé à la valeur initiale.

4. Réglez le commutateur de chaque canal.

*Lors du réglage du commutateur sur chaque canal, appuyez sur l'élément « SW » du canal que vous souhaitez modifier, appelez l'écran de configuration du commutateur et sélectionnez le commutateur.

"--" : Toujours activé.

« SA » à « SH » : Le commutateur qui permet le fonctionnement côté élève peut être sélectionné. (Voir « Méthode de sélection du commutateur » à la fin de ce manuel pour plus de détails sur la méthode de sélection.)

Trainer 2/4 7.9V mal Function Stu.Ch Mode Rate Aileron FUNC Ch 1 100 2 Elevator Throttle 4 Rudder 5 Gyro 6 Pitch

Fonction de réglage du canal étudiant du formateur

En mode formation, l'émetteur de l'instructeur peut capter le signal de l'élève sur les deux canaux « Fonction » et « Mix ». Cela permet aux deux émetteurs de se connecter facilement, même si l'élève et l'instructeur ont configuré leurs émetteurs différemment.

*Lorsque le mode émetteur de l'instructeur est réglé sur « NORM », le signal du même canal de l'émetteur de l'élève est émis tel quel. (Le même que précédemment.)

	Trainer	Model 1 Normal	633	1 7.9V	2/4
Ch	Function	Mode	Switch	Rate	Stu.Ch
1	Aileron	FUNC		100	Ch 1
2	Elevator	OFF			
3	Throttle	OFT			
4	Rudder	OFF			
5	Gyro	OFF			
6	Pitch	OFF			

Spécifications de l'alimentation du connecteur du

formateur

Connecteur du formateur pour alimenter un équipement externe connecté au connecteur du formateur, lors de la mise sous tension en appuyant sur l'interrupteur d'alimentation en mode étudiant du formateur.



Futaba n'est pas responsable des dommages subis par la combinaison avec des pièces autres que l'équipement d'origine Futaba.

Lors de la connexion des émetteurs Futaba au code formateur, n'actionnez pas l'interrupteur d'alimentation de l'émetteur côté élève mais l'interrupteur d'alimentation

de l'émetteur côté enseignant comme précédemment. L'émetteur côté élève s'allume automatiquement en

même temps que l'émetteur côté enseignant.

Avertissement de mélange réinitialisation normale

L'affichage d'avertissement à la mise sous tension peut être activé/ désactivé pour chaque fonction. À utiliser en réglant sur ON les fonctions qui peuvent être dangereuses si elles sont utilisées à la mise sous tension. Le réglage initial est sur ON (Buzzer).

Paramètre d'avertissement

 Appuyez sur le bouton [Paramètre d'avertissement] dans le menu Liaison pour appeler l'écran de configuration cidessous.





Il est extrêmement dangereux d'inhiber inutilement des avertissements essentiels.

 La rotation imprudente des hélices ou des rotors présente un risque de blessures graves, voire mortelles.

118 \rightarrow ACCÉD R À LA TABLE DES MATIÈRES

Paramétrage du menu utilisateur

Le T16IZ dispose d'un menu pour chacun des éléments suivants : Système, Liaison et Modèle. Vous pouvez également créer un menu utilisateur personnalisé qui peut inclure tous les menus que vous utilisez le plus souvent.

 Appuyez sur le bouton [Paramètres du menu utilisateur] dans le menu Liaison pour appeler l'écran de configuration cidessous.

Création d'un écran de menu original

*Toute modification apportée aux données saisies à partir du menu Utilisateur ou de la méthode d'utilisation normale reste la même. Les modifications apportées de l'une ou l'autre manière sont enregistrées dans la mémoire de l'émetteur.

-	→ User menu setting	Model 1 Normal	41111 7.9V
·Reloui au menu Liens	1144 •		

	•	1000	+-
	Appuyez ici pour sélectionner votre premi	ier chc X.	

		:	
	Une fois appuyé, 3 page User menu select	s de choix s'afficheront. Model 1 Normal	€IIII 7.9V ^{1/3}
	Display	Sound volume	Date and Time
	Calibration	Battery	Range check
Lorsque « » est choisi, il peut	S.Bus servo	Information	Servo monitor
ëtre supprimé.	Model select	Model type	Servo reverse
	End point	Servo speed	Sub-trim
	Function	Fail safe	System type
	Faites votre sélection, votre « Menu utilisater	, appuyez sur votre choix ur » sera saisi.	et le premier élément de

Comment appeler un menu utilisateur

1. Depuis l'écran d'accueil, appuyez sur le bouton U.MENU/MON.



Réinitialisation des données

Cette fonction est conçue pour vous permettre de réinitialiser des parties *La quantité d'étape de coupe et le taux de coupe ne sont pas réinitialisés. sélectionnées ou la totalité des paramètres enregistrés dans la mémoire du Paramétrage du menu modèle : modèle actif. Vous pouvez choisir individuellement de réinitialiser les ensembles Réinitialise toutes les fonctions du menu Modèle, à l'exception de la de données suivants : sélection de condition. Finition (toutes conditions) : Tous les paramètres du modèle : Réinitialiser le réglage de finition numérique. Réinitialise toutes les fonctions du menu Lien et Modèle, à l'exception du type *Toutes les conditions, ou la condition actuellement affichée de système, de la sélection du modèle, du type de modèle, du nom de la (le groupe entier pour le réglage du groupe), peuvent être fonction et du paramètre de télémétrie. sélectionnées. Nom de la fonction : *La quantité d'étape de coupe et le taux de coupe ne sont pas réinitialisés. Un nom de fonction est réinitialisé. Garniture (état actuel et groupe) : Télémétrie : Réinitialiser le réglage de finition numérique. Réinitialiser le paramètre de télémétrie *L'état actuel, l'état du groupe, peuvent être sélectionnés.

Réinitialisation des données de réglage de la mémoire du modèle. (par article)

 Sélectionnez [Réinitialisation des données] dans le menu de liaison et appelez l'écran de configuration ci-dessous.



Méthode de réinitialisation des données

1. Appuyez sur l'élément que vous souhaitez réinitialiser et appuyez sur l'écran.

*Un message de confirmation apparaît.



2. Exécutez la réinitialisation en appuyant sur « Oui ».

- N'activez jamais la fonction de réinitialisation des données lorsque le moteur démarre ou que le câblage du moteur est connecté.
- La rotation soudaine et brusque des hélices ou des rotors est extrêmement dangereuse.

[Trim (Toutes les conditions)] : Réinitialise uniquement le Trim (toutes les conditions)

[Trim (condition actuelle et de groupe)] : réinitialise uniquement les données de Trim (condition utilisée et toutes les conditions définies en mode groupe)

[Paramètres du menu modèle] : réinitialise toutes les fonctions du menu modèle, à l'exception des fonctions de sélection de condition.

[Tous les paramètres du modèle] : réinitialise toutes les fonctions du menu de liaison et du menu modèle, à l'exception des fonctions de fréquence, de sélection de modèle et de type de modèle.

[Nom de la fonction] : réinitialise uniquement les fonctions portant le nom de la fonction.

[Télémétrie] : Réinitialise uniquement les fonctions de térémétrie.



Inversion de l'accélérateur

Seul le réglage initial du canal d'accélérateur (CH3) est REV (marche arrière). Vérifiez soigneusement les directions Hi et Low du moteur ou du moteur utilisé et veillez à ce qu'ils ne tournent pas soudainement à pleine vitesse. Même après la réinitialisation des données, CH3 est inversé.

MENU MODÈLE (Fonctions Avion/Planeur)

Les mixages dédiés, etc. utilisables lorsque le type de modèle d'avion ou de planeur est sélectionné sont affichés dans cette section de fonctions du menu Modèle. Utilisez d'abord la fonction Type de modèle du menu Liaison

pour prédéfinir le type de modèle, le type d'aile et le type de queue correspondant au fuselage utilisé. D'autres paramètres réinitialisent les données utilisées dans la fonction de mixage, etc.

Ces mixages dédiés peuvent être définis pour chaque condition de vol, selon les besoins. Lorsque vous souhaitez utiliser le système en changeant les paramètres pour chaque condition par la position du commutateur ou du manche, utilisez le Fonction de sélection de condition pour ajouter de nouvelles conditions de vol. (Jusqu'à 8 conditions peuvent être utilisées)

Remarque : le T16IZ est conçu pour que les modèles d'avion et de planeur puissent gérer des avions du même type d'aile.

Les fonctions communes aux avions et aux planeurs, à l'exception de certaines fonctions dédiées, sont résumées sans tenir compte du type de modèle.

Les éléments de réglage sont différents en fonction du nombre de servos, etc. selon le type d'aile utilisé. Les écrans de configuration du manuel d'instructions sont des exemples typiques.

Tableau des Iorici		
Servomoniteur	Affiche la position de test et de fonctionnement du servo	
Conditionsélectionner	L'ajout, la suppression, la copie, le changement de nom et le délai de condition des conditions de vol peuvent être définis.	
MAFR	Définit l'angle et la courbe de toutes les fonctions de fonctionnement.	
W Taux double	Une courbe D/R qui peut être commutée avec un commutateur, etc. peut également être ajoutée.	
Programme.mixes	Mixage de programmes personnalisable à volonté. Jusqu'à 10 mixages peuvent être utilisés pour chaque condition.	
Ailerondi erential	Cette fonction permet de régler les ailerons gauche et droit. La correction de l'axe de roulis et le réglage fin avec un VR sont également possibles. Cela est pratique pour effectuer des réglages en vol.	[Avion/planeur, 2 ailerons ou plus]
Béglage des volets	Les amortisseurs peuvent être réglés indépendamment. Pour un modèle à 4 amortisseurs, les amortisseurs de carrossage peuvent être mélangés aux amortisseurs de frein.	[Avion/planeur, 2 vols par minute ou plus]
lu →Cambre ap	Ce mélange actionne les volets de cambrure en mode aileron. Il améliore les caractéristiques de fonctionnement de l'axe de roulis.	[Avion/planeur, 2 ailerons + 2 ailes ou plus]
le AIL →Frein ap	Ce mélange actionne les lames de frein en mode aileron. Il améliore les caractéristiques de fonctionnement de l'axe de roulis.	[Avion/planeur, 4 vols ou plus]
lileron →Gouvernail	Ce mélange est utilisé lorsque vous souhaitez actionner le gouvernail en mode aileron. Il est possible d'effectuer des virages avec un angle d'inclinaison faible.	[Avion/planeur, général]
Ascenseur Cambrure La force de	Ce mélange est utilisé lorsque vous souhaitez mélanger le carrossage et les allerons avec le fonctionnement de l'élévateur. peut être augmentée lorsque les ascenseurs sont en position haute.	[Avion/planeur, 2 ailerons ou plus]
Gambermixage	Ce mélange ajuste le carrossage et corrige les élévateurs.	[Avion/planeur, 2 ailerons ou plus]
Aérofrein →ELE	Ce mélange est utilisé pour corriger le fonctionnement des aérofreins (spoilers) lors de l'atterrissage.	[Avion/planeur, général]
leese <u>Camberap → ELE</u>	Ce mélange est utilisé pour corriger les changements d'attitude lorsque les coussinets de carrossage sont utilisés.	[Avion/planeur, 2 ailerons + 1 aileron arrière ou plus]
Gouvernail → Aileron Cette fon	ction est utilisée pour corriger le roulis du couteau, etc. des avions de voltige.	[Avion/planeur, général]
Gouvernail → Profondeur Cette for	ction est utilisée pour corriger les manœuvres de roulis, le bord du couteau, etc. des avions de voltige.	[Avion, général]
Buttery (Corbeau)	Cette fonction est utilisée lorsqu'un freinage puissant est nécessaire.	[Planeur, 2 ailerons ou plus]
Trimmix1/2	Le taux de décalage des ailerons, des ascenseurs et des volets peut être appelé par un commutateur ou une sélection de condition.	[Général planeur]
Rouleau instantané	Cette fonction permet de sélectionner le commutateur de roulis instantané et de régler l'angle de braquage de chaque gouvernail. La vitesse du servo peut également être réglée.	[Généralités sur l'aviation]
Aérofrein	Cette fonction est utilisée lorsque les aérofreins sont nécessaires lors de l'atterrissage ou lors d'une plongée, etc. pendant le vol.	[Avion, général]
😡 <u>Gyro</u>	Il s'agit d'un mix dédié lorsqu'un gyroscope de la série GYA est utilisé.	[Avion/planeur/multicoptère, général]
Ascenseur	Cette fonction permet de régler les ascenseurs et les ailerons des modèles dotés de spécifications d'ascenseur.	[Spécifications de l'avion/planeur, de l'ascenseur]
Accélération	Permet une brève « surcharge » en réponse à un changement soudain de profondeur, profondeur \rightarrow cambrure et aile \rightarrow gouvernail.	[Généralités sur les avions/planeurs]
Moteur	La vitesse de fonctionnement lorsque le moteur du F5B et d'autres planeurs EP est démarré par interrupteur peut être régiée.	[Avion/planeur, général]
Queue en V	Cette fonction permet de régler les élévateurs et le gouvernail des modèles à queue en V.	[Spécifications de l'avion/planeur, empennage en V]

Tableau des fonctions du menu Modèle (Avion/Planeur)

Sélection de condition

Les fonctions du menu Modèle peuvent être utilisées en modifiant les paramètres de 8 conditions de vol maximum à l'aide de la fonction Sélection de condition pour ajouter des conditions de vol supplémentaires. Ajoutez des conditions, selon vos besoins.

Si vous ne souhaitez pas utiliser la fonction de sélection des conditions, ce paramètre n'est pas nécessaire. Dans ce cas, utilisez les conditions de vol définies lors du réglage initial.

- Étant donné que la commutation par la position du manche et du levier, en plus de l'interrupteur à bascule ordinaire, est possible comme commutateur de sélection des conditions de vol, cette fonction peut être liée à d'autres opérations.
- Une fonction de délai de condition peut être définie.
 Mouvement inutile du fuselage généré en cas de changements soudains dans le servo
- Sélectionnez [Sélection de condition] dans le menu modèle et appelez l'écran de configuration ci-dessous.

L'ajout, la suppression, la copie, le changement de nom et le délai de condition de vol peuvent être définis. [Tous les types de modèles]

Les positions et les variations de temps de fonctionnement entre les canaux lors de la commutation des conditions peuvent être supprimées. Le délai peut être réglé pour chaque canal.

Lors du réglage de la fonction de retard dans la condition de destination de commutation, la fonction associée change après un retard correspondant au montant défini.

- Lorsque plusieurs conditions sont définies, leur priorité de fonctionnement peut être librement modifiée.
- Le nom de la condition peut être modifié. Le nom de la condition sélectionnée s'affiche à l'écran. Lorsqu'une condition a été ajoutée, donnez-lui un nom qui peut être facilement confirmé.





AFR L'angle et la courbe de chaque fonction de fonctionnement peuvent être définis. [Tous les types de modèles]

La fonction AFR est utilisée pour régler la courbe de lancer et de fonctionnement des fonctions du manche, du levier et du commutateur pour chaque condition de vol.



Lorsque D/R est activé, l'écran affiche « D/R---- », et l'angle de gouvernail (taux) et EXP peuvent être réglés lorsque D/R est activé.

- Cette fonction est normalement utilisée après que le point final a défini la portée maximale. Lorsque le mixage est appliqué d'un canal à un autre canal, les deux canaux peuvent être ajustés en même temps en ajustant le taux de fonctionnement via la fonction AFR.
- Réglage de la courbe de fonctionnement : trois types de courbes (EXP1, EXP2 et Point) peuvent être sélectionnés. Une courbe de 17 points maximum peut être utilisée pour le type de courbe de points. (Paramètre initial : 9 points) Le nombre de points peut également être augmenté ou diminué et des courbes allant des courbes complexes aux courbes simples peuvent être utilisées.
- Réglage de la vitesse de fonctionnement : la vitesse de fonctionnement de chaque fonction lorsque la fonction est utilisée (y compris lors du changement de condition de vol) peut être réglée. La fonction fonctionne en douceur à une vitesse constante correspondant à la vitesse définie.

 Sélectionnez [AFR] dans le menu modèle et appelez l'écran de configuration ci-dessous.



Taux double

Des courbes D/R commutables par commutateur, etc. peuvent être ajoutées. La courbe peut être ajustée par la fonction AFR.

- Jusqu'à 6 tarifs peuvent être ajoutés pour chaque condition.
- Le D/R est défini pour chaque condition et n'est pas reflété dans d'autres conditions.
- Le D/R en haut de la liste D/R a la priorité.



• Sélectionnez [Dual rate] dans le menu modèle et appelez l'écran de configuration ci-dessous.



Programme.mixes

Mixage de programmes personnalisable à volonté. Jusqu'à 10 mixages peuvent être utilisés pour chaque condition. [Tous les types de modèles]

Le mixage programmable peut être utilisé pour corriger les tendances indésirables de l'avion, et il peut également être utilisé pour des configurations de contrôle inhabituelles. Le mixage signifie que le mouvement d'un canal de commande, appelé « maître », est ajouté au mouvement du canal mixé, appelé « esclave ».

Vous pouvez choisir d'ajouter le réglage Masters à la réponse du canal Slave, si vous le souhaitez (réglage « Trim »). La courbe de mixage peut être modifiée de manière à ce que les tendances indésirables puissent être corrigées efficacement Le mélange de type Offset applique un offset ou un préréglage fixe au fonctionnement du servo du canal programmé et peut contrôler jusqu'à quatre circuits simultanément. Le mixage programmable comprend une fonction de liaison puissante, qui permet de lier le mixage programmable aux fonctions de mixage spéciales ou à d'autres fonctions de mixage programmables. La fonction de liaison peut être configurée individuellement pour les canaux maître et esclave.

en réglant les modes EXP1/EXP2/Point.





·Sélection du mode groupe/unique

Activation des fonctions uniquement pour les conditions sélectionnées :

1. Appuyez sur le bouton [Gr] et passez au [Sngl] mode.

*Chaque fois que le bouton est appuyé, il bascule entre les modes Gr et Sngl.

Sélection du mode de mixage

Utilisation du mode offset :

1. Appuyez sur le bouton Mode et passez au mode Décalage.

*Chaque fois que le bouton est appuyé, il bascule entre les modes de mixage et d'étalonnage.

·Sélection de l'écran de configuration du mixage

- Appuyez sur le bouton du mixage que vous souhaitez régler. L'écran de configuration du mixage s'affiche. Activer la fonction.
- 2. Activez la fonction en appuyant sur [INH] bouton.
 - *Chaque fois que ce bouton est appuyé, il bascule entre [INH] et [ON/ OFF].
- Mélange de réglage de l'interrupteur marche/arrêt et de commutation de direction marche/arrêt

*Un interrupteur marche/arrêt n'est pas réglé même lorsque la fonction est activé.

 Lorsque vous souhaitez activer/désactiver le mixage à l'aide d'un interrupteur, appuyez sur le bouton [--] pour appeler l'écran <Switch>, puis sélectionnez l'interrupteur et sa direction ON.

*Pour une description de la méthode de sélection, voir [Méthode de réglage du commutateur] à la fin de ce manuel.

- Réglage du canal principal (sauf type de décalage) mélange)
- 1. Appuyez sur le bouton Master pour appeler le menu Fonction et sélectionnez le canal maître.
- 2. Pour lier ce mixage à un autre mixage, appuyez sur le bouton $\,$ « Lier ».
 - *Chaque fois que le bouton est appuyé, il bascule entre le sens de mixage + et - et « OFF » (pas de lien).

*Le contrôle du canal principal peut être réglé sur le stick, le VR et d'autres déplacements simples qui n'incluent pas le point final, l'AFR, le D/R, le réglage de mixage, etc. Dans ce cas, affichez la <Fonction,H/ Accédez à l'écran W> en appuyant sur le bouton [Stick, Switch, Dial], puis

sélectionnez le contrôle latéral du canal principal.

Réglage du canal esclave

- 1. Appuyez sur le bouton Esclave pour appeler le menu Fonction et sélectionnez le canal esclave.
- 2. Pour lier ce mixage à un autre mixage, appuyez sur le bouton « Lier ».
 - *A chaque pression sur le bouton, il bascule entre le sens de mixage + et et "OFF" (pas de lien).

•Réglage marche/arrêt du mode de coupe

1. Pour activer/désactiver le mode Trim, appuyez sur le bouton Trim sur l'écran.

*Lorsque le mixage inclut un trim côté master, réglez le bouton Trim sur [ON]. Lorsque le mixage n'inclut pas de trim côté master, réglez le bouton Trim sur [OFF].

*Chaque fois que ce bouton est enfoncé, il bascule entre [ON] et [OFF].

*Ceci est effectif lorsque le canal principal est défini par Fonction.

·Sélection du type de courbe de mélange

 Appuyez sur le bouton de sélection du type de courbe que vous souhaitez utiliser pour afficher l'écran de sélection. Sélectionnez ensuite la courbe que vous souhaitez utiliser.

*Pour une description de la méthode de réglage de la courbe, voir la description au dos de ce manuel.

Réglage précis de la garniture

 Lorsque vous utilisez la fonction de réglage fin de la courbe, appuyez sur le bouton [--] de l'élément Réglage fin pour appeler l'écran <Switch>, puis sélectionnez le levier, le VR, etc. que vous souhaitez utiliser.

*Pour une description de la méthode de réglage de la garniture de réglage fin, voir la description au dos de ce manuel.

•Réglage de la vitesse du servo

 Lors du réglage de la vitesse du servo, appuyez sur le bouton de vitesse. L'écran de configuration de la vitesse du servo s'affiche.

*Pour une description de la méthode de réglage de la vitesse du servo, voir la description au dos de ce manuel.

- *Le mixage décalé modifie la vitesse. Utilisez les boutons Speed In et Speed Out pour réajuster la vitesse.
- Le commutateur de mélange peut définir un délai avec un taux différent au démarrage et à l'arrêt.

*Cette fonction est inactive lorsqu'un commutateur de mélange n'est pas réglé.





 Appuyez sur ap (FLP) 1~4 vers le haut ou vers le bas selon le type d'aile.

Réglez le déplacement indépendamment.

- Pour décaler le point de référence de fonctionnement de chaque plan, appuyez sur l'élément de décalage correspondant. Utilisez le bouton «▼▼» «▼» «▲» «▲ » pour décaler le point de référence.
- · Lors de l'utilisation du mélange FLP de frein et FLP de carrossage,

Appuyez sur l'élément [INH] et appuyez sur l'écran. (ON s'affiche.)

Lors du réglage d'un commutateur, appuyez sur l'élément [--] du commutateur et appuyez sur l'écran pour appeler l'écran de sélection. Ensuite, sélectionnez le commutateur et définissez sa direction ON. (Toujours ON avec le réglage « -- »)

(Pour une description de la méthode de sélection du commutateur, voir la description à la fin de ce manuel.)



• Appuyez sur [INH].

(ON est affiché.)

 Lors du réglage d'un commutateur, appuyez sur l'élément [--] du commutateur et appuyez sur l'écran pour appeler l'écran de sélection, puis sélectionnez le commutateur et définissez sa direction ON. (Toujours ON avec le réglage « -- »)

(Pour une description de la méthode de sélection du commutateur, reportez-vous au dos de ce manuel.)

Appuyez sur l'élément gauche ou droit de chaque servomoteur ap.

Ajustez le taux de mélange.

- *Lorsque le sens de mélange est inversé par la liaison, des réglages peuvent être effectués en changeant la polarité du taux de mélange (+ ou -).
- Une courbe de mélange peut être définie. (1/2 page)
 (Pour une description de la méthode de réglage de la courbe de mélange, voir la description à la fin de ce manuel.)
- Pour définir la liaison, appuyez sur l'élément [Lien].
 Réglez-le sur ON et appuyez sur l'écran.



Appuyez sur l'élément INH.

(ON est affiché.)

 Lors du réglage d'un commutateur, appuyez sur l'élément [--] du commutateur et appuyez sur l'écran pour appeler l'écran de sélection, puis sélectionnez le commutateur et définissez sa direction ON. (Toujours ON avec le réglage « -- »)

(Pour une description de la méthode de sélection du commutateur, voir à la fin de ce manuel.)

Appuyez sur le bouton gauche ou droit de chaque servomoteur ap.
 Ajustez le taux de mélange.

*Lorsque le sens de mélange est inversé par la liaison,

des réglages peuvent être effectués en inversant la polarité du taux de mélange (+ ou -).

- Une courbe de mélange peut être définie.
 - (Pour une description de la méthode de réglage de la courbe, voir la description à la fin de ce manuel.)
- Pour définir la liaison, appuyez sur l'élément Lien.

Réglez-le sur ON et appuyez sur l'écran.



- Appuyez sur [INH].
- (ON est affiché.)
- Lors du réglage d'un commutateur, appuyez sur l'élément [--] du commutateur et appuyez sur l'écran pour appeler l'écran de sélection, puis sélectionnez le commutateur et définissez sa direction ON. (Toujours ON avec le réglage « -- »)

(Pour une description de la méthode de sélection du commutateur, reportez-vous au dos de ce manuel.

- Lors du réglage d'un VR, appuyez sur l'élément de réglage fin « -- » et appuyez sur l'écran pour appeler l'écran de sélection, puis sélectionnez le VR. Le taux de réglage peut être défini. Le mode de fonctionnement du VR peut également être sélectionné.
- Une courbe de mélange peut être définie.

(Pour une description du réglage de la courbe

méthode, voir la description au dos de ce manuel.)

[Mode de fonctionnement VR à réglage fin]

- [LIN.] Taux de mélange 0% au centre du VR. Lorsque le VR est tourné dans le sens des aiguilles d'une montre et dans le sens inverse des aiguilles d'une montre, le taux de mélange augmente et diminue respectivement.
- [ATL+] Taux de mixage 0% à l'extrémité gauche du VR. Lorsque le VR est tourné, le taux de mélange augmente.
- [ATL-] Taux de mélange 0% à l'extrémité droite du VR. Lorsque le VR est tourné, le taux de mélange augmente.
- [SYM.] Lorsque le VR est tourné vers la gauche ou la droite de la position neutre, le taux de mixage augmente.

Ascenseur --> Cambrure [Type de modèle correspondant] : Avion/planeur, 2 ailerons ou plus

Cette fonction est utilisée lorsque vous souhaitez combiner les appuis de carrossage avec le fonctionnement de l'élévateur. Lorsqu'ils sont utilisés, les appuis de carrossage sont abaissés par l'élévateur et la portance peut être augmentée.



Remarque : l'élévateur à aile sans queue peut être utilisé lorsque ce mélange est activé.

Une courbe de mélange peut être définie.

- Le mixage pendant la nuit peut être activé/désactivé en réglant un commutateur. (Toujours activé sur le réglage [--])
- · Le taux de mixage peut être réglé avec précision en définissant un VR.



Méthode de réglage

Appuyez sur [INH].

(ON est affiché.)

 Lors du réglage d'un commutateur, appuyez sur l'élément [--] du commutateur et appuyez sur l'écran pour appeler l'écran de sélection, puis sélectionnez le commutateur et définissez sa direction ON. (Toujours ON avec le réglage « -- »)

(Pour une description de la méthode de sélection du commutateur, voir la description à la fin de ce manuel.)

 Lors du réglage d'un VR, appuyez sur l'élément Réglage fin « -- » et appuyez sur l'écran pour appeler l'écran de sélection, puis sélectionnez le VR. Le taux de réglage peut être défini.

Le mode de fonctionnement VR peut également être sélectionné.

Une courbe de mélange peut également être définie

(Pour une description de la méthode de réglage de la courbe, voir la description à la fin de ce manuel.)

Mélange de carrossage

Cette fonction permet de régler le taux de cambrure qui actionne la cambrure des ailes (ailerons, volets de cambrure, volets de frein) dans les directions négative et positive. Les taux des ailerons, des volets et de la gouverne de profondeur peuvent également être réglés indépendamment par courbe, et les changements d'attitude causés par le fonctionnement du cambrure peuvent être corrigés.

*Le réglage initial affecte le fonctionnement du carrossage au levier latéral LS.

[Type de modèle correspondant] : Avion/planeur, 2 ailerons ou plus

· Les taux de montée/descente de l'aileron, ap et

Les servos d'ascenseur peuvent être réglés par courbe. Lorsque le sens de mélange est inversé par la liaison, des réglages peuvent être effectués en modifiant la polarité du taux de mélange (+ ou -).

- · Le mixage pendant la nuit peut être activé/désactivé en réglant un commutateur. (Toujours activé sur le réglage [--])
- · Un délai peut être défini pour chaque condition. Une coupure

un commutateur qui peut désactiver la fonction de retard peut être

- · La vitesse des servos d'aileron, de ap et d'ascenseur peut être réglé. (Côté intérieur/Côté extérieur)



• Sélectionnez [Mélange de carrossage] dans le menu modèle et appelez l'écran de configuration cidessous.

Appuyez sur [INH].

(ON est affiché.)

 Lors du réglage d'un commutateur, appuyez sur l'élément [--] du commutateur et appuyez sur l'écran pour appeler l'écran de sélection, puis sélectionnez le commutateur et définissez sa direction ON. (Toujours ON avec le réglage « -- »)

(Pour une description de la méthode de sélection du commutateur, voir la description à la fin de ce manuel.)

 Lorsque vous définissez un délai de condition, appuyez sur l'élément [Délai de condition].

Régler le délai.

Lors du réglage d'un commutateur de coupure, appuyez sur [Cutswitch] et appuyez sur l'écran pour appeler l'écran de sélection, puis sélectionnez le commutateur et définissez sa direction ON. (Toujours ON au réglage [--])

(Pour une description de la fonction de délai de condition, voir la description à la fin de ce manuel.)

(Écran de configuration de la courbe/du taux)

 La courbe et le taux sont ajustés en appelant la courbe/le taux des ailerons, des volets et de l'élévateur écrans.

Le taux et la courbe de chaque servo peuvent être définis en appelant chaque écran. (Pour une description de la méthode de réglage de la courbe, voir la description à la fin de ce manuel.)

La vitesse du servo peut également être réglée.



135 → ACCÉ R À LA TABLE DES MATIÈRES



• Appuyez sur [INH].

(ON est affiché.)

 Lors du réglage d'un commutateur, appuyez sur l'élément [--] du commutateur et appuyez sur l'écran pour appeler l'écran de sélection, puis sélectionnez le commutateur et définissez sa direction ON. (Toujours ON avec le réglage « -- »)

(Pour une description de la méthode de sélection du commutateur, voir la description à la fin de ce manuel.

· Lors du réglage d'un VR, appuyez sur le bouton Réglage fin

"--" et appuyez sur l'écran pour appeler l'écran de sélection, puis sélectionnez VR. Le taux de réglage peut être défini. Le mode de fonctionnement VR peut également être défini.

(Pour une description de la méthode de réglage VR de réglage précis, voir la description à la fin de ce manuel.)

• Une courbe de mélange peut être définie.

(Pour une description de la méthode de réglage de la courbe, voir la description à la fin de ce manuel.)



Appuyez sur [INH].

- Lors du réglage d'un commutateur, appuyez sur l'élément [--] du commutateur et appuyez sur l'écran pour appeler l'écran de sélection. Ensuite, sélectionnez le commutateur et définissez sa direction ON. (Toujours ON avec le réglage « -- »)
 - (Pour une description de la méthode de sélection du commutateur, voir la description à la fin de ce manuel.)
- Appuyez sur les servos de l'élévateur. Réglez le taux de mélange.

*Lorsque le sens de mélange est inversé par la liaison, des réglages peuvent être effectués en changeant la polarité du taux de mélange (+ ou –).

- Lors du réglage d'un VR, appuyez sur l'élément Réglage fin
 « -- » et appuyez sur l'écran pour appeler l'écran de sélection, puis sélectionnez le VR. Le mode de fonctionnement VR peut être sélectionné.
- Une courbe de mélange peut être définie.
 - (Pour une description de la méthode de réglage de la courbe, voir la description à la fin de ce manuel.)

⁽ON est affiché.)

$Gouvernail \rightarrow Aileron \text{ [Type de modèle correspondant] :}_{Avion/planeur, général}$

Cette fonction est utilisée lorsque vous souhaitez combiner les ailerons avec le fonctionnement de la gouverne de direction. Elle est utilisée lorsque la gouverne de direction est appliquée pendant les manœuvres de roulis. de bord de couteau, etc. des avions acrobatiques. Elle peut être utilisée pour incliner les modèles réduits, les grands modèles, etc. comme un avion grandeur nature

- Une courbe de mélange peut être définie.
- · Le mixage pendant la nuit peut être activé/désactivé en réglant un commutateur. (Toujours activé sur le réglage [--])
- La liaison peut être définie : Liez ce mix à d'autres mix.
- · Le taux de mixage peut être réglé avec précision en définissant un VR.



OUVERNAIL



Méthode de réglage

· Appuyez sur [INH].

- · Lors du réglage d'un commutateur, appuyez sur l'élément [--] du commutateur et appuyez sur l'écran pour appeler l'écran de sélection. Ensuite, sélectionnez le commutateur et définissez sa direction ON. (Toujours ON avec le réglage « -- »)
 - (Pour une description de la méthode de sélection du commutateur, voir le dos de ce manuel.)
- · Lors du réglage d'un VR, appuyez sur l'élément Réglage fin « -- » et appuyez sur l'écran pour appeler l'écran de sélection, puis sélectionnez le VR. Le taux de réglage peut être défini.

Le mode de fonctionnement VR peut également être défini.

(Pour une description de la méthode de réglage VR de réglage précis, voir la description à la fin de ce manuel.)

· Une courbe de mélange peut être définie.

(Pour une description de la méthode de réglage de la courbe, voir le dos de ce manuel.)

· Lors de la liaison : appuyez sur l'élément [Lien]. (ON s'affiche.)

⁽ON est affiché.)



Appuyez sur [INH].

(ON est affiché.)

- Lors du réglage d'un commutateur, appuyez sur l'élément [--] du commutateur et appuyez sur l'écran pour appeler l'écran de sélection. Ensuite, sélectionnez le commutateur et définissez sa direction ON. (Toujours ON avec le réglage « -- »)
 - (Pour une description de la méthode de sélection du commutateur, voir la description à la fin de ce manuel.)
- Lors du réglage d'un VR, appuyez sur l'élément Réglage fin « -- » et appuyez sur l'écran pour appeler l'écran de sélection, puis sélectionnez le VR.

le taux de réglage peut être défini.

Le mode de fonctionnement VR peut également être défini.

(Pour une description de la méthode de réglage VR de réglage précis, voir la description à la fin de ce manuel.)

• Une courbe de mélange peut être définie.

- (Pour une description de la méthode de réglage de la courbe, voir la description à la fin de ce manuel.)
- · Lors de la liaison : appuyez sur l'élément [Lien]. (ON s'affiche.)

$139 \rightarrow ACCÉ \textcircled{R} A LA TABLE DES MATIÈRES$

De beurre

[Type de modèle correspondant] : Planeur, 2 ailerons ou plus

Cette fonction permet un freinage puissant en soulevant simultanément les ailerons gauche et droit et en abaissant les volets (volet de carrossage, volet de frein).

Ce réglage permettra de relever les ailerons tandis que les volets sont simultanément abaissés. Le papillon (corbeau) produit une configuration d'atterrissage extrêmement efficace en accomplissant les tâches

suivantes : 1. Ralentir la vitesse de l'avion.

2. Prévoir un lavage aux extrémités des ailes pour réduire la tendance au basculement et au décrochage.

 Créez plus de portance vers le centre de l'aile, lui permettant de voler à une vitesse plus lente.

- Le mixage pendant la nuit peut être activé/désactivé en réglant un commutateur. (Toujours activé sur le réglage [--])
- Le point de référence de l'opération Buttery peut être Décalage. Lorsque l'écran est touché avec l'élément de décalage sélectionné lors de l'utilisation de la position à modifier, le point de référence est décalé. Si le point de référence est trop décalé, une opération inattendue peut être effectuée.
- La vitesse de fonctionnement des ailerons et des volets peut être ajusté. (Côté intérieur/Côté extérieur)
- Un délai peut être défini pour chaque condition. Une coupure un commutateur qui peut désactiver la fonction de retard peut également être défini.
- · Le taux différentiel peut être ajusté
- *Lorsque la liaison du servo se produit lors du réglage des ailerons et des volets en mélange de papillons, utilisez la fonction AFR pour régler le taux.

*L'écran d'affichage est un exemple. L'écran réel dépend du type de modèle.



*Lorsque le taux différentiel est « - », la méthode de calcul de UP/ BAS et une direction deviennent inverses.

Pour décaler le point de référence de fonctionnement du papillon, actionnez le manche des gaz jusqu'au point que vous souhaitez modifier, puis appuyez sur le bouton Décalage. Le point de référence affiche 0 %. Lorsque vous appuyez sur [Oui], le point de référence est modifié. Ensuite, le message « Initialiser la courbe de l'élévateur ? » s'affiche, vous permettant de confirmer votre réglage.



*L'écran d'affichage est un exemple. L'écran réel dépend du type de modèle.

 $140 \rightarrow ACCÉ$



Sut	terfly	Condit.	1	(1111) 7.9V	2/2
AIL3	AIL	AIL2	AIL4		
+0	+0	+0	+0		
FLP3	FLAP	FLP2	FLP4	ABK	Mode
+0	+0	+0	+0	+0	A
evato	r setting -	F1 F	51.53	-Fine tuning	
	0-1-1	ELE	ELEZ	Control	RD
Curve	Raten	.+0	+0	Rate (+0)	Mode
	Date 7	40	+0	In Case of L	1000

• Mode A

(Normale)

• Le sens de fonctionnement du papillon est inversé au niveau de la position neutre (50) de la manette des gaz.



Mode B

(MODE manche des gaz à pleine course)

 Il ne s'inverse pas en position neutre, vous pouvez donc régler le point de départ du fonctionnement du papillon avec la course complète de la manette des gaz.



À o Yun Yun set 20



À o Yun Yun set 70



La direction du mouvement du papillon est inversée.

À o Yun Yun set 70



La direction du mouvement du papillon n'est pas inversée.

Mélange de garniture 1/2

[Type de modèle correspondant] : Planeur, général

Ces fonctions appellent les taux de compensation des ailerons, des gouvernes de profondeur et des volets (volants de carrossage, volets de freinage) prédéfinis en fonction de l'état de vol.

La quantité de compensation des ailerons, de l'élévateur et des volets (cambrure ap, frein ap) peut être réglée à l'aide d'un commutateur.

Par exemple, le Trim Mix 1 peut être configuré pour le décollage, avec les ailerons et les vitesses baissés, et une légère poussée de l'élévateur. Le Trim Mix 2 peut être utilisé pour le vol à grande vitesse, avec les ailerons et les vitesses légèrement baissés, et un peu de poussée de l'élévateur vers le bas.

Les fonctions de trim peuvent être activées en vol en réglant un interrupteur. Pour éviter des changements de trim soudains lors du changement de conditions de vol, un délai peut être défini pour assurer une transition en douceur entre les deux. Le Trim Mix 2 aura la priorité sur le Trim Mix 1.

Exemple 1. Accédez à l'élément [INH]. Réglez la fonction Trim Mix sur

- *Lorsque vous séparez les paramètres de chaque condition, accédez à l'élément [Groupe] et définissez-le sur [Unique].
- 2. Sélectionnez l'interrupteur ON/OFF
- 3. Sélectionnez le mode [Manuel] ou [Auto].
 - En mode [Auto], sélectionnez également un SW automatique. Ce commutateur peut être lié à un manche, etc.

<Vitesse>

[SUR]

- Dans : La vitesse de fonctionnement à la mise sous tension peut être réglée.
- Sortie : La vitesse de retour à l'arrêt peut être réglée

<Réalage fin>

Le taux de décalage peut être modifié dans la plage numérique de réglage fin définie à l'écran par la sélection VR, etc.

<Délai de condition>

Lorsque les conditions de vol sont définies, la vitesse de fonctionnement peut être définie pour chaque condition. Le fonctionnement en mode retardé peut être interrompu et chaque gouvernail peut être rapidement ramené à sa position d'origine en sélectionnant un interrupteur de coupure.

> *L'écran d'affichage est un exemple. L'écran réel dépend du type de modèle.




Frein à air

[Type de modèle correspondant] : Avion, général

Cette fonction est utilisée lorsqu'un frein à air est nécessaire lors d'un atterrissage ou d'une plongée, etc.

Le montant de décalage prédéfini des ascenseurs et des volets (volet de carrossage, volet de frein) peut être activé par un interrupteur.

Le décalage des servos d'aileron, de profondeur et de volet peut être ajusté selon les besoins. La vitesse des servos d'aileron, de profondeur et de volet peut également être ajustée. (Côté intérieur/Côté extérieur) Un délai peut être défini pour chaque condition et un commutateur Cut qui désactivera le délai peut être choisi. Les montants de trim peuvent être ajustés avec précision en définissant un VR. Vous pouvez également définir le mode Auto, qui liera l'aérofrein à un manche, un interrupteur ou un cadran. Un interrupteur ou un cadran de manche séparé peut également être défini comme interrupteur ON/OFF.

 Sélectionnez [Frein à air] dans le menu modèle et appelez le écran de configuration affiché ci-dessous.



*L'écran d'affichage est un exemple. L'écran réel dépend du type de modèle.

Lorsque vous utilisez						Vers	a page suivante
cette fonction, appuyez sur [INH]. (ON est affiché.)	Air brak		Model1 Condit1	eed 🕌	10 7.9V	1/2	
L'interrupteur marche/arrêt du frein à air est choisi. Sélection du mode manuel/ automatique Manuel : Active/désactive la fonction à l'aide d'un interrupteur Auto : l'appel de la fonction de frein pneumatique peut être lié à un manche, etc. Un interrupteur de manche, etc. séparé de l'interrupteur de fonction ON/OFF	Switch Mode Auto switch Delay Cut switch Réglage du déla condition et régla l'interrupteur de d	i de age de coupure.	Ail Fla Ele Air Co	eron p vator brake ne tuning - ntrol Réglage	o o o o o o o o o o o o o o o o o o o	0	Vitesse de sortie
est défini. •Retour au menu Modèle	Air brak	AIL3	Model1 Condit1 AIL +0	AIL2	AIL4 +0	2/2 ABK	Offset Le taux de décalage des ailerons, des volets et des gouvernes de profondeur peut être ajusté. Appuyez sur l'élément de réglage
	Fine tuning FLP3 1 +0	+0 (+0) FLAP +0	+0 (+0) FLP2 +0	+0 (+0) FLP4 +0	+0 (+0) ELE +0	+0 (+0) ELE 2 +0	correspondant. Réglez le taux. Réglage fin : lorsqu'un réglage VR fin est défini sur la page suivante, les taux de compensation des ailerons, des volets et des ascenseurs peuvent être
La valeur entre parenthèses indique la position actuelle du gouvernail.	(+0)	(+0)	(+0)	(+0)	(+0)	(+0)	ajustés. Appuyez sur l'élément de réglage correspondant. Réglez le taux.

Gyro	[Type de modèle correspondant] : Avion/planeur/multicoptère, général					
Cette fonction est utilisée lorsqu' GYA est utilisé pour stabiliser l'attitu et le mode de fonctionnement (mod peuvent être commutés à l'aide d'ur • Trois tarifs (tarif 1/tarif 2/tarif 3) peuven • Jusqu'à 3 axes (Gyro/Gyro 2/Gyro 3) pe	un gyroscope de la série ide de l'avion. La sensibilité e normal/mode GY) n commutateur. t être commutés. euvent être contrôlés	*Le réglage initial n'attribue pas de canal de sensibilité. Utilisez le menu Fonction du menu Liaison pour attribuer au préalable le canal de sensibilité (Gyro/Gyro2/Gyro3) utilisé à un canal libre. Réglez [Contrôle] et [Ajustage] autres que Fonction sur [].				
simultanément. • Sélectionnez [Gyro] dans le l'écran de configuration ci-c	menu modèle et appelez dessous. Appuyez sur ce bouton pour activer o le fonctionnement. Le réglage des tro	u désactiver INH et activer is taux (sensibilité) et le				
•Retour au menu Modèle	Gyro Rat Type Gyro Rat Condit1 Rate 2 INH Type Gyro Gyro Gyro Gyro Mode Rate Gyro Mode	ont possibles.	Groupe de conditions/ sélection de mode unique (Gr. /Sngl) L'interrupteur ON/OFF du gyroscope est choisi.			
Le mode de fonctionnement (AVCS/NOR) et la sensibilité des 3 axes Gyro/Gyro2/ Gyro3 peut être réglé.	SYRO Normal 0 Normal SYR2 Normal 0 Normal SYR3 Normal 0 Normal	0 Normal 0 0 Normal 0 0 Normal 0	3 taux (gain gyroscopique) ajustement			

• Trois tarifs (Taux 1/Taux 2/Taux 3) peuvent être utilisés.

Appuyez sur l'élément [Taux]. Réglez le taux.

- Lorsque vous utilisez cette fonction, appuyez sur
- [INH]. Lorsqu'un gyroscope Futaba GYA est utilisé, lorsque le type [GY] est sélectionné, la valeur de sensibilité définie est directement lue dans les modes AVCS et Normal.
- Lors du réglage d'un commutateur, appuyez sur l'élément Commutateur et appuyez sur le bouton
 « -- » pour appeler l'écran de sélection, puis sélectionnez le commutateur et définissez sa direction ON.
 - (Pour une description de la méthode de sélection du commutateur, voir la description à la fin de ce manuel.)



Ascenseur

[Type de modèle correspondant] : Avion/planeur, type de queue Ascenseur (Efficace uniquement lorsque 2 servos sont utilisés sur les ascenseurs)

Cette fonction améliore les performances de fonctionnement de l'axe de roulis en faisant fonctionner les ascenseurs comme des ailerons.

Un aileron est un avion dans lequel chaque gouverne de profondeur d'un empennage standard (conventionnel) ou en V se déplace indépendamment, comme les ailerons d'une aile. En plus du fait que chaque côté de la gouverne de profondeur monte et descend ensemble, chaque côté se déplace dans des directions opposées lorsqu'il se déplace comme un aileron. Sur un empennage en V, on parle également d'aileron de direction, car ils peuvent remplir la même fonction. En général, l'aileron de direction et les ailerons sont couplés ensemble pour maximiser les performances de roulis, en particulier sur les avions à grande envergure.

Remarque : sélectionnez alevator comme type de modèle sur l'écran Type de modèle. Cela modifie le canal de sortie. Vérifiez le menu Fonction.

> Sélectionnez [Ailevator] dans le menu modèle et appelez l'écran de configuration ci-dessous.





Appuyez sur l'élément que vous souhaitez régler.

Réglez le taux à l'aide des boutons «▼▼» «▼» «▲» «▲▲».

*Si le sens de mélange est inversé par la liaison, des réglages peuvent être effectués en changeant la polarité du taux de mélange (+ ou -).

*Si une valeur de course importante est spécifiée, lorsque les joysticks sont déplacés en même temps, les commandes peuvent se bloquer ou manquer de course. Réduisez la course jusqu'à ce qu'il n'y ait plus de blocage.



Accélération

[Type de modèle correspondant] : Avion/planeur général

Le réglage de l'accélération peut être effectué sur Profondeur, Profondeur \rightarrow Cambrure et Aileron \rightarrow Gouvernail. (Planeur uniquement)

- Ce réglage est divisé en réglage de l'élévateur et réglage du carrossage. La méthode de réglage est la même.
- Le réglage du carrossage définit la fonction d'accélération pour Ele pour mélanger le carrossage. Le réglage n'est pas effectué lorsque le mélange Ele-carrossage est INH.
- La fonction d'accélération peut être réglée à la fois pour la montée côté et côté bas.
- Le réglage de l'interrupteur marche/arrêt de la fonction est effectué uniquement pour le réglage Aileron-Gouvernail.
- Aileron \rightarrow Le réglage du gouvernail est l'accélération
- Réglage de fonction pour le mixage Aileron→Gouvernail. Il n'est pas exécuté lorsque le mixage Aileron→Gouvernail est INH.
- Sélectionnez [Accélération] dans le menu modèle et appelez l'écran de configuration illustré ci-dessous.







Méthode de réglage

- Réglage du taux d'accélération (Rate)
- Le temps de retour après l'opération (amortissement) peut être défini.
- Le point de fonctionnement à l'accélération et à la décélération peut être défini. Lorsqu'un point de fonctionnement est dépassé, une accélération est effectuée.

Remarque : lorsque vous utilisez la fonction d'accélération, étant donné que la course du servo est importante, effectuez vos réglages de manière à ce qu'il n'y ait aucun blocage de votre liaison.

Moteur

[Type de modèle correspondant] : Avion/planeur, général

Cette fonction vous permet de régler la vitesse de fonctionnement lorsque le moteur d'un F5B ou d'un autre planeur EP est démarré par interrupteur.

La vitesse de fonctionnement peut être réglée sur 2 plages de vitesse

lente ight et de vitesse élevée ight (vitesse 1/

Vitesse 2). Cette fonction peut également être utilisée comme fonction de sécurité en réglant 2 interrupteurs.

- Les vitesses de fonctionnement intérieures et extérieures peuvent être réglées indépendamment dans 2 plages (vitesse 1/ Vitesse 2).
- La limite entre les 2 plages peut être définie. (De la vitesse 1 à la vitesse 2)
- Sélectionnez [Moteur] dans le menu modèle et appelez l'écran de configuration ci-dessous.

- La vitesse de fonctionnement définie ne peut être activée que lors de la première utilisation. (Opération unique)
 Cependant, l'opération peut être répétée en réglant le commutateur sur OFF avant la fin de l'opération. Lorsque vous souhaitez réinitialiser l'opération unique, réglez l'élément ACT/INH sur [INH], puis réinitialisez-le sur [ON].
- Le moteur (CH3) est contrôlé par SW-G. (Initial (réglage) Lorsque vous changez l'interrupteur ou le manche qui contrôle le moteur, commencez par changer la fonction du menu Liaison.

Remarque : lorsque vous utilisez cette fonction, vérifiez toujours le fonctionnement initial avec l'hélice retirée.



· Lorsque vous utilisez cette fonction, appuyez sur

[INH]. • Commutation entre le mode groupe/

unique (pour plus d'informations, consultez la description au dos de ce manuel.)

Interrupteur

Il est possible de sélectionner un interrupteur permettant d'activer ou de désactiver la fonction elle-même.

· Position moteur arrêté

Appuyez sur le bouton d'arrêt du moteur lorsque [SW-G] est dans la position d'arrêt du moteur que vous souhaitez régler. La direction du commutateur du moteur est mémorisée.

La direction OFF de l'affichage du graphique de l'écran change également.

Remarques

- Déterminez d'abord le sens d'arrêt du moteur, puis réglez la vitesse. Lorsque vous souhaitez réinitialiser le sens
- d'arrêt du moteur, réinitialisez également la vitesse. • Nous recommandons de régler le moteur OFF dans
- combinaison avec F/S.
- Réglez le sens de fonctionnement de base avec la fonction inverse pour correspondre à l'ESC utilisé.
- Réglez toujours le moteur sur la position OFF.

Lorsque vous utilisez cette fonction, appuyez sur

[INH]. • Lorsque vous souhaitez définir le « Mode unique », appuyez sur l'élément [Unique] et appuyez sur le bouton écran.

Vitesse 1 à 2

La limite de la région de vitesse 1 et de vitesse 2 peut être modifiée,

• Réglage de la vitesse de fonctionnement

La vitesse lorsque la vitesse 1 et la vitesse 2 sont activées (entrée) et désactivées (sortie) peut être ajustée.

Queue en V

[Type de modèle correspondant] : Avion/planeur, Type de queue : queue en V

Cette fonction vous permet de régler les changements d'angle de gouvernail gauche et droit lors du fonctionnement de l'élévateur et du gouvernail d'un Avion à queue en V.

Le système de queue en V consiste à utiliser 2 servos ensemble pour contrôler le mouvement du gouvernail comme des ascenseurs. En plus du

fait que chaque côté du gouvernail monte et descend ensemble, chaque côté se déplace dans des directions opposées lorsqu'il se déplace comme des ascenseurs. Sur un empennage en V, on parle également de gouvernail de direction, car ils peuvent servir au même but.





 Sélectionnez [V-Tail] dans le menu modèle et appelez l'écran de configuration illustré ci-dessous.







Ailettes

[Type de modèle correspondant] : Avion/planeur, winglet (2RUD)

Cette fonction permet de régler les angles de gouvernail gauche et droit des avions équipés d'ailettes.

Il peut être utilisé pour des avions spéciaux équipés de deux gouvernails. La quantité de mouvement des deux servos de

gouvernail montés peut être réglée séparément.

Deux servos sont actionnés avec un manche de gouvernail.



 Sélectionnez [Winglet] dans le menu modèle et appelez l'écran de configuration ci-dessous.



MENU MODÈLE (Fonctions hélicoptère)

Cette section contient des informations sur les commandes qui

s'appliquent uniquement aux hélicoptères. Pour les instructions sur les avions, les planeurs et les multicoptères, reportez-vous aux sections relatives à ces appareils.

Utilisez la fonction Type de modèle dans le menu Liaison pour sélectionner au préalable le type de plateau cyclique adapté au fuselage . Ajoutez également des conditions de vol supplémentaires à l' écran de sélection des conditions si nécessaire avant de définir les données du modèle à chaque fonction. (Jusqu'à 8 conditions peuvent être utilisées) La fonction AFR, la fonction double débit et d'autres fonctions communes à tous les types de modèles sont décrites dans une section distincte.

Maintien de l'état

Lors des réglages, comme le démarrage au ralenti, lorsque le moteur est en marche, maintenez la manette des gaz stable afin d'éviter que le moteur ne monte trop haut. Une fois vos réglages terminés, veillez toujours à régler la fonction sur [OFF].

Pour des raisons de sécurité, lors de l'exécution de réglages individuels, il est recommandé d'arrêter le moteur et de le déconnecter pour éviter toute rotation.

*Une rotation soudaine et brusque peut entraîner la mort ou des blessures graves.

*Le maintien de l'état ON/OFF est possible dans des conditions normales et lorsque la manette des gaz est à plus d'1/3 de la plage d'accélération lente. Les servos d'accélérateur resteront en position d'accélérateur pendant le fonctionneme ON.

· Fonctionnement ON/OFF sur l'écran d'accueil

Dans les conditions décrites ci-dessus, appuyez sur la condition et maintenez [OFF] affiché sur l'écran.

Pendant le fonctionnement de la fonction, la condition de maintien affichera [ON] et un l'alarme retentira.

Tableau des fonctions du menu Modèle (Hélicoptère)

	Affiche la position de test et de fonctionnement du servo
Conditionsélectionner	L'ajout, la suppression, la copie, le changement de nom et le délai de condition des conditions de vol peuvent être définis.
	Définit l'angle et la courbe de toutes les fonctions de fonctionnement.
Taux double	Une courbe D/R qui peut être commutée avec un commutateur, etc. peut également être ajoutée.
Programme.mixes	Mixage de programmes personnalisable à volonté. Jusqu'à 10 mixages peuvent être utilisés pour chaque condition.
Courbe de hauteur	Courbe de tangage et réglage du trim en vol stationnaire
Courbe des gaz	Réglage de la courbe des gaz et du trim en vol stationnaire
Accélération	Permet une brève « surcharge » en réponse à des commandes soudaines d'accélérateur et de pas
Maintien de l'accélérateur	Déplace la manette des gaz au ralenti pendant l'autorotation
Mixage par oscillation	Compense chaque réponse de contrôle
Mélange des gaz	Compense la perte de puissance lors d'une application cyclique
$\underbrace{Circk}_{Hauteur} \to Aiguille$	Ajuste la courbe de réponse dans différentes conditions de luminosité
Pas → Gouvernail	Gère les changements de couple à partir des entrées d'angle de pas
	Utilisé pour changer la sensibilité du gyroscope
	Utilisé pour changer le régime de la tête de l'hélicoptère
Gyrosetage	Réglage détaillé du CGY755/CGY760R

Sélection de condition

Les fonctions du menu Modèle peuvent être utilisées en modifiant les paramètres de 8 conditions de vol maximum à l'aide de la fonction Sélection de condition pour ajouter des conditions de vol supplémentaires. Ajoutez des conditions, selon vos besoins.

Si vous ne souhaitez pas utiliser la fonction de sélection des conditions, ce paramètre n'est pas nécessaire. Dans ce cas, utilisez les conditions de vol définies lors du réglage initial.

- Étant donné que la commutation par la position du manche et du levier, en plus de l'interrupteur à bascule ordinaire, est possible comme commutateur de sélection des conditions de vol, cette fonction peut être liée à d'autres opérations.
- Une fonction de délai de condition peut être définie.
 Mouvement inutile du fuselage généré en cas de changements soudains dans le servo
- Sélectionnez [Sélection de condition] dans le menu modèle et appelez l'écran de configuration ci-dessous.

L'ajout, la suppression, la copie, le changement de nom et le délai de condition de vol peuvent être définis. [Tous les types de modèles]

Les positions et les variations de temps de fonctionnement entre les canaux lors de la commutation des conditions peuvent être supprimées. Le délai peut être réglé pour chaque canal.

Lors du réglage de la fonction de retard dans la condition de destination de commutation, la fonction associée change après un retard correspondant au montant défini.

- Lorsque plusieurs conditions sont définies, leur priorité de fonctionnement peut être librement modifiée.
- Le nom de la condition peut être modifié. Le nom de la condition sélectionnée s'affiche à l'écran. Lorsqu'une condition a été ajoutée, donnez-lui un nom qui peut être facilement confirmé.





AFR L'angle et la courbe de chaque fonction de fonctionnement peuvent être définis. [Tous les types de modèles]

La fonction AFR est utilisée pour régler la courbe de lancer et de fonctionnement des fonctions du manche, du levier et du commutateur pour chaque condition de vol. Cette fonction est normalement utilisée après que le point final a défini la portée maximale. Lorsque le mixage est appliqué d'un canal à un autre canal, les deux canaux peuvent être ajustés en même temps en ajustant le taux de fonctionnement via la fonction AFR.

- Réglage de la courbe de fonctionnement : trois types de courbes (EXP1, EXP2 et Point) peuvent être sélectionnés. Une courbe de 17 points maximum peut être utilisée pour le type de courbe de points. (Paramètre initial : 9 points) Le nombre de points peut également être augmenté ou diminué et des courbes allant des courbes complexes aux courbes simples peuvent être utilisées.
- Réglage de la vitesse de fonctionnement : la vitesse de fonctionnement de chaque fonction lorsque la fonction est utilisée (y compris lors du changement de condition de vol) peut être réglée. La fonction fonctionne en douceur à une vitesse constante correspondant à la vitesse définie.



Taux double

Des courbes D/R commutables par commutateur, etc. peuvent être ajoutées. La courbe peut être ajustée par la fonction AFR.

- Jusqu'à 6 tarifs peuvent être ajoutés pour chaque condition.
- Le D/R est défini pour chaque condition et n'est pas reflété dans d'autres conditions.
- Le D/R en haut de la liste D/R a la priorité.



• Sélectionnez [Dual rate] dans le menu modèle et appelez l'écran de configuration ci-dessous.

Programme.mixes

Mixage de programmes personnalisable à volonté. Jusqu'à 10 mixages peuvent être utilisés pour chaque condition. [Tous les types de modèles]

Le mixage programmable peut être utilisé pour corriger les tendances indésirables de l'avion, et il peut également être utilisé pour des configurations de contrôle inhabituelles. Le mixage signifie que le mouvement d'un canal de commande, appelé « maître », est ajouté au mouvement du canal mixé, appelé « esclave ».

Vous pouvez choisir d'ajouter le réglage Masters à la réponse du canal Slave, si vous le souhaitez (réglage « Trim »). La courbe de mixage peut être modifiée de manière à ce que les tendances indésirables puissent être corrigées efficacement

Le mélange de type Offset applique un offset ou un préréglage fixe au fonctionnement du servo du canal programmé et peut contrôler jusqu'à quatre circuits simultanément. Le mixage programmable comprend une fonction de liaison puissante, qui permet de lier le mixage programmable aux fonctions de mixage spéciales ou à d'autres fonctions de mixage programmables. La fonction de liaison peut être configurée individuellement pour les canaux maître et esclave.

en réglant les modes EXP1/EXP2/Point.

mixages prog. est choisi.

La fonction esclave est choisie

Réglage de la vitesse du servo

Fonction Master (ou Stick, Switch, Dial)

est choisi



Trim

Link OFF

Delay

0.0sec.

Start

Function.H/W

peed

Out

Elevator

Linear

Slave

aste

Slave

(+0)

0.0sec.

Stop

garniture

Le temps de démarrage (temps

de démarrage/arrêt) peut être

réglé jusqu'à 4 secondes. Il est

utile pour contrôler le train d'atterrissage

d'un avion à réaction ou à l'échelle, etc.

Méthodes de réglage

·Sélection du mode groupe/unique

Activation des fonctions uniquement pour les conditions sélectionnées :

1. Appuyez sur le bouton [Gr] et passez au [Sngl] mode.

*Chaque fois que le bouton est appuyé, il bascule entre les modes Gr et Sngl.

Sélection du mode de mixage

Utilisation du mode offset :

1. Appuyez sur le bouton Mode et passez au mode Décalage.

*Chaque fois que le bouton est appuyé, il bascule entre les modes de mixage et d'étalonnage.

·Sélection de l'écran de configuration du mixage

- Appuyez sur le bouton du mixage que vous souhaitez régler. L'écran de configuration du mixage s'affiche. Activer la fonction.
- 2. Activez la fonction en appuyant sur [INH] bouton.
 - *Chaque fois que ce bouton est appuyé, il bascule entre [INH] et [ON/ OFF].
- Mélange de réglage de l'interrupteur marche/arrêt et de commutation de direction marche/arrêt

*Un interrupteur marche/arrêt n'est pas réglé même lorsque la fonction est activé.

 Lorsque vous souhaitez activer/désactiver le mixage à l'aide d'un interrupteur, appuyez sur le bouton [--] pour appeler l'écran <Switch>, puis sélectionnez l'interrupteur et sa direction ON.

*Pour une description de la méthode de sélection, voir [Méthode de réglage du commutateur] à la fin de ce manuel.

- Réglage du canal principal (sauf type de décalage) mélange)
- 1. Appuyez sur le bouton Master pour appeler le menu Fonction et sélectionnez le canal maître.
- 2. Pour lier ce mixage à un autre mixage, appuyez sur le bouton $\,$ « Lier ».
 - *Chaque fois que le bouton est appuyé, il bascule entre le sens de mixage + et - et « OFF » (pas de lien).

*Le contrôle du canal principal peut être réglé sur le stick, le VR et d'autres déplacements simples qui n'incluent pas le point final, l'AFR, le D/R, le réglage de mixage, etc. Dans ce cas, affichez la <Fonction,H/ Accédez à l'écran W> en appuyant sur le bouton [Stick, Switch, Dial], puis

Réglage du canal esclave

sélectionnez le contrôle latéral du canal principal.

- 1. Appuyez sur le bouton Esclave pour appeler le menu Fonction et sélectionnez le canal esclave.
- 2. Pour lier ce mixage à un autre mixage, appuyez sur le bouton $\,$ « Lier ».
 - *A chaque pression sur le bouton, il bascule entre le sens de mixage + et et "OFF" (pas de lien).

•Réglage marche/arrêt du mode de coupe

1. Pour activer/désactiver le mode Trim, appuyez sur le bouton Trim sur l'écran.

*Lorsque le mixage inclut un trim côté master, réglez le bouton Trim sur [ON]. Lorsque le mixage n'inclut pas de trim côté master, réglez le bouton Trim sur [OFF].

*Chaque fois que ce bouton est enfoncé, il bascule entre [ON] et [OFF].

*Ceci est effectif lorsque le canal principal est défini par Fonction.

·Sélection du type de courbe de mélange

 Appuyez sur le bouton de sélection du type de courbe que vous souhaitez utiliser pour afficher l'écran de sélection. Sélectionnez ensuite la courbe que vous souhaitez utiliser.

*Pour une description de la méthode de réglage de la courbe, voir la description au dos de ce manuel.

Réglage précis de la garniture

 Lorsque vous utilisez la fonction de réglage fin de la courbe, appuyez sur le bouton [--] de l'élément Réglage fin pour appeler l'écran <Switch>, puis sélectionnez le levier, le VR, etc. que vous souhaitez utiliser.

*Pour une description de la méthode de réglage de la garniture de réglage fin, voir la description au dos de ce manuel.

•Réglage de la vitesse du servo

 Lors du réglage de la vitesse du servo, appuyez sur le bouton de vitesse. L'écran de configuration de la vitesse du servo s'affiche.

*Pour une description de la méthode de réglage de la vitesse du servo, voir la description au dos de ce manuel.

- *Le mixage décalé modifie la vitesse. Utilisez les boutons Speed In et Speed Out pour réajuster la vitesse.
- Le commutateur de mélange peut définir un délai avec un taux différent au démarrage et à l'arrêt.

*Cette fonction est inactive lorsqu'un commutateur de mélange n'est pas réglé.

Courbe de pas / Trim de pas

Courbe de hauteur

Cette fonction ajuste la courbe de fonctionnement du pas pour chaque condition de vol afin d'obtenir l'état de vol optimal par rapport au mouvement du manche des gaz. *Jusqu'à 17 points peuvent être définis pour les types de courbes de points. Cependant, lorsque vous utilisez les 3 ou 5 points spécifiés pour créer une courbe, une courbe simple peut être créée en réduisant le nombre de points d'entrée à 3 ou 5, puis en entrant la valeur spécifiée aux points correspondants que vous avez créés.

une courbe.



Méthode de réglage

 Groupe/élément unique : lorsque vous souhaitez également saisir le même contenu de réglage dans d'autres conditions, effectuez le réglage en mode groupe. Dans ce cas, le même contenu est saisi dans les autres conditions définies dans le mode groupe. Lorsque vous souhaitez définir chaque condition indépendamment, sélectionnez le mode unique (réglage initial). Les autres conditions peuvent être définies indépendamment.

Exemples de réglages de courbes

Les écrans ci-dessous sont des courbes créées en saisissant le taux de tangage aux côtés bas, central et haut (3 points ou 5 points) dans chaque condition. Lors de la création d'une courbe, saisissez le taux spécifié au niveau du fuselage (ou la valeur de référence). *Pour une description de la méthode de réglage de la courbe, voir la description au dos de ce manuel.

•Courbe de hauteur tonale (exemple)







AFR(Pitch)	Model1 Normal	7.9 V	2/3		
Function					
Group	Mode	Out			
0	Linear	0			
Réglage de la vitesse o	lu servo de pas				
(Pour une description of ce manuel.)	le la méthode de régl	age, voir la description à	a la fin de		

$161 \rightarrow ACC \acute{E}$ R À LA TABLE DES MATIÈRES

Compensation de tangage (tangage stationnaire, tangage élevé, tangage faible)

L'écran de configuration des trims de pas stationnaire, de pas faible et de pas élevé peut être appelé à partir de la configuration de la courbe de pas. écran.





Compensation de tangage en vol stationnaire

La fonction de réglage du pas en vol stationnaire permet de régler le pas à proximité du point de vol stationnaire. Elle est généralement utilisée en vol stationnaire. Le pas en vol stationnaire peut être réglé avec précision en fonction des variations de vitesse du rotor accompagnant les changements de température, d'humidité et d'autres conditions de vol stationnaire. Réglez le pas en vol stationnaire de manière à ce que la vitesse du rotor soit constante. Cette fonction peut être utilisée avec la fonction de réglage de l'accélérateur en vol stationnaire pour un fonctionnement plus délicat.

Méthode de réglage

- Lorsque vous utilisez uniquement la condition de vol stationnaire (normale), passez du mode groupe au mode unique (réglage initial) avant le réglage.
- Appuyez sur [INH]. (ON s'affiche.)
- Sélectionnez le bouton de réglage.
 Exemple de sélection : LD
- Le mode de fonctionnement de la garniture (Mode : Centre/ (Normal) peut être sélectionné.

Mode central : quantité maximale de changement à proximité du centre par opération de trim central (recommandé)

Mode normal : Fonctionnement normal du trim (trim en mouvement parallèle). L'avantage d'utiliser ce mode est que le pas en vol stationnaire peut être réglé sans modifier le

courbe.

- Réglage de la plage de réglage de la garniture (plage)
 Lorsque cette valeur est réduite, la garniture ne peut être utilisée qu'à proximité du centre.
- Le taux de coupe peut être ajusté et le sens de fonctionnement peut être modifié.

Trim pas élevé/pas faible

High Pitch/Low Pitch Trim est la fonction de trim côté haut et côté bas du servo de pas.

Méthode de réglage

- Lors du réglage des boutons de réglage communs à toutes les conditions, réglez-les en mode groupe.
- Appuyez sur [INH]. (ON s'affiche.)
- Sélectionnez les boutons de réglage.
 Exemple de sélection : LS (côté haut), RS (côté bas)
- Le taux de coupe peut être ajusté et le sens de fonctionnement peut être modifié.
- La garniture agit comme garniture côté haut ou côté bas avec le centre comme norme.

Courbe des gaz / Trim de vol stationnaire des gaz

Courbe d'accélération

Cette fonction ajuste la courbe de fonctionnement de l'accélérateur pour chaque condition afin d'obtenir un régime moteur optimal en fonction du mouvement de la manette des gaz.

Jusqu'à 17 points de courbe peuvent être définis pour le type de courbe de points. Cependant, lorsque les 5 points et autres •

des données ponctuelles sont utilisées, une courbe simple peut être facilement créée en réduisant le nombre de points d'entrée de la courbe à 5 et en saisissant la valeur spécifiée aux points correspondants.



 Définissez une courbe de ralenti qui maintient une vitesse constante à tout moment, même pendant le fonctionnement, ce qui réduit le pas effectué en vol. Créez une courbe adaptée à la boucle, au roulis, à la 3D ou à d'autres objectifs et la courbe de ralenti en fonction des performances.

Méthode de réglage

 Groupe/élément unique : lorsque vous souhaitez saisir simultanément les mêmes paramètres pour d'autres fonctions, effectuez les réglages en mode groupe. Dans ce cas, le même paramètre le contenu est saisi dans toutes les conditions. Lorsque vous souhaitez définir chaque condition indépendamment, effectuez les réglages après avoir sélectionné le mode unique (réglage initial).

Exemples de réglages de courbes

Courbe d'accélération (exemple)

Les courbes présentées ci-dessous sont créées en utilisant le type de courbe de points et en saisissant les données des 5 points 0% (côté bas), 25%, 50% (centre), 75%, 100% (côté haut) à chaque condition. Elles sont

créé en réduisant le nombre de points sur la ligne à 5. Lors de la création d'une courbe, saisissez les données spécifiées par l'avion (ou la valeur de référence).

*Pour une description de la méthode de création de courbe, voir la description à la fin de ce manuel.



(Pour une description de la méthode de réglage, voir la description à la fin de ce manuel.)

Trim de vol stationnaire de l'accélérateur

L'écran de configuration du trim de vol stationnaire des gaz peut être appelé à partir de l'écran de configuration de la courbe des gaz.



La fonction Throttle Hover permet de régler la manette des gaz près du point de vol stationnaire. Elle est généralement utilisée dans des conditions de vol stationnaire. Les changements de vitesse du rotor accompagnant les changements de température, d'humidité et d'autres conditions de vol stationnaire peuvent être réglés. Réglez la manette des gaz de manière à ce que la rotation du rotor soit la plus stable possible. Un réglage plus délicat est également possible en utilisant cette fonction avec la fonction Hover Pitch.

Méthode de réglage

- Lorsque vous utilisez uniquement la condition de survol (normale), basculez le mode groupe sur le mode unique (réglage initial) et effectuez les réglages.
- Appuyez sur [INH]. (ON s'affiche.)

- · Sélectionnez le bouton de réglage. Exemple de sélection : RD
- · Le mode de fonctionnement de la garniture (Mode : Centre/ (Normal) peut être sélectionné.
 - Mode central : Taux de changement maximal à proximité du centre par opération de trim central (recommandé)

Mode normal : Fonctionnement du trim normal (trim de mouvement horizontal).

- Réglage de la plage de réglage de la garniture (plage) Lorsque la valeur est réduite, la coupe agit uniquement près du centre.
- · Le taux de coupe peut être ajusté et le sens de fonctionnement peut être défini.

Accélération

Cette fonction permet de régler le pas et la caractéristique de montée des gaz lors de l'accélération/

Fonctionnement de décélération. Une fonction d'accélération qui augmente temporairement le pas et les opérations d'accélération lors de l'accélération/décélération du manche des gaz peut être définie.

Exemple d'utilisation de la fonction d'accélération

 Lorsqu'elle est utilisée à tangage, la fonction d'accélération est efficace lorsque vous souhaitez accélérer la réponse du fuselage au vol à droite, à l'aile 3D, etc.

Lorsqu'il est utilisé, le ton aigu dépasse temporairement le ton maximum, mais revient immédiatement au ton maximum.



• Sélectionnez [Accélération] dans le menu modèle et appelez l'écran de configuration illustré ci-dessous.



Méthode de réglage

 L'accélération peut être réglée à la fois sur le réglage d'accélération (élevé) et sur le réglage de décélération (faible).

(Le point d'opération est affiché sur un graphique.)

- Réglage du taux d'accélération (Rate)
- Le temps de retour après l'opération (amortissement) peut être défini.
- Le point de fonctionnement à l'accélération et à la décélération peut être défini. Lorsqu'un point de fonctionnement est dépassé, une accélération est effectuée.
- Remarque : lorsque vous utilisez la fonction d'accélération, étant donné que la course de tangage est importante, effectuez vos réglages de manière à ce qu'il n'y ait aucun blocage de votre liaison.

Maintien de l'accélérateur

Cette fonction permet de régler la position de coupure de l'accélérateur pour l'autorotation. La position de l'accélérateur peut également être réglée sur une position de ralenti. Le réglage de ces 2 positions peut être sélectionné par commutateur. Cela permet de l'utiliser pour la commutation pendant l'entraînement.

 Sélectionnez [Maintien de l'accélérateur] dans le menu du modèle et appelez l'écran de configuration illustré cidessous.

Exemple d'utilisation

 Étant donné que le maintien de l'accélérateur possède 2 modes (coupure) et (ralenti), son utilisation en mode ralenti pendant l'entraînement et en mode coupure lors de l'arrêt du moteur lors d'un concours, etc. est pratique.

Remarque : lorsque le maintien de l'accélérateur est réglé sur ON dans des conditions normales, le maintien de l'accélérateur agit et le servo d'accélérateur est désactivé. Réglez toujours le maintien de l'accélérateur sur ON dans les conditions de maintien.



Méthode de réglage

Sélection du mode de fonctionnement

Mode manuel (Manuel) : La fonction de maintien de l'accélérateur est actionnée uniquement par l'interrupteur.

Mode automatique (Auto) : Le fonctionnement de la fonction de maintien de l'accélérateur est lié à la position de la manette des gaz.

Réglage de la position automatique : lorsque le mode automatique est sélectionné, la position de la manette des gaz (position automatique) peut être sélectionnée. Déplacez la manette des gaz vers la position que vous souhaitez définir et appuyez sur l'écran. (La position automatique s'affiche.)

Maintenir le réglage de la position

Le maintien de l'accélérateur (coupure) définit la position de coupure de l'accélérateur. Réglez-le de manière à ce que le carburateur soit complètement fermé.

Maintien de l'accélérateur (ralenti) : effectuez ce réglage pour maintenir le régime de ralenti pour l'entraînement. Des réglages peuvent être effectués en fonction de la position de ralenti de la courbe d'accélération.

- La vitesse de fonctionnement du servo d'accélérateur peut être réglée. (Vitesse)
- La fonction de coupure des gaz ou d'entraînement peut être commutée à l'aide du sélecteur de fonction de maintien.

Précautions d'utilisation



Lors du démarrage du moteur, vérifiez que la condition de ralenti et la condition de maintien de l'accélérateur sont désactivées.



Mélange de swash

La fonction de mixage de swash est utilisée pour corriger le plateau oscillant dans la direction des ailerons (roulis) et de l'élévateur (pas cyclique) correspondant à chaque opération de chaque condition.

Le réglage par courbe indépendante des opérations d'aileron, de profondeur et de tangage est possible. Le fonctionnement peut être réglé en douceur en appelant l'écran « Configuration de courbe » en appuyant sur l' élément de mixage qui correspond au mixage et à la direction qui doivent être corrigés.

Exemple d'utilisation

- À titre d'exemple, utilisez le mélange par oscillations pour corriger les tendances indésirables dans le sens du roulis.
- Pour une condition qui utilise Aileron vers Elevator, réglez cette fonction sur ON. Lorsque vous relevez le nez lors d'un roulis à droite, lorsque le côté Rate B est entré et que l'aileron droit est actionné, l'élévateur se déplace vers le bas. Réglez en ajustant le Rate. Pour un roulis à droite, ajustez sur le côté Rate A.
- Sélectionnez [Mélange Swash] dans le menu modèle et appelez l'écran de configuration ci-dessous.



Méthode de réglage

- Lorsque vous utilisez cette fonction, appuyez sur [INH]. (ON s'affiche.)
- Lorsque vous souhaitez définir le même contenu dans d'autres conditions, sélectionnez le mode groupe.
 Lorsque vous souhaitez définir uniquement la condition sélectionnée, sélectionnez le mode unique (réglage initial).
- Le taux de correction peut être défini par courbe.
- Un interrupteur peut être réglé.

Lorsque [--] est défini, la fonction de mixage oscillant est actionnée en sélectionnant simplement la condition.

Lors du réglage d'un commutateur [ON]/[OFF], appuyez sur l'élément [--] et appuyez sur l'écran pour appeler l'écran de sélection et régler le commutateur et sa position ON.

Mélange à étranglement

Cette fonction corrige le ralentissement du régime moteur provoqué par le fonctionnement du plateau oscillant lors du fonctionnement des ailerons ou de la gouverne de profondeur. La méthode d'application du couple dans le sens horaire ou antihoraire lors d' un pirouettement peut également être corrigée. Une fonction d'accélération qui augmente temporairement le taux de correction côté manette des gaz par rapport au fonctionnement rapide du manche peut également être définie.

 Sélectionnez [Mélange des gaz] dans le menu du modèle et appelez l'écran de configuration ci-dessous. Lorsqu'une correction est nécessaire, appuyez sur l'élément de mélange correspondant au mélange qui nécessite une correction et appuyez sur l'écran pour appeler l'écran de configuration de la courbe, puis corrigez le ralentissement.

Donner l'exemple

 L'aileron sur la manette des gaz applique une charge au moteur et corrige le ralentissement du régime moteur lorsque le manche des ailerons est actionné. La course du moteur peut être réglée indépendamment à l'aileron droit et à l'aileron gauche par les taux A et B.



- Un interrupteur peut être réglé.
 - Lorsque [--] est défini, la fonction de mixage oscillant est actionnée en sélectionnant simplement la condition.

Lors du réglage d'un commutateur [ON]/[OFF], appuyez sur l'élément [--] et appuyez sur l'écran pour appeler l'écran de sélection et régler le commutateur et sa position ON.

 $168 \rightarrow ACC \acute{E}$ R À LA TABLE DES MATIÈRES

Hauteur → Aiguille

Ce mélange est utilisé lorsque le moteur est équipé d'un contrôle à aiguille ou d'un autre réglage du mélange air-carburant. Une

courbe à aiguille peut être définie.

Une fonction d'accélération qui temporairement

Sélectionnez [Pitch→Needle] dans le menu modèle et appelez l'écran de configuration ci-dessous.

augmente le fonctionnement de l'aiguille lors de l'accélération/ décélération de la manette des gaz, le fonctionnement peut être réglé. La caractéristique de montée du servo à aiguille lors des opérations

d'accélération et de décélération peut être ajustée.



Pas → Gouvernail (mixage Revolution)

Pitch - Rudder

Pos.

+100

+50

+0

-50

100

Model1 Normal

Rate +0

0111 7.9V

EXP 1

Utilisez ce mélange lorsque vous souhaitez supprimer le couple de réaction généré par les changements de pas et de vitesse du rotor principal pendant le fonctionnement du pas. Réglez-le de manière à ce que le nez ne se déplace pas dans la direction du gouvernail.

Une fonction d'accélération qui augmente temporairement le taux de correction lors de l'accélération/décélération de la manette des

gaz peut être définie.

le taux de mélange à l'accélération/décélération peut être réglé.

 Sélectionnez [Pitch—Rudder] dans le menu du modèle et appelez l'écran de configuration affiché.

 Réglage de la courbe de mélange
 *Pour une description de la méthode de réglage de la courbe, voir la
 description au des de ce manuel



Méthode de réglage

- Lorsque vous utilisez cette fonction, appuyez sur [INH]. (ON s'affiche.)
- Lorsque vous souhaitez définir le même contenu dans d'autres conditions, sélectionnez le mode groupe.

Lorsque vous souhaitez définir uniquement la condition sélectionnée, sélectionnez le mode unique (réglage initial).

Une courbe de mélange est définie.

<Courbe de mélange en conditions normales>

Le taux de courbe de mélange démarre à partir d'une petite valeur.

Pour un rotor avec un sens de fonctionnement (polarité) horaire, lorsque le pas est actionné du côté positif, réglez de manière à ce que le mélange soit dans le sens horaire. Commencez par régler le trim en vol stationnaire, puis ajustez la position neutre.

1. Réglage entre lent et stationnaire

Effectuez des vols stationnaires répétés au décollage et à l'atterrissage à un rythme constant adapté à votre propre rythme, et ajustez l'inclinaison de manière à ce que le nez ne dévie pas lorsque la manette des gaz est levée et abaissée.

 Manette des gaz côté haut (montée et plongée à partir du vol stationnaire)

Répétez les montées et les plongées en vol stationnaire à un rythme constant adapté à votre propre rythme et ajustez l'inclinaison de manière à ce que le nez ne dévie pas lorsque la manette des gaz est levée et abaissée.

Cependant, lorsqu'un gyroscope de la série GY ou autre est utilisé, étant donné que la correction est effectuée par le gyroscope, ce mélang<u>e n'est pas utilisé. Si cette fonction est utilisée lorsque le</u> mode de fonctionnement du gyroscope est le mode AVCS, la position neutre changera.



Secar

<Courbe de mélange en condition de ralenti>

Réglez le taux de mixage de manière à ce que la direction du gouvernail lors d'un vol à grande vitesse soit droite. Ajustez en fonction de chaque condition utilisée.

<Réglage de la fonction d'accélération>

- L'opération d'accélération peut être effectuée à la fois pour le réglage en accélération (élevée) et pour le réglage en décélération (faible).
- Réglage du taux d'accélération (Rate)
- Le temps de retour après l'opération (amortissement) peut être réglé.
- Un point de fonctionnement (position d'action) peut être défini indépendamment lors de l'accélération et de la décélération.
 Lorsqu'un point de fonctionnement est dépassé, l'opération d'accélération est exécutée.

Gyro [Hélicoptère]

Cette fonction permet de régler la sensibilité du gyroscope. La sensibilité et le mode de fonctionnement (mode normal/ Le mode AVCS) peut être défini pour chaque condition. La sensibilité du gyroscope peut être commutée à chaque condition ou à l'aide du commutateur. (3 sensibilités) *Compatible avec gyroscope 3 axes (CGY750). Remarque : [Gyro] [Gyro2] [Gyro3] Fonction par défaut [Gyro] : CH6 (FASSTest12CH) CH5 (autre type de système) [Gyro2] : CH9 [Gyro3] : CH10

Toujours régler sur [--] (contrôle) et (trim) pour la fonction [Gyro] dans le menu Fonction du menu Liaison.



Méthode de réglage

- Lorsque vous utilisez cette fonction, appuyez sur [INH]. (ON s'affiche.)
- Lorsque vous souhaitez définir le même contenu dans d'autres conditions, sélectionnez le mode groupe.
- Lorsque vous souhaitez définir uniquement la condition sélectionnée, sélectionnez le mode unique (réglage initial).
- Trois tarifs peuvent être commutés pour chaque condition. (Taux 1/Taux 2/Taux 3)
- Un réglage VR plus précis peut être défini.





Gouverneur

Lors de l'utilisation d'un régulateur Futaba, cette fonction est utilisée pour changer le régime de la tête de l'hélicoptère.

Jusqu'à 3 tarifs peuvent être définis pour chaque condition.

*Le régulateur est utilisé en connectant le canal de réglage de la vitesse du régulateur au CH7 (réglage initial).

*Lorsque vous utilisez un commutateur [ON]/[OFF] de régulateur indépendant, connectez le connecteur AUX ([ON]/[OFF]) du régulateur à CH8 (réglage initial) et réglez le commutateur sur CH8 (Governor2) dans le menu Fonction du menu Liaison.

• Sélectionnez [Gouverneur] dans le menu modèle et appelez

*Lorsque vous utilisez la fonction de mélange de carburant, le servo de mélange est contrôlé à partir du régulateur. Lors de la transmission des données de courbe de mélange de l'émetteur au régulateur, le connecteur AUX (m.trm) du régulateur doit être connecté à CH8 (réglage initial) et le réglage côté régulateur doit être effectué. Voir le manuel d'instructions du régulateur.

Remarque : réglez toujours (Contrôle) et (Garniture) sur [–] pour [Gouverneur] et [Gouverneur 2] du menu Fonction du menu Liaison.

l'écran de configuration ci-dessous. Norma 4111 6.7V ·Retour au menu Modèle Rate 2 Rate 3 Rate 1 INH net 1 Réglage du régime moteur Rate (50.0)(50.0) (50.0) Réglage précis des paramètres VR Tuning (+0)(+0) (+0)Mode 2000 rpm Jnit Sélection de l'unité d'affichage : [%] [rpm]

Méthode de réglage

•Activer le mixage

Lorsque vous utilisez cette fonction, appuyez sur [INH]. (ON s'affiche.)

- *Lorsque la fonction est réglée sur ON/OFF dans l'écran de configuration du régulateur, le point final de course du servo et le point limite du canal de réglage du régime du régulateur sont désormais initialisés.
- *Lors du passage de INH à ACT (ON), la course du servo est initialisée à 100 et le point limite est initialisé à 155.

*Lorsque le fonctionnement est modifié sur INH dans toutes les conditions, la course du servo est initialisée à 100 et le point limite est initialisé à 135. Réglage du régime moteur

Appuyez sur l'élément de taux. Réglez le régime à l'aide des boutons «▼▼» «▼» «▲» «▲▲».

Valeur initiale : 50 % (1 500 tr/min) Plage de réglage : OFF, 0~110% (OFF, 700~3500rpm)

*Lorsque la valeur est enfoncée, elle est réinitialisée à la valeur initiale.

Sélection de l'unité d'affichage
 Appuyez sur l'élément UNITÉ [%] [rpm]. Sélectionnez l'unité.

•Sélection du mode d'affichage

- *Lorsque le mode [rpm] est sélectionné ci-dessus, le mode d'affichage peut être sélectionné.
- * Il n'y a aucun changement dans la sortie de l'émetteur même lorsque le « Mode » est modifié. L'étalonnage doit être effectué via le régulateur.
- * Afin d'utiliser la fonction Gouverneur du T16IZ, il est nécessaire de modifier les paramètres du régulateur pour le mode côté bas 700 tr/min.

Lorsque le mode du menu modèle de l'écran du gouverneur est modifié, le changement est également indiqué à l'écran.



Course du canal de réglage du régime du rotor principal

•Réglage précis des paramètres VR

Appuyez sur l'élément [--] et appuyez sur l'écran pour accéder à l'écran de sélection. Sélectionnez la commande.

*Pour une description de la méthode de sélection du commutateur, voir la description à la fin de ce manuel.

Appuyez sur l'élément de taux.

Réglez le taux de trim à l'aide des boutons «▼▼» «▼» «▲» «▲▲».

Valeur initiale : 0% (0rpm)

Plage de réglage : -20~+20%

*Lorsque l'écran est touché pendant une seconde, la sensibilité est réinitialiser à la valeur initiale.

Appuyez sur l'écran pour revenir au mode curseur.

Gyro setting CGY755 CGY760R Réglage du gyroscope Le T16IZ a les mêmes fonctions que le GPB-1. Le CGY755 / CGY760R peut être configuré à partir de l'écran du T16IZ en se connectant au T16IZ. Certaines fonctions peuvent être configurées sans fil. *CGY760R doit être Ver3.0 ~. Mettez à jour CGY760R. A. Connexion filaire : paramètres avancés (toutes les fonctions sont identiques à celles du GPB-1) _ _ _ E T16I7 Si le T16IZ et le gyroscope ne sont pas connectés, la valeur de réglage CGY755/CGY760R du gyroscope ne peut pas être modifiée. L () COX Futat CGY76OR Connectez la batterie du récepteur (3,5 à 8,4 V) à l'un des connecteurs « AIL » à « S.B2 » que "RPM" et "P.BOX". P.BOX SI/F (Ne pas connecter à « RPM » et « P.BOX ».) Câble de connexion CGY (inclus avec le gyroscope) B. Réglages sans fil : les réglages Gyrot peuvent être effectués sans fil. (Nombre limité d'articles) F_-T16IZ Lorsque vous utilisez la fonction de réglage sans fil, définissez la fonction CGY755/CGY760R de télémétrie sur ACT. Le réglage sans fil peut être FASSTest ou T-FHSS. (Cax 1 CGY760F Futaba



175 → ACCÉ R À LA TABLE DES MATIÈRES





Gyro setting CGY755 CGY760R



	Gyro setting CGY755 CGY760R	
_		
	Ecran d'accueil	1
	Ecran d'accueil Mined Programment Normal Normal Normal Normal Normal Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Normal Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street Street St	
Écran de menu de base	Nega-1 Killing 7,7 v Flight Farm	
	Decart Ease Hoday See	
	• Réglage de vol (aileron, profondeur) • Swash Basic (swash) • Rud Basic (gouvernail) • Gov Basic (gouvernail) • S.BUS Basic	
Écran de menu expert	Neural Children Count of Count	
	 Détail du swash (swash) • Expert en réglage de vol (aileron) • Expert en gouvernail (gouvernail) Expert en régulateur (gouvernail) 	
Écran du récepteur	Nea-1 Normal ACT YASSTING	
	Récepteur interne • Type RF	

Gyro set	ting CGY755 CGY760R
	<section-header></section-header>
	Gov Basic (Gouverneur)
	S.BUS Basique
Menu de base

L' écran « SBUS BASIC » est accessible via l' écran « BASIC MENU » . Réglez le CH pour chaque fonction en fonction de l'émetteur à utiliser.

Toutes les fonctions inutilisées doivent être réglées sur INH (Inhibé). Par exemple, si les fonctions de gain à distance Gain A/E et Gain RUD ne doivent pas être utilisées, réglez-les sur [INH]. Le CGY760R/CGY755 vous permettra alors d'effectuer des réglages de gain dans le menu correspondant.

de base





Canal sans fil

Le canal sans fil utilise deux canaux consécutifs. Par exemple, si CH13 est réglé sur « # 1 », CH14 est automatiquement réglé sur « # 2 ». Par consèquent, lorsque vous utilisez cette fonction, deux canaux libres consécutifs sont nécessaires pour l'émetteur. Il n'est pas possible d'utiliser une attribution de canal qui est utilisée pour une autre fonction.

AVERTISSEMENT

Vérifiez toujours que les attributions de fonctions S.BUS correspondent aux attributions de fonctions de votre émetteur (dans le menu FONCTION). Si des modifications sont apportées aux attributions de fonctions de l'émetteur, il sera également nécessaire d'effectuer les modifications dans les attributions de fonctions S.BUS. Pour changer de canal, CGY et T161Z doivent être connectés.

Type de servomoteur à canal ELE2

(Si waaassaatiilisaatsadaastiliiser le port ELE2 pour autre chose que le swash.)

Cette fonction permet de sélectionner les types de servos ELE2. Il existe trois types de sélection de fréquence de pilotage du servo, AN : 70 Hz, DG285 Hz et 760 µS. Tous les servo numériques Futaba peuvent fonctionner avec le mode DG : 285 Hz le plus rapide, mais certaines autres marques de servos ne prennent pas en charge le mode DG : 285 Hz. Dans ce cas, sélectionnez la fréquence de pilotage du servo appropriée selon les spécifications du fabricant.

Si vous sélectionnez H4-00 ou H4-45 avec 4 servos à oscillations, vous ne pouvez pas définir ce type de servo du port ELE2. Dans ce cas, sélectionnez tous les types de servos à oscillations dans le type de servo de base SWH.

Réglage : AN : 70 Hz/DG : 760 µS/DG : 285 Hz Réglage initial : DG : 285 Hz

Le paramètre de type de servo dans le CGY doit correspondre au type de servo que vous utilisez. Un réglage incorrect peut endommager le CGY ou le servo. Un réglage incorrect peut également entraîner une perte de contrôle pendant le vol.

Shiel Barri.	New-1 Normal	-1	W5.7	Lane.
Condition	0:12	-100		100
Condit.2	P2	-		
Condit.3	F3		-	
Condit,4	94			-
Condit.5	P5			-

Comme pour la fonction de condition de vol de l'émetteur, il est possible d'utiliser des réglages prédéterminés, chacun activé par un ou plusieurs commutateurs sur l'émetteur. En réglant le commutateur de condition sur le canal avec la fonction AFR de l'émetteur et en réglant le point pour chaque condition de vol avec la courbe de point AFR, vous pouvez changer la condition du CGY760R/CGY755 en conjonction avec le commutateur de condition de vol de l'émetteur.



- O Assurez-vous de vérifier le fonctionnement de toutes les conditions 1 à 5 avant de voler.
- Le réglage de « CH sans fil » n'est possible que lorsque l'émetteur

et le CGY est éteint et le CGY est allumé.

Assurez-vous de connecter et de déconnecter le câble de connexion CGY et T16IZ avec l'alimentation hors tension.





 $183 \rightarrow ACC \acute{E}$ R À LA TABLE DES MATIÈRES

Swall Ball Hornal CITS 7.7v 3/6	(6) AIL, ELE, PIT. Pour: Réglage du neutre du servomoteur
ALTHE I	Réglez la position neutre du servo de plateau cyclique (aileron, élévateur, pas, deuxième
LENIO	élévateur). Le deuxième élévateur (ELE2) s'affiche uniquement lorsque le type de plateau cyclique est H4-xx.
	Plages de réglage : +240 ~ -240 Valeur initiale : 0
	(7) SWS. Dir : Réglage de la direction du swash
Terret Terret	Cette fonction permet de sélectionner la direction des ailerons, de la profondeur et du pas collectif. Inversez la direction lorsque le mouvement du manche et le mouvement du plateau oscillant sont opposés. Chause fois que vous apouvez sur le bouton +/. La polarité chance.
Normal CIII 7.7V 4/5	
WS.Dir All	(8) SWS. Taux : Ajustement du taux Cond
WS.Dir ELE	Les paramètres de vitesse de rotation servent à définir une course cyclique de base connue po le gyroscope afin de calculer les compensations et l'échelle de gain. Cette valeur ne représente
WS.Der Pft	pas la course cyclique totale, mais indique plutôt au gyroscope un point connu pour qu'il
WS.Rate 50% CT	comprenne la geometrie de l'nelicoptere. Il est important de noter du un parametre s'applique a la fois aux axes de roulis et de tangage ; ils ne sont pas ajustés individuellement.
st.date	(LES TAUX DOUBLE DOIVENT ÊTRE DE 100)
	- Quantité suggérée de hauteur cyclique de base
	*Taille 800 – 10 degrés *Taille 700 – 9 degrés
*Le numéro d'état actuel du CGY est affiché.	*Taille 600 - 550 - 8 degrés *Taille 500 - 7 degrés
Le parametre avec l'affichage « C# » peut etre defini pour chaque condition. 1. Utilisez le bouton « C# » pour sélectionner le numéro de condition.	*450 et moins - 6 degrés
 Ensuite, ajustez la valeur de la condition selectionnee par le taux bouton. 	Plages de réglage : 0 à 100 % Valeur initiale : 50 %
Pour les fonctions qui peuvent définir des	(9) PIT Taux - Aiustement du taux
conditions dans ce manuel, marquez Cond	Le [PIT.Rate] est la valeur de déplacement collectif autorisé. Une bonne plage de départ pour
	Sport, 3D et F3C est de +/-10 à +/-12 degrés.
	Plages de réglage : 0 à 100 Valeur initiale : 50 %
	(10) Anneau SWS Cond
	Ce paramètre est utilisé pour définir le maximum total de course cyclique ainsi que pour limiter la course du plateau cyclique afin d'éviter le blocage des servos du plateau cyclique lorsque le manche
	Ce paramètre est utilisé pour définir le maximum total de course cyclique ainsi que pour limiter la course du plateau cyclique afin d'éviter le blocage des servos du plateau cyclique lorsque le manche de commande est déplacé vers un coin (par exemple, cyclique complétement à droite et compléteme à function)
Swatch Press Press - 1 Hournal CITE 7.7V 5/6	Ce paramètre est utilisé pour définir le maximum total de course cyclique ainsi que pour limiter la course du plateau cyclique afin d'éviter le blocage des servos du plateau cyclique lorsque le manche de commande est déplacé vers un coin (par exemple, cyclique complètement à droite et complèteme à l'arrière).
Swatus Basis How-1 Call 7.7V 5/0	Ce paramètre est utilisé pour définir le maximum total de course cyclique ainsi que pour limiter la course du plateau cyclique afin d'éviter le blocage des servos du plateau cyclique lorsque le manche de commande est déplacé vers un coin (par exemple, cyclique complètement à droite et complètement à trarrière). Plages de réglage : 50 - 100 % Valeur initiale : 130 %
Swatch Hantz Henry Carl 7.7v 5/A	Ce paramètre est utilisé pour définir le maximum total de course cyclique ainsi que pour limiter la course du plateau cyclique afin d'éviter le blocage des servos du plateau cyclique lorsque le manche de commande est déplacé vers un coin (par exemple, cyclique complètement à droite et complèteme à l'arrière). Plages de réglage : 50 - 100 % Valeur initiale : 130 % (11) AGy. Dir : Alleron (roulement) Direction du gyroscope EGy. Dir : Ascenseur (nas) Direction gyroscopique
Swatch Street Meret -1 5/6 WS.Ring 130 % C1 dty.Die Nambal Gry.Die Nambal	Ce paramètre est utilisé pour définir le maximum total de course cyclique ainsi que pour limiter la course du plateau cyclique afin d'éviter le blocage des servos du plateau cyclique lorsque le manche de commande est déplacé vers un coin (par exemple, cyclique complètement à droite et complèteme à l'arrière). Plages de réglage : 50 ~ 100 % Valeur initiale : 130 % (11) AGy, Dir : Alieron (roulement) Direction du gyroscope EGy. Dir : Ascenseur (pas) Direction gyroscopique Ce paramètre contrôle la direction dans laquelle le CGY (axe roulis/tangage) compensera lorsqu
Sector Basic Hores 1 Calls 7.7v Sco dvS. Ring 120 % C1 Gy. Dir Hickned Basic Horeson 1 Gy. Dir Hickned Basic Horeson 1 HE.Dir All. Might	Ce paramètre est utilisé pour définir le maximum total de course cyclique ainsi que pour limiter la course du plateau cyclique ain d'éviter le blocage des servos du plateau cyclique lorsque le manche de commande est déplacé vers un coin (par exemple, cyclique complètement à droite et complèteme à l'arrière). Plages de réglage : 50 - 100 % Valeur initiale : 130 % (11) AGy. Dir : Alleron (roulement) Direction du gyroscope EGy. Dir : Ascenseur (pas) Direction gyroscopique Ce paramètre contrôle la direction dans laquelle le CGY (axe roulis/tangage) compensera lorsque l'hélicoptère roule (tangage). Soulevez l'hélicoptère et faites-le rouler vers la droite. Le CGY doit
Institutional Memory Science 1 Constitution of	Ce paramètre est utilisé pour définir le maximum total de course cyclique ainsi que pour limiter la course du plateau cyclique ain d'éviter le blocage des servos du plateau cyclique lorsque le manche de commande est déplacé vers un coin (par exemple, cyclique complètement à droite et complètement à l'arrière). Plages de réglage : 50 - 100 % Valeur initiale : 130 % (11) AGy. Dir : Alleron (roulement) Direction du gyroscope EGy. Dir : Ascenseur (pas) Direction gyroscopique Ce paramètre contrôle la direction dans laquelle le CGY (axe roulis/tangage) compensera lorsque l'hélicoptère roule (tangage). Soulevez l'hélicoptère et faites-le rouler vers la droite. Le CGY doi compenser en ajoutant du cyclique gauche au plateau oscillant. (Soulevez l'hélicoptère et faiteate pivoter le nez de l'hélicoptère vers le bas. Le CGY doit compenser en ajoutant du cyclique faite pivoter le nez de l'hélicoptère vers le bas. Le CGY doit compenser en ajoutant du cyclique faiteate.
Section Strain Mereon Content State AVS.Ring COD CO Gy. Die Heitenal TK.Dir AR. Highlaff TK.Dir ELE Gp	Ce paramètre est utilisé pour définir le maximum total de course cyclique ainsi que pour limiter la course du plateau cyclique ain d'éviter le blocage des servos du plateau cyclique lorsque le manche de commande est déplacé vers un coin (par exemple, cyclique complètement à droite et complèteme à l'arrière). Plages de réglage : 50 - 100 % Valeur initiale : 130 % (11) AGy. Dir : Alleron (roulement) Direction du gyroscope EGy. Dir : Ascenseur (pas) Direction gyroscopique Ce paramètre contrôle la direction dans laquelle le CGY (axe roulistangage) compensera lorsq l'hélicoptère roule (tangage). Soulevez l'hélicoptère et faites-le rouler vers la droite. Le CGY doi compenser en ajoutant du cyclique gauche au plateau oscillant. (Soulevez l'hélicoptère et faites- pivoter le nez de l'hélicoptère vers le bas. Le CGY doit compenser en ajoutant du cyclique arrié au plateau oscillant.)
Swatist Blance Heart 4 Hournal CERE 7.7V 5/0 MS Ring 130 % C1 MS Ring National Gy Der National TR.Der All. Blach (TR.Der All. Blach (Ce paramètre est utilisé pour définir le maximum total de course cyclique ainsi que pour limiter la course du plateau cyclique afin d'éviter le blocage des servos du plateau cyclique lorsque le manche de commande est déplacé vers un coin (par exemple, cyclique complètement à droite et complèteme à l'arrière). Plages de réglage : 50 - 100 % Valeur initiale : 130 % (11) AGy, Dir : Alieron (roulement) Direction du gyroscope EGy. Dir : Ascenseur (pas) Direction gyroscopique Ce paramètre contrôle la direction dans laquelle le CGY (axe roulis/tangage) compensera lorsque l'hélicoptère roule (tangage). Soulevez l'hélicoptère et faites-le rouler vers la droite. Le CGY do compenser en ajoutant du cyclique gauche au plateau oscillant. (Soulevez l'hélicoptère et faites pivoter le nez de l'hélicoptère vers le bas. Le CGY doit compenser en ajoutant du cyclique arrié au plateau oscillant.) Si le CGY compense dans la mauvaise direction, il sera alors nécessaire d'inverser le réglage of
Section Blancic Monet - 5 Monetonal CERE 7. 7 V 5/0 MS. Ring F20 % CE My. Div My. Div My. Div My. Div My. Div Microsoft TK. Div FLE Gp	Ce paramètre est utilisé pour définir le maximum total de course cyclique ainsi que pour limiter la course du plateau cyclique afin d'éviter le blocage des servos du plateau cyclique lorsque le manche de commande est déplacé vers un coin (par exemple, cyclique complètement à droite et complèteme à l'arnére). Plages de réglage : 50 - 100 % Valeur initiale : 130 % (11) AGy. Dir : Alleron (roulement) Direction du gyroscope EGy. Dir : Ascenseur (pas) Direction gyroscopique Ce paramètre contrôle la direction dans laquelle le CGY (axe roulis/tangage) compensera lorsq l'hélicoptère roule (tangage). Soulevez l'hélicoptère et faites-le rouler vers la droite. Le CGY doi compenser en ajoutant du cyclique gauche au plateau oscillant. (Soulevez l'hélicoptère et faites pivoter le nez de l'hélicoptère vers le bas. Le CGY doit compenser en ajoutant du cyclique arrié au plateau oscillant.) Si le CGY compense dans la mauvaise direction, il sera alors nécessaire d'inverser le réglage sens de compensation.
Sector Marie Morenal CERE 7.7V Sco WS Ring 130 % CE Gy. De Narshall Gy. De Narshall TK. De ELE Gp	Ce paramètre est utilisé pour définir le maximum total de course cyclique ainsi que pour limiter la course du plateau cyclique afin d'éviter le blocage des servos du plateau cyclique lorsque le manche de commande est déplacé vers un coin (par exemple, cyclique complètement à droite et complètement à rarrière). Plages de réglage : 50 - 100 % Valeur initiale : 130 % (11) AGy. Dir : Alleron (roulement) Direction du gyroscope EGy. Dir : Ascenseur (pas) Direction gyroscopique Ce paramètre contrôle la direction dans laquelle le CGY (axe roulis/tangage) compensera lorsque Thélicoptère roule (tangage). Soulevez l'hélicoptère et faites-le rouler vers la droite. Le CGY doi compenser en ajoutant du cyclique gauche au plateau oscillant. (Soulevez l'hélicoptère et faites pivoter le nez de l'hélicoptère vers le bas. Le CGY doit compenser en ajoutant du cyclique arrié au plateau oscillant.) Si le CGY compense dans la mauvaise direction, il sera alors nécessaire d'inverser le réglage et sens de compensation.
Install Basic Hormai CER 7.7v Sco MVS Ring Gyr, Die Hormai Gyr, Die Hormai TK, Die Alle Might TK, Die ELE Op	Ce paramètre est utilisé pour définir le maximum total de course cyclique ainsi que pour limiter la course du plateau cyclique ain d'éviter le blocage des servos du plateau cyclique lorsque le manche de commande est déplacé vers un coin (par exemple, cyclique complètement à droite et complètement à l'arrière). Plages de réglage : 50 - 100 % Valeur initiale : 130 % (11) AGy. Dir : Alleron (roulement) Direction du gyroscope EGy. Dir : Ascenseur (pas) Direction gyroscopique Ce paramètre contrôle la direction dans laquelle le CGY (axe roulis/tangage) compensera lorsq l'hélicoptère roule (tangage). Soulevez l'hélicoptère et faites-le rouler vers la droite. Le CGY doi compenser en ajoutant du cyclique gauche au plateau oscillant. (Soulevez l'hélicoptère et faites- pivoter le nez de l'hélicoptère vers le bas. Le CGY doi compenser en ajoutant du cyclique arrié au plateau oscillant.) Si le CGY compense dans la mauvaise direction, il sera alors nécessaire d'inverser le réglage de sens de compensation.
Avis Staric Menor Control Control State Avis Staring Control Control State Gyr, Dir Holemant TELDir AR. Mightin TELDir Kall	Ce paramètre est utilisé pour définir le maximum total de course cyclique ainsi que pour limiter la course du plateau cyclique ain d'éviter le blocage des servos du plateau cyclique lorsque le manche de commande est déplacé vers un coin (par exemple, cyclique complètement à droite et complètement à l'arrière). Plages de réglage : 50 - 100 % Valeur initiale : 130 % (11) AGy. Dir : Alleron (roulement) Direction du gyroscope EGy. Dir : Ascenseur (pas) Direction gyroscopique Ce paramètre contrôle la direction dans laquelle le CGY (axe roulis/tangage) compensera lorsque l'hélicoptère roule (tangage). Soulevez l'hélicoptère et faites-le rouler vers la droite. Le CGY doi compenser en ajoutant du cyclique gauche au plateau oscillant. (Soulevez l'hélicoptère et faites- pivoter le nez de l'hélicoptère vers le bas. Le CGY doit compenser en ajoutant du cyclique arriè au plateau oscillant.) Si le CGY compense dans la mauvaise direction, il sera alors nécessaire d'inverser le réglage et sens de compensation.
An and a second	Ce paramètre est utilisé pour définir le maximum total de course cyclique ainsi que pour limiter la course du plateau cyclique ain d'éviter le blocage des servos du plateau cyclique lorsque le manche de commande est déplacé vers un coin (par exemple, cyclique complètement à droite et complèteme à l'arrière). Plages de réglage : 50 - 100 % Valeur initiale : 130 % (11) ACy. Dir : Alieron (roulement) Direction du gyroscope EGy. Dir : Ascenseur (pas) Direction gyroscopique Ce paramètre contrôle la direction dans laquelle le CGY (axe roulis/tangage) compensera lorsque l'hélicoptère roule (tangage). Soulevez l'hélicoptère et faites-le rouler vers la droite. Le CGY doit compenser en ajoutant du cyclique gauche au plateau oscillant. (Soulevez l'hélicoptère et faites- pivoter le nez de l'hélicoptère vers le bas. Le CGY doit compenser en ajoutant du cyclique arriè au plateau oscillant.) Si le CGY compense dans la mauvaise direction, il sera alors nécessaire d'inverser le réglage et sens de compensation. MAVERTISEMENT Q Vérfitez que le CGY compense dans la bonne direction avant le vol. Si la direction de compensation est incorrecte, le modèle roulera ou tanguera de manière incontrôlable avant même de quitter le sol. Assurez-vous de régler la direction du mouvement des ailerons et la direction du mouvement de l'élévate
Sweine Staale Heren-1 CESS 7.7V Sid WS-Ring 130% C1 My-Die Niesself Gy-Die Hieseniff TK.Dir All. Highlat TK.Dir ELE Up	Ce paramètre est utilisé pour définir le maximum total de course cyclique ainsi que pour limiter la course du plateau cyclique ain d'éviter le blocage des servos du plateau cyclique lorsque le manche de commande est déplacé vers un coin (par exemple, cyclique complètement à droite et complèteme à l'arriée). Plages de réglage : 50 - 100 % Valeur initiale : 130 % (11) AGy, Dir : Alieron (roulement) Direction du gyroscope EGy. Dir : Ascenseur (pas) Direction gyroscopique Ce paramètre contrôle la direction dans laquelle le CGY (axe roulis/tangage) compensera lorsqu l'hélicoptère roule (tangage). Soulevez l'hélicoptère et faites-le rouler vers la droite. Le CGY do compenser en ajoutant du cyclique gauche au plateau oscillant. (Soulevez l'hélicoptère et faites pivoter le nez de l'hélicoptère vers le bas. Le CGY doit compenser en ajoutant du cyclique gauche au plateau oscillant.) Si le CGY compense dans la mauvaise direction, il sera alors nécessaire d'inverser le réglage de sens de compensation. MARYENTISSEMENT Order que le CGY compense dans la bonne direction avant le vol. Si la direction de compensation est incorrecte, le modèle roulera ou tanguera de manière incontrôlable avant même de quitter le sol.
AVS. Ring 120 C C C C C C C C C C C C C C C C C C C	Ce paramètre est utilisé pour définir le maximum total de course cyclique ainsi que pour limiter la course du plateau cyclique ain d'éviter le blocage des servos du plateau cyclique lorsque le manche de commande est déplacé vers un coin (par exemple, cyclique complètement à droite et complèteme à l'arrière). Plages de réglage : 50 - 100 % Valeur intilale : 130 % (11) AGY. Dir : Alleron (roulement) Direction du gyroscope EGY. Dir : Alleron (roulement) Direction gyroscopique Ce paramètre contrôle la direction dans laquelle le CGY (axe roulis/tangage) compensera lorsque Thélicoptère roule (tangage). Soulevez l'hélicoptère et faites-le rouler vers la droite. Le CGY doi compenser en ajoutant du cyclique gauche au plateau oscillant. (Soulevez l'hélicoptère et faites- pivoter le nez de l'hélicoptère vers le bas. Le CGY doit compenser en ajoutant du cyclique arriè au plateau oscillant.) Si le CGY compense dans la mauvaise direction, il sera alors nécessaire d'inverser le réglage de sens de compensation. MAVERTISSEMENT ① Vérifiez que le CGY compense dans la bonne direction avant le vol. Si la direction de compensation est incorrecte, le modèle roulera ou tanguera de manière incontrôlable avant même de quitter le sol. Assurez-vous de régler la direction du mouvement des ailerons et la direction du mouvement de l'élévater afin que le mixage F/F (menu Ele Comp et Rud. F/F) fonctione efficacement. Veuillez égaleme effectuer cette opération après avoir défini le sens de fonctionnement.
3) ARTICLE Dir ELE : Fonctionnement des ascenseurs	Ce paramètre est utilisé pour définir le maximum total de course cyclique ainsi que pour limiter la course du plateau cyclique ain d'éviter le blocage des servos du plateau cyclique lorsque le manche de commande est déplacé vers un coin (par exemple, cyclique complètement à droite et complèteme à l'arriée). Plages de réglage : 50 - 100 % Valeur initiale : 130 % (11) AGy. Dir : Alleron (roulement) Direction du gyroscope EGy. Dir : Ascenseur (pas) Direction gyroscopique Ce paramètre contrôle la direction dans laquelle le CGY (axe roulis/tangage) compensera lorsque l'helicoptère roule (tangage). Soulevez l'hélicoptère et faites-le rouler vers la droite. Le CGY doi compenser en ajoutant du cyclique gauche au plateau oscillant. (Soulevez l'hélicoptère et faites- pivoter le nez de l'hélicoptère vers le bas. Le CGY doit compenser en ajoutant du cyclique arrié au plateau oscillant.) Si le CGY compense dans la mauvaise direction, il sera alors nécessaire d'inverser le réglage et sens de compensation. MAVERTISEMENT Suire LGY compense dans la mauvaise direction, avant le vol. Si la direction de compensation est incorrecte, le modèle roulera ou tanguera de manière incontrôlable avant même de quitter le sol. Assurez-vous de régler la direction du mouvement des ailerons et la direction du mouvement de l'élévate atin que le mixage F/F (menu Ele Comp et Rud. F/F) fonctionne efficacement. Veuillez également effecture cette opération après avoir défini le sens de fonctionnement.
3) ARTICLE Dir ELE : Fonctionnement des ascenseurs hargez la direction de l'ascenseur dans le gyroscope.	Ce paramètre est utilisé pour définir le maximum total de course cyclique ainsi que pour limiter la course du plateau cyclique afin d'éviter le blocage des servos du plateau cyclique lorsque le manche de commande est déplacé vers un coin (par exemple, cyclique complètement à droite et complèteme à l'arrièe). Plages de réglage : 50 - 100 % Valeur initiale : 130 % (11) AGy. Dir : Alleron (roulement) Direction du gyroscope EGy. Dir : Ascenseur (pas) Direction gyroscopique Ce paramètre contrôle la direction dans laquelle le CGY (axe roulis/tangage) compensera lorsque l'helicoptère roule (tangage). Soulevez l'hélicoptère et faites-le rouler vers la droite. Le CGY doi compenser en ajoutant du cyclique gauche au plateau oscillant. (Soulevez l'hélicoptère et faites- pivoter le nez de l'hélicoptère vers le bas. Le CGY doit compenser en ajoutant du cyclique arrié au plateau oscillant.) Si le CGY compense dans la mauvaise direction, il sera alors nécessaire d'inverser le réglage et sens de compensation. MAVERTISEMENT Assurez-vous de régler la direction du mouvement des ailerons et la direction du mouvement de l'élévatea afin que le mixage F/F (menu Ele Comp et Rud. F/F) fonctionne efficacement. Veuillez également effectuer cette opération après avoir défini le sens de fonctionnement.
AS Ship My phi Gy Dur Hell Cy Dur AL TROY ELE 3) ARTICLE Dir ELE : Fonctionnement des ascenseurs harges 1a direction de l'ascenseur dans le gyroscope. Iéthode de réglage) Appuyez sur le bouton « Haut » pour ascéder au mode de réglage.	Ce paramètre est utilisé pour définir le maximum total de course cyclique ainsi que pour limiter la course du plateau cyclique afin d'éviter le blocage des servos du plateau cyclique lorsque le manche de commande est déplacé vers un coin (par exemple, cyclique complètement à droite et complèteme à l'arrièe). Plages de régiage : 50 - 100 % Valeur initiale : 130 % (11) AGy. Dir : Alleron (roulement) Direction du gyroscope EGy. Dir : Ascenseur (pas) Direction gyroscope EGy. Dir : Ascenseur (pas) Direction gyroscope EGy. Dir : Ascenseur (pas) Direction gyroscope (hélicoptère roule) (tangage). Soulevez l'hélicoptère et faites-le rouler vers la droite. Le CGY doi compenser en ajoutant du cyclique gauche au plateau oscillant. (Soulevez l'hélicoptère et faites- pivoter le nez de l'hélicoptère vers le bas. Le CGY doit compenser en ajoutant du cyclique arriè au plateau oscillant.) Si le CGY compense dans la mauvaise direction, il sera alors nécessaire d'inverser le réglage et sens de compensation.
A) ARTICLE Dir ELE : Fonctionnement des ascenseurs hargez la direction de l'ascenseur dans le gyroscope. Hothode de réglage] Appuyez sur le bouton er Haut » pour accéder au mode de réglage. a message « Súr ? » s'affiche. Actionnez le manche de l'élévateur à fond vers le haut. Si vou puyez sur le bouton [Oui], le sens de fonctionnement de l'élévateur est mémorisé.	Ce paramètre est utilisé pour définir le maximum total de course cyclique ainsi que pour limiter la course du plateau cyclique afin d'éviter le blocage des servos du plateau cyclique lorsque le manche de commande est déplacé vers un coin (par exemple, cyclique complètement à droite et complèteme à l'arrièe). Plages de réglage : 50 - 100 % Valeur initiale : 130 % (11) ACy. Dir : Alieron (roulement) Direction du gyroscope EGy. Dir : Ascenseur (pas) Direction gyroscopique Ce paramètre contrôle la direction dans laquelle le CGY (axe roulis/tangage) compensera lorsque Thélicoptère roule (tangage). Soulevez l'hélicoptère et faites-le rouler vers la droite. Le CGY doit compenser en ajoutant du cyclique gauche au plateau oscillant. (Soulevez l'hélicoptère et faites- pivoter le nez de l'hélicoptère vers le bas. Le CGY doit compenser en ajoutant du cyclique arriè au plateau oscillant.) Si le CGY compense dans la mauvaise direction, il sera alors nécessaire d'inverser le réglage et sens de compensation.
S) ARTICLE Dir ELE : Fonctionnement des ascenseurs Article de réglagel Appuyez sur le bouton et Haut s pour accéder au mode de réglage. Tensesage « Sûr ? » s'affiche. Actionnez le manche de l'élévateur à fond vers le haut. Si vous puyez sur le bouton [Ou], le sens de fonctionnement de l'élévateur est mémorisé. PARTICLE Dir LEI : Sonctionne et de l'élévateur est mémorisé.	Ce paramètre est utilisé pour définir le maximum total de course cyclique ainsi que pour limiter la course du plateau cyclique ain d'éviter le blocage des servos du plateau cyclique lorsque le manche de commande est déplacé vers un coin (par exemple, cyclique complètement à droite et complèteme à tarriee). Plages de réglage : 50 - 100 % Valeur initiale : 130 % (11) ACy, Dir : Alieron (roulement) Direction du gyroscope! EGy. Dir : Asconseur (pas) Direction gyroscopique Ce paramètre contrôle la direction dans laquelle le CGY (axe roulisitangage) compensera lorsque Thélicoptère roule (tangage). Soulevez l'hélicoptère et faites-le rouler vers la droite. Le CGY dou compenser en ajoutant du cyclique gauche au plateau oscillant. (Soulevez l'hélicoptère et faites- pivoter le nez de l'hélicoptère vers le bas. Le CGY doit compenser en ajoutant du cyclique arrié au plateau oscillant.) Si le CGY compense dans la mauvaise direction, il sera alors nécessaire d'inversar le réglage de sens de compensation. Metritissement 4 Vertrissement 6 Vértrissement 6 Vertrissement 6 Vertrissement
S ARTICLE Dir ELE : Fonctionnement des ascenseurs Argez la direction de fascenseur dans le gyroscope. Héthode de réglage] Appuyez sur le bouton « Haut » pour accéder au mode de réglage. a message « Sür ? » staffiche. Actionnez le manche de l'élévateur est mémorisé. AVERTISSEMENT Vertifiez que le CGY compense dans la borne direction avant le vol. Si la directon de regneration actionation provide la populate pues dense dans la borne direction avant le vol. Si la directon de regneration actionation provide la populate pues dans la borne direction avant le vol. Si la directon de regneration actionation actionation actionation avant le vol. Si la directon de regneration actionation actionation actionation avant le vol. Si la directon de regneration actionation actionation avant le vol. Si la directon de regneration actionation avant le vol. Si la directon de regneration actionation avant le vol. Si la directon de regneration actionation avant le vol. Si la directon de regneration actionation avant le vol. Si la directon de regneration actionation avant le vol. Si la directon de regneration actionation avant le vol. Si la directon de regneration actionation avant le vol. Si la directon de regneration actionation avant le vol. Si la directon de regneration actionation avant le vol. Si la directon de regneration actionation avant le vol. Si la directon de regneration avant le vol	Ce paramètre est utilisé pour définir le maximum total de course cyclique ainsi que pour limiter la course du plateau cyclique afin d'éviter le blocage des servos du plateau cyclique lorsque le manche de commande est déplacé vers un coin (par exemple, cyclique complètement à droite et complèteme à l'arriée). Plages de réglage : 50 - 100 % Valeur initiale : 130 % (11) AGy. Dir : Alieron (roulement) Direction du gyroscope EGy. Dir : Aleron (roulement) Direction gyroscopique Ce paramètre contrôle la direction dans laquelle le CGY (axe roulis/flangage) compensera lorsque Phélicoptère roule (tangage). Soulevez l'hélicoptère et faites pivoter le nez de l'hélicoptère vers le bas. Le CGY doit compenser en ajoutant du cyclique garde au plateau oscillant. (Soulevez l'hélicoptère et faites pivoter le nez de l'hélicoptère vers le bas. Le CGY doit compenser en ajoutant du cyclique arrié au plateau oscillant.) Si le CGY compense dans la mauvaise direction, il sera alors nécessaire d'inverser le réglage de sens de compensation. Metricorecte, le modéle roulera ou tanguera de manière incontrôlable avant même de quitter le sol. Assurez-vous de régler la direction du mouvement des ailerons et la direction du mouvement de l'élévater afin que le mixage F/F (menu Ele Comp et Rud. F/F) fonctionne efficacement. Veuillez égalem effectuer cette opération après avoir défini le sens de fonctionnement. 12) STK. Dir ALI : Fonctionnement des ailerons et la direction du moude de réglage. "Sur ? s'affiche. Actionnez le manche des ailerons complétement vers la droite. Si vous appuy sur le bouton [Oui], le sens de fonctionnement des ailerons est mémorisé.

184 \rightarrow ACCÉ R À LA TABLE DES MATIÈRES





Plages de réglage : 10 à 500 d/s Valeur initiale : 300 d/s

Gyro setting CGY755 CGY760R Fight Line: New-Y TEL 7.74 223 40% C1 Cint Agith All 1 10% C1 . I --20% (1 Exponentia 1 I +50 % (1 T E I П I. I. (3) Cnt. AuthAIL : Autorité de contrôle des ailerons II. L'autorité de contrôle des ailerons modifie la vitesse à laquelle le gyroscope essaiera d'atteindre le 1 I. « CYC. Rt » défini. Une valeur plus élevée créera une réaction accélérée plus rapide à une entrée du I manche pour atteindre et se stabiliser à la valeur « CYC. Rt » ; une valeur plus faible atteindra le « CYC T П Rt » souhaité plus lentement et accélérera plus lentement jusqu'à la vitesse angulaire souhaitée I. Remarque : si vous définissez cette valeur trop haut, vous risquez d'avoir une sensation de saccades T lors des corrections rapides du manche. Une valeur trop basse vous donnera l'impression que le modèle L ne suit pas les commandes du manche du pilote. Des valeurs comprises entre 20 et 60 sont la plage T L suggérée pour la plupart des hélicoptères. I L Plages de paramètres : 0 à 100 % Valeur initiale : Cnt.AuthAlL = 40 % 1 T (4) Cnt. AuthELE : Autorité de contrôle de l'ascenseur I L'autorité de contrôle de l'élévateur modifie la vitesse à laquelle le gyroscope essaiera d'atteindre le П 1 « CYC. Rt » défini. Une valeur plus élevée créera une réaction accélérée plus rapide à une entrée du manche pour atteindre et se stabiliser à la valeur « CYC. Rt » ; une valeur plus faible atteindra le « CYC I. н Rt » souhaité plus lentement et accélérera plus lentement jusqu'à la vitesse angulaire souhaitée L Remarque : si vous définissez cette valeur trop haut, vous risquez d'avoir une sensation de saccades П lors des corrections rapides du manche. Une valeur trop basse vous donnera l'impression que le modèl T ne suit pas les commandes du manche du pilote. Des valeurs comprises entre 20 et 60 sont la plage suggérée pour la plupart des hélicoptères. L Plages de paramètres : 0 à 100 % Valeur initiale : Cnt.AuthELE = 40 % 1 (5) EXPO. : Exponentiel L Réglez l'exponentielle comme vous le souhaitez pour modifier la sensation des commandes cycliques autour du manche central. Les valeurs négatives adoucissent la sensation de contrôle ; les valeurs positives augmentent la sensibilité. Remarque : toute exponentielle présente dans l'ÉMETTEUR s'ajoute à la valeur définie dans le CGY. Plages de réglage : -100 ~ 0 ~ + 100 % Valeur initiale : -20 % (6) FLT. Style : Style de vol L'augmentation de cette valeur créera une réaction plus robotique au manche, donnant au pilote l'impression que le modèle est verrouillé dans une position après une entrée. Il aura également tendance à avoir une sensation plus calculée lors des entrées.

-La diminution de la valeur rendra le modèle plus fluide et plus facile à faire pivoter avec l'action du manche. Le modèle sera un peu plus vivant lors des mouvements cycliques plus rapides et des changements de direction.

Plages de réglage : 0 à + 100 n Valeur initiale : + 50 n







(3) Mode de fonctionnement : Mode de fonctionnement gyroscopique

Les choix disponibles sont CMT, Normal ou AVCS. Le mode CMT vous permettra de sélectionner le mode AVCS ou Normal via l'émetteur. En mode Normal, le gyroscope fonctionnera toujours en mode de vitesse normale et lorsque AVCS est sélectionné, il fonctionnera toujours en mode AVCS.

Paramètre : CMT/Normal/AVCSParamètre initial : CMT

(4) GY. Gain : Réglage du gain de base du gyroscope

Ce paramètre définit le gain de base du gyroscope. Il peut être utilisé pour ajuster le gain en % si le gain réel de votre émetteur ne correspond pas correctement au gain du CGY.

Plages de réglage : 0 à 150 % Valeur initiale : 100 %

Radger Deck	New-1 Normal	1000 7.7V	Lava.
Sev.Limit:	100 %	٦	_
Sev.Limit.	100 %		

D Lorsque vous utilisez le CGY pour la première fois ou lorsque vous effectuez des modifications mécaniques impliquant un lancer, vous devez vérifier et régler à nouveau les limites du servo pour éviter tout blocage.

(5) Srv. Limit : Définition de la limite

Lorsque le CGY est en mode de paramètre « Srv.Limit », le gyroscope ne fonctionnera plus et le servo de queue sera toujours centré lorsque le manche du rotor de queue sera relâché. Quittez toujours les fonctions de configuration avant d'essayer de faire voler le modèle. Avant chaque vol, assurez-vous toujours que les gyroscopes fonctionnent et compensent dans la bonne direction. Le paramètre Servo Limit du CGY est utilisé pour définir les limites mécaniques du servo du rotor de queue. Pour obtenir les meilleures performances, il est recommandé de définir la limite du CGY à 100 % pour les deux directions, puis d'ajuster la longueur du bras du servo pour définir les points finaux mécaniques. Une fois cette opération terminée, utilisez le paramètre Servo Limit pour effectue de petits ajustements qui ne pourraient pas être effectués mécaniqueent. Les valeurs comprises entre 90 % et 110 % sont considérées comme optimales.

[Méthode de réglage]

Actionnez le manche du gouvernail vers la droite ou vers la gauche dans la direction que vous souhaitez définir. Touchez le bouton allumé en vert pour définir la limite. Faites de même pour l'autre çôté.





sglage du régime moteur : Réglage du régime moteu

Réglage du régime du rotor principal. Il est calculé en fonction du nombre de tours du moteur et du rapport de démultiplication de l'arbre principal.

Lorsque la vitesse de rotation peut être réglée avec la fonction de mélange du régulateur de l'émetteur, il est nécessaire de faire d'abord correspondre la valeur de régime d'affichage de 1-2-3 de « RPM Set » avec la valeur de régime d'affichage de l'émetteur.

Plages de réglage : désactivér/700 à 4 000 tr/minValeur initiale : 1 000 tr/min *Pour régler à une vitesse inférieure à 1 000 tr/min, réglez « Low.Revo » du menu « GovernorExpert » sur 700 tr/min.



Comment réaler le point limite du servo :

Appuyez sur le bouton « Lim.Set Id » pour accéder au mode de réglage. Placez la manette des gaz de l'émetteur en position de ralenti. Appuyez à nouveau sur le bouton « Lim.Set Id ». La limite de ralenti sera enregistrée dans le CGY. Le curseur se déplacera sur « Lim. Set Hi » Réglez le manche sur la position haute maximale. Appuyez à nouveau sur le bouton « Lim.Set Hi ».

La limite supérieure sera enregistrée dans le CGY. Si les données de réglage ne sont pas normales (le niveau de fonctionnement du servo est de 50 % ou moins), « Err » s'affiche. Dans ce cas, vérifiez le réglage de l'émetteur et répétez cette procédure une fois de plus.

(10) Test de limite : vérifiez le point limite défini

Vérifiez le point limite défini. Appuyez sur « Idle » ou « High » pour déplacer le servo vers chaque point limite. Appuyez sur « End » pour terminer le test





scraze a rai noncuon de mementerie, le nombre de tours lu par le capteur du regulateur peut être attiché sur le moniteur de l'émetteur. Pour pouvoir l'afficher, activez le capteur de rotation de télémétrie (SBS-01RM) sur l'émetteur et réglez le rapport de démultiplication sur 1,00.

Remarque : il ne peut pas être utilisé lorsque l'émetteur est un système FASSTest 12CH.





Control of the default of the defau	Control of the region of
Control control de control de control de que Control de control de control de control de que Control de control de control de que Control de control de control de que CAUCHE et DROIT. Suivez ces mêmes procédures pour régier la sensation du rotor de queue (ans la direction opposée). Dialoce de manche de l'émetteur vers la gauche dans la direction que vous	Dependent Begeet Status OUT. Olln: retard de contrôle dans De paramètre définit é definit de devides entrâlment une sensation de rotor de queue plus douce hors du centre. Ce paramètre dóit être régié Individuellement pour les commandes de rotor de queue GAUCHE et DROIT. Suivez ces mêmes procédures pour régier la sensation du rotor de queue GAUCHE et DROIT. Suivez ces mêmes procédures pour régier la sensation du rotor de queue GAUCHE et DROIT. Suivez ces mêmes procédures pour régier la sensation du rotor de queue GAUCHE et DROIT. Suivez ces mêmes procédures pour régier la sensation du rotor de queue GAUCHE et DROIT. Suivez ces mêmes procédures pour régier la sensation du rotor de queue GAUCHE et DROIT. Suivez ces mêmes procédures pour régier la sensation du rotor de queue GAUCHE et DROIT. Suivez ces mêmes procédures pour régier la sensation du rotor de queue GAUCHE et DROIT. Suivez ces mêmes procédures pour régier la sensation du rotor de queue GAUCHE et DROIT. Suivez ces mêmes procédures pour régier la sensation du rotor de queue GAUCHE et DROIT. Suivez ces mêmes procédures pour régier la sensation du rotor de queue GAUCHE et DROIT. Suivez ces mêmes procédures pour régier la sensation du rotor de queue GAUCHE et DROIT. Suivez ces mêmes procédures pour régier la sensation du rotor de queue GAUCHE et DROIT. Suivez ces mêmes procédures pour régier la sensation du rotor de queue GAUCHE et DROIT. Suivez ces mêmes procédures pour régier la sensation du rotor de queue GAUCHE et DROIT. Suivez ces mêmes procédures pour régier la sensation du rotor de queue GAUCHE et DROIT. Suivez ces mêmes procédures pour régier la sensation du rotor de queue GAUCHE et DROIT. Suivez ces mêmes procédures pour régier la sensation du rotor de queue GAUCHE et DROIT. Suivez ces mêmes procédures pour régier la sensation du rotor de queue GAUCHE et DROIT. Suivez ces mêmes procédures pour régier la sensation de ro
() CUT. Dlln : retard de contrôle dans Ce paramètre définit le délai lorsque vous déplacez le manche du neutre vers la gauche ou la drue de contrôle dans du centre. Ce paramètre doit être réglé individuellement pour les commandes de rotor de queue dans la direction opposée. CAUCHE et DROIT. Suivez ces mêmes procédures pour régler la sensation du rotor de queue dans la direction opposée. CAUCHE et DROIT. Suivez ces mêmes procédures pour régler la sensation du rotor de queue dans la direction opposée. Déplacez le manche de l'émetteur vers la gauche dans la direction que vous	Image:
souhaitez définir. Appuyez sur le bouton vert pour accéder au mode de réglage et définir le délai. Faites de même pour l'autre côté. Plages de réglage : 0 à 20 nValeur initiale : 15 n	I
	(4) CNT. DIOut : Sortie de retard de contrôle
(4) CNT. DIOut : Sortie de retard de contrôle	Ce paramètre définit le délai lorsque le manche est ramené en position neutre. Ce paramètre est utile pour régler l'agressivité avec laquelle le rotor de queue s'arrête après une pirouette. Plus la valeur est élevée, plus l'arrêt est doux. Ce paramètre doit être régle individuellement pour les commandes de rotor de queue GAUCHE et DROIT. La méthode de réglage est la même que "CNT. Diln", veuillez donc vous référer aux juformations ci-deseux.



195 $\rightarrow ACCÉ$ R À LA TABLE DES MATIÈRES





 $196 \rightarrow ACCE \textcircled{R} A LA TABLE DES MATIÈRES$

Flight TuneExpert (réglage expert des ailerons/élévateurs)copique)

Les menus « Flight Tune Expert » permettent d'affiner encore davantage les performances du gyroscope cyclique. Écran « Flight Tune Expert » depuis l'écran « EXPERT MENU 3D » .

Hight Tane Expe	New-1 Normal	-	1.74 1/2			(1) HeadHld A / HeadHld E : Maintien de la tête aileron / profondeur Cond
Headtlid A Headtlid E StpTone A StpTone E HeadResp	80 N 80 N 80 N 80 N 80 N	C1 C1 C1 C1 C1	<u>}-</u>	-,		Cette fonction est utilisée pour régler l'aspect de maintien du cap du contrôle du gyroscope. Si l'hélicoptère ne maintient pas l'angle ou les taux de contrôle cyclique, l'augmentation du gain de maintien de cap améliorera le maintien de l'hélicoptère à un certain angle et améliorera la cohérence du taux cyclique. Si ce réglage est trop élevé, vous pourriez voir une oscillation sur cet axe. L'abaissement du maintien de cap en dessous de la valeur par défaut serait utilisé si le gain de l'émetteur est réduit et qu'une oscillation cohérente n'est toujours pas fixée pendant le vol. Plages de réglage : 0 à 200 % Valeur initiale : 80 %
				1.1	1 i i	(2) StopTune A : Arrêter le réglage des ailerons Cond
						Réglage de l'arrêt cyclique sur l'axe des ailerons. Si l'hélicoptère continue à rouler en roue libre après un roulis, la réduction de "StpTune A" créera une action d'arrêt plus dure pour supprimer le roulis. Si l'hélicoptère rebondit sur l'axe des ailerons après une entrée de commande des ailerons, l'augmentation de "StpTune A" réduira ce rebond.
				1	i -	Plages de reglage : 0 a 250 % Valeur initiale : 80 %
						(3) Stop fune E : arret de l'ascenseur de reglage Cono Réglage de l'arrêt cyclique sur l'axe de l'élévateur. Si l'hélicoptère, après un retournement de l'élévateur, continue à glisser, l'abaissement du "Stop Tune E" créera une action d'arrêt plus durs pour supprimer le glissement. Si l'hélicoptère continue à glisser après un retournement de l'élévateur, l'abaissement du "Stop Tune E" réduira ce rebond. Plages de réglage : 0 à 250 % Valeur initiale : 80 %
				· · · · ·		(4) HeadResp : Réponse de la tête Cond
						La réponse de la tête adapte la vitesse de contrôle du gyroscope à celle à laquelle l'hélicoptère est capable de réagir. Dans un hélicoptère standard, une réponse de la tête de 1 doit toujours être utilisée, mais sur certaines applications à grande échelle ou sur des têtes de rotor conçues de manière unique, une augmentation de la réponse de la tête peut être nécessaire pour remédier à une surcorrection du gyroscope.



Détail du

Le réglage des détails du plateau oscillant permet de maintenir le niveau du plateau oscillant lors des interactions pas collectif/cyclique élevées et basses et des interactions pas cyclique/pas collectif. Écran « Détails du plateau oscillant » de l'écran « MENU EXPERT 3D ».



Plages de réglage : 30 à 150 % Valeur initiale : 100 %





Plages de réglage : 30 à 150 % Valeur initiale : 100 %



 $199 \rightarrow ACCE R A LA TABLE DES MATIÈRES$

			Détail du	Détail
Semith Getal	New-1 Normal	KIII 2.74 Set		(12) ELE High / ELE Low : Ascenseur à compensation de liaison
COMPENSATION ELE High ELE Low ELE Dir	DP.A C % C %	orca	 	En pas élevé et en pas faible, vérifiez que le plateau oscillant reste à niveau sur l'axe des ailerons et du collectif lorsque vous utilisez les commandes de profondeur. Si le plateau oscillant monte ou descend : [Méthode de réglage] Actionnez le manche de l'émetteur dans la direction que vous souhaitez régler. Touchez le bouton allumé en vert pour accéder au mode de réglage et régler le taux de mélange. Faites de même pour l'autre côté. Remarque : vérifiez les quatre directions : haut/arrière ; haut/avant ; bas/arrière ; bas/avant.
			 	Plages de réglage : 0 à 100 % Valeur initiale : 0 % (13) ELE Dir : Sens de compensation de l'ascenseur



(14) S	peed Comp : Compensation de vitesse
En CCP	M à 120 degrés, tous les servos ne parcourent pas la même distance sur l'entrée de
l'élévater	ur. Après avoir défini au préalable les paramètres ELE-PIT et ELE-AIL, si pendant le
mouvem	ent rapide de l'axe de l'élévateur le plateau oscillant ne reste pas à niveau, utilisez le
bouton «	Speed Comp » pour faire correspondre toutes les vitesses des servos. Remarque : un (+
ralentira	le servo d'aileron/de tangage - réduira la compensation de vitesse sur le servo d'aileron/
de tanga	ige).
Plages	de réglage : 0 à 100 %Valeur initiale : H3-120 = 50 %, sauf H3-120 = 0 %
Plages	de regiage : 0 a 100 % valeur initiale : H3-120 = 50 %, saur H3-120 = 0 %

(15) SWASH Rot : Rotation du swash

compensation, modifiez la valeur de [+] ou [-]. Réglage :+/-Réglage initial :+

En utilisant le bouton "SWASH Rot", ajoutez électroniquement le phasage de la tête du rotor aux commandés du plateau oscillant. Si possible, il est recommandé d'utiliser un réglage mécanique du phasage, mais si la tête du rotor ne le permet pas et que vous sentez que le modèle ne vole PAS availament à chaque entrée de commande, ce paramètre peut être utilisé pour ajuster la réaction pure de chaque axe en vol. (En général, un phasage avancé sur le disque du rotor dans le sens des ajulles d'une montre et une légère augmentation dans le sens des ajulles d'une montre de l'alignement du plateau oscillant par rapport à l'axe du rotor sont nécessaires pour créer une réaction availet. L'uverse est vin pour un modèle de dage de rotor tournit afun le sens inverse des ajulles d'une montre. Plages de réglage : -90 deg à +90 deg Valeur initiale : +0 deg



GouverneurExpert

Ce menu définit les paramètres du gouverneur Expert, permettant à l'utilisateur d'affiner davantage les paramètres du gouverneur.

Écran « Gouverneur Expert » depuis l'écran « MENU EXPERT 3D ».

 Here and and the series of the seri		
billing make is good programmed. billing market is good progr	Income Equal New-1	(1) Mode de travail : Mode de fonctionnement du régulateur
Constrained with a single mean and setting a mean and setting a mean and setting and and a single mean and and a single mean and and a single mean and setting and and and a single mean and setting and and a single mean and setting and and a single mean and setting and and and and a single mean and setting and and and and a single mean and setting and		Définit le mode de type de gouvernance.
 and Lu GOV besitue of global part making and global part ma	Work Made	- GOVERNOR (Mode Gouverneur) - Le régime moteur est entièrement contrôlé par le GOV une fois qu'il est
Provide State	Rest Data	activé. Le GOV fera tout ce qu'il faut pour maintenir un régime moteur constant tout au long du vol.
• Bre. Lift Mode index of a large database is grant frame increase is grant frame increase is grant frame increase is grant frame increase is grant frame increase. • Bre. Lift Mode increase in the index of a large increase in the index of a large inframe increase is grant frame increase. • Bre. Lift Mode increase in the index of a large increase in thand in large increase in thand in large increase in the in		
Witter Provide PM Mode Section II Provide III Section IIII Section IIII Section IIII Section IIII Section IIIII Section IIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIII	F/P/Cyclic D'N	 Rev. Lmt (Mode limiteur) – Le contrôle des gaz suit les courbes des gaz pour faire avancer la position des sez condent le vel, mele contrôle le régime condent le réduction des gaz en pe leicept pour la régime.
The state is recent first, in the statebork, is even; [3], i THE Mole is due to depit at product and the steppin at product at the state is regular to regular	Taw.Comp CW/TCP	gaz pendant le vol, mais controle le regime pendant la reduction des gaz en ne laissant pas le regime
Exemedia: COUNTERFEURBRENCHMPreamined is india: COUNTERFEUR Exemedia: COUNTERFEURBRENCHMPREAMINE India: COUNTERFEURBRENCHMPREAMINE Exemedia: COUNTERFEURBRENCHMPREAMINE EXEMPTION	THR.Mode Determine	Lorsque le mode Rev.Lmt est sélectionné, le menu (5) « THR. Mode » doit être réglé sur le mode Tx.Curve.
Persenter: COUVERNEURREAL and another installs: COUVERNEUR		
 EX Revo Dago Indica de Sorticionnement du rigitalitat. Cià parmet à l'alfacteur d'alfacteur d'alfacteur d'adfacteur d'adfact	the second s	Paramètre : GOUVERNEUR/Rev.LmtParamètre initial : GOUVERNEUR
 (c) Nevo Disp. Mode de fonctionnement du régulateur (c) Nevo Disp. Mode de fonctionnement du régulateur (c) Servo Disp. Mode de fonctionnement du régulateur (c) Locit Comp. Comp. Comp. Comp. Disc. Mode de fonctionnement du regulateur. (c) Vir sens honnen du regulateur comp. Comp. Scine Model aru régunateur (c) Vir sens honnen du regulateur comp. Comp. Scine Model aru régunateur comp. Comp. Scine Model aru régunateur (c) Vir sens honn		
CVPCetC dogs, model do inclusion do anglematic Code, permit A Tutalisation d'afficter solt le régime du roburs soltable, solt le règime du noburs en considerance. Régiging : Roburs March Ma		(2) Dava Dian i Mada da fanatiannoment du régulateur
Colds permit & fullmation during d		(2) Revo Disp : Mode de lonctionnement du regulateur
Register : Eductrimodus/Register initial : Root (1) OFF: Cyclup: 5 Fed Forward 3 partial day control on yorking L'augnitudition dia baute applicate da faccilitation are des communicies cycliques par afort à la stabilità di régister. Pages dia register : D a 100 % Valuer initiati : D % (2) Lossi Correl : D a 100 % Valuer initiati : D % (3) Lossi Correl : D a 100 % Valuer initiati : D % (4) Lossi Correl : D a 100 % Valuer initiati : D % (4) Lossi Correl : D a 100 % Valuer initiati : D % (4) Lossi Correl : D a 100 % Valuer initiati : D % (4) Lossi Correl : D a 100 % Valuer initiati : D % (5) Lossi Correl : D a 100 % Valuer initiati : D % (5) Lossi Correl : D a 100 % Valuer initiati : D % (6) Lossi Correl : D a 100 % Valuer initiati : D % (7) Lossi Correl : D a 100 % Valuer initiati : D % (7) Lossi Correl : D a 100 % Valuer initiati : D % (8) Lossi Correl : D a 100 % Valuer initiati : D % (8) Lossi Correl : D a 100 % Valuer initiati : D % (9) Lossi Correl : D a 100 % Valuer initiati : D % (10) Lossi Correl : D a 100 % Valuer initiati : D % (11) Lossi Correl : D a 100 % Valuer : D mode in 100 % (12) Lossi Correl : D a 100 % Valuer : D mode in 100 % (12) Lossi Correl : D a 100 % Valuer : D mode in 100 % (12) Va correl : D a 100 % Valuer : D mode in 100	1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	Cela permet à l'utilisateur d'afficher soit le régime du rotor souhaité, soit le régime du moteur en conséquence.
Rigings: Robrindeutrifiquiggs indet : Roor () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique L supernation de la velore applicit de la Contraint de path du cyclique L supernation de la velore applicit de la Contraint de la velore application () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique L supernation de la velore application () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique L supernation de la velore application () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique L supernation de la velore application () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique L supernation de la velore application () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique L supernation de la velore application () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique L supernation de la velore application () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique L supernation () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique L supernation () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique () 1/F. Cyclique: Feed Forward & path du cyclique () 1/F. Cy		
 (1) F/E-Cyclique - Feed Forward & pathr du cyclique Lagrentiton de la valuer ajouten de l'acceltateur aux des commandes cycliques pour after à la stabilité et régime. Piges de régions : 0 à 100 % Valuer initiale : 0 % (1) Anot-Comp : Mode de cyclique initiale : 0 % (1) Anot-Comp : Mode de cyclique initiale : 0 % (1) Anot-Comp : Mode de cyclique initiale : 0 % (2) Anot-Comp : Mode de cyclique initiale : 0 % (3) Anot-Comp : Mode de cyclique initiale : 0 % (4) anotoite instant de través et aux. Napue in mode in bractic de same d'instalation à greecope. Selectionnes part : 00/070 C VARDIM, CCMTOP, CXMBOTM, CCMTOP, CX		Réglage : Rotor/moteurRéglage initial : Rotor
 (1) F/E. Cyclope: F.Ged Growth & partir du cyclique Lagramation du suder adjude du facolitation are des commandes cyclopus pour aiter à la stabilité du régine. Peges du régine: 0 à 100 % Valeur initiale : 0 % (4) Lacot. Comp : Mode de fondiomenment du régulatour du compre plus appointants de denaido du publicament du régulatour du compre plus appointants de denaido du publicament du régulatour du compre plus appointants de denaido du publicament du régulatour du compre plus appointants de denaido du publicament du régulatour du compre plus appointants de denaido du publicament du régulatour du compre plus appointants de denaido du publicament du régulatour du compre plus appointants de denaido du publicame du mode régulatour read, co paramètre est inhibé. Fluctuation de récolution dans les prince. Fluctuation de récolution dans les prince. I de récolution dans de le transfer de récolution service. I de récolution dans les prince. I de récolution dans de le transfer de récolution dans les force de récolutions and les de récolutions. I de récolution dans de le transfer de récolution service. I de récolution de récolution dans les force de récolutions. I de récolution de récolution de récolution de récolution. I de récolution de récolution de récolution de les r		
Lagrandiation de la valuer ajoutera de l'acciditation avec des commandes cyclippes pour adre à la stabilità d'agna. Piane de rightes : 0 a 100 % Valuer initiale : 0 %. Gui control de localization de la valuer ajoutera de l'acciditation de localization de localizati de localizatione de localization de localization de localizatione	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	(3) F/F. Cyclique : Feed Forward à partir du cyclique
da vágna. Pilegas da régisjog: 0 & 100 % Váletur initiale : 0 % 4) Locel. Comp : Mode de fonctionnement du régulateur La comparation de las programmes de vision de la control da régulateur La comparation de las programmes de vision de la control da se parative est de namende de princepe. Sélécidennes ganni : CWTCP: CWIBOTM, CCWITOP: CCWIBOTM. Remarque : el fullisateur a selection de las parative seu d'installation du grancope. Sélécidennes ganni : CWTCP: CWIBOTM, CCWITOP: CCWIBOTM, COWITOP: COWIBOTM, COWITOP: COW		L'augmentation de la valeur ajoutera de l'accélérateur avec des commandes cycliques pour aider à la stabilité
Plages de réglage : 0 a 100 % Valeur initiale : 0 % (4) Lacet. Congr : Mode de fonctionnement du régulatour La congersation de lacet parmet au régulatour de congre plus regidement les changements de demande de paramete au régulateur de londer de lacet Réglage la mode moter du aux d'installation du grencope. Selectionnez parmi : CWITOP, CWBOTM, CCWITOP, CCWBOTM. Remançue : si fulfiliateur a sélection de la mode régulateur soul, ce paramètre est inhibé. La dogrammete la régulateur de londer de lacet de la fonction de la mode régulateur soul, ce paramètre est inhibé. La dogrammete de récultion dans les prioritour de lace avantée est inhibé. La dogrammete de récultion dans les prioritour de lace avantée est inhibé. La dogrammete de la régulate moteur de lacet de la fonction de la mode régulateur soul, ce paramètre est inhibé. La dogrammete de la régulateur soule, de la romandement de la fonction de la mode régulateur. CV : sens homain de la rober CCV : sens homain de la gressequiere part la la la de la fonction de régulateur. CV : sens homain de la gressequiere part la la la de la fonction de régulateur. CV : sens homain de la gressequiere part la la la de la fonction de régulateur. CV : sens homain de la gressequiere part la la la de la fonction de régulateur. CV : sens homain de la gressequiere part la la la de la fonction de régulateur. CV : sens homain de la rober CCV : sens homain de la fonction gressequiere part la la la de la fonction de régulateur. CC : sens homain de la de la fonction de la senset de la fonction de régulateur. CC : sens homain de la gressequiere part la la de la fonction de régulateur. CC : sens homain de la de la fonction de la mode la la color CCV : sens homain de la de la fonction de la fonction de régulateur. CC : sens homain de la fonction de la fonctina de la fonction de la fonction de la fo		du régime.
 (4) Lacet. Comp : Mode de fonctionnement du régulateur La compensation de locate parmet au régulateur de comper plus repérennes tes d'angements du demande de plustateur de du modée résultant de fertinet de locat. Répeir ende en fonction du sens d'installation du grescope. Bélecionnes parmi : CWTOP, CWBOTM. CCWTOP, COWBOTM. Remarque: si halisateur a séleccionné le mode régulateur seu, ce paramètre est inhèd. Fuccuation de révolution déans les prioutilités. Jacobie de locat. Répeir endeur Los d'une presente particular de locate gene la consequence. Comme le COY set adquied d'une presente. Jacobie de locat. Répeir endeur Los d'une presente jusque (réduil) pai régime moter vala capace de tours morté dans las partie moteur. Los d'une presente, jusque de locat. Répeir endeur vala capace de tours morté dans las partie moteur. Los d'une presente, jusque d'une presente, jusque d'une presente, jusque d'une d'une partie de la terration d'autor de consequence. Comme le COY set adquied d'un gressoparie. Jus la teste du rotor presente adque d'une gressoparie. Just este du rotor presente advecteur. COY: sens Instanté du d'autor d'une norte para la conset ou capace. Los de los est donc d'attemme de la forciton de régulateur. COY: sens Instanté du d'autor morte para la toute. COY: sens Instanté du d'autor d'une norte para la tout. Réglege: CWTOP, CWIBOTM, COWTOP, COWIBOTM. COWTOP. THR. Mode : Mode de domnées de l'accélérateur. Correnties advectories de fonctionnes de fonction du régline listic : CWTOP. THR. Mode : Mode de domnées de l'accélérateur. Correnties advectories de fonction du régline du l'autor de régline gregories autor de la code detarteur. Correnties advectories de fonction du régline de l'hélicopètre. Correnties advectories de faccélérateur sur evideur optime listic : CWTOP. THR. Mode : Mode de domnées de l'accélérateur.<!--</th--><th></th><th>Places de réclace : 0 à 100 % Valeur initiale : 0 %</th>		Places de réclace : 0 à 100 % Valeur initiale : 0 %
 (4) Lacet, Comp : Mode de fonctionmement du régulateur La compartation de lacet permet au régulateur de comper plus rapidement les dhammates de partamete de mode et lacet de lacet. Régulateur de comper plus rapidement les distanteur du grenceurse. Elevelonnes partie: ComPC, CMIDDNL COMPCPD, CCMIDDNL CAMP, CCM		
 (c) Exceller Gourgination of Excel prevantian in digitalization discontinuent for Arguments to demands de puissance di monole ve function de sense flagibilitation de la prevantia a velocitatione de la prevantia e velocitaticatione de la fornación de la prevantia e velocitaticatione de la fornación de la fornación de la fornación de la fornación de regulateur. CWT sense horaria de a velocitaticatione de la fornación de regulateur. CWT sense horaria de a velocitaticatione de la fornación de regulateur. CWT sense horaria de a velocitaticatione de la fornación de regulateur. CWT sense horaria de a velocitaticatione de la fornación de regulateur. CWT sense horaria de a velocitaticatione de la fornación de regulateur. CWT sense horaria de a velocitaticatione de la fornación de regulateur. CWT sense horaria de a velocitaticatione de la fornación de regulateur. CWT sense horaria de a velocitaticatione de la fornación de regulateur. CWT sense horaria de a velocitatication de velocitatione de la fornación de regulateur. CWT de la velocitaticatione la foración de regulateur. Cyterrise	and the second	/// Lacat, Comp : Mada da fanationnament du régulateur
La compensation de las permet au regulateur de comper plus ingélement les changement de demande de puissance du modèle résultant de limité de las cellégies mons en function du seus d'installation du grosscepe. Sélectionnes parmi : CWITCP, CWIBOTM, CCWITCP, CCWBOTM. Remarque : si fulfilateur a sélectionné le mode régulateur aout, ce paramètre sel inhibé. Fucctuation de révolution dans les prioxates au deplateur détects le régime moteur via le appar de tours monté dans la parte moteur. Los d'une protectes. Attricogète sui-meite source, de sance que a viewes de protecte plateur détect (réduit) au régime moteur. Per contégent IL, sinces de protect plateur de la fonction d'enteur de la contection de régulateur. Context de la régulateur détect de la fonction d'enteur de la contection de la fonction de régulateur. CWI : sans honsite du notor COVI : Covid :		(4) Lacer. Comp : Mode de lonctionnement du régulateur
pusatino di unicon resultation di altri de l'antre de later, Kegiez al mode el fondori di sub citalizzation di grancepe. Seleccione: guarante esti initiationo di favoribution dans la parte moter: Lors d'une pincette. Per consequente, la visea da rotro principalitatione: Comer o Corte Vise de pincette. Corte d'une pincette, Pincette d'arte de la fanctione d'arte de la fanctione		La compensation de lacet permet au régulateur de corriger plus rapidement les changements de demande de
proceque detection de partie de la contre de contre de contre de la contre de	the second s	puissance du modele resultant de l'entree de lacet. Reglez le mode en tonction du sens d'installation du gurgecope. Sélectiopnez parmi : CIV/TOP. CIV/ROTM. CCIV/TOP. CCIV/ROTM.
Remarque : si l'utilisateur a sélectionné le mode régulateur seul, ce paramètre est inhibé. Fluctuation de révolution dans les piroc ettes Le régulare détects le régime moteur via le capteur de tours monté dans la parte moteur. Lors d'une piroutete, l'hélicopàtre lui-néme tourne, de sorte que sa vitesse de provette s'ajoute (réduit) au régime moteur. Par consequent, la vitesse du not princepal fucture en consequence. Come les COY est élexipé d'un grescepaquent, la vitesse du notor princepal fucture en consequence. Come les COY est élexipé d'un grescepaquent la vitesse du notor princepal fucture en consequence. Come les COY est élexipé d'un grescepaquent et et donc déterminé par une combination de la fonction grescepaquent et et donc CW : sens inverse des aiguilles d'une montre pour le notor ENVIT: Estimate au seus du notor COV : sens inverse des aiguilles d'une montre pour le notor ENVIT: Estimate au seus du notor COV : sens inverse des aiguilles d'une montre pour le notor ENVIT: Estimate au seus du nom tourser verse les bas Reglage : CW/TOP, CWBOTM, CCW/TOP, CCWBOTM/Réglage initial : CW/TOP Ede paramètre sélectionne le fonction function du régla de la cacéérateur. Co paramètre sélectionne le fonction du réglan de la cacéérateur. Feis: La COV régle la signal d'entrée d'accéérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de la traite de la cacéérateur. Par consequent, le neglage de la courbe d'accéérateur fue en fonction du régime de l'hélicoptère. Courbe 1: : Si on mote de cacéérateur mote accéérateur une utilisation avec dese moteures effectionne.<		
Fluctuation de révolution dans les pirouætes Le régulater détocte le régime moteur vaile capterur de tour monté dans la partie moteur. Jour d'une pirouete, l'halicopàrte Liu-Miene tourne, de sonte que as visesse de pirouete s'ajouté (douit) au régime moteur. Par consequent, li wrises du rotor prinopal fluctue en consequence. Comme le COY est équipé d'un gyroscope. Ji peut mesurer avec précision la vitesse de pirouette. La correction du taux de lacet est donc determinée par une combinaison de la fonction gyroscopeique et de la fonction de régulateur. CV: sens livrers des alguilles d'une motter pour le rotor CCV: sens livrers des alguilles d'une motter pour le rotor CCV: sens livrers des alguilles d'une motter pour le rotor CCV: sens livrers des alguilles d'une motter pour le rotor CCV: sens livrers des alguilles d'une motter pour le rotor CCV: sens livrers des alguilles d'une de une tourné vers le bas Réglage : CWITOP, CWIBOTM, CCWITOP, CCWBOTMRéglage initial : CWITOP		Remarque : si l'utilisateur a sélectionné le mode régulateur seul, ce paramètre est inhibé.
Le régulateur détecte le régime moteur via le capteur de tours monté dans la partie moteur. Lors d'une proustes, Précopère si immème tourne, de sorte que sa vitesse de priouette s'ajoute (réduit) au régime moteur. Par conséquent, la vitesse de priouette . La correction du taux de lacet est donc déterminée par une conthonisance de la fonction synoscopique et de la fonction de régulateur. CVV : sens frontiere du rotor CCV : sens frontiere du rotor CCV : sens frontiere du rotor CCV : sens frontiere du augrescopetrem terret vers la hait. BA3 : Haut du gyrescopetemblème du nom tourné vers le bas Réglage : CW/TOP, CW/BOTM, CCW/TOP, CCW/BOTMRéglage initial : CW/TOP CP paramètre sélectionne le fonctionnement de l'entrée d'accélérateur. Cyprimier: Le CGY règle le signal d'entrée de l'accélérateur. Copinnier: Le CGY règle le signal d'entrée de l'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire. Ce réglage garantit une entrée d'accélérateur fixe en fonction du régime de l'hélicoptère. Courte Tx : Si co mode est sélectionné, le CGY utilise exactement la valeur d'entrée de l'accélérateur de l'émeteur. Remarque : longue le mode Rev.Lmt est sélectionné, ce mode doit également être sélectionné. Paramètre : COUVERNEUR/Rev.LmtParamètre initial : COUVERNEUR		Fluctuation de révolution dans les piroucetes
prouette, Thélicoptère lui-même tourne, de sorte que sa vitesse de privouette s'ajoute (réduit) au régime moter. Par conséquent, le vitesse du rotor principal fluctue en conséquence. Comme lo CGY est dequé d'un d'un resurre aure précision la vitesse de privouette. La concente est de con- déterminée par une combination de la fonction geroscopique et de la fonction de régulateur. CW: sens honaire du rotor CGW: sens honaire du rotor CGW: sens honaire du rotor CGW: sens inverse des aiguilles d'une montre pour le rotor ENMUT: Entethere du dessua du geroscoperion senter wen le haut BAS: Haut du gyroscope/entethere wen le haut CGV regie le Signal d'entrée de faccélérateur Copiniser: La CGV régle le signal d'entrée de faccélérateur. Optimiser: La CGV règle le signal d'entrée de faccélérateur sur une valeur optimale, Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglegie de la courbe d'accélération sur l'émetteur. Facé: Il la Signit du mode suggéré pour une utilisation avec des moteurs électriques. Ce réglage garantit une entrée d'accélération rue rémetteur. Facé: Il la Signit du mode suggéré pour une utilisation avec des moteurs électriques. Ce réglage garantit une entrée d'accélération sur l'émetteur d'entrée de faccélération de l'émetteur. Par conséquent, le églage de la courbe d'accélération sur l'émetteur est éleccionné. Remarque : icrisque le mode Rev.Lmt est séleccionné, ce mode doit également être séleccionné. Paramètre : COUVERNEURRev.LmtParamètre initial : COUVERNEUR	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	Le régulateur détecte le régime moteur via le capteur de tours monté dans la partie moteur. Lors d'une
noteur. Par conséquent, la vitesse du rotor principal fluctue en conséquence. Comme le CGY est équipé d'un gyroscope, il peut mesure avec précision la vitesse de piouetie. La correction du taux de lacet est donc determinée par une combinaison de la fonction gyroscopique et de la fonction de régulateur. CW: sens honaire du rotor CCW: sens inverse das siguiles d'une montre pour le rotor EN-NUT: Embleme du dessa de gyroscopienno normet eur le haut BAS: Haut du gyroscopelemblème du nom tourné vers le bas Réglage : CW/TOP, CW/BOTM, CCW/TOP, CCW/BOTM/Réglage initial : CW/TOP (6) THR: Mode : Mode de données de l'accélérateur Ce paramètre sélectionne le fonctionnement de l'entrée d'accélérateur Ce paramètre sélectionne le fonctionnement de l'entrée d'accélérateur. Optimiser: La CCY règle le signal d'entrée de l'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur fixe en fonction du régime de l'helicoptère. Courbe Tx : Si ce mode est sélectionne, le CGY utilise exactement la valeur d'entrée de faccélérateur. Par conséquent, le réglage de la courbe d'accélérateur sur éssaire. Remarque : lonsque le mode Rev.Lmt est sélectionne, en de dú également être sélectionne. Paramètre : GOUVERNEUR/Rev.LmtParamètre initial : GOUVERNEUR		pirouette, l'hélicoptère lui-même tourne, de sorte que sa vitesse de pirouette s'ajoute (réduit) au régime
gyrosope, il peut mesurer avec précision la viesse de pirouette. La correction du taux de lacet est donc déterminée par une combinaison de la fonction gyroscopique et de la fonction de régulateur. CW : sens inverse de assillas d'une montre pour le robor CEW : sens inverse de assillas d'une montre pour le robor EN NUT : Entablem du dessus de gyroscoperium olienté vers le bas Réglage : CW/TOP, CW/BOTM, CCW/TOP, CCW/BOTM, édglage initial : CW/TOP (5) THR. Mode : Mode de données de l'accélérateur Ce paramètre sélectionne le fonctionmement de l'entrée d'accélérateur. Optimiser: Le Coptre le la ignal d'entrée de l'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur de l'émetteur. Faté Il s'agit du mode suggéré pour une utilisation avec des moteurs électriques. Ce réglage garantit une entrée d'accélérateur fixe en fonction du régime de l'hélicoptère. Courbe Tx: Si co mode est sélectionné, le CGY utilise exactement la valeur d'entrée de l'accélérateur de l'émetteur. Paramètre : GOUVERNEUR/Rev.LmtParamètre initial : COUVERNEUR		moteur. Par conséquent, la vitesse du rotor principal fluctue en conséquence. Comme le CGY est équipé d'un
déterminée par une combination de la fonction gyroscopique et de la fonction de régulateur. CW : sens inverse des aiguilles d'une montre pour le rotor EN MUT : Entétée du éaux du gyroscopelembléme du nom fourné vers le bas BAS : Haut du gyroscopelembléme du nom fourné vers le bas Réglage : CWTOP, CWIBOTM, CCW/TOP, CCW/BOTMRéglage initial : CW/TOP (5) THR. Mode : Mode de données de l'accélérateur Ce paramètre sélectionne le fonctionnement de l'ancélérateur. Optimiar: Le CGY règle le signal d'entrée de l'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir comple du réglage de la courbe d'accélération sur l'émetteur. Fixé: Il s'agit du mode suggéré pour une utilisation avec des moteurs électriques. Ce réglage garantit une entrée d'accélérateur fixe en fonction du règime de l'hélicopière. Courbe Tx : Si de mode est sélectionné, le CGY utilise exactement la valeur dentrée de l'accélérateur est nécessaire. Remarque : lorsque le mode Rev.Lmt est sélectionné, le CGY Utilise exactement de l'accélérateur est nécessaire. Remarque : lorsque le mode Rev.Lmt est sélectionné, le COUVERNEUR		gyroscope, il peut mesurer avec précision la vitesse de pirouette. La correction du taux de lacet est donc
CW: sens inverse des aiguilles d'une montre pour le rotor CW: sens inverse des aiguilles d'une montre pour le rotor EN MUT: Embième du dessus du gyroscopelemblème du nom tourné vers le bas Réglage : CW/TOP, CW/BOTM, CCW/TOP, CCW/BOTMRéglage initial : CW/TOP (5) THR. Mode : Mode de données de l'accélérateur Ce paramètre sélectionne le fonctionnement de l'entrée d'accélérateur. Optimise: Le CGY règle le signal d'entrée de l'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur fixe en fonction du régime de l'hélicoptère. Courbe Tx: Si ce mode est sélectionné, le CGY utilise exactement la valeur d'entrée de l'accélérateur de l'émetteur. Par conséquent, la réglage de la courbe d'accélérateur sur est nécessaire. Remarque : lorsque le mode Rev.Lmt est sélectionné, ce mode doit également être sélectionné.		déterminée par une combinaison de la fonction gyroscopique et de la fonction de régulateur.
CVV : seni silverse des aiguities d'une montre pour le rotor CVV : seni silverse des aiguities d'une montre pour le rotor EN HAUT : Embleme du dessus du gyroscope/rom orienté vers le haut EAS : Haut du gyroscope/embléme du nom tourné vers le bas Réglage : CW/TOP, CW/BOTM, CCW/TOP, CCW/BOTMRéglage initial : CW/TOP (5) THR. Mode : Mode de données de l'accélérateur Ce paramètre sélectionne le fonctionnement de l'entrée d'accélérateur. Optimiser: Le CCY règle le signal d'entrée de l'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir courbe Tx : Si ce mode set sélectionné, le CGY utilise exactement la valeur d'entrée de l'accélérateur de l'hélicoptère. Courbe Tx : Si ce mode set sélectionné, le CGY utilise exactement la valeur d'entrée de l'accélérateur de l'éméteur est nécessaire. Remarque : lorsque le mode Rev.Lmt est sélectionné, ce mode doit également être sélectionné. Paramètre : GOUVERNEUR/RevLmtParamètre initial : GOUVERNEUR	1	CW - sons horaire du rotor
ENHAUT: Emilière du dessus du groscopérion orient per le haut BAS : Haut du gyroscoperion orient vers le hast Réglage : CWITOP, CW/BOTM, CCWITOP, CCW/BOTMRèglage initial : CWITOP (5) THR. Mode : Mode de données de l'accélérateur Ce paramètre sélectionne le fonctionnement de l'entrée d'accélérateur. Optimiser: Le CCY règle le signal d'entrée de l'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur fixe en fonction du régime de l'hélicoptère. Courbe Tx : Si ce mode est sélectionné, le CGY utilise exactement la valeur d'entrée de l'accélérateur. Par conséquent, le réglage de la courbe daccélération sur l'émetteur est nécessaire. Remarque : insque le mode Rev.Lmt est sélectionné, ce mode doit également être sélectionné. Paramètre : GOUVERNEUR/Rev.LmtParamètre initial : GOUVERNEUR		CCW - sens inverse des aiguilles d'une montre pour le rotor
BAS : Haut du gyroscope/embleme du nom tourné versi b bas Réglage : CWITOP, CW/BOTM, CCW/TOP, CCW/BOTMRéglage initial : CW/TOP (6) THR. Mode : Mode de données de l'accélérateur Ce paramètre sélectionne le fonctionnement de l'entrée d'accélérateur. Optimiser: Le CGY règle le signal d'entrée de l'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Ce réglage garantit une entrée d'accélérateur fixe en fonction du régime de l'hélicoptère. Gurbe Tx : Si ce mode est sélectionné, le CGY utilise exactement la valeur d'entrée de l'accélérateur de l'énétieur. Par conséquent, le réglage de la courbe d'accélération sur l'énetteur est nécessaire. Remarque : insique le mode Rev.Lmt est sélectionné, ce mode doit également être sélectionné. Paramètre : GOUVERNEUR/Rev.LmtParamètre initial : GOUVERNEUR		EN HAUT : Emblème du dessus du gyroscope/nom orienté vers le haut
Réglage : CW/TOP, CW/BOTM, CCW/TOP, CCW/BOTMRéglage initial : CW/TOP (5) THR. Mode : Mode de données de l'accélérateur Ce paramètre sélectionne le fonctionnement de l'entrée d'accélérateur. Optimise: Le CGY règle le signal d'entrée de l'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur fix en fonction du régime de l'hélicoptère. Courbe Tx : Si ce mode est sélectionné, le CGY utilse exactement la valeur d'entrée de l'accélérateur de l'émétteur. Paramètre : GOUVERNEUR/Rev.LmtParamètre initial : GOUVERNEUR		BAS : Haut du gyroscope/emblème du nom tourné vers le bas
 (5) THR. Mode : Mode de données de l'accélérateur Ce paramètre sélectionne le fonctionnement de l'entrée d'accélérateur. Optimise: Le CGY règle le signal d'entrée de l'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nácessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nácessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nácessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nácessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nácessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nácessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimate. Ce réglage garantit une entrée d'accélérateur fixe en fonction du régime de l'hélicoptère. Courbe Tx : Si ce mode est sélectionné, le CGY utilse exactement la valeur d'entrée de l'accélérateur de l'éneteur. Par conséquent, le réglage de la courbe d'accélération sur l'émetteur est nécessaire. Remarque : lorsque le mode Rev. Lmt est sélectionné, ce mode doit également être sélectionné. Paramètre : GOUVERNEUR/Rev.LmtParamètre initial : GOUVERNEUR 	I I I I I I I I I I I I I I I I I I I	Réglage : CW/TOP, CW/BOTM, CCW/TOP, CCW/BOTMRéglage initial : CW/TOP
 (5) THR. Mode : Mode de données de l'accélérateur Ce paramètre sélectionne le fonctionnement de l'entrée d'accélérateur. Optimise: Le CGY règle le signal d'entrée de l'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur de l'hélicoptère. Courbe Tx : Si ce mode est sélectionné, le réglage de la courbe d'accélération sur l'émetteur est élécessaire. Remarque : lorsque le mode Rev.Lmt est sélectionné, ce mode doit également être sélectionné. Paramètre : GOUVERNEUR/Rev.LmtParamètre initial : GOUVERNEUR 		
 (5) THR. Mode : Mode de données de l'accélérateur Ce paramètre sélectionne le fonctionnement de l'entrée d'accélérateur. Optimiser: Le GGY règle le signal d'entrée de l'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur l'entrée de l'hélicoptère. Courbe Tx : Si ce mode est sélectionné, le CGY utilise exactement la valeur d'entrée de l'accélérateur de l'éméteur est nécessaire. Remarque : lorsque le mode Rev.Lmt est sélectionné, ce mode doit également être sélectionné. Paramètre : GOUVERNEUR/Rev.LmtParamètre initial : GOUVERNEUR 		
Ce paramètre sélectionne le fonctionnement de l'entrée d'accélérateur. Optimiser: Le CGY Negle le signal d'entrée de l'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur trise en fonction du régime de l'hélicoptère. Courbe Tx : Si ce mode est sélectionné, le CGY utilise exactement la valeur d'entrée de l'accélérateur de l'émélicoptère. Remarque : lorsque le mode Rev. Lmt est sélectionné, ce mode doit également être sélectionné. Paramètre : GOUVERNEUR/Rev.LmtParamètre initial : GOUVERNEUR	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	5) THR. Mode : Mode de données de l'accélérateur
Opfimiser: Le CGY règle le signal d'entrée de l'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir compte du réglage de la courbe d'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir Fixé: Il s'agit du mode suggéré pour une utilisation avec des moteurs électriques. Ce réglage garantit une entrée d'accélérateur fixe en fonction du régime de l'hélicoptère. Courbe Tx : Si ce mode est sélectionné, le CGY utilise exactement la valeur d'entrée de l'accélérateur de Par conséquent, le réglage de la courbe d'accélération sur l'émetteur est nécessaire. Remarque : lorgue le mode Rev.Lmt est sélectionné, ce mode doit également être sélectionné. Paramêtre : GOUVERNEUR/Rev.LmtParamètre initial : GOUVERNEUR		Ce paramètre sélectionne le fonctionnement de l'entrée d'accélérateur.
Le CGY règle le signal d'entrée de l'accélération sur l'émetteur. Fixé: Il s'agit du mode suggéré pour une utilisation avec des moteurs électriques. Ce réglage garantit une entrée d'accélérateur fixe en fonction du régime de l'hélicoptère. Courbe Tx : Si ce mode est sélectionné, le CGY utilise exactement la valeur d'entrée de l'accélérateur de l'émetteur. Par conséquent, le réglage de la courbe d'accélération sur l'émetteur est nécessaire. Remarque: lorsque le mode Rev.Lmt est sélectionné, ce mode doit également être sélectionné. Paramètre : GOUVERNEUR/Rev.LmtParamètre initial : COUVERNEUR		Optimiser:
compte du réglage du la courbe d'accélération sur l'émetteur. Fixé: Il s'agit du mode suggéré pour une utilisation avec des moteurs électriques. Ce réglage garantit une entrée d'accélérateur fixe en fonction du régime de l'hélicoptère. Courbe Tx : Si ce mode est sélectionné, le CGY utilise exactement la valeur d'entrée de l'accélérateur de l'émetteur. Par conséquent, le réglage de la courbe d'accélération sur l'émetteur est nécessaire. Remarque: lorsque le mode Rev.Lmt est sélectionné, ce mode doit également être sélectionné. Paramètre : GOUVERNEUR/Rev.LmtParamètre initial : GOUVERNEUR		Le CGY règle le signal d'entrée de l'accélérateur sur une valeur optimale. Il n'est pas nécessaire de tenir
Fixe: Il s'agit du mode suggéré pour une utilisation avec des moteurs électriques. Ce réglage garantit une entrée d'accélérateur fixe en fonction du régime de l'hélicoptère. Courbe Tx : Si ce mode est sélectionné, le CGY utilse exactement la valeur d'entrée de l'accélérateur de l'émetteur. Par conséquent, le réglage de la courbe d'accélération sur l'émetteur est nécessaire. Remarque : lorsque le mode Rev.Lmt est sélectionné, ce mode doit également être sélectionné. Paramètre : GOUVERNEUR/Rev.LmtParamètre initial : GOUVERNEUR		compte du réglage de la courbe d'accélération sur l'émetteur.
It s'agit du mode suggère pour une tuinsation avec des MoteUrs electriques. Ce réglage garantit une entrée d'accélérateur fixe en fonction du régime de l'hélicoptère. Courbe Tx : Si ce mode est sélectionné, le CGY utilse exactement la valeur d'entrée de l'accélérateur de l'émetteur. Par conséquent, le réglage de la courbe d'accélération sur l'émetteur est nécessaire. Remarque : lorsque le mode Rev.Lmt est sélectionné, ce mode doit également être sélectionné. Paramètre : GOUVERNEUR/Rev.LmtParamètre initial : GOUVERNEUR		Pixe:
Si ce mode est sélectionné, le CGY utilise exactement la valeur d'entrée de l'accélérateur de l'émetteur. Par conséquent, le réglage de la courbe d'accélération sur l'émetteur est nécessaire. Remarque : lorsque le mode Rev.Lmt est sélectionné, ce mode doit également être sélectionné. Paramètre : GOUVERNEUR/Rev.LmtParamètre initial : GOUVERNEUR		n s agris de mode suggere pour une dansation avec des moteurs electriques. Ce reglage garantit une entrée d'accélérateur fixe en fonction du régime de l'hélicoptère. Caute Y:
Par conséquent, le réglage de la courbe d'accélération sur l'émetteur est nécessaire. Remarque : lorsque le mode Rev.Lmt est sélectionné, ce mode doit également être sélectionné. Paramètre : GOUVERNEUR/Rev.LmtParamètre initial : GOUVERNEUR		Si ce mode est sélectionné, le CGY utilise exactement la valeur d'entrée de l'accélérateur de l'émetteur
Remarque : lorsque le mode Rev.Lmt est sélectionné, ce mode doit également être sélectionné. Paramètre : GOUVERNEUR/Rev.LmtParamètre initial : GOUVERNEUR		Par conséquent, le réglage de la courbe d'accélération sur l'émetteur est nécessaire.
Paramétre : GOUVERNEUR/Rev.LmtParamétre initial : GOUVERNEUR		Remarque : lorsque le mode Rev.Lmt est sélectionné, ce mode doit également être sélectionné.
		Paramètre : GOUVERNEUR/Rev.LmtParamètre initial : GOUVERNEUR





 $202 \rightarrow ACC \acute{E}$

MENU MODÈLE (Fonctions Multicopter)

Les mixages dédiés, etc. utilisables lorsque le type de modèle multicoptère est sélectionné sont affichés dans cette section Fonctions du menu Modèle. Ces mixages dédiés peuvent être définis pour chaque condition de vol, selon les besoins. Lorsque vous souhaitez utiliser le système en changeant les paramètres pour chaque condition par la position du commutateur ou du manche, utilisez la fonction de sélection de condition pour ajouter des conditions de vol supplémentaires. (Jusqu'à 8 conditions peuvent être utilisées)

Tableau des fonctions du menu Modèle (Multicopter)

	Affiche la position de test et de fonctionnement du servo
	L'ajout, la suppression, la copie, le changement de nom et le délai de condition des conditions de vol peuvent être définis.
	Définit l'angle et la courbe de toutes les fonctionne de fonctionnement.
Taux double	Une courbe DIR qui peut être commutée avec un commutateur, etc. peut également être ajoutée.
Programme.mixes	Mixage de programmes personnalisable à volonté. Jusqu'à 10 mixages peuvent être utilisés pour chaque condition.
Gyro_	Utilisé pour changer la sensibilité du gyroscope

Sélection de condition

Les fonctions du menu Modèle peuvent être utilisées en modifiant les paramètres de 8 conditions de vol maximum à l'aide de la fonction Sélection de condition pour ajouter des conditions de vol supplémentaires. Ajoutez des conditions, selon vos besoins.

Si vous ne souhaitez pas utiliser la fonction de sélection des conditions, ce paramètre n'est pas nécessaire. Dans ce cas, utilisez les conditions de vol définies lors du réglage initial.

- Étant donné que la commutation par la position du manche et du levier, en plus de l'interrupteur à bascule ordinaire, est possible comme commutateur de sélection des conditions de vol, cette fonction peut être liée à d'autres opérations.
- Une fonction de délai de condition peut être définie.
 Mouvement inutile du fuselage généré en cas de changements soudains dans le servo
- Sélectionnez [Sélection de condition] dans le menu modèle et appelez l'écran de configuration ci-dessous.

L'ajout, la suppression, la copie, le changement de nom et le délai de condition de vol peuvent être définis. [Tous les types de modèles]

Les positions et les variations de temps de fonctionnement entre les canaux lors de la commutation des conditions peuvent être supprimées. Le délai peut être réglé pour chaque canal.

Lors du réglage de la fonction de retard dans la condition de destination de commutation, la fonction associée change après un retard correspondant au montant défini.

- Lorsque plusieurs conditions sont définies, leur priorité de fonctionnement peut être librement modifiée.
- Le nom de la condition peut être modifié. Le nom de la condition sélectionnée s'affiche à l'écran. Lorsqu'une condition a été ajoutée, donnez-lui un nom qui peut être facilement confirmé.





AFR L'angle et la courbe de chaque fonction de fonctionnement peuvent être définis. [Tous les types de modèles]

La fonction AFR est utilisée pour régler la courbe de lancer et de fonctionnement des fonctions du manche, du levier et du commutateur pour chaque condition de vol. Cette fonction est normalement utilisée après que le point final a défini la portée maximale. Lorsque le mixage est appliqué d'un canal à un autre canal, les deux canaux peuvent être ajustés en même temps en ajustant le taux de fonctionnement via la fonction AFR.

- Réglage de la courbe de fonctionnement : trois types de courbes (EXP1, EXP2 et Point) peuvent être sélectionnés. Une courbe de 17 points maximum peut être utilisée pour le type de courbe de points. (Paramètre initial : 9 points) Le nombre de points peut également être augmenté ou diminué et des courbes allant des courbes complexes aux courbes simples peuvent être utilisées.
- Réglage de la vitesse de fonctionnement : la vitesse de fonctionnement de chaque fonction lorsque la fonction est utilisée (y compris lors du changement de condition de vol) peut être réglée. La fonction fonctionne en douceur à une vitesse constante correspondant à la vitesse définie.



Taux double

Des courbes D/R commutables par commutateur, etc. peuvent être ajoutées. La courbe peut être ajustée par la fonction AFR.

- Jusqu'à 6 tarifs peuvent être ajoutés pour chaque condition.
- Le D/R est défini pour chaque condition et n'est pas reflété dans d'autres conditions.
- Le D/R en haut de la liste D/R a la priorité.



• Sélectionnez [Dual rate] dans le menu modèle et appelez l'écran de configuration ci-dessous.

Programme.mixes

Mixage de programmes personnalisable à volonté. Jusqu'à 10 mixages peuvent être utilisés pour chaque condition. [Tous les types de modèles]

Le mixage programmable peut être utilisé pour corriger les tendances indésirables de l'avion, et il peut également être utilisé pour des configurations de contrôle inhabituelles. Le mixage signifie que le mouvement d'un canal de commande, appelé « maître », est ajouté au mouvement du canal mixé, appelé « esclave ».

Vous pouvez choisir d'ajouter le réglage Masters à la réponse du canal Slave, si vous le souhaitez (réglage « Trim »). La courbe de mixage peut être modifiée de manière à ce que les tendances indésirables puissent être corrigées efficacement Le mélange de type Offset applique un offset ou un préréglage fixe au fonctionnement du servo du canal programmé et peut contrôler jusqu'à quatre circuits simultanément. Le mixage programmable comprend une fonction de liaison puissante, qui permet de lier le mixage programmable aux fonctions de mixage spéciales ou à d'autres fonctions de mixage programmables. La fonction de liaison peut être configurée individuellement pour les canaux maître et esclave.

en réglant les modes EXP1/EXP2/Point.





Méthodes de réglage

·Sélection du mode groupe/unique

Activation des fonctions uniquement pour les conditions sélectionnées :

1. Appuyez sur le bouton [Gr] et passez au [Sngl] mode.

*Chaque fois que le bouton est appuyé, il bascule entre les modes Gr et Sngl.

Sélection du mode de mixage

Utilisation du mode offset :

1. Appuyez sur le bouton Mode et passez au mode Décalage.

*Chaque fois que le bouton est appuyé, il bascule entre les modes de mixage et d'étalonnage.

·Sélection de l'écran de configuration du mixage

- Appuyez sur le bouton du mixage que vous souhaitez régler. L'écran de configuration du mixage s'affiche. Activer la fonction.
- 2. Activez la fonction en appuyant sur [INH] bouton.
 - *Chaque fois que ce bouton est appuyé, il bascule entre [INH] et [ON/ OFF].
- Mélange de réglage de l'interrupteur marche/arrêt et de commutation de direction marche/arrêt

*Un interrupteur marche/arrêt n'est pas réglé même lorsque la fonction est activé.

 Lorsque vous souhaitez activer/désactiver le mixage à l'aide d'un interrupteur, appuyez sur le bouton [--] pour appeler l'écran <Switch>, puis sélectionnez l'interrupteur et sa direction ON.

*Pour une description de la méthode de sélection, voir [Méthode de réglage du commutateur] à la fin de ce manuel.

- •Réglage du canal principal (sauf type de décalage) mélange)
- 1. Appuyez sur le bouton Master pour appeler le menu Fonction et sélectionnez le canal maître.
- 2. Pour lier ce mixage à un autre mixage, appuyez sur le bouton $\,$ « Lier ».
 - *Chaque fois que le bouton est appuyé, il bascule entre le sens de mixage + et - et « OFF » (pas de lien).

*Le contrôle du canal principal peut être réglé sur le stick, le VR et d'autres déplacements simples qui n'incluent pas le point final, l'AFR, le D/R, le réglage de mixage, etc. Dans ce cas, affichez la <Fonction,H/ Accédez à l'écran W> en appuyant sur le bouton [Stick, Switch, Dial], puis sélectionnez le contrôle latéral du canal principal.

•Réglage du canal esclave

- 1. Appuyez sur le bouton Esclave pour appeler le menu Fonction et sélectionnez le canal esclave.
- 2. Pour lier ce mixage à un autre mixage, appuyez sur le bouton « Lier ».
 - *A chaque pression sur le bouton, il bascule entre le sens de mixage + et - et "OFF" (pas de lien).

•Réglage marche/arrêt du mode de coupe

1. Pour activer/désactiver le mode Trim, appuyez sur le bouton Trim sur l'écran.

*Lorsque le mixage inclut un trim côté master, réglez le bouton Trim sur [ON]. Lorsque le mixage n'inclut pas de trim côté master, réglez le bouton Trim sur [OFF].

*Chaque fois que ce bouton est enfoncé, il bascule entre [ON] et [OFF].

*Ceci est effectif lorsque le canal principal est défini par Fonction.

·Sélection du type de courbe de mélange

 Appuyez sur le bouton de sélection du type de courbe que vous souhaitez utiliser pour afficher l'écran de sélection. Sélectionnez ensuite la courbe que vous souhaitez utiliser.

*Pour une description de la méthode de réglage de la courbe, voir la description au dos de ce manuel.

Réglage précis de la garniture

 Lorsque vous utilisez la fonction de réglage fin de la courbe, appuyez sur le bouton [--] de l'élément Réglage fin pour appeler l'écran <Switch>, puis sélectionnez le levier, le VR, etc. que vous souhaitez utiliser.

*Pour une description de la méthode de réglage de la garniture de réglage fin, voir la description au dos de ce manuel.

•Réglage de la vitesse du servo

 Lors du réglage de la vitesse du servo, appuyez sur le bouton de vitesse. L'écran de configuration de la vitesse du servo s'affiche.

*Pour une description de la méthode de réglage de la vitesse du servo, voir la description au dos de ce manuel.

- *Le mixage décalé modifie la vitesse. Utilisez les boutons Speed In et Speed Out pour réajuster la vitesse.
- Le commutateur de mélange peut définir un délai avec un taux différent au démarrage et à l'arrêt.

*Cette fonction est inactive lorsqu'un commutateur de mélange n'est pas réglé.

Gyro

Cette fonction est utilisée lorsqu'un gyroscope Futaba de la série GY est utilisé pour stabiliser l'attitude de l'avion. La sensibilité et le mode de fonctionnement (mode normal/mode GY) peuvent être commutés à l'aide d'un commutateur. • Trois tarifs (tarif 1/tarif 2/tarif 3) peuvent être commutés.

· Sélectionnez [Gyro] dans le menu modèle et appelez

- Jusqu'à 3 axes (Gyro/Gyro 2/Gyro 3) peuvent être contrôlés simultanément.
- *Le réglage initial n'attribue pas de canal de sensibilité. Utilisez le menu Fonction du menu Liaison pour attribuer au préalable le canal de sensibilité (Gyro/Gyro2/Gyro3) utilisé à un canal libre.

Réglez [Contrôle] et [Ajustage] autres que Fonction sur [--].



• Trois tarifs (Taux 1/Taux 2/Taux 3) peuvent être utilisés.

Appuyez sur l'élément [Taux]. Réglez le taux.

- · Lorsque vous utilisez cette fonction, appuyez sur
- [INH]. Lorsqu'un gyroscope Futaba GY est utilisé, lorsque le type [GY] est sélectionné, la valeur de sensibilité définie est directement lue dans les modes AVCS et Normal.
- Lors du réglage d'un commutateur, appuyez sur l'élément Commutateur et appuyez sur le bouton
 « -- » pour appeler l'écran de sélection, puis sélectionnez le commutateur et définissez sa direction ON.
 - (Pour une description de la méthode de sélection du commutateur, voir la description à la fin de ce manuel.)

Opérations courantes utilisées dans l'écran de configuration des fonctions

Cette section décrit les fonctions fréquemment utilisées dans l'écran de configuration des fonctions. Reportez-vous à cette section lors du réglage de chaque fonction

Définition de la valeur des opérations



Opérations liées aux conditions de vol



Réglage du délai de condition

Les mouvements inutiles du fuselage générés lors de changements soudains dans la position du servo et les variations dans le temps de fonctionnement entre les canaux peuvent être supprimés en utilisant la fonction de retard de condition de la fonction de sélection de condition [Sélection de condition].

Lorsque la fonction de retard est définie dans la condition de destination de commutation, un retard correspondant à cette quantité est appliqué et les fonctions associées changent en douceur.

[Méthode de réglage]





Après le réglage, appuyez sur un bouton HOME/EXIT



Opérations liées à la vitesse du servo

Opération de réglage de la courbe

Cette section décrit la procédure de réglage des courbes utilisées avec la fonction AFR et chaque fonction de mélange.

Sélection du type de courbe

100

Quatre types de courbes (EXP1, EXP2, Point et Spline) peuvent être sélectionnés.



Spline

Sélection du type de courbe

- 1. Appuyez sur le bouton du type de courbe que vous souhaitez utiliser.
- *Le type de courbe change et l'affichage revient à l'écran d'origine.
- [EXP1] : Courbe EXP1
- [EXP2] : Courbe EXP2
- [Point] : courbe ponctuelle
- [Spline] : courbe spline

Réglage par type de courbe

Lorsque le type de courbe est sélectionné comme décrit ci-dessus, les éléments de réglage correspondant au type de courbe apparaissent à l'écran. Réglez chaque courbe comme décrit ci-dessous.



(Lorsque la valeur est touchée, le taux est réinitialisé à la valeur initiale.)

[Décalage de la courbe horizontalement dans la direction verticale]

- 1. Appuyez sur l'élément de réglage [Décalage].
- 2. Déplacez la courbe dans le sens vertical à l'aide des boutons

« ▼ ▼ » « ▼ » « ▲ » « ▲ ▲ »

Valeur initiale : +0,0%

(Lorsque la valeur est touchée, le taux est réinitialisé à la valeur initiale.)



*Mode [Séparé] : Réglage normal

*Mode [Comb.] : crée une courbe symétrique gauche et droite.

Des courbes ponctuelles ou des courbes splines comportant jusqu'à 11/17 points peuvent être utilisées. (Valeur initiale : 7/9 points) Les points de consigne peuvent être librement augmentés, diminués et décalés.



 Appuyez sur « Taux » et utilisez les flèches haut/bas pour ajuster les points de taux vers le haut ou vers le bas.








Jusqu'à 11 ou 17 points de courbe peuvent être utilisés. (différents selon la fonction)

Nombre de points initiaux : 9 points (courbe à 17 points), 7 points (courbe à 11 points)





*Mode [Séparé] : Réglage normal

*Mode [Comb.] : crée une courbe symétrique gauche et droite.

Méthode de sélection du commutateur

Les différentes fonctions utilisées dans le T16IZ peuvent être sélectionnées par commutateur. La méthode de réglage du commutateur (y compris lorsque le manche, le levier de trim ou le VR sont utilisés comme commutateur) est commune à toutes les fonctions.

Sélection du commutateur

Lorsqu'un commutateur est sélectionné dans une fonction de mixage, etc., l'écran de sélection ci-dessous est appelé.



(Exemple d'écran de sélection de commutateur)

Lorsque le commutateur est sélectionné

Le réglage ON/OFF de l'interrupteur est possible à chaque position.

 Lorsque l'interrupteur de position ON/OFF « Set » est enfoncé après avoir sélectionné l'interrupteur, l'écran ci-dessous apparaît. Lorsque le manche, le levier de trim ou le VR sont sélectionnés.

Lorsqu'un manche, un levier de trim ou un VR est utilisé comme interrupteur, les 4 modes suivants peuvent être sélectionnés.



Normal ou alternatif : le mode de commutation alternatif est disponible en fonction de la fonction de mixage.

*Lorsque le bouton de chaque position est appuyé, il bascule entre ON et OFF.

- 2. Appuyez sur le bouton et réglez-le sur la position ON.
- 3. Fermez l'écran en appuyant sur [Matériel]. sélectionner].



Page suivante

Le type d'hystérésis et le type de boîte peuvent être sélectionnés dans un écran de sélection de matériel.

Lorsqu'un manche, un levier de trim ou un VR est utilisé comme interrupteur, les 4 modes suivants peuvent être sélectionnés.

Mode linéaire Hystérésis

Cette méthode de réglage permet de sélectionner la fonction ON/ OFF en fonction du point de consigne. L'hystérésis (zone morte) peut être réglée sur ON et OFF. Les positions ON et OFF peuvent être inversées à l'aide du bouton Reverse.



Symétrie•Mode hystérésis

Le fonctionnement est le même que le mode d'hystérésis linéaire, mais les opérations vers la gauche et la droite (haut et bas) sont symétriques par rapport à la position neutre. Par exemple, lorsque vous souhaitez commuter DR1 avec le manche des ailerons, lorsque le manche est déplacé vers la gauche ou la droite, DR1 peut être activé dans la même position gauche et droite.



· Linéaire·Mode boîte

Ce mode active l'interrupteur dans une plage de 2 points. Chaque point peut être réglé. Les positions ON et OFF peuvent être inversées avec l'interrupteur Reverse.



Symétrie•Mode boîte

Le fonctionnement est le même que le mode boîte linéaire,

mais le fonctionnement à gauche et à droite (haut et bas) est symétrique par rapport à la position neutre.



Lors du déplacement du point ON/OFF

La position du point limite ON/OFF et de l'hystérésis (zone morte) (il y a 2 points : haut et bas) peut être décalée. ON/OFF est possible à une position libre.

Zone verte : ACTIVÉE

Zone rouge : DÉSACTIVÉE

• Zone jaune : hystérésis (bande morte)



[Méthode de réglage] \rightarrow Type de boîte

- 1. Déplacez le manche jusqu'au point que vous souhaitez déplacer vers le haut.
- 2. Appuyez sur le bouton [Supérieur]. Les points limites changent.
- Déplacez le manche jusqu'au point où vous souhaitez déplacer le côté inférieur.
- Appuyez sur le bouton [Inférieur]. Les points limites changent.



Symétrie



Lorsque Supérieur (Inférieur) est défini, Inférieur (Supérieur) est également défini en même temps.

Hystérésis : l'hystérésis (zone morte) peut être réglée sur ON et OFF

[Méthode de réglage] → Type linéaire

- Déplacez le manche jusqu'au point d'arrêt que vous souhaitez décaler et appuyez sur le bouton [OFF]. Les points d'arrêt changent.
- Déplacez le manche jusqu'au point d'allumage que vous souhaitez décaler et appuyez sur le bouton [ON]. Les points d'allumage changent.





Lorsque Supérieur (Inférieur) est défini, Inférieur (Supérieur) est également défini en même temps.

 $220 \rightarrow ACC \acute{f}$ R À LA TABLE DES MATIÈRES

Commutateur logique (sélection de condition et DG1, DG2)

La fonction de commutation logique vous permet d'activer et de désactiver le fonctionnement en combinant deux commutateurs. Par exemple, la condition est activée lorsque 2 commutateurs sont activés.



Port PC

L'émetteur peut être utilisé comme contrôleur de jeu en le connectant à un ordinateur avec un câble USB. (Certains jeux ne peuvent pas être utilisés.)



Méthode de connexion (pour Windows)

- 1. Connectez le port PC du T16IZ à votre PC avec le câble USB fourni avec l'ensemble.
- Lors de la première connexion, la configuration démarre. Une fois la configuration terminée, l'appareil peut être utilisé comme manette de jeu.
- *Les canaux 1 à 8 peuvent être utilisés avec une connexion USB.
- * Fonctionnement confirmé par logiciel de simulation
- RealFlight 8 (Mise à jour vers la dernière version)
- •RealFlight 9

- [Méthode de paramétrage RealFlight]
- 1. Connectez T16IZ à votre PC et démarrez Real Vol.
- Sélectionnez « Paramètres ... » dans le menu « Simulation » de RealFlight pour ouvrir la boîte de dialogue « Paramètres ».
- 3. Réglez le « Pourcentage de zone morte (%) » du « Contrôleur » sur 0.



- 4. Cliquez sur le bouton [OK] pour fermer les « Paramètres » dialogue.
- Sélectionnez « Sélectionner le contrôleur ... » dans le menu « Simulation » pour ouvrir la boîte de dialogue « Sélectionner le contrôleur ».
- 6. Réglez « Profil » sur « Futaba » et cliquez sur [Modifier] bouton.



 Si nécessaire, attribuez des canaux et effectuez les réglages inverses. Après avoir effectué les réglages, cliquez sur le bouton [Enregistrer sous ...] pour enregistrer le profil.

			1
Channel 1 Alizona		in plus	
and the second se		1.0	
Channel 2 Treater			
Channel 2 Thrattia			
Channel I. Ruddur		1.54°j	
Channel 5 - Dual Rates		141	
Channel L. Flags		4547	
Channel 7 - Emoke		14441	
Channel # Wede		1.10.1	
Erein Schnen Falt	Marrie .		

- 8. Cliquez sur le bouton [Fermer] pour revenir à la boîte de dialogue « Sélectionner le contrôleur ».
- Cliquez sur le bouton [Calibrer] pour calibrer. Réglez le manche, l'interrupteur, le cadran et le levier à utiliser en position neutre, puis appuyez sur le bouton [Suivant].



 Actionnez le manche, l'interrupteur, le cadran et le levier complètement à gauche et à droite ou de haut en bas pour entrer dans la plage de fonctionnement. Après avoir confirmé que la correction est terminée, appuyez sur le bouton [Terminer] pour revenir à la boîte de dialogue « Sélectionner le contrôleur ».



- 11. Cliquez sur le bouton [OK] dans la boîte de dialogue
 - « Sélectionner le contrôleur » pour fermer la boîte de dialogue.

Mise à jour

La programmation de votre émetteur Futaba T16IZ peut être mise à jour facilement en ligne. Lorsque des fonctions sont ajoutées ou améliorées, le fichier de mise à jour peut être téléchargé à partir de notre site Web. Copiez les fichiers de mise à jour sur la carte microSD, puis utilisez la procédure suivante pour mettre à jour le programme. Consultez notre site Web pour consulter la FAQ concernant la mise à jour pour plus d'informations.

Procédure de mise à jour

- Remarque : si la batterie se décharge complètement pendant la mise à jour du programme, la mise à jour échouera. Lorsque la capacité restante de la batterie est de 50 % ou moins, rechargez toujours la batterie avant la mise à jour.
- Remarque : les données du modèle dans l'émetteur peuvent être utilisées sans modification après la mise à jour, mais pour plus de sécurité, sauvegardez les données du modèle avant la mise à jour.
- 1. Téléchargez le fichier zip des données de mise à jour depuis notre site Web.



2. Extrayez le fichier zip sur votre ordinateur.

- 3. Le dossier « FUTABA » sera créé sur votre ordinateur.
- 4. Copiez le dossier « FUTABA » sur votre microSD carte.



Remarque : si la carte microSD avait déjà un « autre dossier FUTABA » avant que vous ne fassiez une copie, le dossier « FUTABA » est ÉCRASÉ.

 Insérez la carte microSD avec le dossier « FUTABA » contenant le logiciel de mise à jour dans la fente pour carte SD de votre émetteur radio T16IZ.



 Allumez l'émetteur tout en appuyant sur le bouton « HOME/ EXIT ». L'écran de mise à jour apparaît sur l'écran LCD de votre T16IZ et la mise à jour du logiciel démarre.



 Une fois la mise à jour du logiciel terminée, le message « Terminé » s'affiche sur l'écran LCD de votre T16IZ. (Voir l'image ci-dessous.)



 Éteignez l'interrupteur d'alimentation de votre T16IZ et retirez la carte microSD de la fente pour carte.

Problèmes possibles

Lorsque l'un des messages d'erreur ci-dessous apparaît sur l'écran LCD de votre T16IZ, la mise à jour du logiciel ne sera pas terminée.

« Batterie faible. »

La mise à jour du logiciel a été reportée en raison d'une batterie faible. Réessayez la mise à jour du logiciel une fois la batterie rechargée.

« Le fichier de mise à jour n'a pas été trouvé. »

Le T16IZ ne trouve pas le fichier de mise à jour sur la carte microSD. Vérifiez que tous les fichiers de mise à jour ont été copiés sur la carte microSD.

"Un arbre brisé."

Le T16IZ détecte une erreur dans le fichier de mise à jour. Le fichier de mise à jour peut être endommagé ou être destiné à un autre émetteur.

« Erreur d'écriture »

La procédure de mise à jour du logiciel est interrompue pour une raison inconnue. Contactez votre centre de service local lorsque ce message d'erreur apparaît sur l'écran LCD de votre T16IZ.



Ne retirez absolument pas la batterie et la carte microSD de l'émetteur pendant la mise à jour.

Il est possible que l'émetteur soit endommagé.

Récupérer une mise à jour ayant échoué

Si vous n'avez pas effectué la mise à jour pour une raison quelconque, il se peut que l'émetteur ne démarre pas.

Dans ce cas, veuillez mettre à jour à nouveau l'émetteur en suivant la procédure suivante.

- 1. Détachez la batterie de l'émetteur.
- Insérez la carte microSD contenant les fichiers de mise à jour dans l'émetteur.
- 3. Fixez la batterie à l'émetteur tout en appuyant sur le bouton « HOME/EXIT ».
- 4. La mise à jour va démarrer.

Même après les étapes ci-dessus, si l'émetteur ne parvient pas à se mettre à jour ou ne démarre pas, veuillez le faire réparer.

CONVERSION DES DONNÉES DU MODÈLE T14SG/FX-22/T12K \rightarrow T16IZ

Les données du modèle (uniquement la dernière version) de T14SG/FX-22/T12K peuvent être copiées vers T16IZ.

* Une carte microSD est requise.

* Les données du modèle T16IZ ne peuvent pas être copiées sur T14SG/FX-22/T12K.

* Utilisez un adaptateur de conversion de carte SD (non inclus) pour insérer une carte microSD dans le T14SG/FX-22/T12K.

[Méthode de conversion des données du modèle]

- 1. Connectez une carte microSD contenant les données du modèle T14SG/FX-22/T12K à la fente SD d'un T16IZ.
- Allumez l'interrupteur d'alimentation et le convertisseur de données devrait fonctionner.





- Le convertisseur affiche une liste de données de modèle dans la carte. Sélectionnez les données de modèle que vous souhaitez convertir et appuyez sur la touche « CONVERTIR » → « Oui » et le convertisseur devrait commencer à convertir les données.
- 4. Si la conversion réussit, le convertisseur affichera le message suivant. Les données converties sont copiées dans la mémoire interne du T16IZ. Par conséquent, si le T16IZ ne dispose pas d'espace disponible dans sa mémoire interne, la conversion doit échouer.



5. Le convertisseur peut accepter les données de modèle créées par T14SG/FX-22/T12K avec le logiciel le plus récent uniquement. Si vous essayez de convertir des données de modèle créées avec une ancienne version du logiciel, le convertisseur doit échouer et afficher le message d'erreur suivant. Si ce message s'affiche, effectuez la procédure suivante pour mettre à jour les données de modèle afin d'éviter cette limitation.



(a) Tout d'abord, mettez à jour un T14SG/FX-22/T12K avec la dernière version du logiciel.

(b) Chargez les données du modèle qui n'ont pas pu être converties dans le T14SG/FX-22/ T12K avec le dernier logiciel, et les données du modèle doivent être mises à jour au dernier format.

(c) Enregistrez les données du modèle mises à jour sur une carte microSD.

(d) Réessayez de convertir les données du modèle mis à jour sur un T16IZ.

* Lorsque la carte microSD ne peut pas être reconnue, elle peut être utilisée si elle est reformatée par le formateur SD proposé par SD Association.

Le formateur SD est téléchargeable à partir de SD Association

https://www.sdcard.org/

A PRUDENCE



Une fois la copie des données terminée, assurez-vous d'effectuer une vérification complète du fonctionnement avec le modèle à utiliser.



Ce produit utilise le logiciel open source suivant.

Polices Google Noto

Ce logiciel de polices est sous licence SIL Open Font License, Version 1.1. Cette licence est copiée ci-dessous et est également disponible avec une FAQ à l'adresse suivante : http://scripts.sil.org/

LICENCE DE POLICE SIL OPEN Version 1.1 - 26 février 2007

PRÉAMBULE

Les objectifs de la licence Open Font License (OFL) sont de stimuler le développement mondial de projets de polices collaboratives, de soutenir les efforts de création de polices des communautés universitaires et linguistiques et de fournir un cadre libre et ouvert dans lequel les polices peuvent être partagées et améliorées en partenariat avec d'autres. L'OFL autorise l'utilisation, l'étude, la modification et la redistribution des Inguisações et de localma an cauce inde e contre la voltate parte parte parteges et entennate area de locales. E o la caucitas fundador la modal de la construction de la polices sous polices acountes de la caucita de la construction de la co

DÉFINITIONS

Le terme « logiciel de polices » désigne l'ensemble des fichiers publiés par le(s) détenteur(s) des droits d'auteur sous cette licence et clairement identifiés comme tels. Il peut s'agir de fichiers sources, de scripts de construction et de documentation. Le terme « nom de police réservé » désigne tout nom spécifié comme tel après la ou les mentions de droits d'auteur. Le terme « version originale » désigne la collection de composants du logiciel de polices telle que distribuée par le(s) détenteur(s) des droits d'auteur. Le terme « version modifiée » désigne tout dérivé réalisé en ajoutant, supprimant ou remplaçant - en partie ou en totalité composana ou nogrami de la version originale, en modifiant les formats ou en transferant le joiciel de polices vers un nouvel environnement. « Auteur » fait référence à tout concepteur, ingénieur, programmeur, rédacteur technique ou autre personne ayant contribué au logiciel de polices AUTORISATION ET CONDITIONS

Par la présente, la permission est accordée gratuitement à toute personne obtenant une copie du logiciel de polices de caractères, d'utiliser, d'étudier, de copier, de fusionner, d'intégrer, de modifier, de registribuer et Partia presente, la perfinision est accordes graditament a todas personne obtenant une copie du olgones de catacteres, d'uniser, d'etudier, de copier, de rusionner, d'intégrer, de modifiér, de redistinuer et de vendre des copies modifiées et non modifiées du logiciel de polices de catactères, sous réserve des conditions suivantes : 1) Ni le logiciel de police ni aucun de ses composants individuels, dans les versions originales ou modifiées, ne peuvent être vendus seuls. 2) Les versions originales ou modifiées du logiciel de polices peuvent être regroupées, redistribuées et/ou vendues avec tout logiciel, à condition que chaque copie contienne la mention de droit d'auteur ci-dessus et

au nom de police principal tel que présenté aux utilisateurs.

Cette licence devient nulle et non avenue si l'une des conditions ci-dessus n'est pas remplie

LE LOGICIEL DE POLICE DE CARACTÈRES EST FOURNI « EN L'ÉTAT ». SANS AUCUNE GARANTIE. EXPRESSE OU IMPLICITE. Y COMPRIS. MAIS SANS SY LIMITER. TOUTE GARANTIE DE QUALITÉ LE LOGINEL DE POLIDE DE OMANTIE EN EL LA MUNICIPIE DE LOGINAL DE LA CONTRUCTUE, LE LA COMPANY, MARCHANDE, DE DE MARCHANDE DE ADACHTE MARCHANDE, DADÉQUATION À UN USAGE PARTICULIER ET DE NON-VIOLATION DE DOIT D'AUTEUR, DE BREVET, DE MARQUE OU D'AUTRE DROIT EN AUCUN CAS, LE TITULIARE DU DROIT D'AUTEUR NE PEUT ÊTRE TENU RESPONSABLE DE TOUTE RÉCLAMATION, DE TOUT DOMMAGE OU AUTRE RESPONSABILITÉ, Y COMPRIS DE TOUT DOMMAGE GÉNÉRAL, SPÉCIAL, INDIRECT, ACCESSOIRE OU CONSÉCUTIF, QUE CE SOIT DANS LE CADRE D'UNE ACTION CONTRACTUELLE, DÉLICTUELLE OU AUTRE, DÉCOULANT DE L'UTILISATION OU DE L'INCAPACITÉ D'UTILISER LE LOGICIEL DE POLICE DE CARACTÈRES OU D'AUTRES TRANSACTIONS RELATIVES AU LOGICIEL DE POLICE DE CARACTÈRES.

SOCIÉTÉ FUTABA

Centre d'affaires Hobby Radio Control Département des ventes et du marketing 1080 Yabutsuka, Chosei-mura, Chosei-gun, Chiba-ken, 299-4395, Japon TÉL.: +81-475-32-6051. FAX: +81-475-32-2915

©FUTABA CORPORATION 2020, 11 (1)

 $227 \rightarrow ACCÉ R À LA TABLE DES MATIÈRES$

Machine Translated by Google

