

# T32MZ

DIGITAL PROPORTIONAL  
RADIO CONTROL SYSTEM



## MANUEL D'INSTRUCTIONS

**Futaba**

*Digital Proportional R/C System*



---

-

---

---

---

---

)= bh=

-

---

&)\* Bh=

Merci d'avoir acheté un système R/C proportionnel numérique Futaba 32MZ. Ce système est extrêmement polyvalent et peut être utilisé aussi bien par les débutants que par les professionnels. Afin que vous puissiez utiliser au mieux votre

<http://www.futabausa.com>

Le manuel d'instructions est limité aux modèles radiocommandés.

tion.

Hors Amérique du Nord

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

mitre.

radiateur et votre corps.

Centre de services Futaba

2681 Wall Triana Hwy Huntsville, AL 35824, États-Unis

TÉL 1-256-461-9399 ou E-mail : [contactus@futaba.com](mailto:contactus@futaba.com)

PRUDENCE:

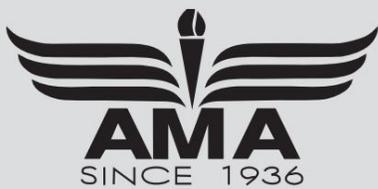
Déclaration d'information sur la conformité (pour le Canada)

autre antenne ou émetteur.

Déclaration de conformité (pour l'UE)

<http://www.rc.futaba.co.jp/english/dl/declarations.html>

Où voler



environs.

## Précautions

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

1. Ce produit est uniquement conçu pour être utilisé avec des modèles radiocommandés. Utilisation du produit décrit dans cette notice  
Le manuel est limité aux 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 l'interdisent.  
Pays de destination.
  - b) L'utilisation de ce produit avec des modèles autres que ceux-ci 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 de 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 pièces floues ou manquantes, veuillez contacter un Centre de services Futaba.
  - Futaba n'est pas responsable de l'utilisation de ce produit par le client.
  - Les noms de sociétés et de produits mentionnés dans ce manuel sont des marques commerciales ou des marques déposées de la société respective.

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 -
-  AVERTISSEMENT -
-  PRUDENCE -

 = Interdit

 = Obligatoire

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

## Précautions de vol

 AVERTISSEMENT

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

- La sortie de l'émetteur peut chuter considérablement.

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

 Ne volez jamais en mode de contrôle de portée.

- En mode de vérification de la plage de test de plage dédiée, la plage 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 le avion pendant le vol.

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

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

- L'eau pourrait entraîner une panne ou un mauvais fonctionnement et un mauvais contrôle de l'avion, ce qui pourrait conduire à un accident.

 N'éteignez jamais l'interrupteur d'alimentation pendant le vol ou pendant que le moteur ou 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 n'est pas terminé.

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

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

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

**⊘ Ne volez pas aux endroits suivants :**

- A proximité d'un autre terrain de vol radiocommandé.
- Près ou au-dessus des personnes.
- À proximité des habitations, des écoles, des aéroports, des gares, des hôpitaux ou d'autres lieux de rassemblement.
- À proximité de lignes à haute tension, de structures élevées ou d'installations de communication.

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

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

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

- Ces articles peuvent devenir chauds pendant leur utilisation.

**! Pour des raisons de sécurité, volez de manière 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, réglez toujours le fonction de sécurité intégrée.**

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

**! Lorsque vous volez, ramenez toujours l'écran de configuration de l'émetteur à l'écran d'accueil.**

- Une saisie erronée pendant le vol est extrêmement dangereuse.

**! Vérifiez toujours la capacité restante des piles de l'émetteur et du récepteur avant chaque séance de vol avant le vol.**

- Une faible capacité de la batterie entraînera une perte de contrôle et un accident.

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

- Même un mauvais réglage de l'émetteur ou un avion abîmé la normalité peut provoquer un crash.

**! Avant d'allumer l'émetteur :**

1. Déplacez toujours la position du manche 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. Éteignez ensuite l'interrupteur d'alimentation de l'émetteur.
- Si l'interrupteur d'alimentation est allumé/éteint 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 fonction de sécurité.

**! Lors du réglage de l'émetteur, arrêtez le moteur sauf lorsque cela est nécessaire. Dans le cas d'un moteur, débranchez le câblage qui lui permet de continuer à fonctionner. Ce faisant, veuillez faire preuve d'une extrême prudence. Assurez-vous que l'avion est sécurisé et qu'il n'entrera en contact avec rien ni personne. Assurez-vous que le moteur ne tourne pas avant d'effectuer des réglages.**

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

## Précautions de manipulation de la batterie et du chargeur

**⚠ DANGER****⊘ Ne rechargez pas une batterie endommagée, car détérioré, avec une fuite d'électrolyte ou humide.****⊘ N'utilisez pas le chargeur dans des applications autres que celles prévues.****⊘ Ne laissez pas le chargeur ou la batterie devenir mouillés.**

- N'utilisez pas le chargeur lorsque celui-ci ou vos mains sont mouillées. N'utilisez pas le chargeur dans des endroits humides.

**⊘ Ne chauffez pas et ne court-circuitiez pas la batterie.****⊘ Ne pas souder, réparer, déformer, modifier ou démonter. Assemblez la batterie et/ou le chargeur de batterie.****⊘ Ne laissez pas tomber la batterie dans le feu et ne l'apportez pas près d'un feu ou stockez-les dans un endroit chaud.****⊘ Ne chargez pas et ne stockez pas la batterie à la lumière directe du soleil ou dans d'autres endroits chauds.****⊘ Ne chargez pas la batterie si elle est recouverte d'un objet car elle pourrait devenir très chaude.****⊘ Ne lui appliquez pas de contraintes mécaniques excessives.****⊘ N'utilisez pas de chargeurs autres que ceux recommandés par Futaba.****⊘ N'utilisez pas la batterie dans un environnement combustible.**

- Les combustibles pourraient s'enflammer et provoquer une explosion ou un incendie.

- Charger la batterie au-delà de la valeur spécifiée peut provoquer un incendie, une combustion, une rupture ou une fuite de liquide.  
Lors d'une charge rapide, ne chargez pas la batterie au-dessus de 1C.
- Ne chargez pas la batterie lorsque vous conduisez un véhicule.  
Les vibrations empêcheront une charge normale.

**!** Insérez fermement la fiche du cordon d'alimentation dans la prise jusqu'à sa base.

**!** Utilisez toujours le chargeur avec la tension d'alimentation spécifiée.

- Utilisez le chargeur spécial en le connectant à une prise de courant appropriée.

#### **!** AVERTISSEMENT

**⊘** Ne touchez pas le chargeur et la batterie pendant une période prolongée pendant le chargement.

- Cela pourrait provoquer des brûlures.

**⊘** N'utilisez pas un chargeur ou une batterie endommagée.

**⊘** Ne touchez aucun des composants internes du chargeur.

- Cela pourrait provoquer un choc électrique ou une brûlure.

**⊘** Si des anomalies telles que de la fumée ou une décoloration sont constatées avec le chargeur ou la batterie, retirez la batterie de l'émetteur ou du chargeur, débranchez la fiche du cordon d'alimentation et n'utilisez pas le chargeur.

- Une utilisation continue peut provoquer un incendie, une combustion, une génération de chaleur ou une rupture.

**⊘** Ne soumettez pas les piles à des chocs.

- Cela pourrait provoquer un incendie, une combustion, une génération de chaleur, une rupture ou une fuite de liquide.

#### **!** PRUDENCE

**⊘** N'utilisez pas la batterie avec des appareils autres que l'émetteur correspondant.

**⊘** Ne placez pas d'objets lourds sur la batterie ou le chargeur. Ne placez pas non plus la batterie ou le chargeur dans un endroit où ils pourraient tomber.

- Cela pourrait causer des dommages ou des blessures.

**⊘** Ne stockez pas et n'utilisez pas la batterie et le chargeur dans un endroit poussiéreux ou humide.

- Insérez la fiche du cordon d'alimentation dans la prise uniquement après avoir éliminé la poussière.

**⊘** Après une utilisation prolongée de l'émetteur, la batterie peut devenir chaude. Retirez-le immédiatement de l'émetteur.

**!** Si le liquide de la batterie entre en contact avec vos yeux, ne vous frottez pas les yeux, mais lavez-les immédiatement avec de l'eau du robinet ou une autre eau propre et faites-vous soigner par un médecin.

- Le liquide peut provoquer la cécité.

**!** Gardez la batterie hors de portée des enfants.

**!** Chargez toujours la batterie avant chaque séance de vol.

- Si la batterie se décharge pendant le vol, l'avion accident.

**!** Chargez la batterie avec le chargeur dédié fourni avec l'ensemble.

**!** Utilisez et rangez la batterie et le chargeur de batterie dans un endroit sûr, hors de portée des enfants.

- Ne pas le faire pourrait provoquer un choc électrique ou des blessures.

**!** Si la batterie laisse échapper du liquide ou génère une odeur anormale, déplacez-la immédiatement dans un endroit sûr pour la mettre au rebut.

- Ne pas le faire pourrait 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 une autre eau propre.

- Consultez un médecin. Le liquide peut provoquer des lésions cutanées.

**!** Une fois le temps de charge spécifié écoulé, terminez la charge et débranchez le chargeur de la prise.

**!** Lors du recyclage ou de la mise au rebut 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.

- Ne pas le faire pourrait provoquer des brûlures.

**⊘** Ne chargez pas la batterie à des températures extrêmes.

- Chargez la batterie dans la plage de 0 à 45 (32 à 113 ). Il ne peut pas être chargé à d'autres températures basses et élevées.

**⊘** Débranchez le chargeur lorsqu'il n'est pas utilisé.

**⊘** Ne pliez pas et ne tirez pas sur le cordon de manière déraisonnable et ne placez pas d'objets lourds sur le cordon.

- Le cordon d'alimentation peut être endommagé et provoquer une combustion, une génération de chaleur ou un choc électrique.

## Précautions de manipulation de la carte microSD (produit commercial)

### ⚠ AVERTISSEMENT

⊘ Ne démontez ni ne modifiez jamais la carte microSD.

⊘ Ne pliez pas, ne laissez pas tomber, ne rayez pas et ne placez pas d'objets lourds sur la carte microSD.

⊘ Si de la fumée ou une odeur anormale se dégage de la carte, coupez immédiatement l'alimentation de l'émetteur.

### ⚠ PRUDENCE

⚠ La carte microSD étant un appareil électronique, faites attention à l'électricité statique.

- L'électricité statique peut provoquer un fonctionnement erroné ou d'autres problèmes.

⊘ N'utilisez pas la carte microSD à proximité de postes de radio et de télévision, d'équipements audio, de moteurs et d'autres équipements générant du bruit.

- Cela pourrait entraîner un fonctionnement erroné.

⊘ Ne stockez pas la carte microSD dans les endroits suivants :

- Là où l'humidité est élevée
- Là où la différence de température est importante
- Là où il fait très poussiéreux
- Où la carte sera exposée aux chocs et aux vibrations

⊘ N'utilisez pas la carte microSD dans un endroit où elle pourrait être exposée à de l'eau, des produits chimiques, de l'huile ou d'autres liquides.

- Cela pourrait provoquer un incendie ou un choc électrique par court-circuit.

- À proximité des haut-parleurs et autres appareils magnétiques

⊘ N'insérez pas de corps étrangers dans la fente pour carte émetteur.

- Cela pourrait entraîner un fonctionnement erroné.

⊘ N'exposez pas la carte aux chocs et aux vibrations et ne retirez pas la carte de son emplacement pendant l'écriture ou la lecture de données.

- Les données peuvent être endommagées ou perdues.

- Données enregistrées

Les données enregistrées sur la carte microSD ne peuvent pas être compensées, quel que soit le contenu ou la cause du problème ou de l'obstruction.

Futaba n'effectue pas de travaux de restauration ou de récupération de données.

## Précautions de stockage et d'élimination

### ⚠ AVERTISSEMENT

⊘ Gardez les équipements sans fil, les batteries, les avions, etc. hors de portée des enfants.

### ⚠ PRUDENCE

⊘ Ne stockez pas les appareils sans fil dans les endroits suivants :

- Là où il fait extrêmement chaud (40 [104] ou plus) ou froid (-10 [14] ou moins)
- Où l'équipement sera exposé à la lumière directe du soleil
- Là où l'humidité est élevée
- Là où les vibrations sont répandues
- Là où il fait très poussiéreux
- Là où l'appareil peut être exposé à la vapeur et à la chaleur

⚠ Lorsque l'appareil n'est pas utilisé pendant une longue période, retirez les piles de l'émetteur et de l'avion et rangez-les dans un endroit sec où la température est comprise entre 0 et 30 [32]

et 86 [].

- Laisser les piles à l'intérieur de votre modèle et de votre radio lorsqu'ils ne sont pas utilisés pendant de longues périodes entraînera une détérioration des piles, des fuites de liquide et d'autres dommages.

## Autres précautions

### ⚠ PRUDENCE

⊘ N'exposez pas directement les pièces en plastique au carburant, à l'huile, aux gaz d'échappement, etc.

- S'il est laissé dans un tel environnement, le plastique peut être endommagé, vieilli.
- Étant donné que les parties métalliques du boîtier peuvent se corroder, gardez-les toujours propres.

⚠ Rejoignez l'Académie de modélisme aéronautique.

- L'Academy of Model Aeronautics (AMA) propose

directives et protection en matière de responsabilité en cas de besoin.

⚠ Utilisez toujours des produits Futaba authentiques tels que émetteur, récepteur, servo, ESC, batterie, etc.

- Futaba n'est pas responsable des dommages subis par la combinaison avec des 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 T32MZ 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 (16 canaux linéaires + commutateur 2 canaux) 2,4 GHz.

### Extension de canal (fonction multiprop)

La fonction multiprop peut être utilisée en utilisant le décodeur multiprop MPDX-1 vendu séparément. La fonction multiprop est une fonction qui divise un canal en huit canaux et étend le nombre de canaux. Jusqu'à 2 MPDX-1 peuvent être utilisés et jusqu'à 32 canaux peuvent être étendus comme suit.

- Canal linéaire 14 canaux (2 canaux sont utilisés par la fonction multi-prop)
- Canal ON/OFF 2 canaux
- Canaux multiprop 16 canaux

Les canaux multiprop présentent les différences suivantes par rapport aux canaux linéaires normaux.

- La résolution du canal multiprop est inférieure à celle du canal linéaire.
- L'exploitation simultanée de plusieurs canaux multiprop peut réduire la réponse de fonctionnement du canal multiprop.
- Les canaux multiprop ne peuvent pas utiliser la fonction de mixage.

### Système S.BUS2

En utilisant le système S.BUS2, plusieurs servos, gyroscopes et capteurs de télémétrie sont facilement installés avec un minimum de câbles.

### Windows Embedded Compact 7

Le T32MZ utilise le célèbre Microsoft Windows Embedded Compact 7, qui offre une fiabilité exceptionnelle et des ressources précieuses.

### Écran principal LCD couleur

Le T32MZ dispose d'un écran tactile LCD rétroéclairé couleur HVGA (640 x 240 pixels). L'écran est fabriqué

### Sous-écran LCD couleur

Le T32MZ dispose d'un sous-écran LCD couleur. Il sera possible de connaître les informations de télémétrie séparément des

#### Lecture de musique

musique.

Un interrupteur peut être assigné pour démarrer/arrêter votre

#### Enregistrement vocal

#### Données sécurisées (microSD)

La carte est également utilisée lors de la mise à jour du logiciel/des fonctionnalités du T32MZ.

#### Batterie lithium polymère haute capacité (6600 mAh)

#### Édition

L'écran tactile et les deux touches d'entrée vous permettent de modifier votre modèle de la manière qui vous convient le mieux.

#### Les fonctions

Les doubles processeurs internes exploitent les nombreuses fonctions du 32MZ et optimisent le temps de réponse. La plupart des fonctions de mixage sont opérées par des courbes qui vous donnent des réglages très précis.

#### Bâton

Chaque axe est soutenu par deux roulements à billes. Et les potentiomètres sans contact de type détection magnétique

#### Commutateurs remplaçables

trois positions, et momentané, etc.).

#### Fonction vibrante

Les alarmes basse tension et autres sont générées par un moteur vibrant. Les alarmes ou vibrations à utiliser peuvent être sélectionnées par le propriétaire.

#### R7108SB

Le système est livré avec le récepteur Diversity à double antenne R7108SB S.BUS2 doté d'une communication bidirectionnelle.

Votre 32MZ (emballé avec un récepteur S.BUS) comprend les composants suivants :

- Émetteur T32MZ
- Récepteur R7108SB
- Batterie lithium-polymère LT1F6600B et adaptateur secteur •  
Faisceau de commutation

- Tour de cou •  
Étui pour émetteur

Le contenu du set dépend du type de set.

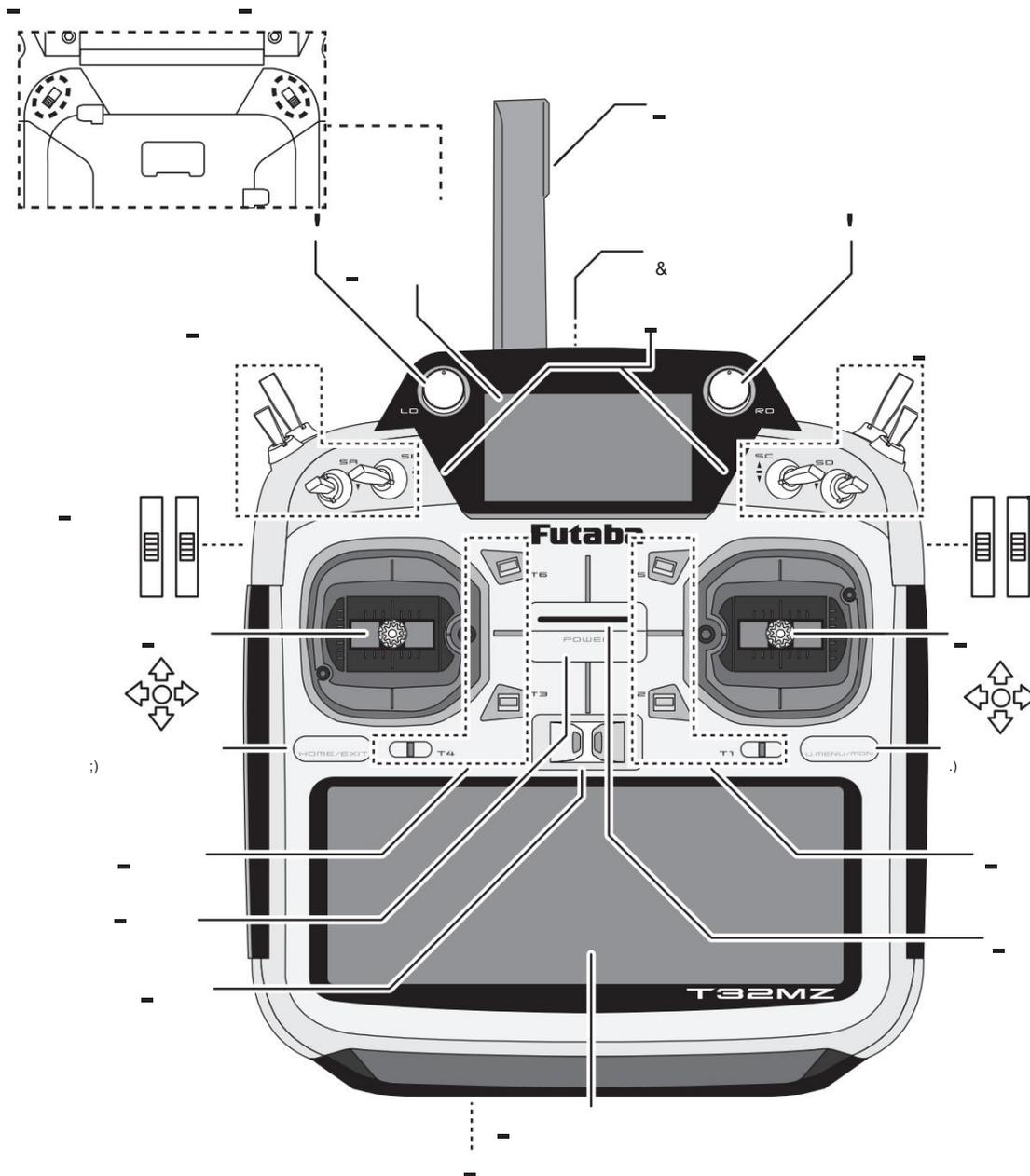
#### Émetteur T32MZ

Système d'exploitation : 2 clés, 18 canaux, système FASSTest/FASST/S-FHSS/T-FHSS Bande de fréquence : 2,4 GHz Puissance de sortie RF : 50 mW EIRP Alimentation : 3,8 V LT1F6600B Batterie lithium-polymère

#### Récepteur R7108SB

(FASSTest, S.BUS2, Diversité)  
Système de réception : système FASSTest  
Bande de fréquence : 2,4 GHz  
Puissance de sortie RF : 25 mW EIRP  
Alimentation requise : batterie LiFe 6,6 V  
Consommation de courant : 75 mA  
Taille: 24,9x47,3x14,3 mm  
Poids : 12,0 g

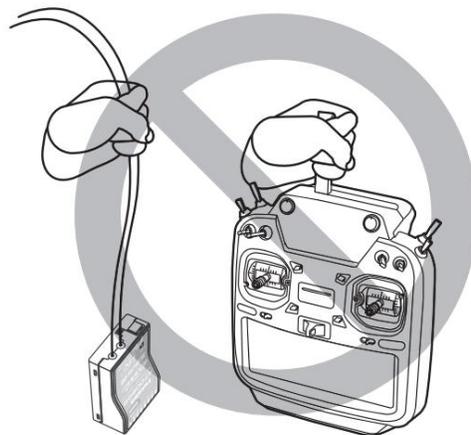




Précautions concernant la manipulation de l'antenne

**⚠ AVERTISSEMENT**

- ⊘ Ne touchez pas l'antenne pendant le fonctionnement.  
\*Il existe un risque d'opération erronée provoquant un crash.
- ⊘ Ne transportez pas l'émetteur par l'antenne.  
\*Il existe un risque que le fil de l'antenne se brise et que le fonctionnement devienne impossible.
- ⊘ Ne tirez pas sur l'antenne avec force.  
\*Il existe un risque que le fil de l'antenne se brise et que le fonctionnement devienne impossible.

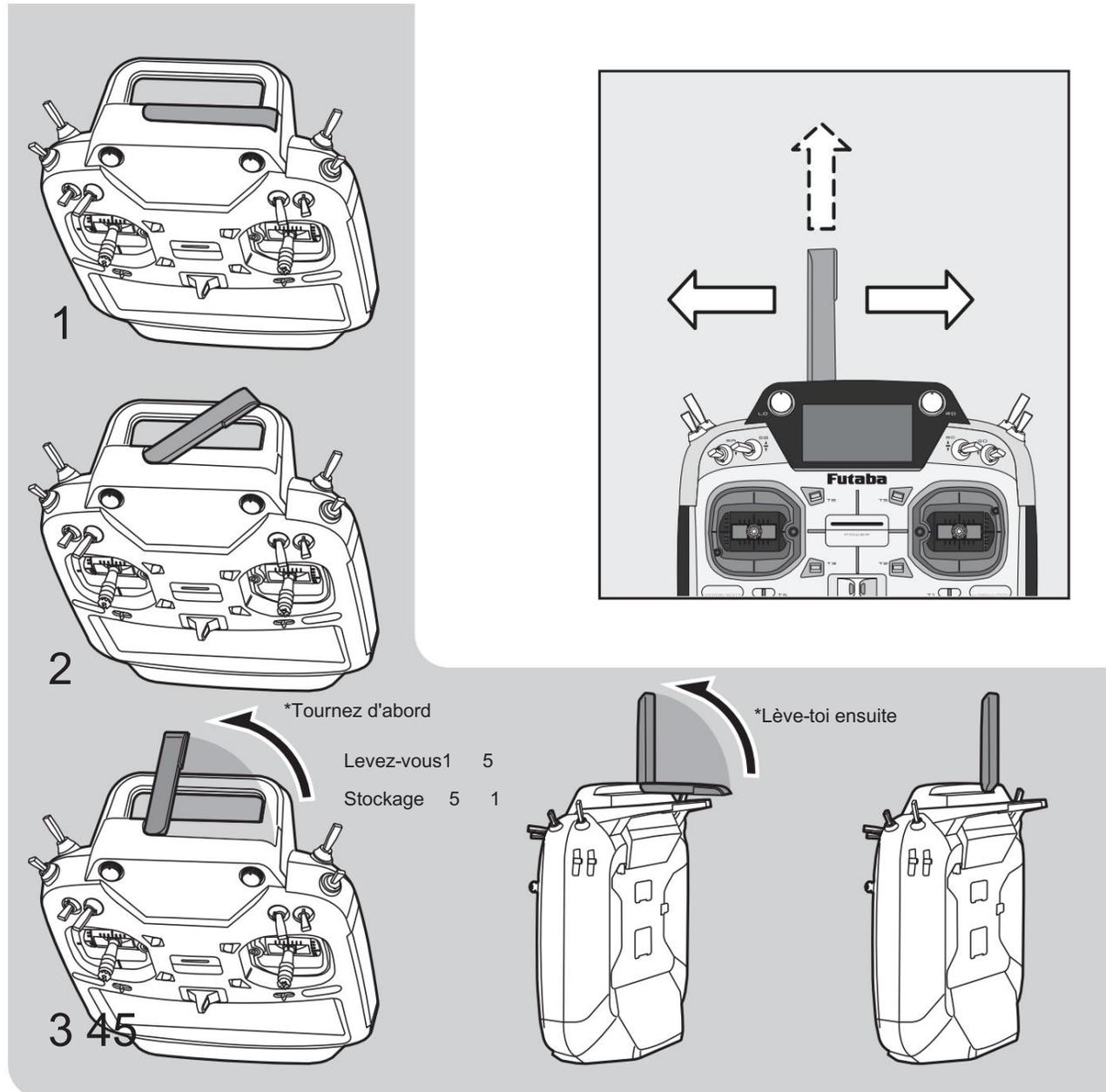


•Antenne rotative

L'antenne peut être tournée à 90 degrés et inclinée à 90 degrés. Forcer l'antenne plus loin peut l'endommager. L'antenne n'est pas amovible.

•Réglage de l'angle de l'antenne

l'antenne présente des ondes radio faibles dans la direction avant et des ondes radio fortes sur le côté

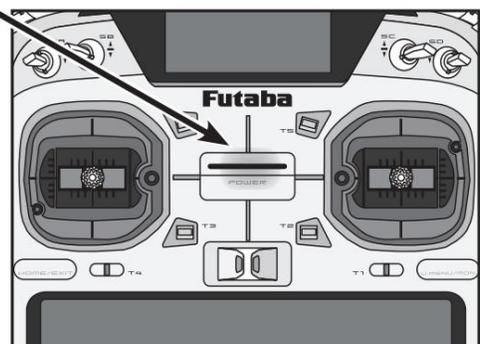


Moniteur LED

L'état de l'émetteur est affiché en changeant la LED de la section « MONITOR ».

(Affichage LED)

- Mode FASSTest → Lumière bleu clair
- Mode FASST → Feu vert
- Mode S-FHSS/T-FHSS → voyant jaune-vert
- RF-OFF → Lumière violette
- Démarrage → Feu rouge
- Étudiant formateur → Lumière bleue

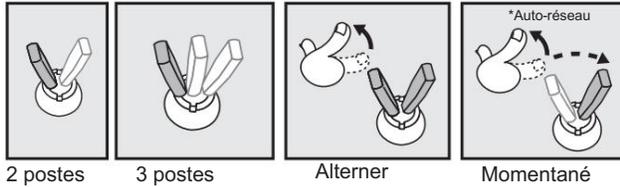


## Interrupteur à

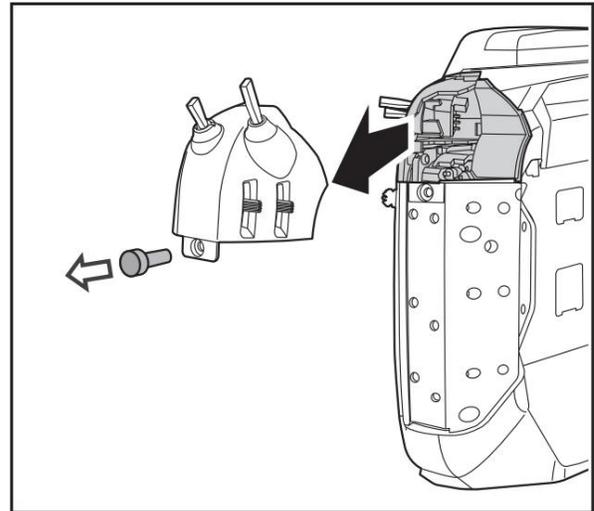
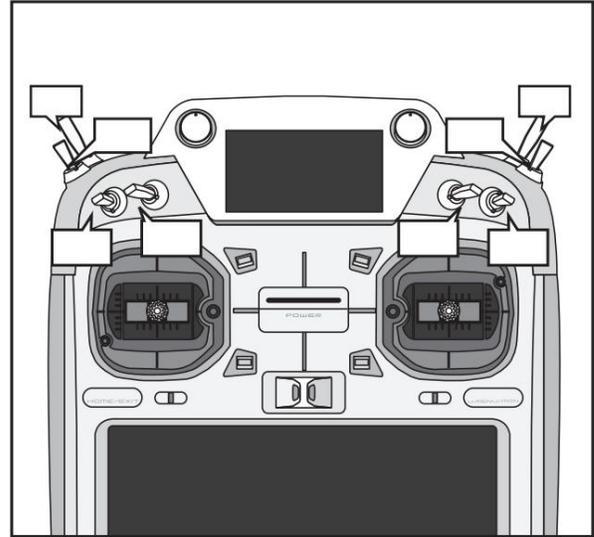
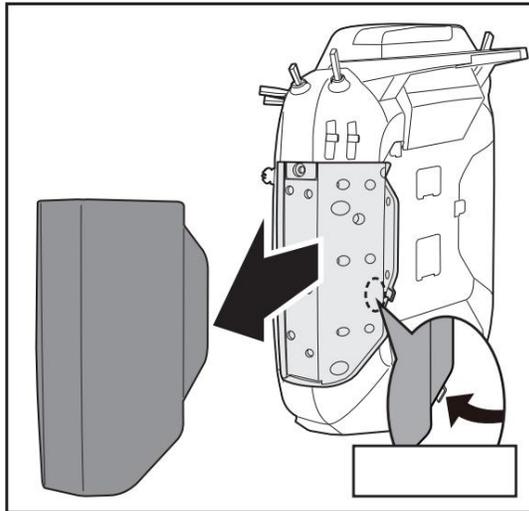
bascule 8 interrupteurs peuvent être affectés à chaque fonction.

- SA : 3 postes ; Alternier; Levier court
- SB : 3 postes ; Alternier; Levier long
- CS : 3 postes ; Alternier; Levier long
- SD : 3 postes ; Alternier; Levier court
- SE : 3 postes ; Alternier; Levier court
- SF : 2 postes ; Alternier; Levier long
- SG : 3 postes ; Alternier; Levier court
- SH : 2 postes ; Momentané; Levier long

Changez le menu de sélection de votre mix.



•Lorsque vous changez de switch (SE, SF, SG, SH) :



Pour déplacer les interrupteurs ;

1. Assurez-vous que votre émetteur est éteint et retirez le couvercle latéral en caoutchouc.
2. Utilisez le tournevis pour tourner la vis dans le sens inverse des aiguilles d'une montre sur le bloc interrupteur et détachez le bloc.  
Retirez la vis qui maintient le bloc interrupteur. Tirez sur le bloc de commutation pour le retirer.
3. Débranchez les connecteurs des interrupteurs que vous souhaitez changement.
4. Utilisez le gabarit ci-joint (à l'intérieur du stylet) pour tourner les écrous dans le sens inverse des aiguilles d'une montre, cela détachera les interrupteurs.

5. Pour remettre en place, utilisez les écrous frontaux pour fixer les commutateurs d'autres positions ou les commutateurs en option au bloc de commutateurs.

6. Connectez vos connecteurs.
7. Insérez le bloc switch afin de rebrancher les connecteurs  
et utilisez le tournevis pour serrer les vis.

---

## Volume

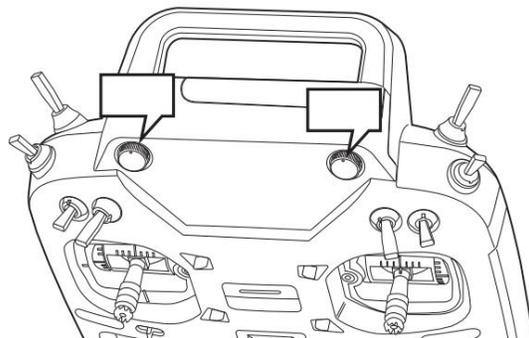
---

Tomes LD et RD :

Deux volumes peuvent être attribués à chaque fonction.

\*Il émettra un bip lorsque le levier sera réglé au centre.

menu de liaison.



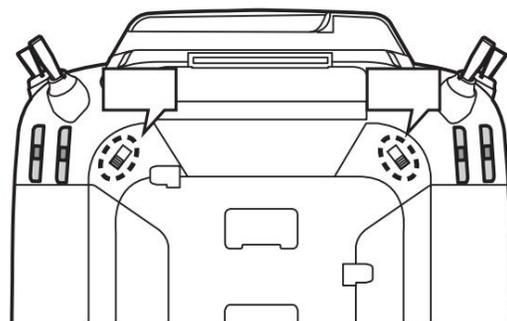
---

## Interrupteur latéral arrière

---

Commutateur SI, SJ :

dans l'écran de réglage de chaque fonction.



---

## Levier coulissant

---

LST (gauche), RST (droite) :

Leviers extérieurs

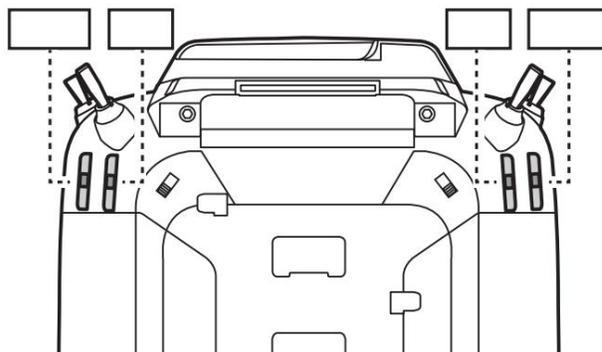
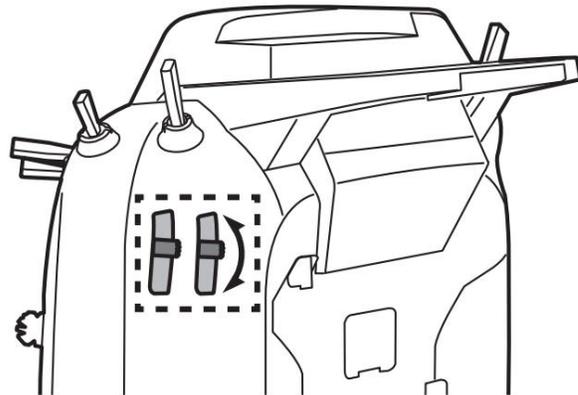
LS (gauche), RS (droite) :

Leviers intérieurs : Chaque levier a deux extrémités, une à l'avant et l'autre à l'arrière de l'émetteur.

\*Il émettra un bip lorsque le levier sera réglé au centre.

dans le menu de liaison.

sur l'écran de réglage des fonctions de mixage.



## Garniture numérique

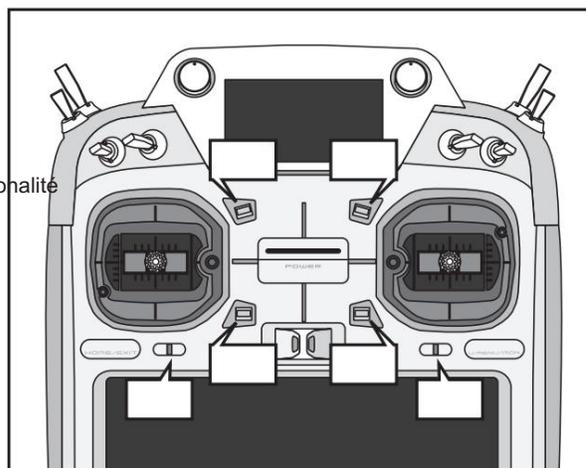
Cet émetteur est équipé de trims numériques.

Chaque fois que vous appuyez sur un bouton de trim, la position du trim se déplace d'un pas. Si vous continuez à appuyer dessus, la position de trim commence à se déplacer plus rapidement. De plus, lorsque la position du trim revient au centre, la tonalité

graphiques sur l'écran. Pour modifier le taux de trim, vous devez l'activer via le menu des fonctions, dans le menu de liaison.

Appuyez sur le bouton de trim et vous accéderez à un autre écran qui vous permet de modifier les pourcentages de trim.

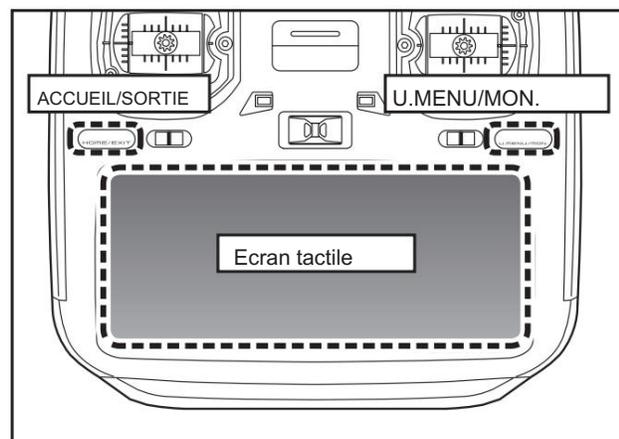
Remarque : Les positions de trim que vous avez définies seront stockées dans la mémoire non volatile et y resteront.



## Ecran tactile

Écran tactile et HOME/EXIT & U.MENU/MON. Le bouton est utilisé pour saisir des données.

Touchez le panneau avec votre doigt ou le stylet fourni, qui sert également de boîte à outils, pour saisir des données.



pour ne pas rayer l'écran tactile avec quelque chose de dur

force excessive ou laisser tomber quoi que ce soit sur le panneau.

panneau en raison de changements environnementaux tels que la température, ce n'est pas un défaut et ne posera aucun problème.

\*La LED couleur est composée de nombreux pixels. Certains pixels contiennent de l'éclairage. De plus, certains pixels disparaissent. Et un écran peut

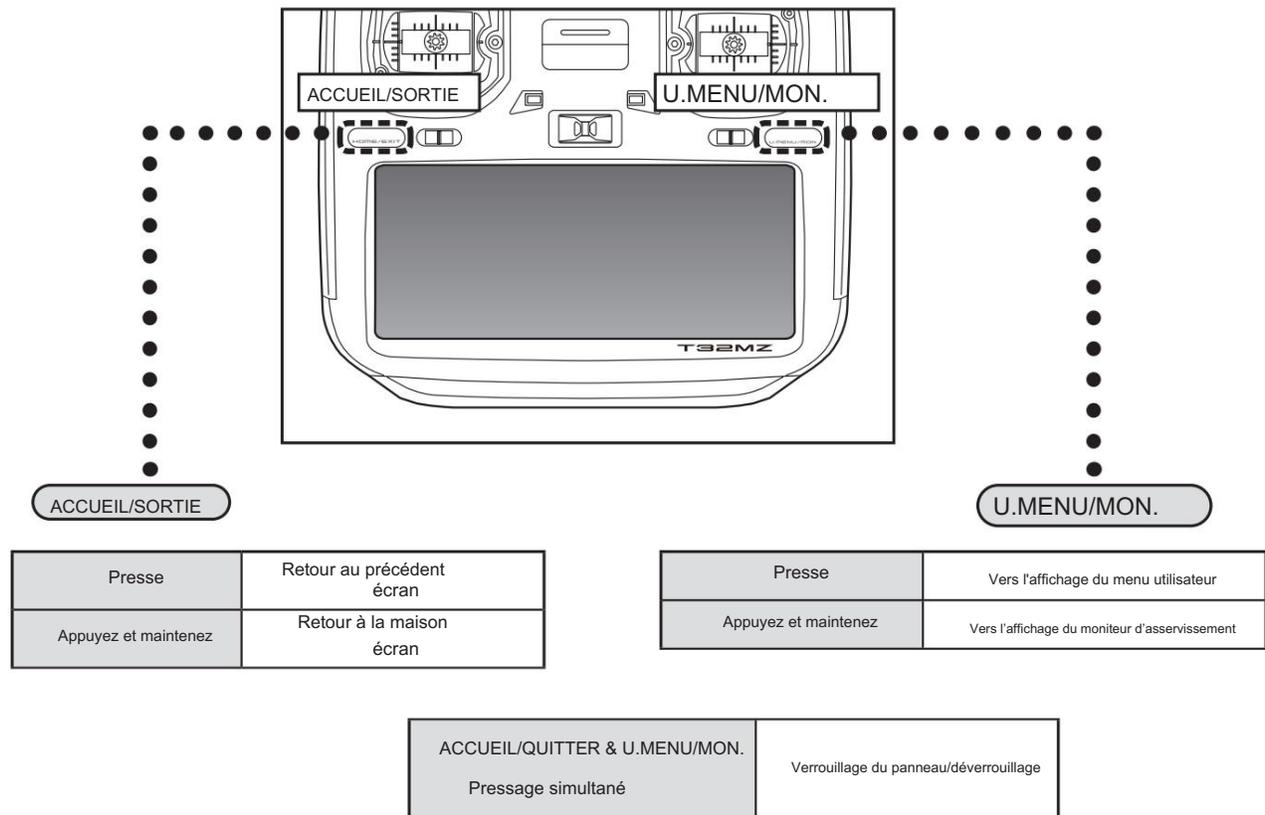
n'est pas un échec.

## ⚠ DANGER

⚠ L'écran tactile du T32MZ est très sensible. Pour éviter un

a suggéré de le verrouiller. En raison de la sensibilité de l'écran tactile, permettre qu'il soit touché pendant le vol par un crochet de sangle de cou, une extension de servo ou même votre main pourrait être dangereux. Veuillez utiliser l'écran tactile

ACCUEIL/QUITTER & U.MENU/MON. Bouton



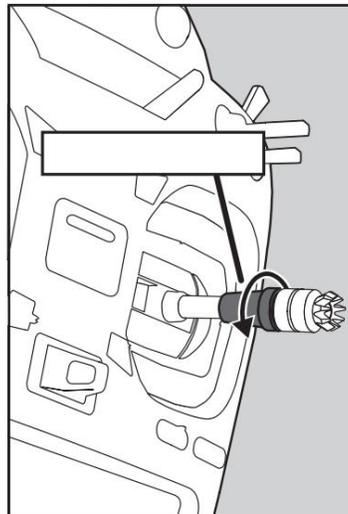
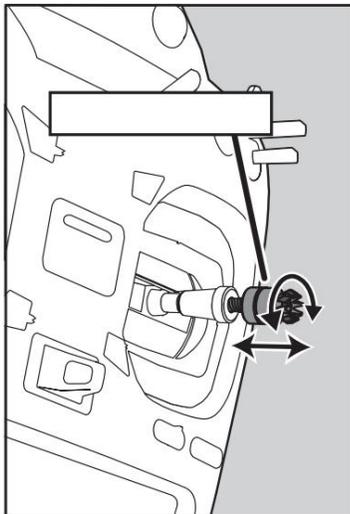
---

## Ajustement du bâton

---

### Réglage de la longueur du levier

colle en fonction de la taille de votre main.

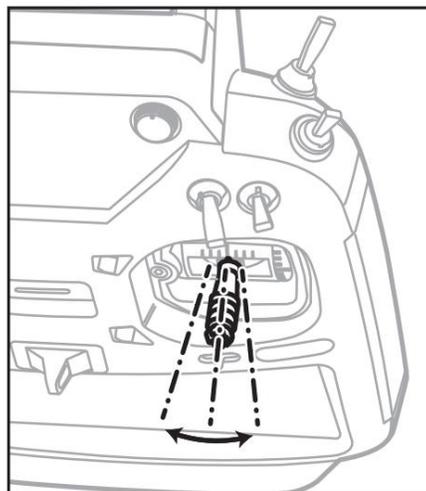
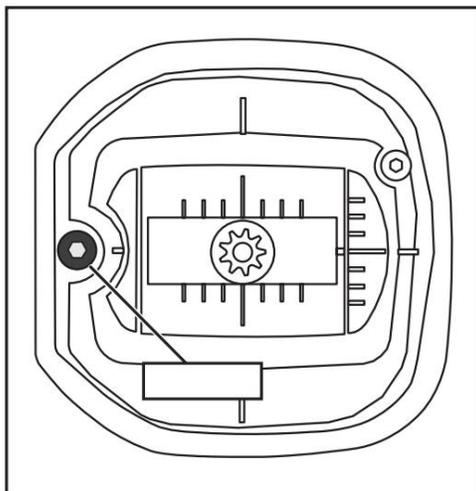


1. Maintenez la tête de levier « B » et tournez la tête de levier « A » dans le sens inverse des aiguilles d'une montre, le verrou sera libéré.
2. Ajustez le levier du manche à la longueur souhaitée en tournant la tête du levier A.

3. Verrouillez solidement le levier en maintenant la tête du levier A et en tournant la tête du levier B dans le sens inverse des aiguilles d'une montre.

### Réglage de l'angle du levier de manche

soit vers l'intérieur, soit vers l'extérieur à partir de la position centrale du manche.

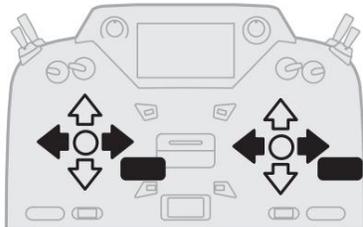
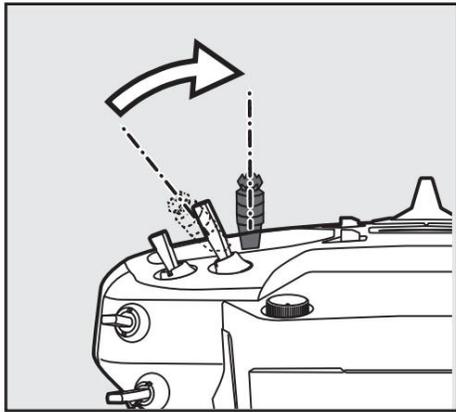
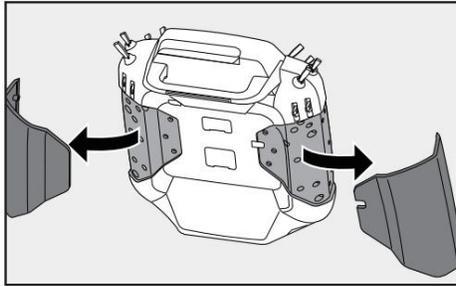


Utilisez la clé hexagonale de 1,5 mm fournie (à l'intérieur

vers l'extérieur ou dans le sens inverse des aiguilles d'une montre pour l'incliner vers l'intérieur.

Remarque : veillez à ne pas tourner la vis trop loin dans le sens inverse des aiguilles d'une montre, car il pourrait tomber.

Réglage de la tension du levier de manche



Réglage du manche des gaz (système à cliquet)

contact d'hélicoptère.

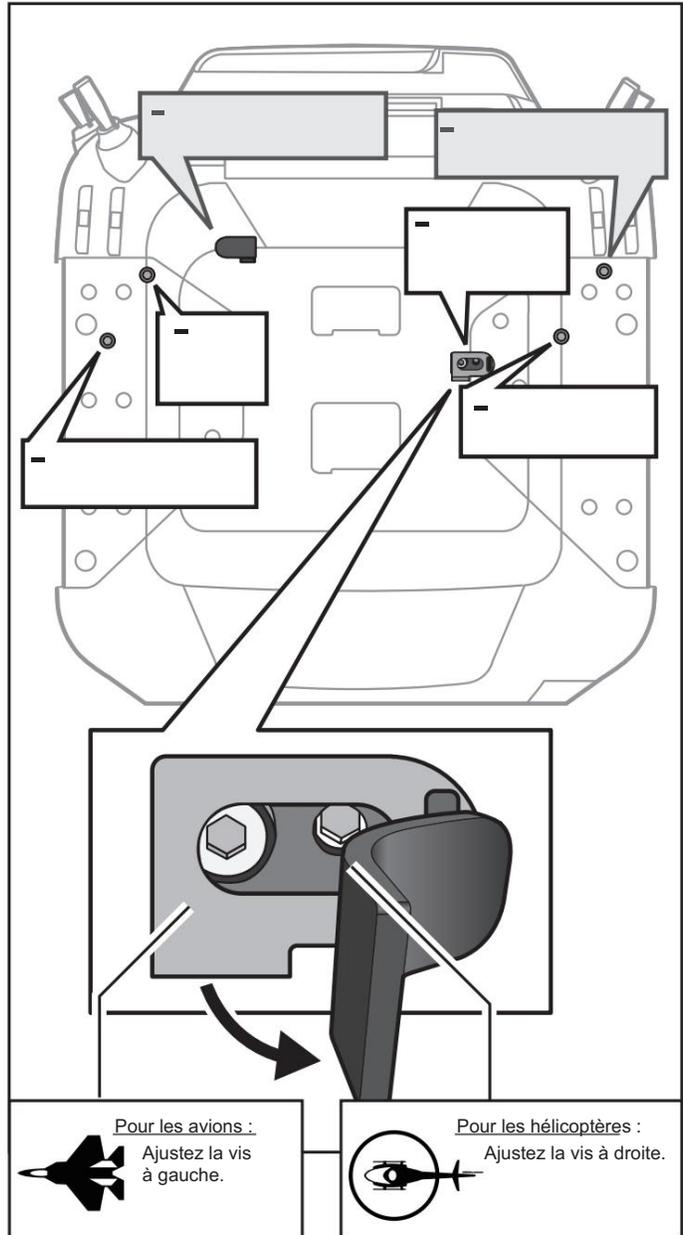
1. Ouvrez le capuchon anti-poussière à l'arrière de l'émetteur qui recouvre le trou de réglage du manche des gaz.
2. Utilisez la clé hexagonale de 1,5 mm fournie (stylet à l'intérieur) pour tourner la vis de réglage et réglez-la comme vous préférez. Tourner la vis dans le sens des aiguilles d'une montre augmente la tension.

Pour les avions : Ajustez la vis à gauche.

Pour les hélicoptères : Ajustez la vis à droite.

En changeant le réglage d'avion en hélicoptère (ou d'hélicoptère en avion) ;

1. Tournez la vis dans le sens inverse des aiguilles d'une montre jusqu'à ce que le manche des gaz bouge librement, puis tournez la vis dans le sens des aiguilles d'une montre pour l'ajuster à la tension souhaitée.



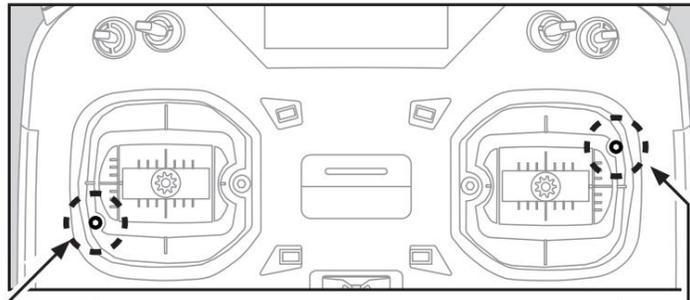
\*En mode 1/3, la disposition d'une vis est opposée.

\*Cet émetteur dispose de deux plaques à cliquet, une pour avion et l'autre pour hélicoptère. Si vous serrez les deux vis,

\*Si vous souhaitez modifier le réglage d'un avion à un hélicoptère (ou d'un hélicoptère à un avion), tournez la vis à cliquet dans le sens des aiguilles d'une montre jusqu'à ce que le manche des gaz bouge librement.

Tournez ensuite la vis de l'hélicoptère jusqu'à obtenir la tension souhaitée.

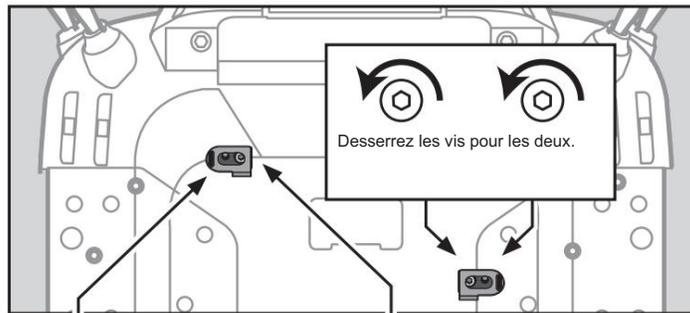
par exemple mode Stick 2 → mode Stick 1



  
Desserrez cette vis et ajoutez la tension du ressort.

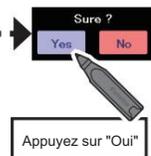
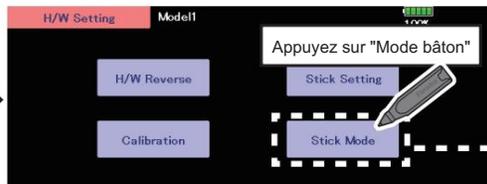
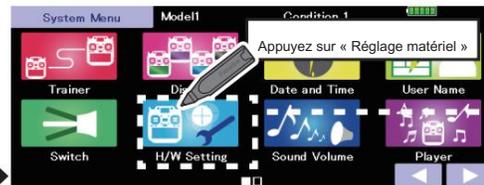
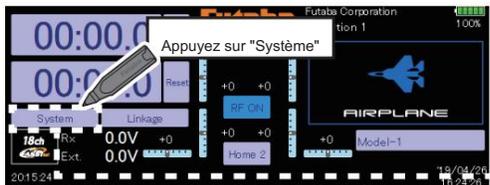
  
Serrez cette vis pour relâcher la tension du ressort.

Face arrière



   
Pour les hélicoptères : Ajustez la vis à gauche.

   
Pour les avions : Ajustez la vis à droite.



**⚠ AVERTISSEMENT**

**!** Lorsque ce mode de stick est modifié, les données du modèle sont réinitialisées.

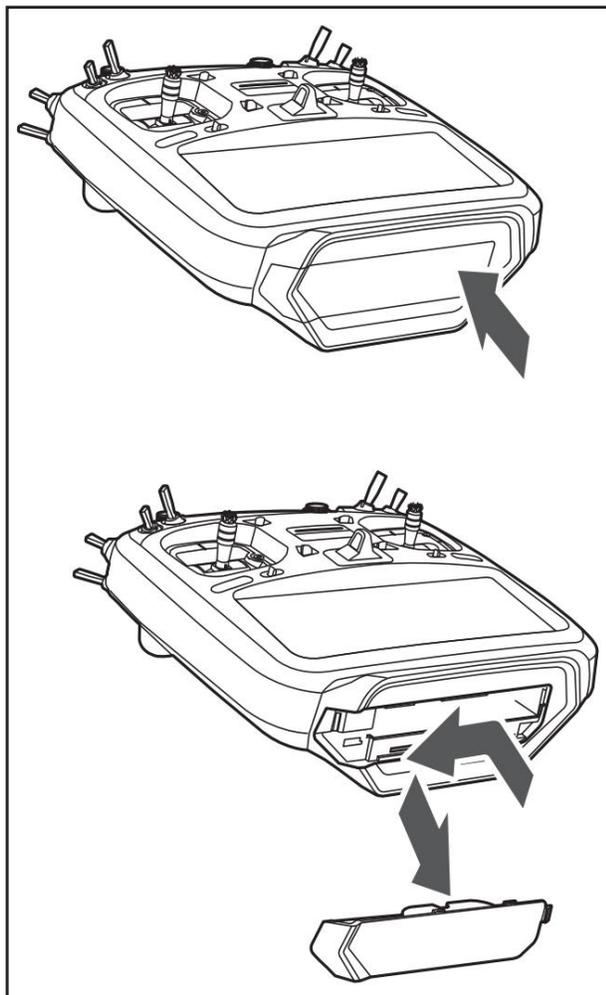
**!** Changez le mode stick avant de saisir les données du modèle.

**!** du bâton correspond au fonctionnement du modèle.

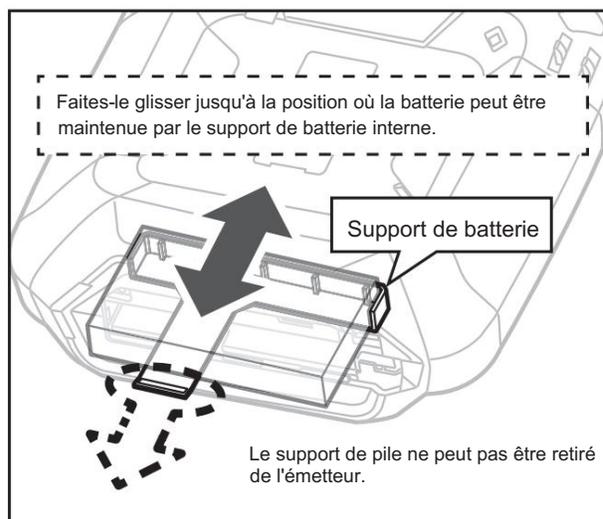
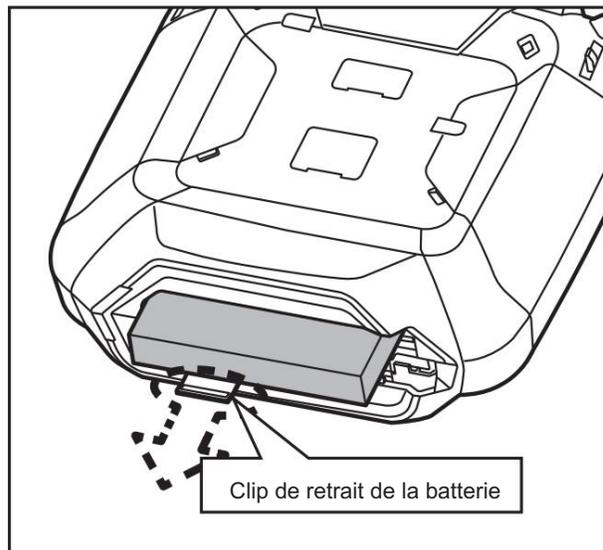
## Échange de batterie

Remarque : Si vous retirez la batterie alors que l'appareil est sous tension, vous risquez de perdre les données que vous avez récemment modifiées.

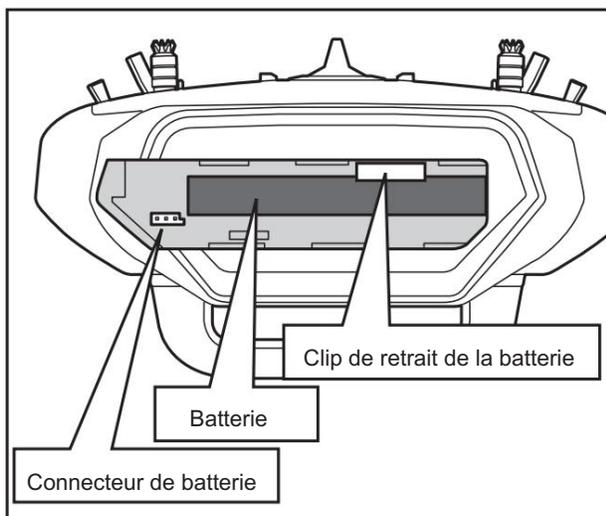
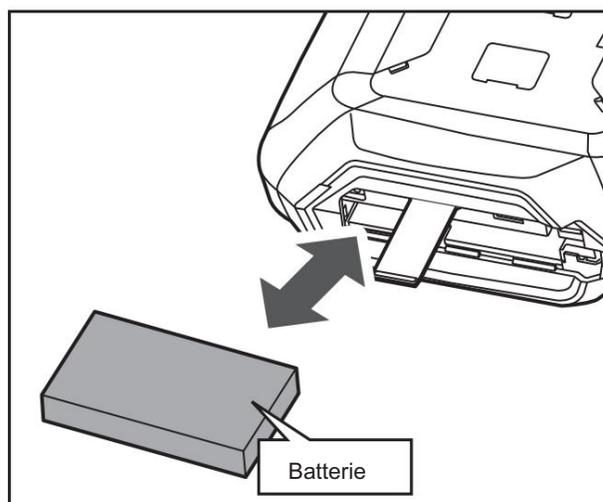
1. Ouvrez le couvercle de la batterie en le faisant glisser comme indiqué sur le

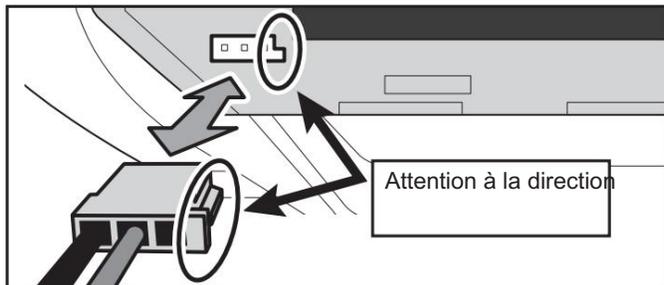


2. Retirez le clip de retrait de la batterie et faites glisser la batterie.

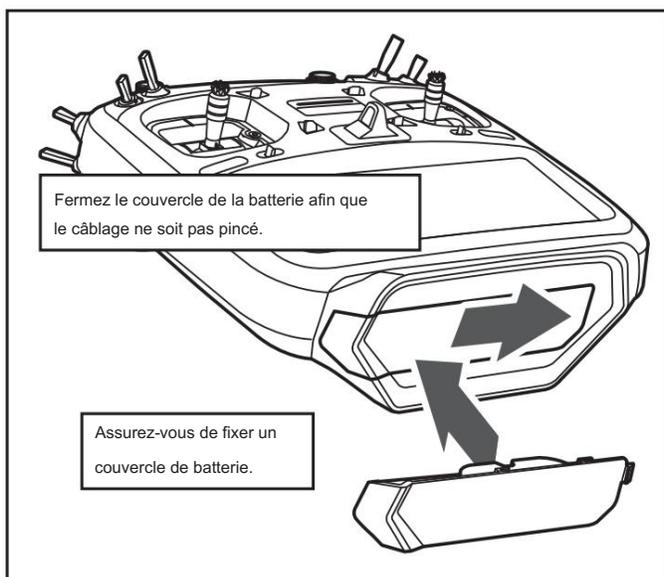


3. Retirez la batterie du support de batterie.





5. Faites glisser et installez le couvercle de la batterie.



**⚠ AVERTISSEMENT**

**!** Faites attention à ne pas laisser tomber la batterie.

**⊘** Ne retirez jamais la batterie de l'émetteur T32MZ pendant que le moniteur LED clignote.

\* Les paramètres internes et les mémoires peuvent être détruits.

\* N'utilisez pas l'émetteur si un avertissement « Erreur de sauvegarde » apparaît. Envoyez-le au centre de service Futaba pour vérification.

**⊘** Ne tirez pas sur le câblage de la batterie.

\*En cas de court-circuit, il existe un risque d'inflammation par explosion.



## Batterie en charge

1. Coupez l'alimentation de l'émetteur.
2. Connectez la fiche d'alimentation du secteur adaptateur à une prise secteur.
  - \*Ne connectez pas la fiche secteur au T32MZ sans vous connecter à une prise secteur.
3. Ouvrez le couvercle arrière de l'émetteur et insérez la fiche de l'adaptateur secteur dans le port CHG.

4. Le moniteur de charge de l'émetteur s'allume en rouge.

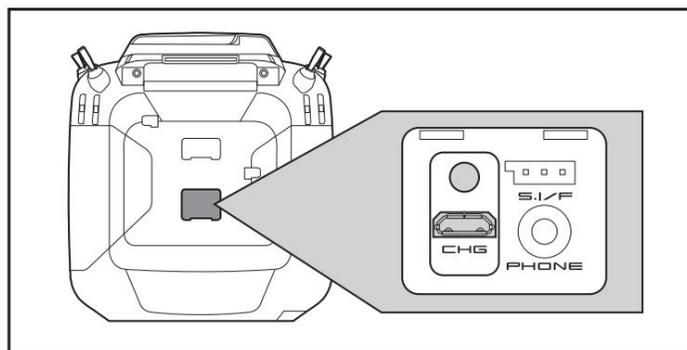
\*Dans ce cas, l'écran LCD s'allumera pendant plusieurs secondes puis s'éteindra. Le chargement peut prendre plusieurs secondes après la connexion de l'adaptateur secteur.

5. Lorsque la batterie est complètement chargée, le moniteur de charge s'éteint. Retirez la fiche de charge et l'adaptateur secteur.

\*Après avoir utilisé l'adaptateur secteur, débranchez toujours le cordon d'alimentation de la prise secteur.

\*Le temps nécessaire pour charger une batterie complètement déchargée est d'environ 4 heures. Cependant, le temps de charge réel peut varier en fonction de la température et de l'état de la batterie.

\*Si la batterie est mal installée ou défectueuse, le moniteur de charge ne s'allumera pas et la batterie ne se chargera pas.



### ⚠ DANGER

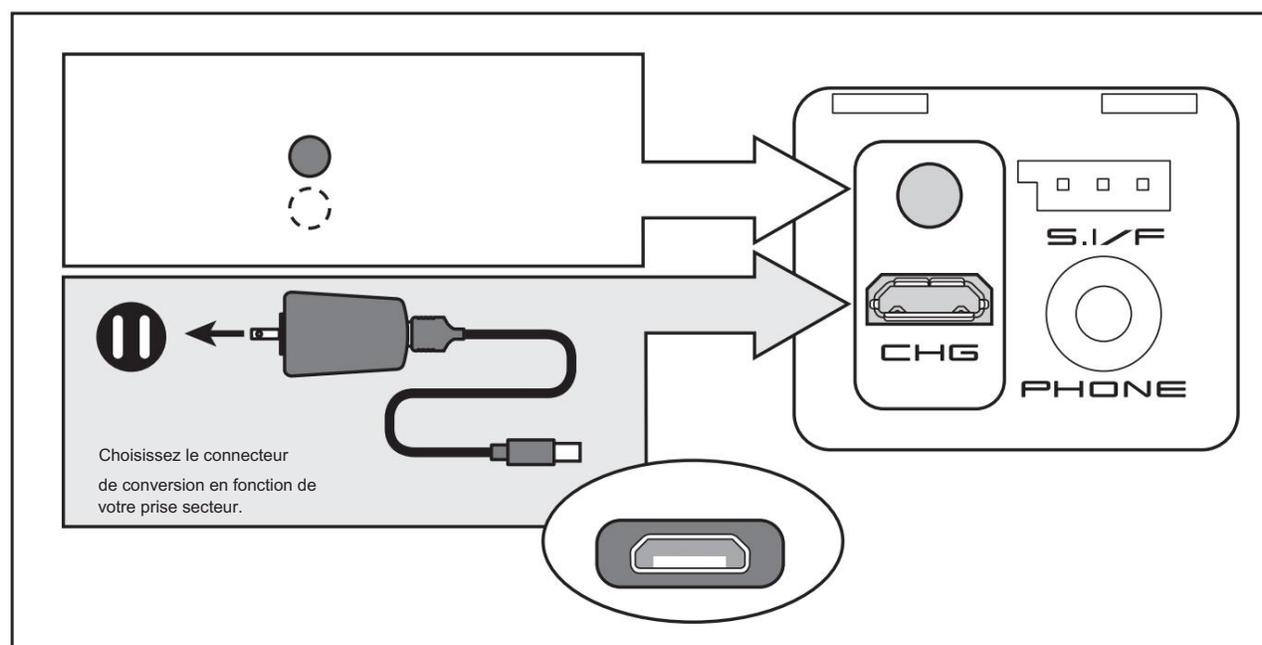
- ⊘ La batterie lithium-polymère LT1F6600B est destinée uniquement à l'émetteur T32MZ. Ne l'utilisez pas avec d'autres appareils.

- ⚠ Utilisez toujours l'adaptateur secteur fourni pour charger la batterie. Le circuit de charge est intégré au T32MZ.

### ⚠ AVERTISSEMENT

- ⊘ La batterie de l'émetteur ne peut pas être chargée avec le chargeur du récepteur. À l'inverse, la batterie du récepteur ne peut pas être chargée avec le chargeur de l'émetteur.

- ⚠ Chargez la batterie dans la plage de 0 à 45 (32 à 113 ). Il ne peut pas être chargé à d'autres températures basses et élevées.



#### Carte microSD (vendue séparément)

La carte microSD peut stocker divers fichiers, tels que des données de modèle, de la musique, des fichiers sonores et des images. N'importe quelle carte microSD du marché peut être utilisée avec le T32MZ. La carte est verrouillée lorsqu'elle est enfoncée à fond. Pour retirer la carte, appuyez à nouveau sur la carte, elle apparaîtra vous permettant de la retirer.

Les données du modèle de la carte microSD sont utilisées pour le stockage. Le vol direct n'est pas possible avec les données du modèle de carte microSD. Copiez-le sur T32MZ et utilisez-le.

#### AVERTISSEMENT

-  Assurez-vous de couper l'alimentation de l'émetteur avant d'insérer ou de retirer la carte microSD.
-  La carte microSD étant un appareil de précision, n'utilisez pas de force excessive lors de son insertion.
-  Si les données du modèle générées par un émetteur avec une nouvelle version du logiciel sont copiées sur un émetteur avec une ancienne version du logiciel, l'émetteur peut fonctionner de manière erronée. Copiez les données du modèle après avoir mis à jour l'émetteur de destination de copie vers la nouvelle version du logiciel.

#### Lire des données depuis un PC

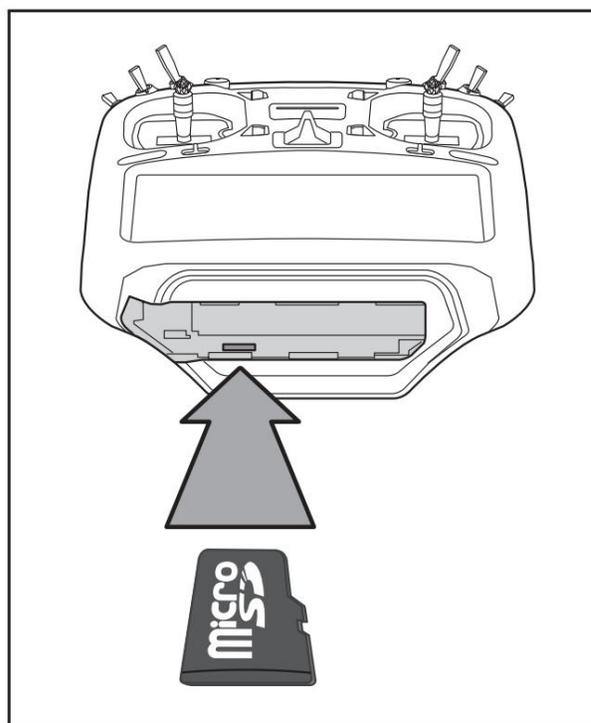
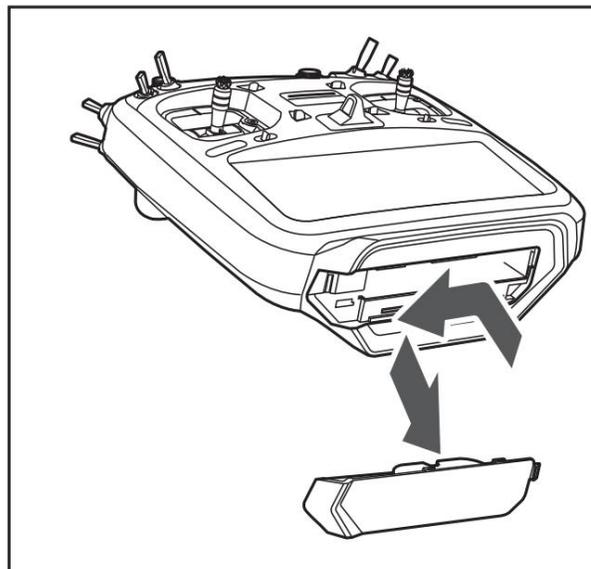
En enregistrant les fichiers de musique et d'images édités par un PC sur la carte microSD, vous pouvez utiliser ces fichiers sur votre émetteur T32MZ. Des équipements pour lire et écrire des cartes microSD sont disponibles dans la plupart des magasins d'électronique.

#### Les données stockées

La durée de vie de la carte microSD est limitée en raison de l'utilisation de la mémoire flash. Si vous rencontrez des problèmes pour enregistrer ou lire des données telles que des données d'image après une longue période d'utilisation, vous devrez peut-être acheter une nouvelle carte microSD.

\*Nous ne sommes pas responsables et ne pouvons compenser toute défaillance des données stockées dans la carte mémoire pour quelque raison que ce soit.  
Assurez-vous de conserver une sauvegarde de vos modèles et de vos données sur votre carte microSD.

\*Pas besoin de batterie de secours ; Les émetteurs T32MZ et les cartes microSD utilisent des dispositifs de mémoire non volatile afin que les données qui y sont stockées ne soient pas détruites même sans batterie de secours. L'horloge de l'émetteur dépend de la pile au lithium.



#### Connecteur pour fonction entraîneur (TRAINER)

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

écran dans le menu système

#### Connecteur S.BUS (SI/F)

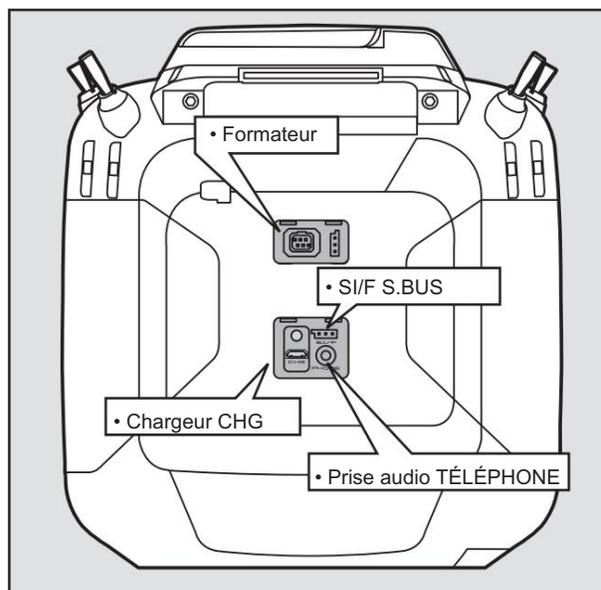
Lors du réglage d'un servo S.BUS ou d'un capteur de télémétrie, connectez-vous ici.

#### Prise audio (TÉLÉPHONE)

En connectant un casque stéréo à cette prise, vous

#### Connecteur pour chargeur de batterie (CHG)

l'émetteur, sans utiliser l'adaptateur secteur fourni avec celui-ci.



## DANGER

-  Ne connectez aucun autre chargeur. Le chargeur de la batterie du récepteur ne peut pas être utilisé pour l'émetteur.

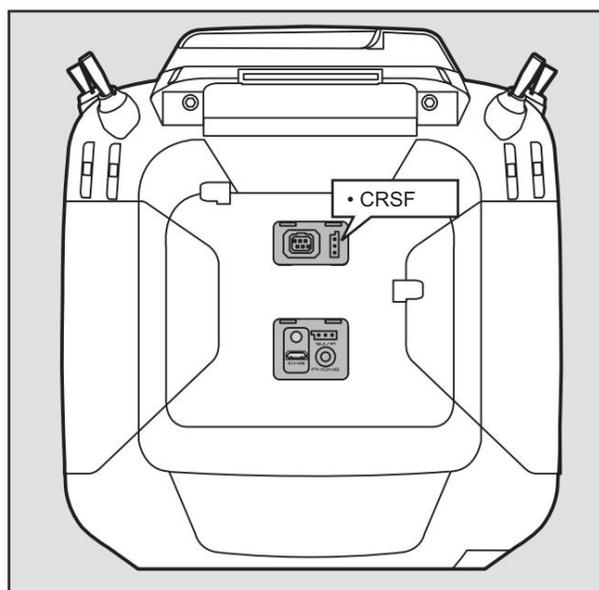
#### Protocole CRSF pour TBS

Le T32MZ a été rendu compatible avec le protocole CRSF (TBS).

\*La fonction de communication bidirectionnelle du CRSF est non supporté.

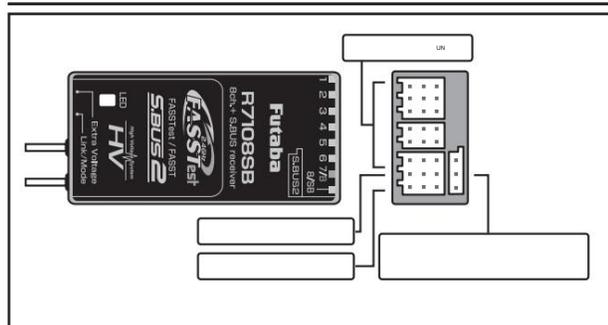
## AVERTISSEMENT

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



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

### Récepteur R7108SB



#### Connecteur

"1 à 6" : sorties pour les voies 1 à 6

"7/B" : sorties de 7 canaux et alimentation.

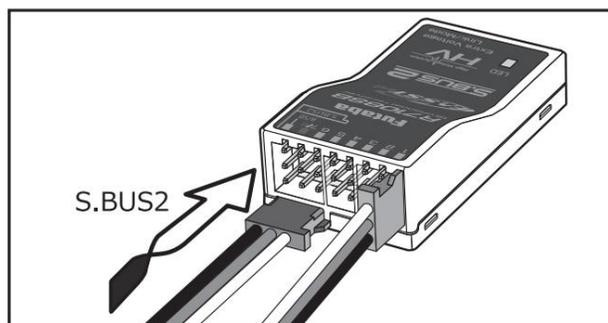
"8/SB" : sorties de 8 canaux ou port S.BUS.

[S.BUS Sevo S.BUS Gyroscope] →

"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 les deux à votre émetteur.



#### Insertion du connecteur

Insérez fermement le connecteur dans la direction indiquée

degrés.

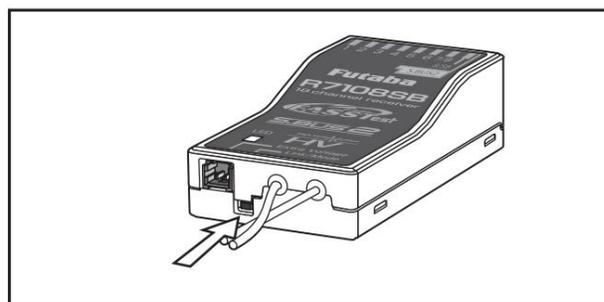
**⚠** AVERTISSEMENT

#### Connecteurs S.BUS2

**!** Ne connectez pas de servo/gyroscope S.BUS au connecteur BUS2.

#### Moniteur LED

Ce moniteur est utilisé pour vérifier le mode CH du récepteur.

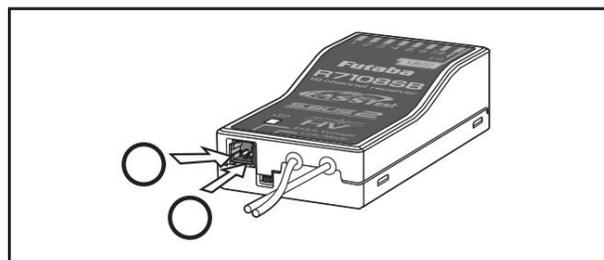


#### Commutateur de lien/mode

Utilisez le petit tournevis en plastique fourni avec votre récepteur.

Le commutateur Link/Mode est également utilisé pour le CH Sélection de mode.

(Le bouton n'est pas utilisé pour 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 la tension de la batterie (DC 0 ~ 70 V) du récepteur à l'émetteur.

Veuillez utiliser une option : Câble d'entrée de tension externe.

Connectez un connecteur supplémentaire à vos batteries de pilotage qui correspond au connecteur de tension supplémentaire.

**⚠** DANGER

**⊘** Ne touchez pas au câblage.

\* Il existe un risque de choc électrique.

**⊘** Ne court-circuitez pas les bornes de la batterie.

\* Un court-circuit aux bornes de la batterie peut provoquer

**⊘** Veuillez vérifier votre polarité (+ et -) lors du branchement de vos connecteurs.

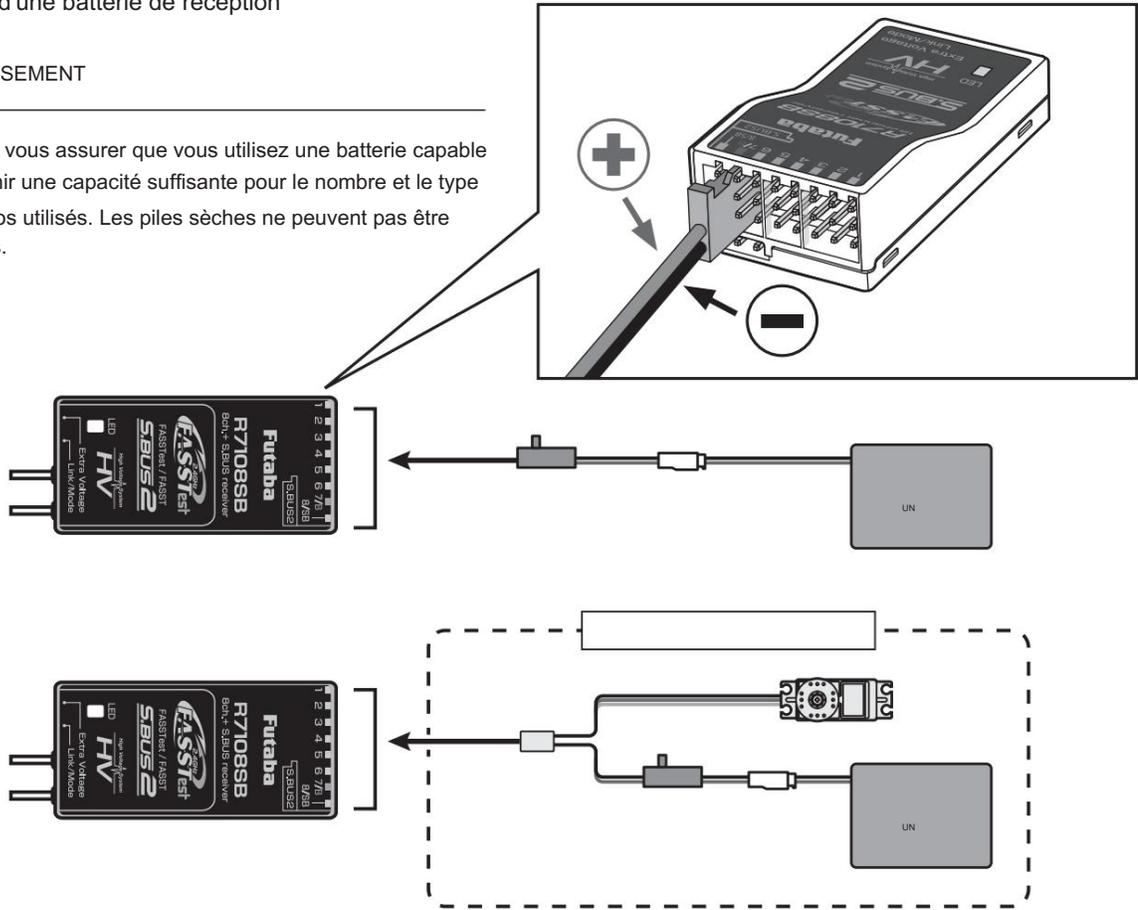
\* Si les + et - du câblage sont erronés, ils s'endommageront, s'enflammeront et exploseront.

**⊘** Ne vous connectez pas à Extra Voltage avant d'allumer l'alimentation d'un récepteur.

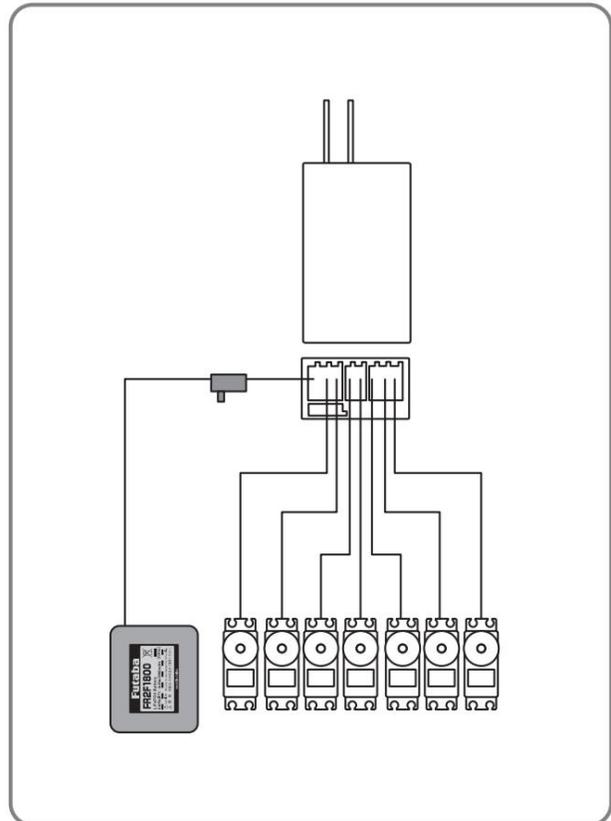
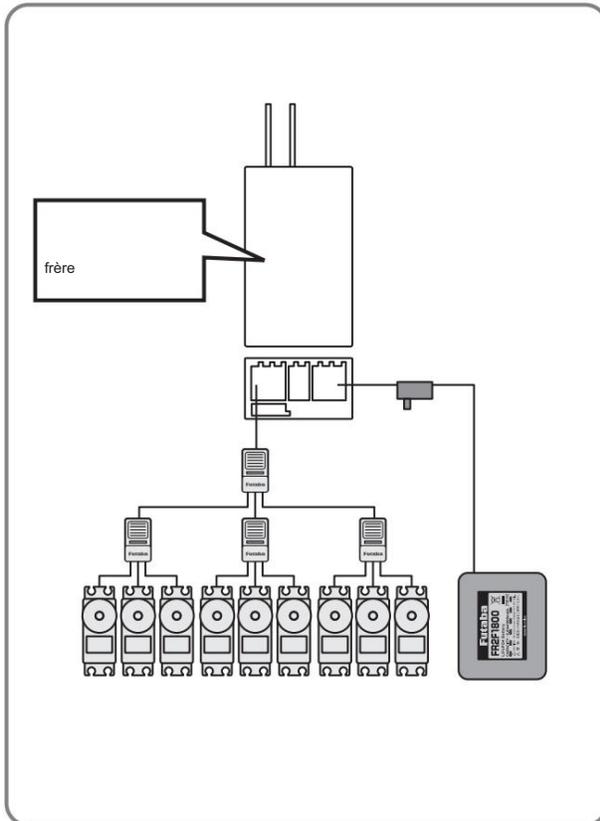
### Connexion d'une batterie de réception

#### ⚠ AVERTISSEMENT

- ⊘ Veuillez vous assurer que vous utilisez une batterie capable de fournir une capacité suffisante pour le nombre et le type de servos utilisés. Les piles sèches ne peuvent pas être utilisées.



### Exemple de connexion



## Modes de canal

Le R7108SB est capable de modifier ses allocations 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 et maintenez enfoncé le bouton Link/Mode pendant 5 secondes à 10 secondes.
- 3 Lorsque la LED du récepteur passe du rouge clignotant au rouge clignotant avec du vert, le bouton Link/Mode est relâché.
- 4 La LED devrait maintenant clignoter deux fois en rouge dans 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 enfoncé le bouton Link/Mode pendant plus de 2 secondes. Lorsque la LED clignote en vert avec du rouge, c'est la fin d'un changement de mode, le bouton Link/Mode est relâché.
- 7 Veuillez éteindre et rallumer le récepteur après avoir changé le mode de canal.

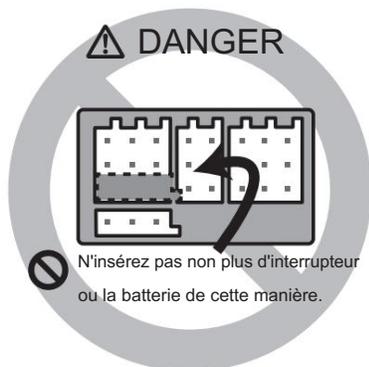
Tableau des modes R7108SB CH

Connecteur de sortie	Canal			
	Mode A 1-8CH	Mode B 1-7CH	Mode C 9 16CH	Mode D 9 15CH
11199				
2	2	2	dix	dix
3	3	3	11	11
4	4	4	12	12
5	5	5	13	13
6	6	6	14	14
7/B	7	7	15	15
8/SB	8	S.BUS	16	S.BUS
La LED rouge clignote	Une fois	2 fois 3 fois		4 fois

Défaut

Indications LED

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



Méthode de changement de système (FASSTest FASST) 1 Allumez le

- récepteur. [L'émetteur est toujours éteint]
- 2 Appuyez et maintenez enfoncé le bouton Link/Mode pendant 10 à 15 secondes.
- 3 Lorsque la LED commence à clignoter en vert, le bouton peut être relâché.
- 4 La LED devrait maintenant clignoter en vert selon l'un des modèles décrits par le tableau ci-dessous.  
(Par défaut : FASSTest)
- 5 Chaque pression sur le bouton Link/Mode fait avancer le récepteur vers prochain système.
- 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 rouge, le changement de système est terminé. Relâchez le bouton Lien/Mode.
- 7 Veuillez éteindre et rallumer le récepteur après changer le système.

Tableau système R7108SB

La LED verte	Système
1 fois	Test FASS
2 fois 3 fois	FASST Mode normal multi-voies
fois	Mode haute vitesse FASST multi-ch
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.

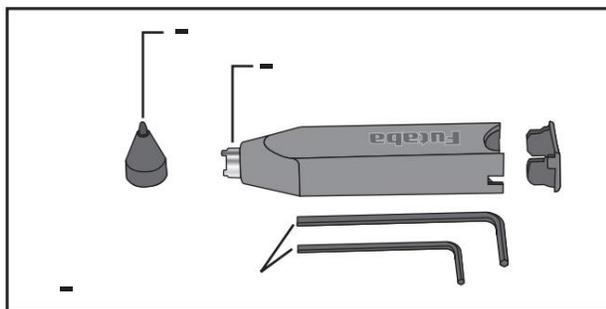
### Servomoteur (Option)

Achetez des servos adaptés à leur utilisation prévue.

\*Les servos analogiques ne peuvent pas être utilisés lors du fonctionnement en mode FASSTest 12CH.

Lorsque vous travaillez en mode FASSTest12CH, utilisez des servos numériques, cela inclut tous les servos sans balais et S.BUS.

### Boîte à outils



Une boîte à outils spéciale est incluse avec votre T32MZ. Cela vous permet de réaliser toute la mécanique

Clé hexagonale (1,5 mm et 2,5 mm)

remplacement des interrupteurs.

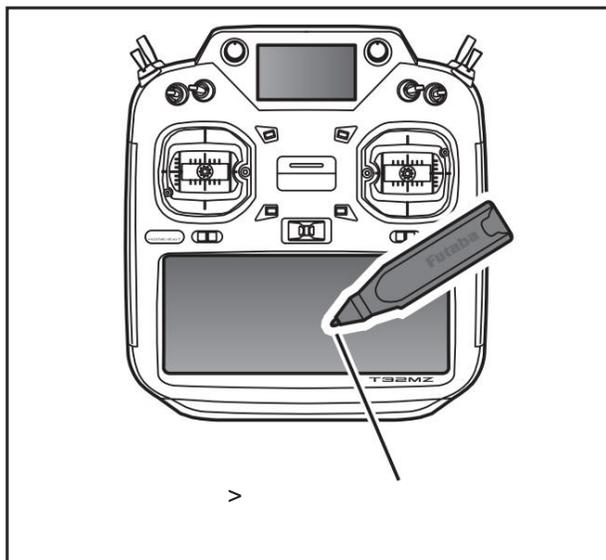
Outil pour retirer les écrous de commutateur.

Ceci est utilisé lors du changement ou du remplacement des commutateurs.

### Stylet

Un capuchon en caoutchouc est fixé au stylet/boîte à outils.

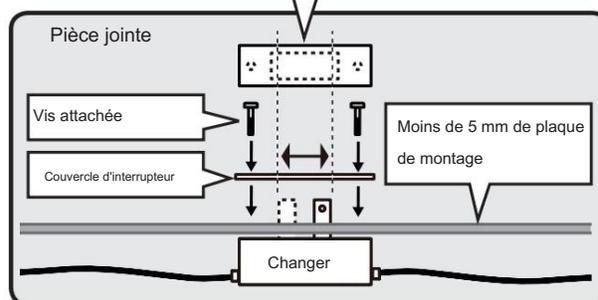
utiliser l'écran tactile. Le stylet permet une opération plus précise que les doigts sans craindre d'endommager la surface des panneaux.



### Commutateur récepteur ESW-1J

ESW-1J connecte un récepteur Futaba à une batterie et est allumé et éteint dans un circuit FET. Par rapport à l'utilisation d'un interrupteur mécanique, il permet d'envoyer plus de courant avec moins de perte.

Utilisez la plaque de montage du récepteur sur/ interrupteur d'arrêt comme modèle pour la découpe et les trous de vis. Montez l'interrupteur sur le côté du fuselage opposé à l'échappement du moteur, à un endroit où il ne sera pas allumé ou éteint par inadvertance pendant la manipulation ou le stockage. Assurez-vous que l'interrupteur se déplace sans restriction et « s'enclenche » de ON à OFF, et que la découpe permet un mouvement complet de l'interrupteur dans les deux sens.



### ⚠ AVERTISSEMENT

Lorsque le modèle n'est pas utilisé, retirez ou débranchez toujours la batterie.

- Lorsque l'interrupteur est éteint, une légère quantité de courant circule toujours. À moins que l'interrupteur et la batterie ne soient débranchés, la batterie sera endommagée par une décharge excessive.

Assurez-vous toujours que le faisceau de commutation est fermement fixé au fuselage du modèle. ■ Il existe un risque de perte de contrôle et de chute si le connecteur est déconnecté par des vibrations ou des chocs.

Ne chargez pas la batterie du récepteur via le faisceau de commutation. Débranchez la batterie du récepteur et chargez-la selon les instructions du fabricant.

- Il n'y a pas de connecteur de charge dans ce commutateur.

N'inversez jamais la polarité de la batterie.

- Une connexion inversée détruira immédiatement le récepteur, le servo, etc.

Assurez-vous que l'unité est montée dans une zone qui éliminera l'exposition au carburant, à l'eau et aux vibrations.

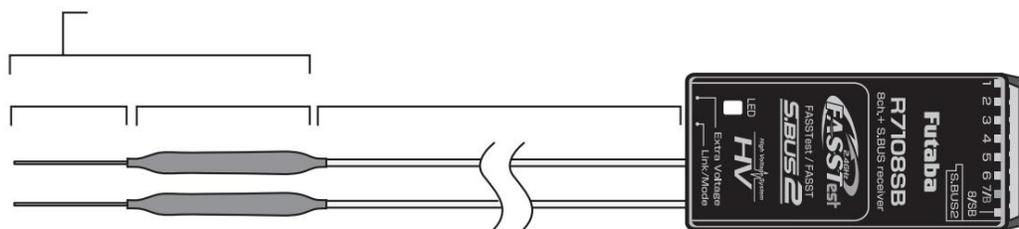
- Comme pour tout composant électronique, des précautions appropriées sont recommandées pour prolonger la durée de vie et augmenter les performances de l'ESW-1J.

Laissez un léger jeu aux câbles et fixez-les à un endroit approprié pour éviter tout dommage dû aux vibrations pendant le vol.

Ne soudez jamais l'ESW-1J et n'essayez jamais de réparer, déformer, modifier ou démonter-les.

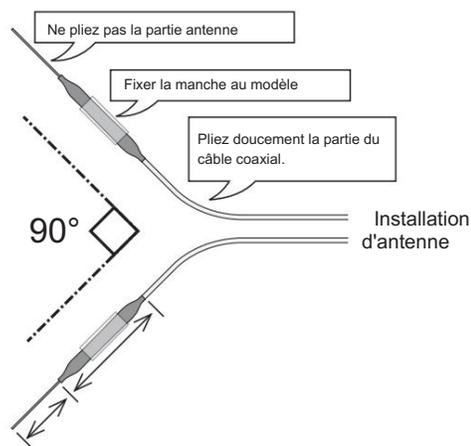
N'utilisez pas l'ESW-1J avec autre chose qu'un modèle R/C.

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



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. Sinon, cela réduira la portée efficace.

2. Les deux antennes doivent être placées à 90 degrés l'une par rapport à l'autre.

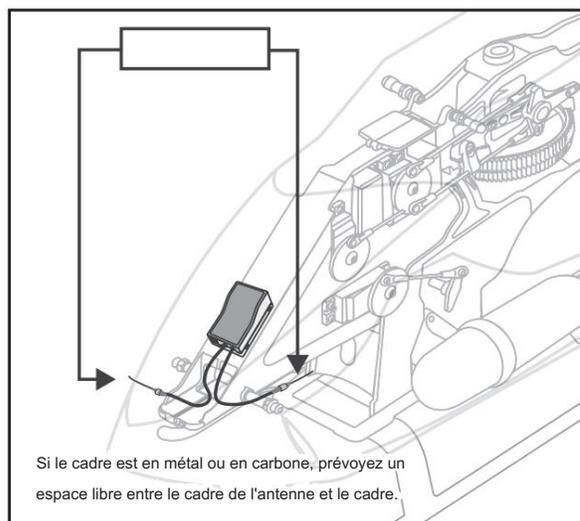
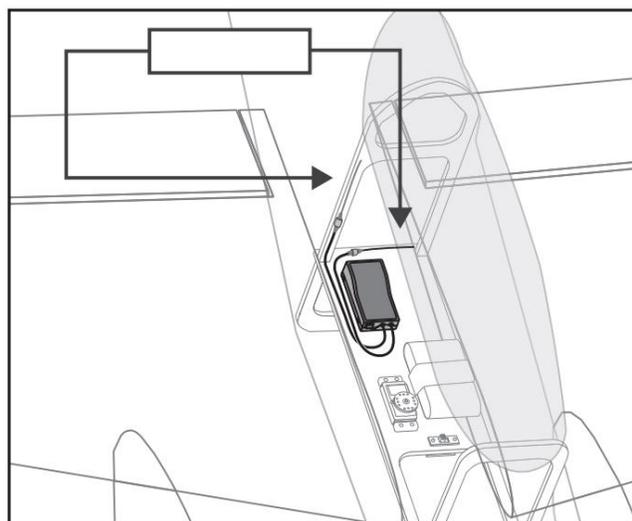


le truc c'est d'éloigner le plus possible les antennes les unes des autres.

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. Alors la meilleure condition du signal RF est

3. Les antennes doivent être éloignées d'au moins un demi-pouce 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. Éloignez autant que possible les antennes du moteur, de l'ESC et d'autres sources de bruit.

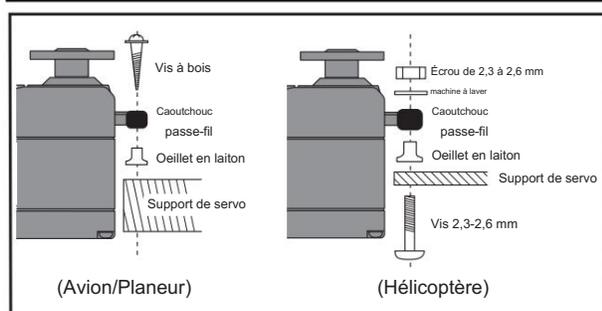


\*Les deux antennes doivent être placées à 90 degrés l'une par rapport à l'autre.

\*L'illustration montre comment l'antenne doit être placée.

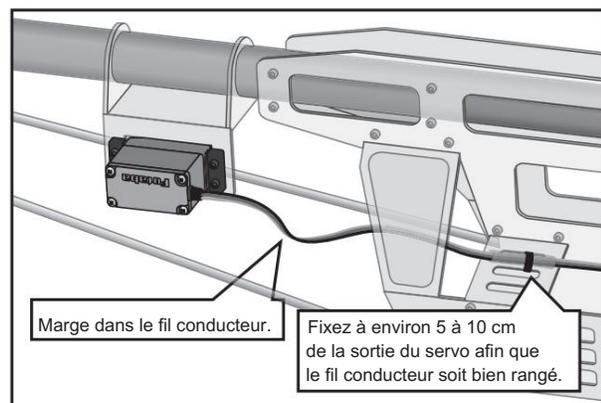
vibrations, chocs et températures extrêmes. Pour vous protéger, enveloppez le récepteur dans du caoutchouc mousse ou d'autres matériaux absorbant les vibrations. C'est également une bonne idée d'imperméabiliser le récepteur en le plaçant dans un sac en plastique et en fixant l'extrémité ouverte du sac avec un élastique avant de l'envelopper de caoutchouc mousse. Si vous mettez accidentellement de l'humidité ou du carburant à l'intérieur du récepteur, vous pourriez subir un fonctionnement intermittent ou un accident. En cas de doute, renvoyez le récepteur à notre centre de service pour réparation.

### Montage du servo



### Fils de connexion des servos

Pour éviter que le câble du servomoteur ne soit cassé par les vibrations pendant le vol, laissez un peu de jeu au câble et fixez-le aux endroits appropriés. Vérifiez périodiquement le câble lors de l'entretien quotidien.



### Montage de l'interrupteur d'alimentation

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 coincer.

Évitez de monter l'interrupteur là où il peut être recouvert d'huile moteur et de poussière. En général, il est recommandé de monter l'interrupteur d'alimentation sur le

### ⚠ AVERTISSEMENT

#### Connecteurs de connexion

- ⚠ Assurez-vous d'insérer le connecteur jusqu'à ce qu'il s'arrête au point le plus profond.

Comment protéger le récepteur des vibrations et de l'eau

- ⚠ Enveloppez le récepteur avec quelque chose de doux comme du caoutchouc mousse pour éviter les vibrations. S'il y a un risque qu'il soit mouillé, placez le récepteur dans un sac étanche ou un ballon pour éviter l'eau.

#### Antenne du récepteur

- ⊘ Ne coupez jamais l'antenne du récepteur. Ne coinciez pas l'antenne du récepteur avec les câbles pour servos.

- ⚠ Placez l'antenne du récepteur aussi loin que possible des composants métalliques ou en fibre de carbone tels que les cadres, les câbles, etc.

\* Couper ou lier l'antenne du récepteur réduira la sensibilité et la portée de la réception radio et pourrait provoquer un crash.

#### Lancer du servo

- ⚠ se coincer ou s'affaisser lors de l'utilisation complète des servos.

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

#### Montage des servos

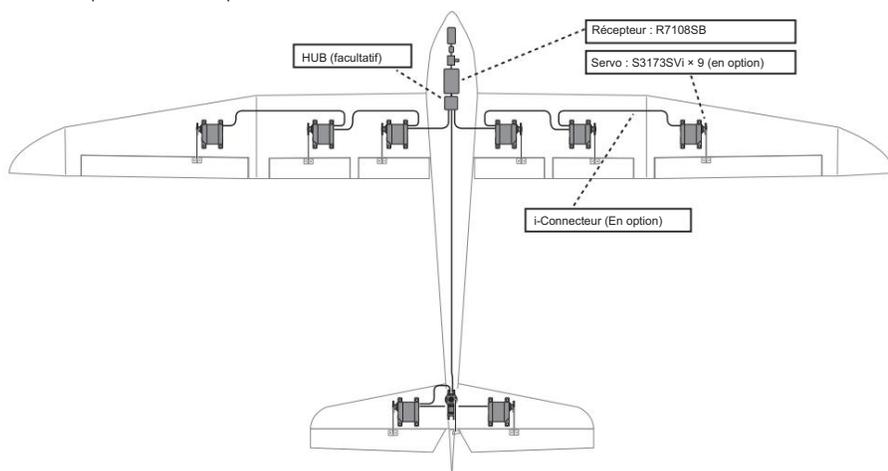
- ⚠ Utilisez un caoutchouc résistant aux vibrations (tel qu'un œillet en caoutchouc) sous un servo lors du montage du servo sur un support de servo. Et assurez-vous que les boîtiers de servo ne touchent pas directement les pièces métalliques telles que le support de servo.

\*Si le boîtier du servo entre directement en contact avec la cellule, les vibrations se propageront et éventuellement endommageront le servo.

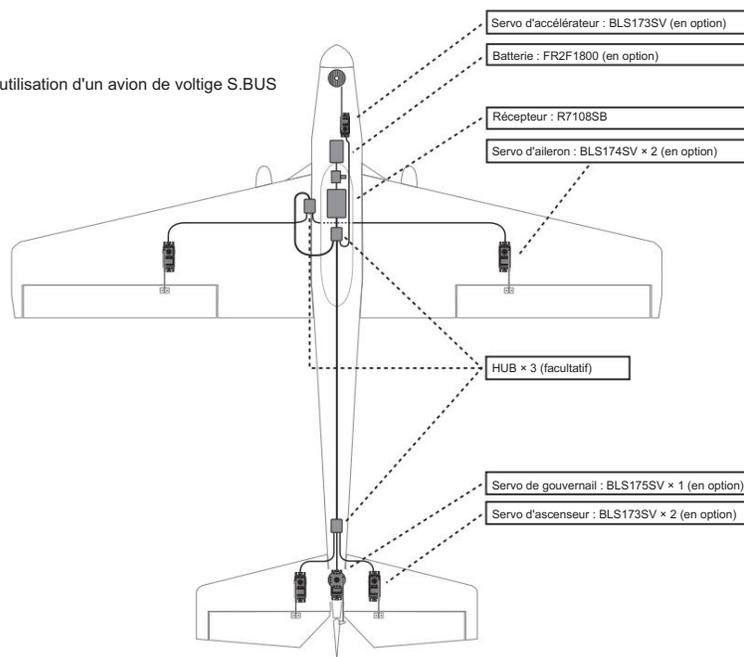
modèles qui utilisent un grand nombre de servos. De plus, les ailes peuvent être installées rapidement sur le fuselage sans aucun câblage erroné grâce à l'utilisation d'un seul simple fil, même lorsqu'un grand nombre de servos sont utilisés.

T32MZ)

Exemple d'utilisation du planeur S.BUS



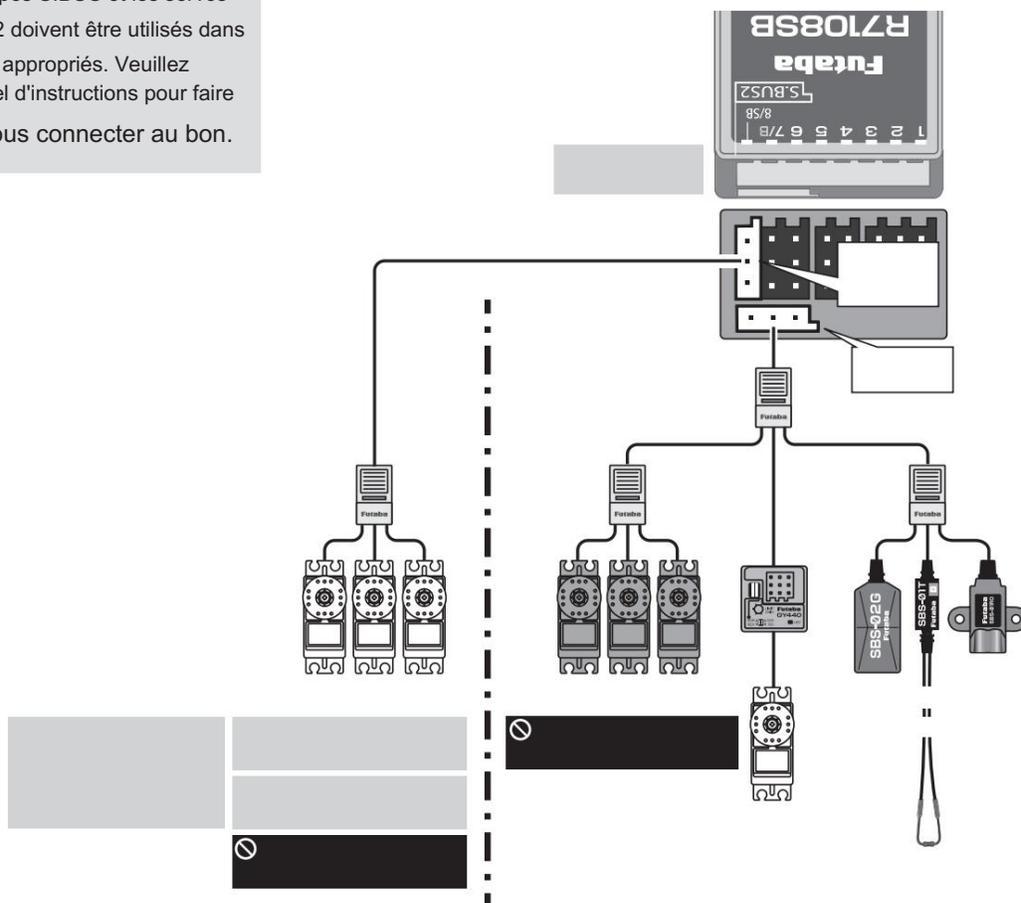
Exemple d'utilisation d'un avion de voltige S.BUS



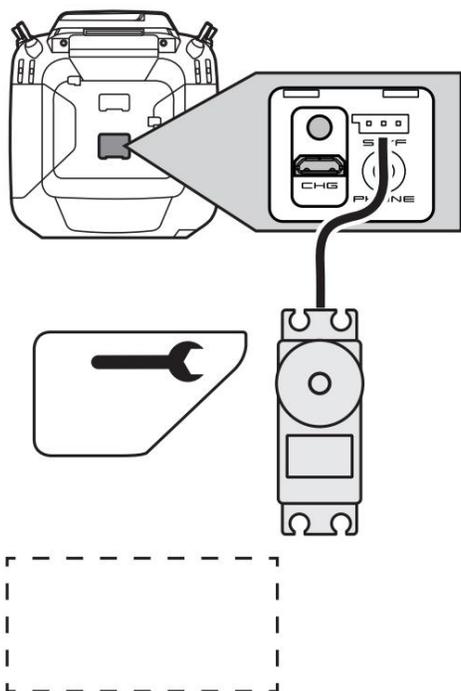
Lors de l'utilisation du port S.BUS2, une gamme impressionnante de capteurs de télémétrie peut être utilisée.

Port récepteur	Servomoteur S.BUS Gyroscope S.BUS	Servomoteur S.BUS2 Gyroscope S.BUS2	Télémétrie capteur
S.BUS ●●×			
S.BUS2	×	•	•

Les servos et gyroscopes S.BUS et les servos et gyroscopes S.BUS2 doivent être utilisés dans les ports de récepteur appropriés. Veuillez vous référer au manuel d'instructions pour faire assurez-vous de vous connecter au bon.

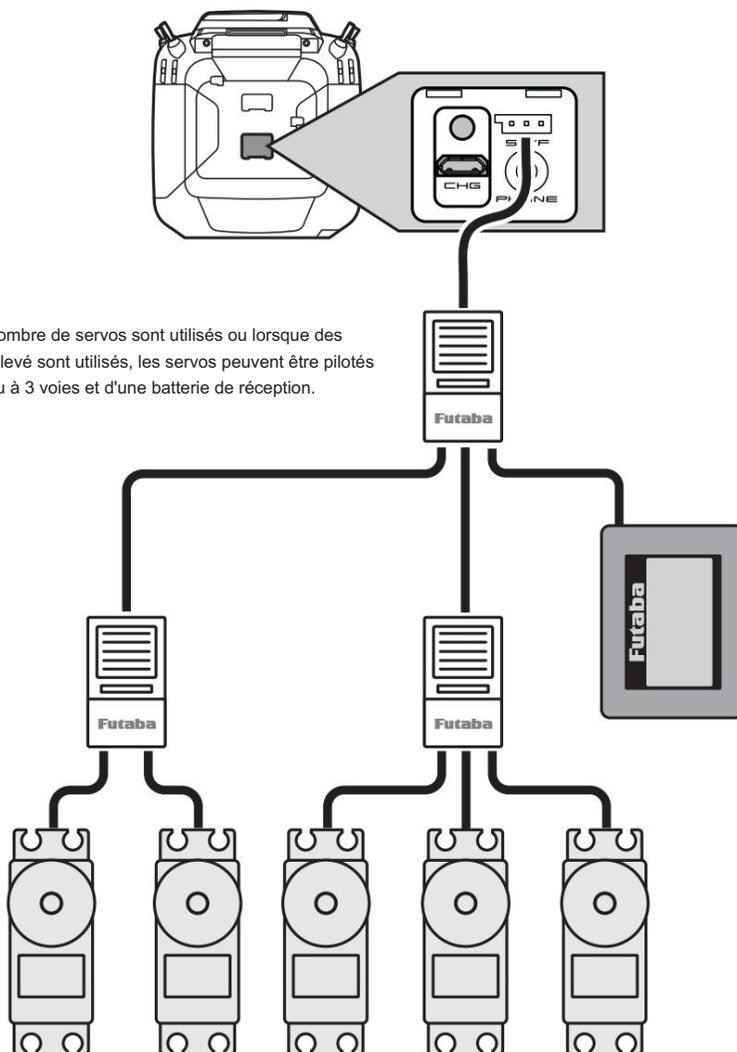


Des servos S.BUS ou un capteur de télémétrie peuvent être connectés directement au T32MZ. Le réglage du canal et d'autres données peuvent être saisis pour les servos ou capteurs S.BUS.



2. Allumez l'alimentation de l'émetteur.
3. Appelez l'écran de configuration.  
Servo : Menu Système → Servo S.BUS  
Capteur : Menu de liaison → Capteur
4. Effectuez le réglage conformément à chaque écran.
5. Ceci définit le canal et d'autres données pour chaque S.BUS servo ou dispositif de télémétrie à utiliser avec le dispositif ou le récepteur S.BUS.

Lorsqu'un grand nombre de servos sont utilisés ou lorsque des servos à courant élevé sont utilisés, les servos peuvent être pilotés à l'aide d'un moyeu à 3 voies et d'une batterie de réception.

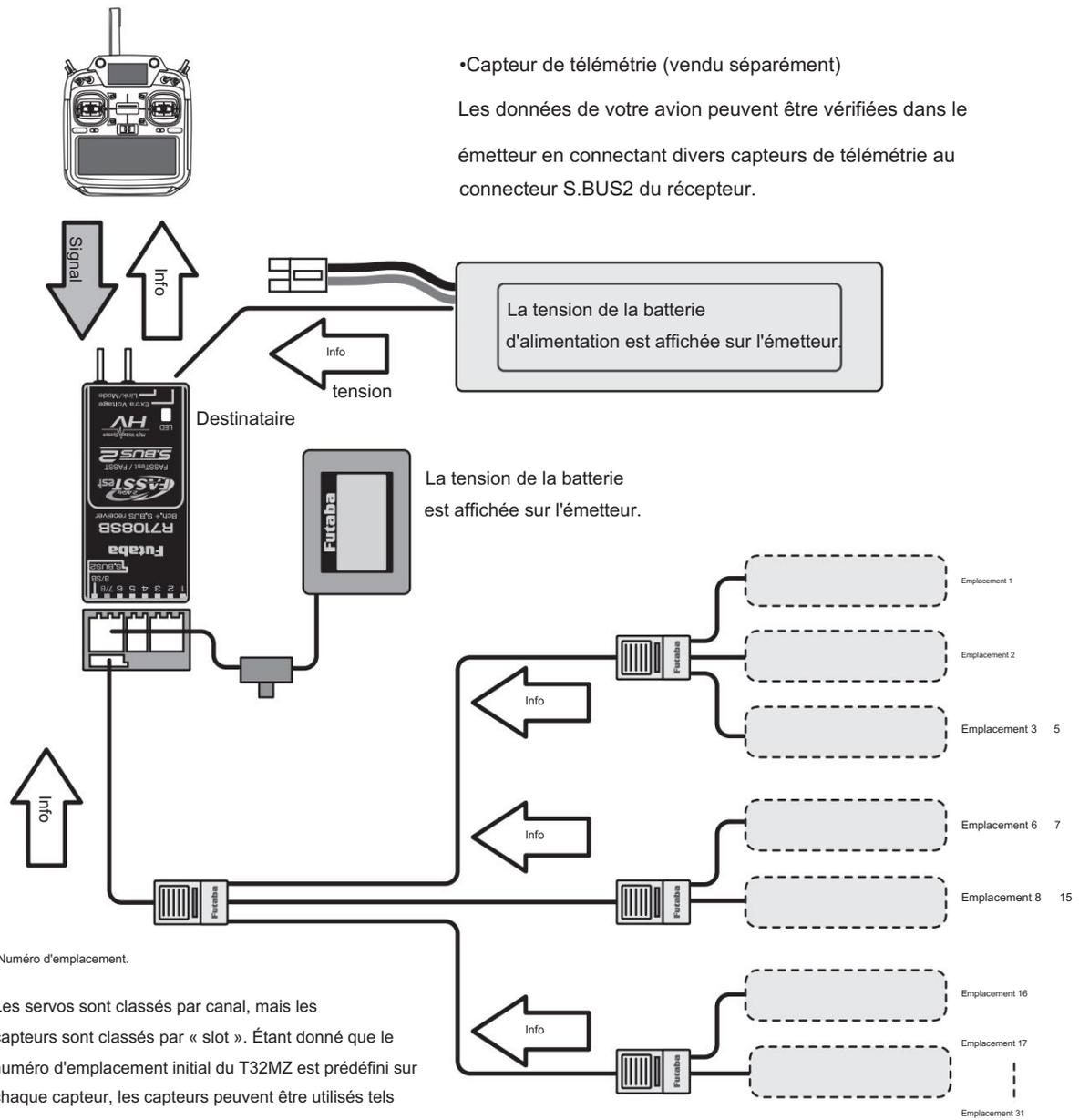


Le récepteur R7108SB dispose d'une communication bidirectionnelle avec un émetteur FASSTest Futaba utilisant le port S.BUS2. En utilisant le port S.BUS2, une gamme impressionnante de capteurs de télémétrie peut être utilisée. Il comprend également des ports de sortie PWM standard et des ports de sortie S.BUS.

\*La télémétrie est disponible uniquement en mode FASSTest 18CH/T-FHSS. (Le mode FASSTest 12CH affiche uniquement la tension de la batterie du récepteur et la tension de la batterie supplémentaire.)

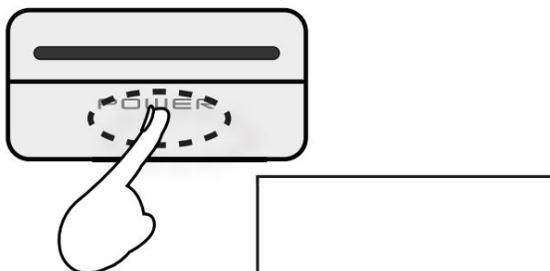
\*La fonction télémétrie nécessite le récepteur correspondant.

\*Chaque récepteur possède son propre guide unique (identifiant unique au monde) ou code d'identification que l'émetteur doit mémoriser et reconnaître lors de son utilisation.



Windows® Embedded Compact 7 est installé en tant que système d'exploitation intégré dans le transmetteur T32MZ.

Par rapport au système conventionnel, le T32MZ prend plus de temps pour le traitement interne lorsqu'il est allumé/éteint.



Lors de la mise sous tension de l'émetteur

1. Placez le manche des gaz en dessous de 1/3 fermé.
2. Allumez l'interrupteur d'alimentation.

\*Une fois l'initialisation de l'émetteur terminée, le moniteur LED devient violet.

\*Si votre manette des gaz n'est pas fermée à 1/3 ou complètement fermée, un avertissement retentira. Si vous déplacez le papillon des gaz à 1/3 fermé ou complètement fermé, l'avertissement s'arrêtera et deviendra un « Transmission ? » écran.

\*Si vous appuyez sur le bouton « NON », l'émetteur n'émettra pas d'ondes radio.

\*Si vous appuyez sur le bouton « Oui », l'émetteur émettra des ondes radio.

\*Si une batterie est retirée et qu'elle se reconnecte, veuillez allumer l'alimentation après 3 secondes ou plus. passer.

Le temps de

démarrage; Le temps nécessaire pour initialiser le circuit interne de l'émetteur varie entre la précédente mise hors tension et le redémarrage de l'émetteur. Il existe deux modes de « démarrage » pour votre émetteur, voir ci-dessous :

Démarrage à froid ;

Si vous allumez l'émetteur plus de quatre heures après l'avoir éteint pour la dernière fois, le mode est « Démarrage à froid ».

du jour. Il faudra environ 30 secondes pour être prêt à l'emploi, car l'initialisation du circuit interne de l'émetteur prend du temps.

Démarrage à chaud ;

Si vous allumez l'émetteur moins de quatre heures après l'avoir éteint pour la dernière fois, le mode est « Hot start ».

L'initialisation étant partiellement terminée, l'émetteur sera prêt à être utilisé dans quelques secondes.

L'initialisation étant partiellement terminée, l'émetteur sera prêt à être utilisé dans quelques secondes.

### AVERTISSEMENT

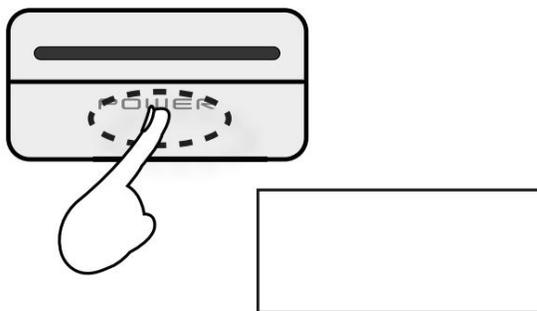
-  Une fois que vous avez allumé l'appareil, n'éteignez jamais l'interrupteur d'alimentation jusqu'à ce que l'alimentation soit stable (ou

l'interrupteur d'alimentation pendant que l'émetteur est en cours de processus d'initialisation, les données pourraient être endommagées.

Remarque : Le temps de démarrage peut être un peu plus lent lorsque la carte microSD est installée que lorsqu'elle ne l'est pas.

Comment arrêter l'émetteur

Éteignez l'interrupteur d'alimentation de l'émetteur. Le circuit interne du transmetteur démarre le processus d'arrêt, y compris la sauvegarde des données de configuration.



-  Une fois l'alimentation coupée, n'actionnez jamais l'interrupteur d'alimentation tant que le processus de mise hors tension n'est pas complètement terminé. Si vous rallumez l'interrupteur d'alimentation alors que l'émetteur est encore en train de couper l'alimentation, les données pourraient être endommagées.

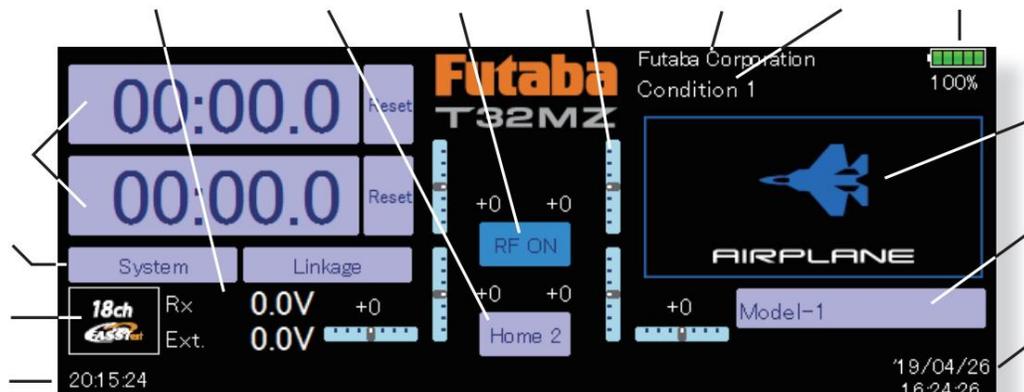
Comment réinitialiser le logiciel

Si l'écran se fige pour une raison quelconque et que vous ne pouvez pas modifier, l'alimentation de l'émetteur n'est pas complètement coupée même si vous éteignez l'interrupteur d'alimentation. Vous devrez retirer la batterie et la réinsérer. Dans ce cas, l'alimentation redémarre en « Mode Froid ». Même si l'écran se fige, toutes les autres fonctions de commande radio restent opérationnelles.

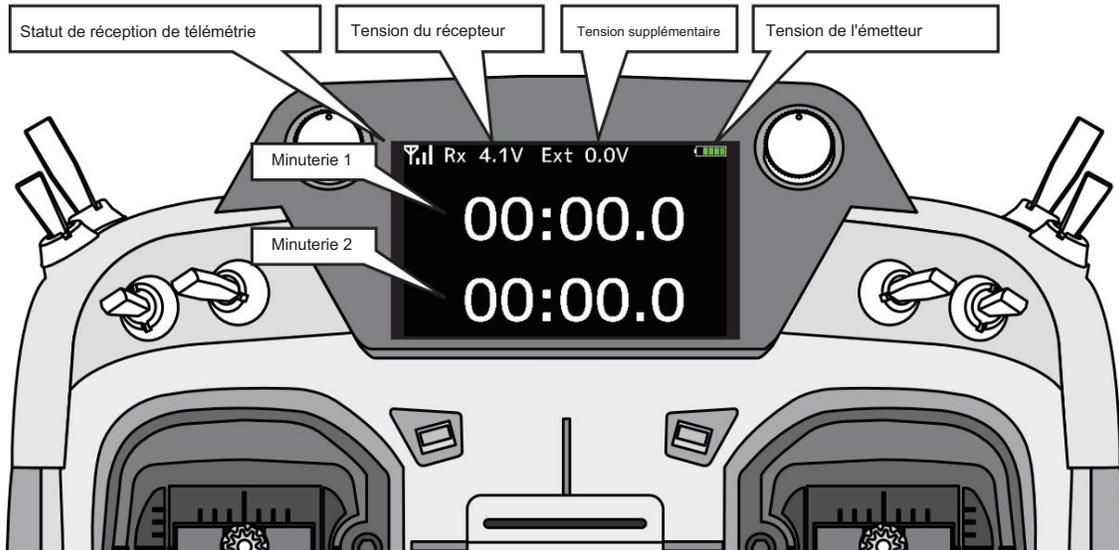
l'écran tactile.

<p><b>Minuterie</b></p> <p>Si l'un des deux affichages de minuterie est enfoncé, vous accédez à l'écran Minuterie d'un menu Linkage.</p> <p>En mode bouton d'un minuteur, il est également possible d'effectuer un démarrage/arrêt.</p> <p>Une pression sur la réinitialisation réinitialisera une heure.</p>	<p><b>Nom de l'utilisateur</b></p> <p>Appuyez sur cette zone pour accéder à l'écran de configuration du nom de l'utilisateur.</p>
<p><b>Bouton Menu</b></p> <p>• Menu Système • Menu Liaison</p>	<p><b>État</b></p> <p>Le nom de la condition actuellement utilisé est affiché ici.</p> <p>• Appuyez sur cette zone pour accéder à l'écran de sélection de condition.</p>
<p><b>Sélection du système</b></p> <p>• FASSTest18CH • FASSTest12CH • FASST MULTI • FASST 7CH • S-FHSS • T-FHSS</p>	<p><b>Indicateur de batterie</b></p> <p>• Lorsque la batterie restante atteint 10 %, l'alarme émet un bip. Faites atterrir votre avion immédiatement.</p>
<p><b>Minuterie système/Réinitialisation</b></p> <p>• Ceci montre le temps total accumulé utilisé pour l'émetteur. Cela peut être réinitialisé.</p> <p>(Heure):(Minute):(Seconde)</p> <p>Appuyez sur cette zone pour réinitialiser la minuterie.</p>	<p><b>Bouton Menu</b></p> <p>• Menu Modèle</p>
<p><b>Tension de la batterie Rx/Ext</b></p> <p>Les informations du récepteur sont affichées lors de l'utilisation d'un système bidirectionnel.</p> <p>FASSTest/T-FHSS uniquement.</p>	<p><b>Nom du modèle</b></p> <p>Le nom du modèle actuellement utilisé est affiché ici.</p> <p>• Appuyez sur cette zone pour accéder à la sélection de modèle. écran.</p>
<p><b>Accueil2</b></p> <p>Une minuterie et les données de télémétrie passent à l'écran Accueil2 par lequel elles ont été indiquées par expansion.</p>	<p><b>Horloge</b></p> <p>Cela montre la date d'aujourd'hui et l'heure actuelle. • Appuyez sur cette zone pour le réglage de la date et de l'heure. écran.</p>
<p><b>Indicateur RF</b></p> <p>"ON AIR" ou "RF OFF"</p>	<p><b>AVERTISSEMENT</b></p> <p>⚠</p> <p>• Vérifiez la batterie restante aussi souvent que possible et essayez de charger la batterie régulièrement. Si l'alarme de batterie retentit et que son symbole d'avertissement s'affiche, faites atterrir votre avion immédiatement.</p>
<p><b>Trim numérique (T1 à T6)</b></p> <p>Appuyez sur cette zone pour accéder à l'écran Dial Monitor.</p>	<p>• avion.</p>

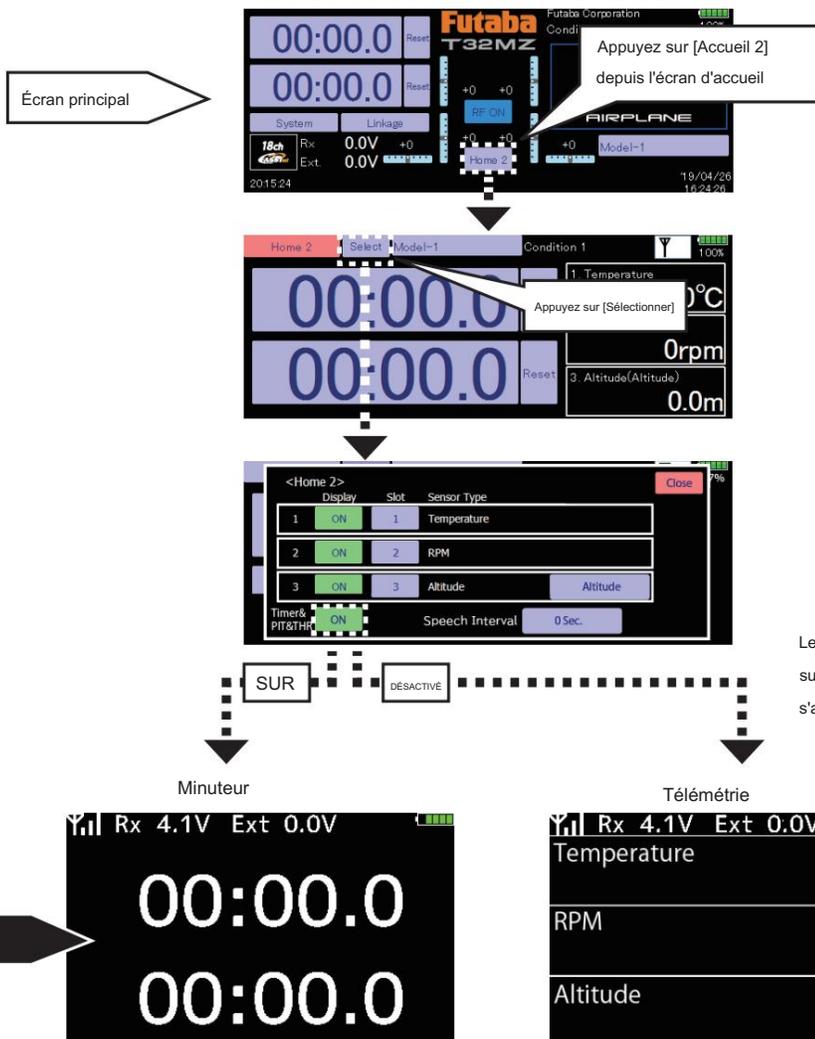
\*Veuillez noter que les écrans de ce manuel peuvent différer légèrement de l'émetteur réel.



Le sous-affichage peut afficher des données de minuterie ou de télémétrie.



Comment afficher les informations de télémétrie



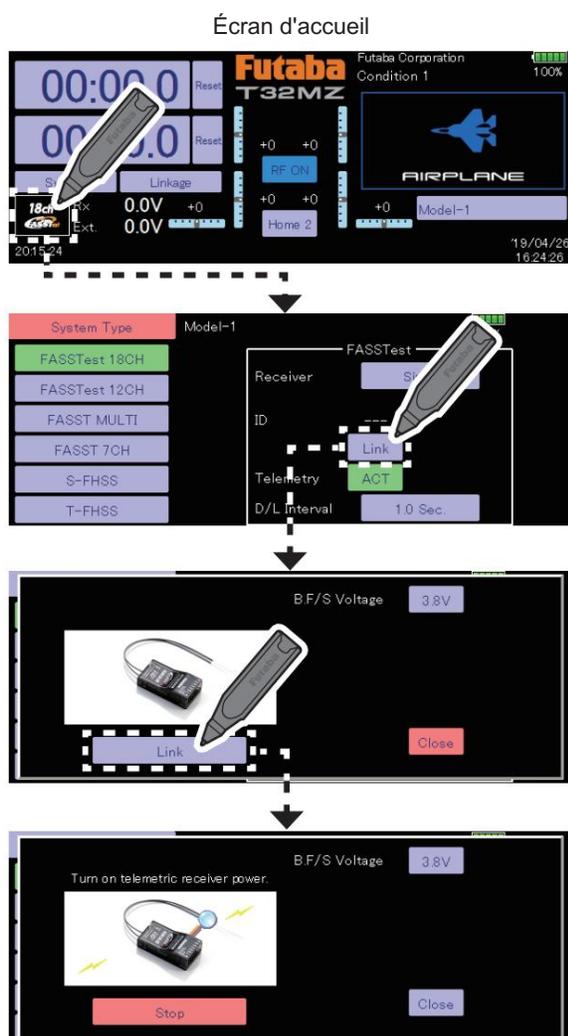
Chaque émetteur possède un code d'identification unique attribué individuellement. Pour démarrer le fonctionnement, le récepteur doit être lié au code d'identification de l'émetteur auquel il est couplé. Une fois la liaison établie, le code d'identification est stocké dans le récepteur et aucune autre 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.

### Méthode de liaison (T32MZ ↔ R7108SB)

1. Rapprochez le récepteur à relier à moins de 50 cm de l'émetteur.

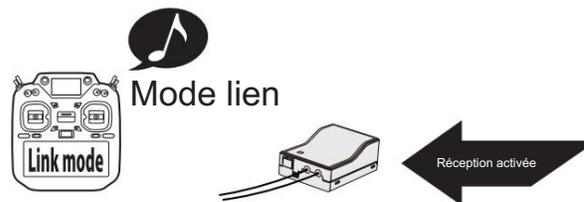


2. Émetteur en mode liaison.



3. L'émetteur émet un carillon et passe en mode liaison.

4. Le récepteur est immédiatement mis sous tension.  
Environ 2 secondes après la mise sous tension, le récepteur entre dans l'état de liaison.  
(Le temps de liaison du récepteur est d'environ 1 seconde).



5. Si la liaison réussit, la LED du récepteur passe du rouge au vert, le mode liaison se termine et le code d'identification du récepteur s'affiche.

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

\* 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 « primaire » et un « secondaire » en mode « double ».

\* Étant donné que deux ensembles de récepteurs ne peuvent pas être reconnus individuellement sans utiliser une configuration « primaire » et « secondaire », il est impossible de recevoir correctement les données de télémétrie.

\* Vous devez relier un récepteur à la fois. Si les deux alimentations des récepteurs sont allumées simultanément, les données ne sont pas reçues correctement par l'émetteur.

\* Une fonction télémétrie ne peut pas être utilisée pour le 2ème récepteur.

\* Vous ne pouvez pas relier trois ensembles de récepteurs.

\* Un lien est requis lorsqu'un type de système est modifié.

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

#### ⚠ AVERTISSEMENT

⊘ N'effectuez pas l'opération de liaison lorsque le moteur d'entraînement est connecté et que le moteur a démarré.

- Rotation involontaire du moteur ou accélération du moteur est extrêmement dangereux.

⚠ Une fois l'opération de liaison terminée, veuillez vérifier que votre récepteur peut être utilisé avec l'émetteur lié.

⚠ Vérifiez suffisamment le fonctionnement avant de voler après la liaison.

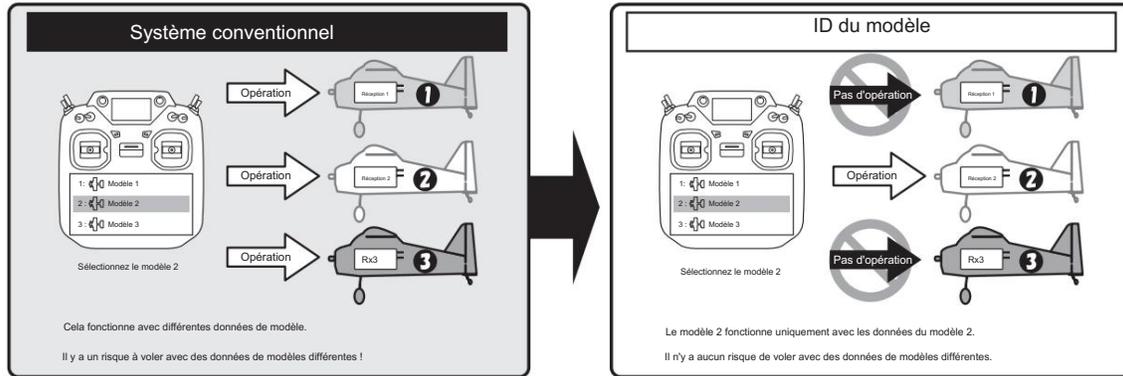
- Si le même récepteur émet à proximité, il existe un risque que l'émetteur soit lié à ce récepteur.

#### ⚠ PRUDENCE

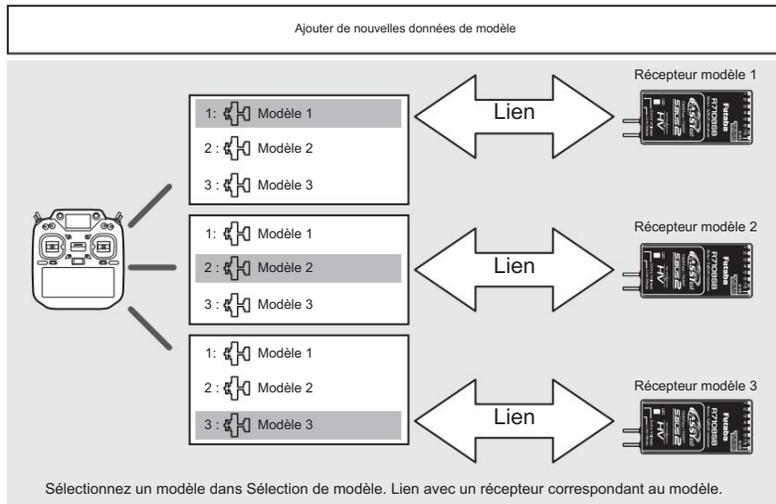
⚠ Allumez toujours l'alimentation de l'émetteur une fois la liaison terminée.

⚠ Lors du couplage avec l'émetteur, assurez-vous qu'un émetteur précédemment lié ne transmet pas

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



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



données. La liaison avec un récepteur stocke l'ID de modèle des données de modèle dans ce récepteur. Le récepteur fonctionne uniquement lorsqu'il reçoit des ondes radio transmises à l'aide de données de modèle correspondant à l'ID de modèle stocké. En conséquence, le récepteur ne fonctionne pas même si des données de modèle d'un réglage involontaire sont utilisées par erreur, il est donc possible d'éviter un dysfonctionnement dû à une erreur de sélection de modèle.

J'ai utilisé, lien à nouveau.

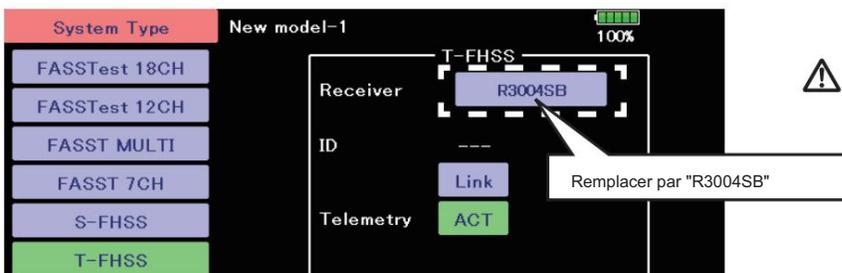
T-FHSS. Veuillez noter que la fonction d'identification du modèle ne peut pas être utilisée sur d'autres systèmes.

des modèles.

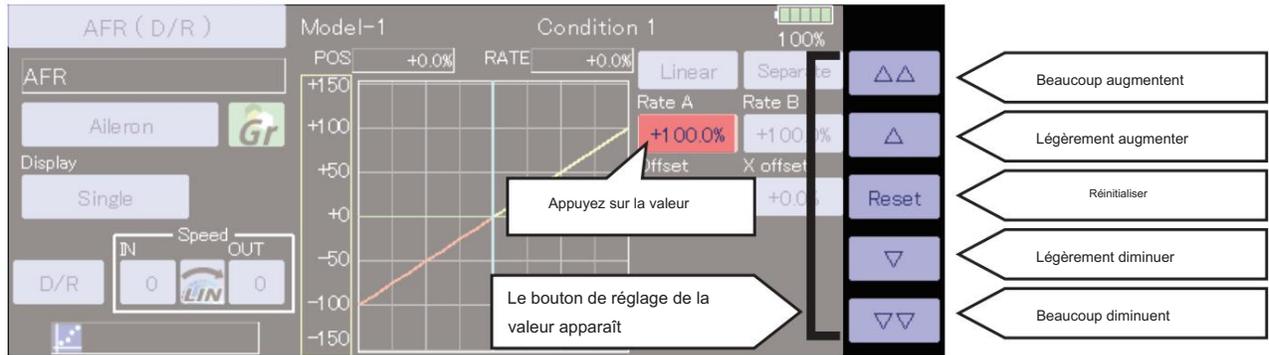
Lors de l'utilisation du R3004SB ■ Lors de

l'utilisation du R3004SB, réglez « Récepteur » dans le paramètre du mode T-FHSS de l'écran du type de système sur [R3004SB].

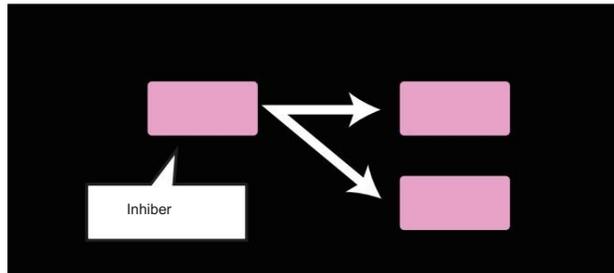
Lorsque vous utilisez d'autres récepteurs compatibles T-FHSS, réglez « Récepteur » sur [Normal].



Lorsque l'on appuie sur le bouton indiquant la valeur de chaque fonction, le bouton de réglage de la valeur apparaît à l'extrémité droite de l'écran.



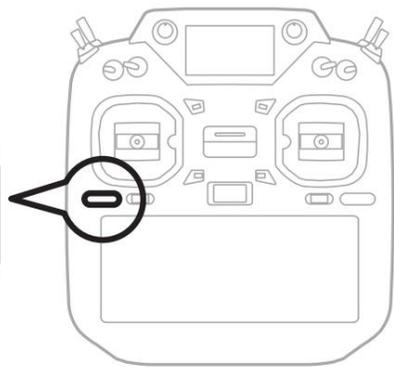
Lorsque le bouton INH est enfoncé, la fonction s'active ou se désactive et la fonction est activée. INH indique que la fonction est désactivée.



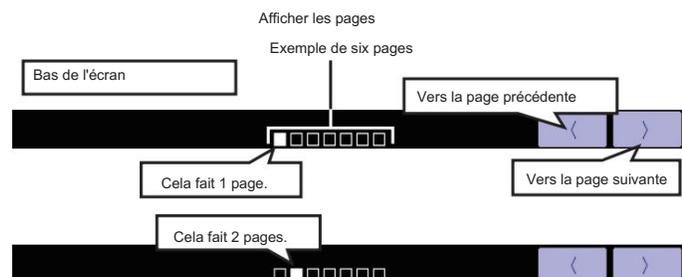
à l'écran précédent.

Vous pouvez revenir à l'écran HOME en appuyant longuement sur le bouton HOME/EXIT.

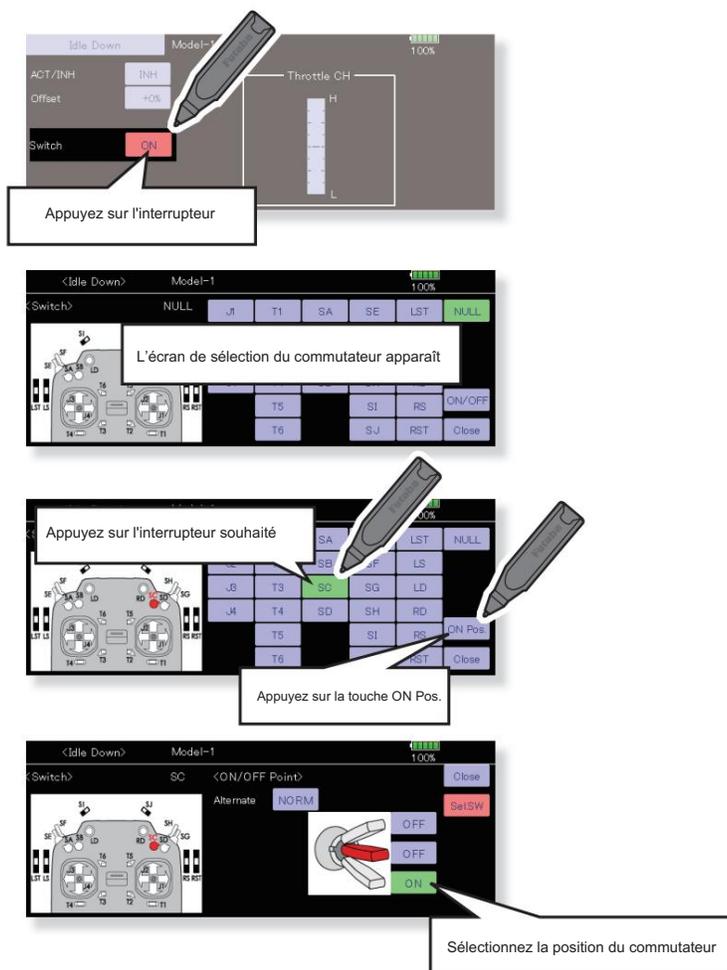
PushRevenir à l'écran précédent  
Appuyer et maintenir : retour à l'écran d'accueil



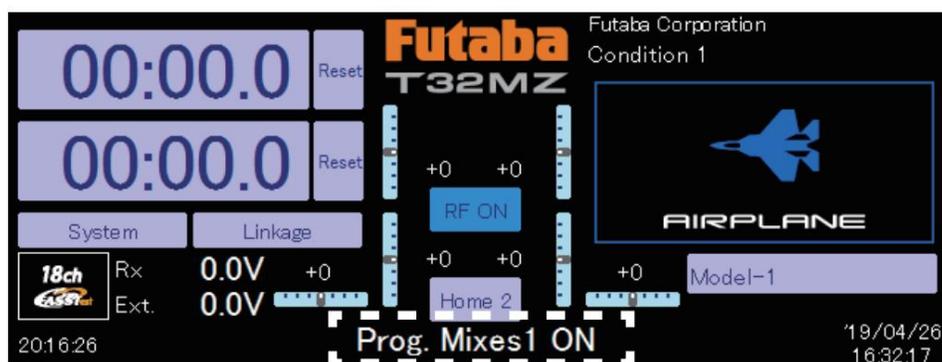
C'est une notation quand il y a plusieurs pages de fonctions.



Sélectionnez le commutateur pour utiliser la fonction.

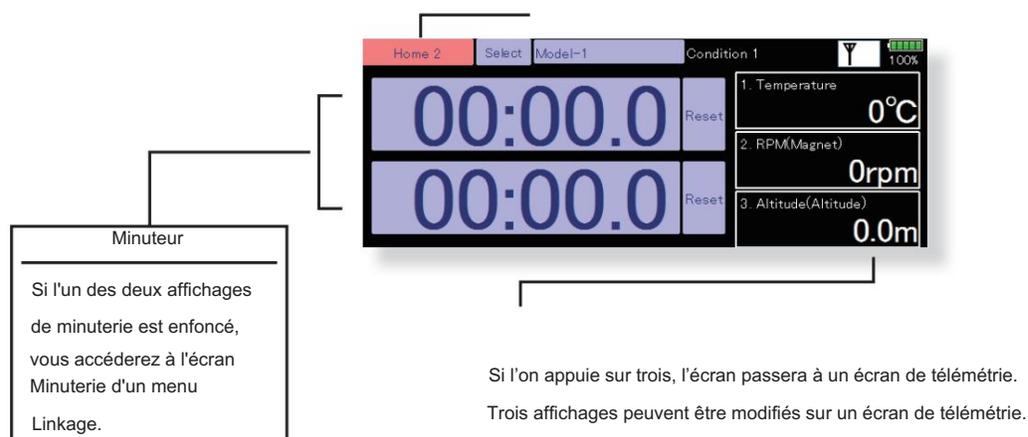


est exploité.



Un message s'affiche lorsque la fonction est activée/désactivée.  
Il s'affiche pendant 5 secondes à partir du moment de l'opération.

Si [Home2] est enfoncé, il deviendra l'affichage sur lequel la minuterie et les données de télémétrie ont été étendues.

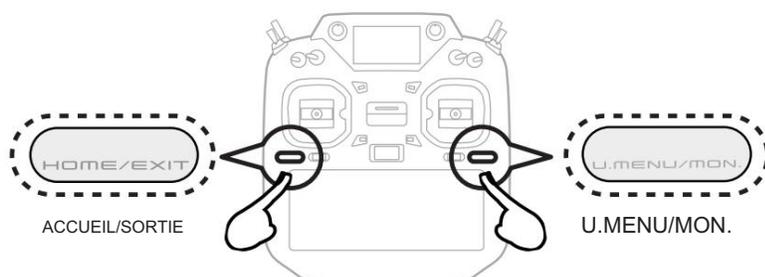


L'activation temporaire de cette fonction rend impossible la modification des données en appuyant par erreur sur les touches

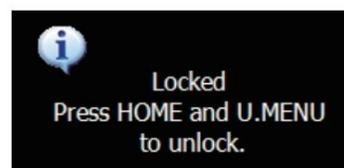
Veuillez effectuer un verrouillage de l'écran tactile pour des raisons de sécurité. Les écrans tactiles dans [Menu Système] → [Affichage] autres que ceux suivants ont une configuration automatique.

Verrouillage au démarrage : Il devient un verrouillage du panneau au moment de la mise sous tension.

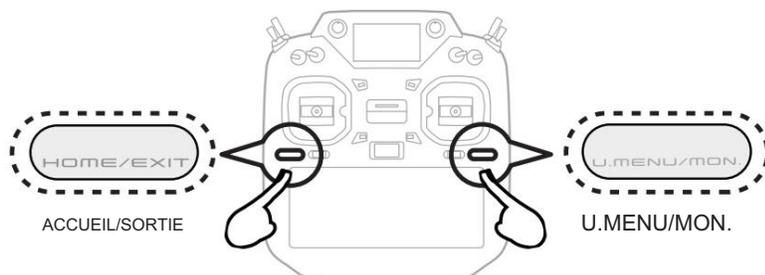
Verrouillage automatique : il se synchronise avec le temps de diminution du rétroéclairage et devient un verrouillage du panneau.



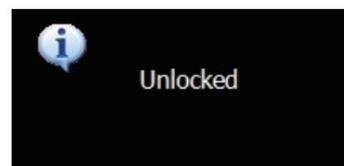
Verrouiller par appui simultané



lorsqu'il est verrouillé, cet affichage apparaît et l'utilisation du panneau tactile ne peut pas être effectuée.



Déverrouiller en appuyant simultanément



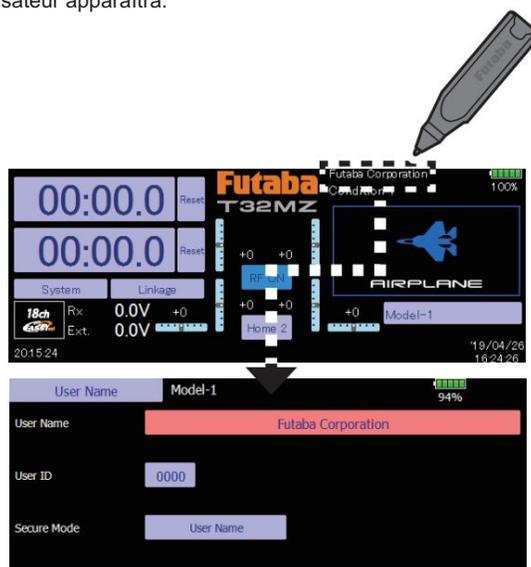
## ⚠ DANGER

- ! L'écran tactile du T32MZ est très sensible. Pour éviter un être verrouillé. D une extension, ou même votre main, pourrait être dangereuse. P.

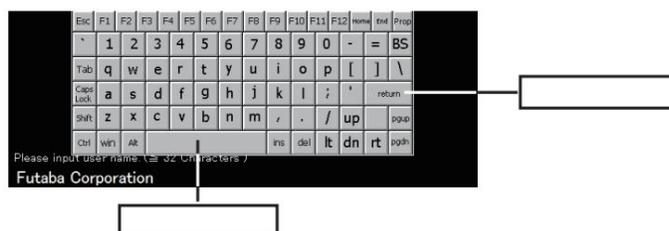
L'émetteur T32MZ peut enregistrer le nom de l'utilisateur.

Comment enregistrer le nom de l'utilisateur

1. Mettez l'émetteur sous tension.
2. Appuyez sur la zone du nom de l'utilisateur affichée sur l'écran d'accueil ou sur le « nom de l'utilisateur » dans le système. Ensuite, l'écran Nom de l'utilisateur apparaîtra.



3. Appuyez sur le nom de l'utilisateur. Ensuite, le clavier apparaîtra. Vous pouvez utiliser jusqu'à 32 caractères comme nom d'utilisateur nom. Utilisez le clavier à l'écran pour saisir le nom de l'utilisateur.



4. Appuyez sur la touche « Retour » pour revenir à l'écran précédent après avoir saisi le nom de l'utilisateur.

(Si vous souhaitez protéger le nom de l'utilisateur)

Si vous ne souhaitez pas que quelqu'un d'autre change le nom de votre utilisateur, définissez votre identifiant de la manière suivante.

\*Veuillez noter que vous ne pourrez pas changer le nom d'utilisateur si vous oubliez votre mot de passe.

1. Assurez-vous que le mode de sécurité est « Nom de l'utilisateur », puis appuyez sur le bouton ID utilisateur.
2. Entrez votre mot de passe à l'aide du clavier à l'écran. Vous devrez saisir votre mot de passe pour modifier le nom d'utilisateur la prochaine fois que vous allumerez l'appareil.

utilisez le mode « Transformation » ou le mode « Direct » pour la saisie.

### 1. Ajout de modèle et appel

Les paramètres par défaut attribuent un modèle à l'émetteur T32MZ. Pour ajouter de nouveaux modèles ou sélectionner des modèles précédemment configurés, utilisez la fonction Model Select dans le menu Linkage.

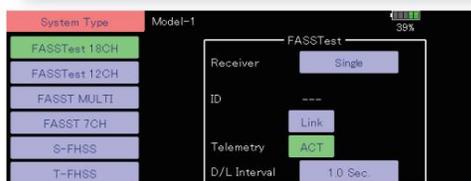
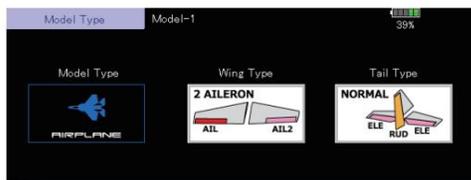
Lorsqu'un nouveau modèle est ajouté, reconnectez-vous au récepteur utilisé dans ce modèle.



Ceci est pratique lorsque vous appelez un modèle après que son nom a été enregistré.

Le nom du modèle actuellement sélectionné est affiché en haut

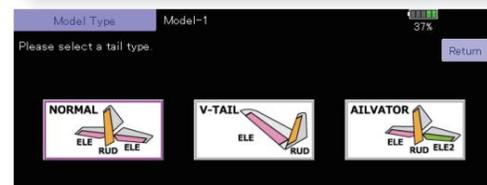
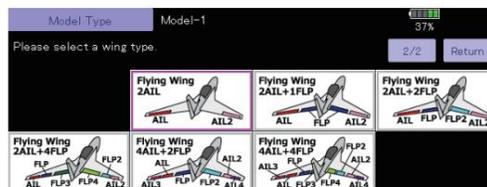
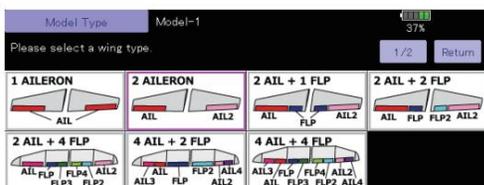
Lorsqu'un nouveau modèle est ajouté, l'écran de sélection du type de modèle/ Le lien type de système/récepteur apparaît automatiquement. Veuillez noter que l'émetteur cessera de transmettre lorsque vous modifierez le modèle.



### 2. Sélection du type de modèle

Sélectionnez le type de modèle correspondant au fuselage avec la fonction de sélection du type de modèle du menu Linkage. Pour un avion, sélectionnez le type de modèle parmi les 3 types : avion, planeur et motoplaner. Lorsque l'écran de sélection du type d'aile s'affiche et que le type d'aile est sélectionné lors de la sélection du type de modèle, l'écran de sélection du type d'empennage s'affiche. Sélectionnez le type de queue adapté au fuselage.

Il existe 13 types d'ailes et 3 types d'empennages pour avion, planeur et motoplaner.



### 3. Liaison avion

Reliez les ailerons, les gouvernes de profondeur, la manette des gaz, le gouvernail, etc. conformément au manuel d'instructions du modèle. Pour une description de la méthode de connexion, voir la connexion du récepteur et des servos.

Remarque : L'attribution des canaux du T32MZ est différente de celle de nos systèmes existants. A noter que même pour un même "modèle d'avion", lorsque le type d'aile et le type de queue sont différents, l'affectation des canaux a été optimisée et peut être différente. (Le canal attribué à chaque fonction peut être vérifié dans le menu Fonction du menu Linkage.)

CH	Function	Control	Trim	CH	Function	Control	Trim
1	Aileron	J1	T1	7	Auxiliary5	NULL	NULL
2	Elevator	J3	T3	8	Auxiliary4	NULL	NULL
3	Throttle	J2	T2	9	Auxiliary3	NULL	NULL
4	Rudder	J4	T4	10	Auxiliary2	NULL	NULL
5	Gear	SG	NULL	11	Auxiliary1	NULL	NULL
6	Aileron2	NULL	NULL	12	Auxiliary1	NULL	NULL

la direction avec la fonction Servo Reverse dans le Menu de liaison.

CH	Function	Setting	CH	Function	Setting	CH	Function	Setting
1	Aileron	NORM	7	Auxiliary5	NORM	13	Auxiliary1	NORM
2	Elevator	NORM	8	Auxiliary4	NORM	14	Auxiliary1	NORM
3	Throttle	NORM	9	Auxiliary3	NORM	15	Auxiliary1	NORM
4	Rudder	NORM	10	Auxiliary2	NORM	16	Auxiliary1	NORM
5	Gear	NORM	11	Auxiliary1	NORM			DG1 NORM
6	Air Brake	NORM	12	Auxiliary1	NORM			DG2 NORM

au trim maximum et à pleine ouverture pour pouvoir couper les gaz.

liaison, et affinez-les avec le Sub Trim et

protéger la tringlerie, une position limite peut également être définie avec la fonction End Point. La fonction Point final

mouvement, limite et vitesse d'asservissement de chaque canal.

#### 4. Réglage de la coupure des gaz (dans le cas du modèle de moteur)

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

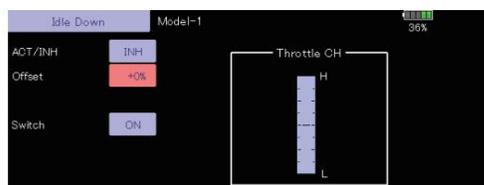
Réglez la coupure des gaz avec la fonction Throttle Cut du menu Linkage. Après avoir activé la fonction de coupure des gaz et sélectionné l'interrupteur, réglez la position du papillon pour que le carburateur soit complètement fermé. Pour des raisons de sécurité, la fonction de coupure des gaz actionne le manche des gaz en position lente.



#### 5. Réglage du ralenti (dans le cas du modèle de moteur)

Le régime de ralenti peut être réduit 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 de ralenti n'agit que lorsque le manche des gaz est en position lente.

\*Pendant que la fonction Throttle Cut est en fonctionnement, le ralenti  
La fonction Down ne fonctionne pas.



#### 6. AFR (D/R)

La fonction AFR est utilisée pour ajuster la courbe de projection et de fonctionnement

Ceci est normalement utilisé après que End Point (ATV) a défini les directions de projection maximales (End Point agit sur tous les paramètres de conditions de vol). 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.



#### 7. Aérofrein

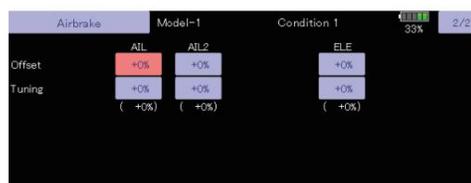
Cette fonction est utilisée lorsqu'un aérofrein est nécessaire au décollage ou en plongée, etc.

Le montant peut être activé par un interrupteur.

être ajusté selon les besoins. La vitesse des servos des ailerons, de la profondeur et des volets peut également être ajustée. (Côté IN/Côté OUT) Un délai peut être réglé pour chaque condition, et un interrupteur de coupure qui tournera

en définissant un VR. Vous pouvez également définir le mode automatique, qui reliera Airbrake à un manche, un interrupteur ou une molette. Un interrupteur à manche séparé ou

Le cadran peut également être réglé comme interrupteur marche/arrêt.



modèle. Vous pouvez attribuer tous les commutateurs, y compris les sticks, les commutateurs,

interrupteurs. Vous pouvez également ajouter un mixage différé à ces fonctions afin d'éviter des changements brusques. De plus, vous pouvez définir

condition. De plus, vous pouvez copier les conditions et/ou modifier

quels commutateurs et/ou commandes sont utilisés pour activer chaque condition de vol.

La fonction Condition Select attribue automatiquement la condition 1 pour chaque type de modèle. La condition 1 est la condition par défaut, également appelée normale, et est la seule active

et reste allumé jusqu'à ce que d'autres conditions soient activées par des interrupteurs.

Le délai de condition peut être programmé pour chaque canal.

Le délai de condition est utilisé pour modifier la course du servo en douceur lors du changement de conditions.



\*Lorsqu'une nouvelle condition est ajoutée, les données « Condition1 » sont automatiquement copiées.

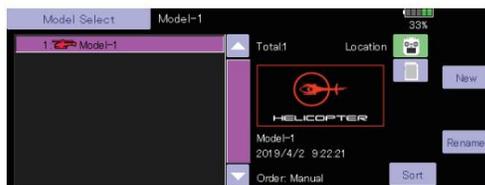
\*Sélectionnez le commutateur de condition et définissez les nouvelles données de condition avec l'interrupteur en position ON. Cependant, si le mode groupe (Gr.) a été sélectionné à l'avance, les mêmes données seront saisies pour toutes les nouvelles conditions. Sélectionnez le mode unique (Sngl) et ajustez la condition que vous souhaitez modifier.

## 1. Ajout de modèle et appel

Les paramètres par défaut attribuent un modèle à l'émetteur T32MZ.

Pour ajouter de nouveaux modèles ou sélectionner des modèles précédemment configurés, utilisez la fonction Model Select dans le menu Linkage.

Lorsqu'un nouveau modèle est ajouté, reconnectez-vous au récepteur utilisé dans ce modèle.

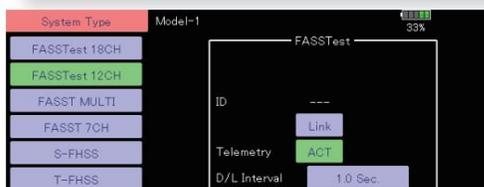
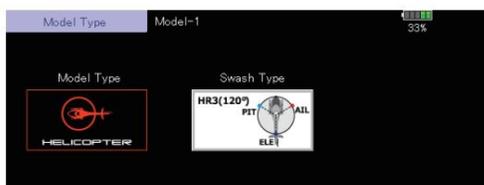


Ceci est pratique lorsque vous appelez un modèle après avoir enregistré les noms de modèles à l'avance.

Le modèle actuellement sélectionné est affiché en haut de la

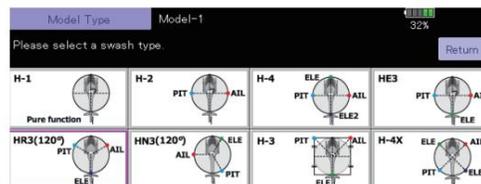
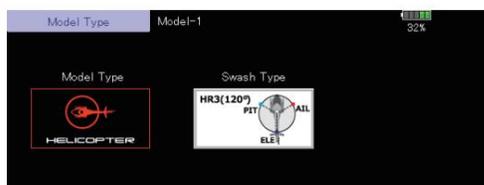
Veillez noter que l'émetteur cessera de transmettre lorsque vous changez de modèle.

Lorsqu'un nouveau modèle est ajouté, l'écran de sélection du type de modèle/Le lien mode système/récepteur apparaît automatiquement. Veuillez noter que l'émetteur cessera de transmettre lorsque vous changerez de modèle.



## 2. Sélection du type de modèle et du type à oscillant

Lorsqu'un type de modèle distinct est déjà sélectionné, sélectionnez l'hélicoptère avec la fonction Type de modèle du menu Linkage, puis sélectionnez le type de swash correspondant à l'hélicoptère.



## 3. Ajout des conditions de vol

modèle. Vous pouvez attribuer tous les commutateurs, y compris les sticks, les commutateurs,

interrupteurs. Vous pouvez également ajouter un mixage différé à ces fonctions afin d'éviter des changements brusques. De plus, vous pouvez définir

condition. De plus, vous pouvez copier les conditions et/ou modifier

quels commutateurs et/ou commandes sont utilisés pour activer chaque condition de vol.

La fonction Condition Select attribue automatiquement la condition par défaut 0 (Normal) pour chaque type de modèle. La condition 0 (Normal) est la seule active lorsqu'un nouveau type de modèle est défini. Cette condition est toujours activée et reste activée jusqu'à ce que d'autres conditions soient activées par les commutateurs.

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



éteindre)

centre)

côté avant)

La priorité est maintien des gaz/ralenti 2/ralenti 1/normal. Le maintien des gaz a la priorité la plus élevée.

Ajoutez d'autres conditions, si nécessaire.

#### 4. Liaison hélicoptère

Connectez le gouvernail des gaz, les ailerons, les gouvernes de profondeur, le pas et les autres liaisons du gouvernail conformément au manuel d'instructions du kit. Pour une description de la méthode de connexion, voir « Connexion du récepteur et des servos ».

\*L'attribution des canaux du T32MZ est différente de celle de nos systèmes existants. (Le canal attribué à chaque fonction peut être vérifié dans le menu des fonctions du menu Linkage.)

CH	Function	Control	Trim	CH	Function	Control	Trim
1	Aileron	J1	T1	7	Governor	NULL	NULL
2	Elevator	J3	T3	8	Governor2	NULL	NULL
3	Throttle	J2	T2	9	Gyro2(AIL)	NULL	NULL
4	Rudder	J4	T4	10	Gyro3(ELE)	NULL	NULL
5	Pitch	J2	NULL	11	Needle	LST	NULL
6	Gyro(RUD)	NULL	NULL	12	Auxiliary6	NULL	NULL

Fonctionnement du plateau cyclique à proximité du vol stationnaire

et le fonctionnement de l'ascenseur fait dévier le plateau oscillant de la direction normale.



La correction de la tringlerie du côté lent et du côté haut du pas est

le plateau oscillant pour monter et descendre à l'état horizontal.

#### 5. Réglage de la courbe des gaz

Cette fonction ajuste la courbe de fonctionnement du pas par rapport à le mouvement du manche des gaz pour chaque condition.



(courbe 17 points)

La courbe de pas peut être librement sélectionnée de la courbe de fonctionnement linéaire à la courbe lisse, et ajustée pour correspondre à la courbe souhaitée grâce à la puissante fonction d'édition de courbe du T32MZ (six types de courbes peuvent être sélectionnés). Jusqu'à 17 points peuvent être définis pour les types linéaires ou courbes. Cependant, lors de l'utilisation des 3 points ou des 5

fonction latérale)

le réglage de trim jusqu'en bas.

fonction et fonction End Point (angle de barre

peut également être défini avec la fonction End Point.

CH	Function	Limit	Travel	Travel	Limit	Speed
1	Aileron	135%	100%	100%	135%	0
2	Elevator	135%	100%	100%	135%	0
3	Throttle	135%	100%	100%	135%	0
4	Rudder	135%	100%	100%	135%	0
5	Pitch	135%	100%	100%	135%	0
6	Gyro(RUD)	135%	100%	100%	135%	0

être créé en sélectionnant le type de courbe et en réduisant le nombre

les points correspondants que vous avez créés.

Appelez la courbe des gaz de chaque condition avec la condition

sélectionnez le commutateur.

La courbe normale utilise le type Normal (Linéaire) et crée une courbe de hauteur de base centrée près du survol. Ce

(Normal) pour que le régime moteur soit constant et

La courbe de pas latéral élevé définit le pas maximum quelle que soit la charge du moteur. La courbe de tangage latéral faible crée une courbe adaptée à la voltige (boucle, roulis, 3D, etc.).

Remarque :

réinitialiser.

La courbe de maintien des gaz est utilisée lors des plongées à rotation automatique.

Cette fonction règle la position de fonctionnement du servo en maintien des gaz. (Positions de coupure des gaz et de ralenti)

[Vitesse].

commutateur de sélection de condition.

\* L'affichage du graphique de la courbe de pas peut être commuté sur l'affichage de lecture directe de l'angle de pas.

Faites le pas en vol stationnaire d'environ  $+5^{\circ}$ ~ $6^{\circ}$ .  
Réglez le pitch en vol stationnaire avec la position du stick à

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

oo  
en tant que norme.

La norme est de  $+8^{\circ}$ .

les côtés hauts et bas.

[Exemple de réglage de l'angle d'inclinaison]

## 6. Réglage du maintien des gaz

Appelez la fonction Throttle Hold à partir du menu Modèle et passez à la condition de maintien des gaz avec la sélection de condition.  
changer.



Remarque : mode groupe. Étant donné que cette fonction n'est pas utilisée dans d'autres conditions, passez en mode unique avant de procéder au réglage.

La fonction de maintien de l'accélérateur permet de régler l'accélérateur position par interrupteur pour l'entraînement. L'une ou les deux fonctions peuvent être exécutées.

Utilisez cette fonction lorsque vous souhaitez supprimer le couple généré par les changements de pas et de vitesse du rotor principal pendant l'opération de pas. Ajustez-le de manière à ce que le nez ne oscille pas dans la direction du gouvernail. Cependant, lorsque vous utilisez un gyroscope à maintien de cap comme ceux illustrés ci-dessous, n'utilisez pas le mixage Pitch to RUD.

Note

ne pas être utilisé. Le couple de réaction est corrigé à

En mode, le signal mixte provoquera des symptômes de déviation neutre et le gyroscope ne fonctionnera pas normalement.

Appelez la fonction de mixage Pitch to RUD à partir du menu Modèle et définissez la courbe pour chaque condition. (Au réglage initial, cette fonction est dans l'état "INH". Pour l'utiliser, réglez-la sur l'état "ON".)



(courbe 17 points)

Un réglage de courbe jusqu'à 17 points est possible. Cependant, dans l'exemple de réglage suivant, une courbe simple peut être ajustée en utilisant le type de courbe [Linéaire].

Note:

condition uniquement, passez au mode unique.

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

match décollage et atterrissage et montée verticale à vitesse constante.

\*Pour cette courbe, utilisez le réglage initial de la courbe [Linéaire]

Mode [Séparé].

le fuselage est orienté droit devant lui lorsqu'il se dirige face au vent.

\*Pour cette courbe, le type de courbe [Linéaire] peut être utilisé et la courbe entière peut être abaissée avec le

Bouton [Décalage].

Cette fonction est réglée de manière à ce que le fuselage soit face tout droit pendant la rotation automatique en ligne droite.

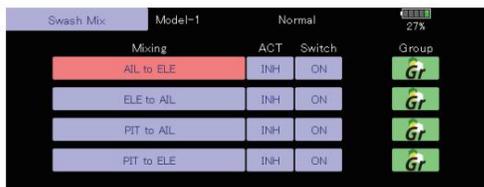
\*Pour cette courbe, le type de courbe [Linéaire] peut être utilisé et la courbe entière peut être abaissée avec le bouton [Offset].

La caractéristique d'augmentation du mélange de l'opération de lancement

ce qui augmente et diminue temporairement le la quantité de mélange peut être réglée.

interaction de pitch

La fonction swash mix est utilisée pour corriger le plateau cyclique dans le sens des ailerons (roulis) et de la profondeur (pas cyclique) correspondant à chaque opération de chaque condition.

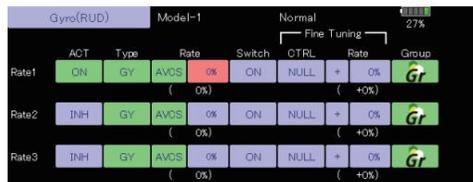


La perte de régime causée par le fonctionnement en oscillation de l'aileron ou de la profondeur peut être corrigée avec la fonction Throttle Mix dans le menu Modèle. Les effets du couple dans le sens des aiguilles d'une montre et dans le sens inverse appliqué lors des pirouettes peuvent également être corrigés.



## 10. Sensibilité du gyroscope et changement de mode

La fonction de sensibilité du gyroscope et de changement de mode est dédiée au mixage du gyroscope pour chaque modèle utilisé et peut être réglée pour chaque condition.



maximum

le minimum

cette fonction peut n'avoir aucun effet en cas de sensibilité gyroscopique élevée.

## 11. Réglage de la coupure des gaz

La coupure des gaz offre un moyen simple d'arrêter le moteur, en

fonctionnel à haut régime pour éviter les blocages accidentels. L'emplacement et la direction du commutateur doivent être choisis, car leur valeur par défaut est NULL.



\*Avec le manche des gaz au ralenti, ajustez la position de coupe jusqu'à ce que le moteur s'arrête systématiquement, mais que la tringlerie des gaz ne soit pas contraignante. Une fois terminé, appuyez sur le bouton « Throttle Cut » pour quitter.

Ce mélange est utilisé avec des moteurs de construction

Les caractéristiques d'augmentation du servo à aiguille à l'accélérateur

qui utilisent un carburateur à contrôle du mélange de carburant.

Ce mixage est dédié au mixage du régulateur lorsqu'un

commuté pour chaque condition.

Les canaux de l'émetteur T32MZ sont automatiquement attribués pour une combinaison optimale en fonction du type sélectionné avec le modèle  
Tapez la fonction du menu de liaison. L'affectation des canaux (réglage initial) pour chaque type de modèle est indiquée ci-dessous. Connectez le récepteur et les servos pour qu'ils correspondent au type utilisé.

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

Avion/planeur/motoplaneur

RX CH	1AIL			2AIL			2AIL+1Rabat			2AIL+2FLAP		
	Avion	Planeur		Avion	Planeur		Avion	Planeur		Avion	Planeur	
		EP			EP			EP			EP	
1	Aileron	Aileron										
2	Ascenseur	Ascenseur	Ascenseur	Ascenseur								
3	Moteur de papillon AUX7											
4	Gouvernail	Gouvernail	Gouvernail	Gouvernail								
5	Vitesse AUX6	AUX6	Aileron2	Aileron2	Aileron2							
6	Aérofrein	Aérofrein	Aérofrein	Aileron2	Aileron2	Aileron2	Aileron2	Aileron2	Aileron2	Volet		Rabat
7	AUX5	AUX5	AUX5	AUX5	AUX5	AUX5	Volet			Rabat	Rabat	Volet2
8	AUX4	AUX4	AUX4	AUX4	AUX4	AUX4	AUX5	AUX5	AUX5	Gear AUX6	AUX6	
9	AUX3	AUX3	AUX3	AUX3	AUX3	AUX3	AUX4	AUX4	AUX4	AUX5	AUX5	AUX5
10	AUX2	AUX2	AUX2	AUX2	AUX2	AUX2	AUX3	AUX3	AUX3	AUX4	AUX4	AUX4
11	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX2	AUX2	AUX2	AUX3	AUX3	AUX3
12	AUX1	AUX2	AUX2	AUX2								
13	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1								
14	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1								
15	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1					AUX1			AUX1
16	AUX1	AUX1	AUX1	Cambre	Cambre	Cambre	Cambre	Cambre	Cambre	Cambre	Cambre	Cambre
DG1	SW	SW	SW	SW								
DG2	SW	SW	SW	SW								



RX CH	2AIL+4FLAP			4AIL+2FLAP			4AIL+4FLAP		
	Avion	Planeur		Avion	Planeur		Avion	Planeur	
		EP			EP			EP	
1	Aileron								
2	Ascenseur								
3	Gouvernail des gaz								
4	Dérive	Aileron2	Aileron2	Dérive	Aileron2	Aileron2	Dérive	Aileron2	Aileron2
5	Vitesses	Rabat	Rabat	Pignon	Aileron3	Aileron3	Pignon	Aileron3	Aileron3
6	Aileron2	Volet2	Volet2	Aileron2	Aileron4	Aileron4	Aileron2	Aileron4	Aileron4
7	Rabat	Volet3	Volet3	Aileron3	Volet		Volet	Aileron3	Volet
8	Volet2	Volet4	Volet4	Aileron4	Volet2	Volet2	Aileron4	Volet2	Volet2
9	Moteur du volet 3	Moteur du volet	AUX7	Moteur du volet	AUX7	AUX7	Moteur du volet	AUX7	Volet3
10	Volet4	AUX6	AUX6	Volet2	AUX6	AUX6	Volet2	Volet4	Volet4
11	AUX5	AUX5	AUX5	AUX5	AUX5	AUX5	Flap3	Motor	AUX7
12	AUX4	AUX4	AUX4	AUX4	AUX4	AUX4	Flap4	AUX6	AUX6
13	AUX3	AUX3	AUX3	AUX3	AUX3	AUX3	AUX5	AUX5	AUX5
14	AUX2	AUX2	AUX2	AUX2	AUX2	AUX2	AUX4	AUX4	AUX4
15	AUX1			AUX1					AUX3
16	Cambre								
DG1	SW								
DG2	SW								



RX CH	1AIL				2AIL				2AIL+1Rabat				2AIL+2FLAP			
	Avion	Planeur			Avion	Planeur			Avion	Planeur			Avion	Planeur		
		EP				EP				EP				EP		
1	Aileron															
2	Ascenseur	Ascenseur	Ascenseur	Ascenseur	Ascenseur	Ascenseur										
3	Moteur de papillon AUX7															
4	Gouvernail	Gouvernail	Gouvernail	Gouvernail	Gouvernail	Gouvernail										
5	Vitesse AUX5	AUX6	Vitesse	AUX6	Vitesse	AUX6	Ascenseur2	Ascenseur2	Ascenseur2	Ascenseur2	Ascenseur2	Ascenseur2	Ascenseur2	Ascenseur2	Ascenseur2	Ascenseur2
6	Aérovein	Aérovein	Aérovein	Aileron2	Aileron2	Aileron2	Aileron2	Aileron2	Aileron2							
7	Ascenseur2	Volet	Rabat	Rabat	Rabat	Rabat	Rabat	Rabat	Rabat	Rabat						
8	AUX5	AUX5	AUX5	AUX5	AUX5	Engrenage	AUX6	AUX6	Flap2	Flap2	Flap2					
9	AUX4	AUX4	AUX4	AUX4	AUX4	AUX4	AUX5	AUX5	Gear	AUX6	AUX6					
10	AUX3	AUX3	AUX3	AUX3	AUX3	AUX4	AUX4	AUX4	AUX5	AUX5	AUX5					
11	AUX2	AUX2	AUX2	AUX2	AUX2	AUX3	AUX3	AUX3	AUX4	AUX4	AUX4					
12	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX2	AUX2	AUX2	AUX3	AUX3	AUX3					
13	AUX1	AUX2	AUX2	AUX2												
14	AUX1															
15	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1					AUX1					AUX1		
16	AUX1	AUX1	AUX1	Cambre	Cambre	Cambre	Cambre	Cambre	Cambre							
DG1	SW	SW	SW	SW	SW	SW										
DG2	SW	SW	SW	SW	SW	SW										

Le résultat  
 CH de chaque système  
 FASSTrail 12CH  
 SFHSS  
 CONTENTION

RX CH	2AIL+4FLAP				4AIL+2FLAP				4AIL+4FLAP							
	Avion	Planeur			Avion	Planeur			Avion	Planeur						
		EP				EP				EP						
1	Aileron															
2	Ascenseur	Ascenseur	Ascenseur	Ascenseur	Ascenseur	Ascenseur										
3	Moteur de papillon AUX7															
4	Gouvernail	Gouvernail	Gouvernail	Gouvernail	Gouvernail	Gouvernail										
5	Ascenseur2	Ascenseur2	Ascenseur2	Ascenseur2	Ascenseur2	Ascenseur2										
6	Aileron2	Aileron2	Aileron2	Aileron2	Aileron2	Aileron2										
7	Rabat	Rabat		Volets	Aileron3	Aileron3	Aileron3	Aileron3	Aileron3	Aileron3						
8	Volet2	Volet2		Volets	Aileron4	Aileron4	Aileron4	Aileron4	Aileron4	Aileron4						
9	Volet3	Volet3		Volet3	Rabat	Rabat	Rabat	Rabat	Rabat	Rabat						
10	Volet4	Volet4		Volet4	Volet2	Volet2	Volet2	Volet2	Volet2	Volet2						
11	Engrenage	AUX6	AUX6	Engrenage	AUX6	AUX6	Volet3					Volet3	Volet3	Volet3	Volet3	Volet3
12	AUX5	AUX5	AUX5	AUX5	AUX5	Flap4						Volet4	Volet4	Volet4	Volet4	Volet4
13	AUX4	AUX4	AUX4	AUX4	AUX4	Gear	AUX6	AUX6								
14	AUX3	AUX3	AUX3	AUX3	AUX3	AUX3	AUX5	AUX5								
15	AUX2				AUX2						AUX4					
16	Cambre	Cambre	Cambre	Cambre	Cambre	Cambre										
DG1	SW	SW	SW	SW	SW	SW										
DG2	SW	SW	SW	SW	SW	SW										

Le résultat  
 CH de chaque système  
 FASSTrail 12CH  
 SFHSS  
 CONTENTION

RX CH	2AIL				2AIL+1Rabat				2AIL+2FLAP			
	Avion	Planeur			Avion	Planeur			Avion	Planeur		
		EP				EP				EP		
1	Aileron	Aileron	Aileron	Aileron	Aileron	Aileron	Aileron	Aileron	Aileron			
2	AUX4	AUX4	AUX4	AUX4	AUX4	AUX4	AUX4	AUX4	AUX4			
3	Moteur papillon	AUX7	Moteur papillon	AUX7	Moteur papillon	AUX7						
4	Gouvernail	Gouvernail	Gouvernail	Gouvernail	Gouvernail	Gouvernail	Gouvernail	Gouvernail	Gouvernail			
5	Pignon	AUX6	AUX6	Pignon	AUX6	AUX6	Aileron2	Aileron2	Aileron2			
6	Aileron2	Aileron2	Aileron2	Aileron2	Aileron2	Aileron2	Volet			Rabat	Rabat	
7	AUX5	AUX5	AUX5	Volet			Rabat	Rabat	Volet2	Volet2	Volet2	
8	AUX3	AUX3	AUX3	AUX5	AUX5	AUX5	Engrenage	AUX6	AUX6			
9	AUX2	AUX2	AUX2	AUX3	AUX3	AUX3	AUX5	AUX5	AUX5			
10	AUX1	AUX1	AUX1	AUX2	AUX2	AUX2	AUX3	AUX3	AUX3			
11	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX2	AUX2	AUX2			
12	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1			
13	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1			
14	AUX1	AUX1	AUX1	AUX1					AUX1			
15	Cambre	Cambre	Cambre	Cambre	Cambre	Cambre	Cambre	Cambre	Cambre			
16	Ascenseur	Ascenseur	Ascenseur	Ascenseur	Ascenseur	Ascenseur	Ascenseur	Ascenseur	Ascenseur	Ascenseur	Ascenseur	
DG1	SW	SW	SW	SW	SW	SW	SW	SW	SW			
DG2	SW	SW	SW	SW	SW	SW	SW	SW	SW			

Le matériel  
 CH de chacun  
 système  
 FASTROL 13CH  
 FASTROL 13CH  
 S.F.H.S.S  
 CONTINENTAL  
 FASTROL 13CH  
 FASTROL 13CH  
 S.F.H.S.S  
 CONTINENTAL

RX CH	2AIL+4FLAP				4AIL+2FLAP				4AIL+4FLAP			
	Avion	Planeur			Avion	Planeur			Avion	Planeur		
		EP				EP				EP		
1	Aileron	Aileron	Aileron	Aileron	Aileron	Aileron	Aileron	Aileron	Aileron			
2	Aileron2	Aileron2	Aileron2	Aileron2	Aileron2	Aileron2	Aileron2	Aileron2	Aileron2			
3	Moteur papillon	AUX7	Moteur papillon	AUX7	Moteur papillon	AUX7						
4	Gouvernail	Gouvernail	Gouvernail	Gouvernail	Gouvernail	Gouvernail	Gouvernail	Gouvernail	Gouvernail			
5	Rabat	Rabat	Volets	Aileron3	Aileron3	Aileron3	Aileron3	Aileron3	Aileron3			
6	Volet2	Volet2	Volets2	Aileron4	Aileron4	Aileron4	Aileron4	Aileron4	Aileron4			
7	Volet3	Volet3	Volet3	Rabat	Rabat	Rabat	Rabat	Rabat	Rabat	Rabat	Rabat	
8	Volet4	Volet4	Volet4	Volet2	Volet2	Volet2	Volet2	Volet2	Volet2	Volet2	Volet2	
9	AUX4	AUX4	AUX4	AUX4	AUX4	Flap3				Volet3	Volet3	
10	Vitesse	AUX6	AUX6	Vitesse	AUX6	AUX6	Volet4			Volet4	Volet4	
11	AUX5	AUX5	AUX5	AUX5	AUX5	AUX4	AUX4	AUX4				
12	AUX3	AUX3	AUX3	AUX3	AUX3	Gear	AUX6	AUX6				
13	AUX2	AUX2	AUX2	AUX2	AUX2	AUX5	AUX5	AUX5				
14	AUX1				AUX1				AUX3			
15	Cambre	Cambre	Cambre	Cambre	Cambre	Cambre	Cambre	Cambre	Cambre			
16	Ascenseur	Ascenseur	Ascenseur	Ascenseur	Ascenseur	Ascenseur	Ascenseur	Ascenseur	Ascenseur	Ascenseur	Ascenseur	
DG1	SW	SW	SW	SW	SW	SW	SW	SW	SW			
DG2	SW	SW	SW	SW	SW	SW	SW	SW	SW			

Le matériel  
 CH de chacun  
 système  
 FASTROL 13CH  
 FASTROL 13CH  
 S.F.H.S.S  
 CONTINENTAL  
 FASTROL 13CH  
 FASTROL 13CH  
 S.F.H.S.S  
 CONTINENTAL



## Hélicoptère

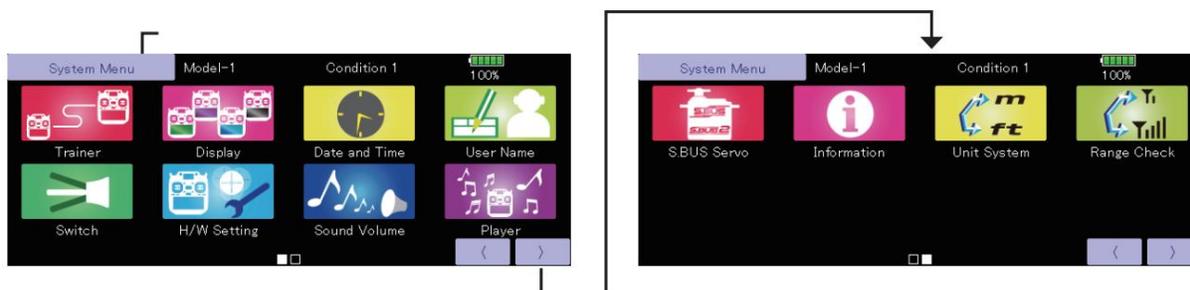
CH	H-4/H-4X Swash	Tous les autres
1	Aileron	Aileron
2	Ascenseur	Ascenseur
3	Manette de Gaz	Manette de Gaz
4	Gouvernail	Gouvernail
5	Gyro	Gyro
6	Pas	Pas
7	Gouverneur	Gouverneur
8	Ascenseur2	Gouverneur2
9	GYRO2	GYRO2
dix	GYRO3	GYRO3
11	Gouverneur2	Aiguille
12	Aiguille	AUX5
13	AUX4	
14	AUX3	
15	AUX2	
16	AUX1	
DG1	Logiciel	
DG2		

Le résultat  
CH de chaque système  
CONTENU 12CH  
FASST est 12CH FASST MULTI-FHSS

CH	H-4/H-4X Swash	Tous les autres
1	Aileron	Aileron
2	Ascenseur	Ascenseur
3	Manette de Gaz	Manette de Gaz
4	Ascenseur2	Gouvernail
5	Pas	Pas
6	Gyro	Gyro
7	Gouverneur	Gouverneur
8	Gouvernail	Gouverneur2
9	GYRO2	GYRO2
dix	GYRO3	GYRO3
DG1	Logiciel	
DG2		

Le résultat  
CH de chaque système  
FASST est 12CH

Le menu Système configure les fonctions de l'émetteur, cela ne configure aucune donnée du modèle.



Démarre et configure le système d'entraînement.

Réglage de l'affichage et réglage de la mise hors tension automatique.

Règle la date et l'heure (réglage de l'horloge système) et réinitialise la minuterie.

Enregistrement du nom d'utilisateur et numéro d'identification PIN.

Réglage du type d'interrupteur à bascule (réglé lorsque l'interrupteur est remplacé.)

Inversion matérielle/réglage du bâton/étalonnage/changement de mode Stick.

Réglez le volume de : Fonctionnement des touches/Avertissement d'erreur/Clic Trim & Center/Événement de minuterie.

Réglage du servo S.BUS.

Affiche la version du programme, les informations de la carte microSD et l'ID du produit.

La sortie de l'émetteur est abaissée pour vérifier la portée.



Le système d'entraînement T32MZ permet à l'instructeur de choisir les canaux et les modes de fonctionnement pouvant être utilisés dans l'émetteur de l'élève. La fonction et le débit de chaque canal peuvent être définis, la méthode de formation peut également être adaptée au niveau de compétence de l'étudiant. Deux émetteurs doivent être connectés par un cordon d'entraînement en option, et l'émetteur de l'instructeur doit être programmé pour le fonctionnement du formateur, comme décrit ci-dessous.

Lorsque l'instructeur active le commutateur d'entraînement, l'élève a le contrôle de l'avion (si le mode MIX/FUNC/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'élève met l'avion dans une situation indésirable.

Remarques : Ce système d'entraînement peut être utilisé dans la manière suivante ;

1. Dans l'émetteur T32MZ et l'autre émetteur, si l'ordre des canaux est différent. Il est nécessaire de faire correspondre l'ordre des canaux dans le menu Linkage lors de la connexion avec un autre qu'un T32MZ. Ou utilisez « Fonction de réglage du canal étudiant formateur »
2. Assurez-vous que tous les canaux fonctionnent correctement dans les deux



Remarque : lors de l'utilisation du T32MZ du côté étudiant, il est nécessaire d'allumer l'interrupteur d'alimentation. (Pour les autres émetteurs, l'élève peut l'utiliser hors tension.)

Trainer		Model-1				100% Stu.CH		1/3
		CH	Function	Mode	Switch	Rate		
ACT/INH	INH	1	AIL	OFF				
Teacher/Student	Teacher	2	ELE	OFF				
Channel	16CH	3	THR	OFF				
Master SW	OFF	4	RUD	OFF				
		5	ELE2	OFF				
		6	AIL2	OFF				

Trainer		Model-1				100% Stu.CH		1/3
		CH	Function	Mode	Switch	Rate		
ACT/INH	INH	1	AIL	FUNC	NULL	+100	CH 1	
Teacher/Student	Teacher	2	ELE	MIX	NULL	+100	CH 2	
Channel	16CH	3	THR	FUNC	NULL	+100	CH 3	
Master SW	OFF	4	RUD	OFF				
		5	ELE2	OFF				
		6	AIL2	OFF				

//

Remarque : En « mode enseignant », la fonction entraîneur n'indiquera pas qu'elle est activée à moins que l'émetteur de l'instructeur ne reçoive des signaux du téléphone de l'élève.

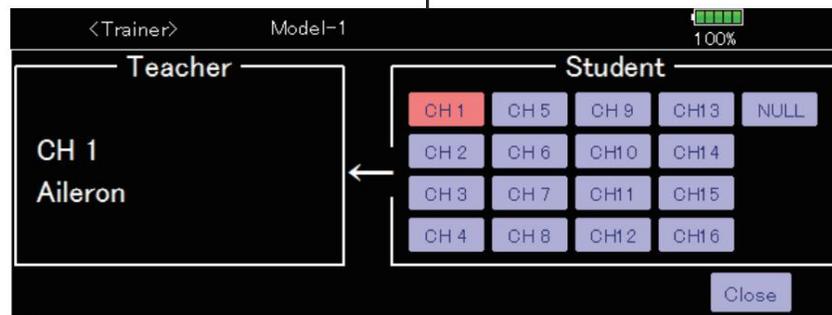
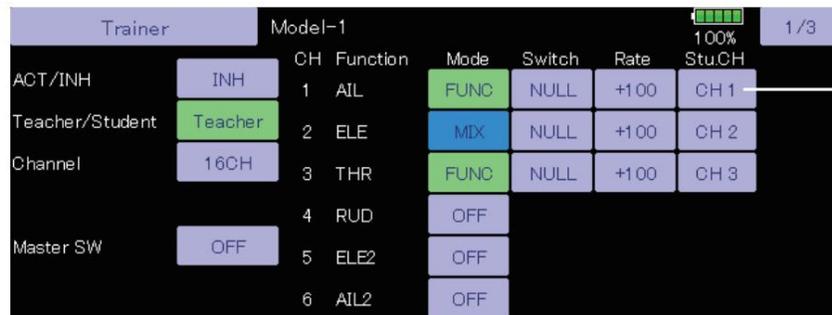
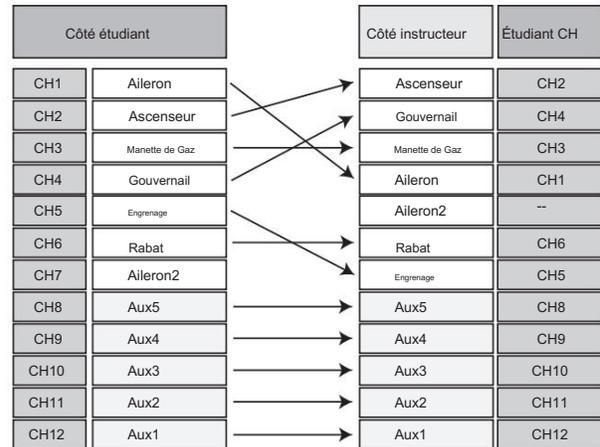
ceci après avoir connecté votre câble d'entraînement.

Mode "NORM" (mode normal);

Mode « MÉLANGER » ;

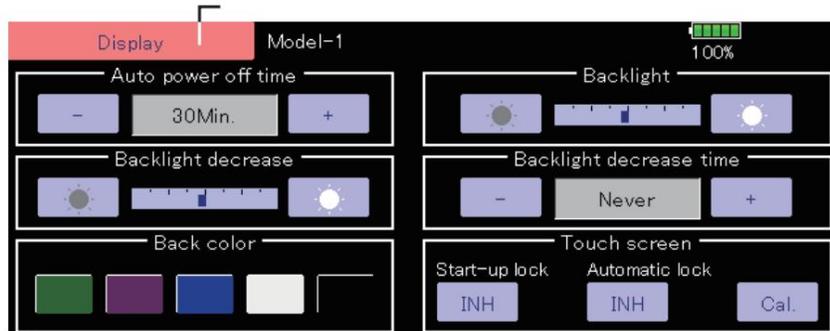
Mode « FUNC » (mode Fonction) ;

pour l'émetteur étudiant (lors de l'utilisation de "FUNC" "MIX" "NORM") dans la fonction Trainer de l'émetteur. Cela facilite la connexion des formateurs, même lorsque l'attribution des canaux de l'instructeur et de l'étudiant est différente.





Les réglages suivants de l'écran LCD et le réglage de la mise hors tension automatique sont possibles :



[Verrouillage au démarrage]

[Verrouillage automatique]

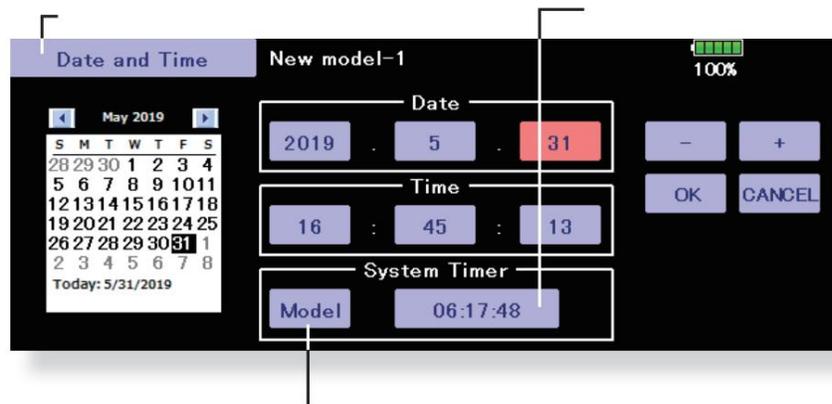
[Cal.]étalonnage



Cette fonction ajuste l'horloge système de l'émetteur T32MZ.  
Effectuez ce réglage lorsque vous achetez l'ensemble et  
lorsqu'un réglage est nécessaire.

La minuterie d'intégration peut également être réinitialisée.

\*La minuterie d'intégration est affichée sur l'écran Accueil  
écran.





Cette fonction enregistre le nom d'utilisateur T32MZ.

Un code PIN peut également être défini pour protéger les données définies ou le nom d'utilisateur.

\*Définissez soigneusement le code PIN. Lorsqu'un code PIN système est défini, si vous oubliez le code PIN, aucun des paramètres ne peut être modifié. Dans ce cas, le système doit être réinitialisé par le centre de service Futaba.

User Name	Model-1	100%
User Name	Futaba Corporation	
User ID	0000	
Secure Mode	User Name	



Si vous modifiez l'emplacement des interrupteurs à droite

attribuer des fonctions aux commutateurs pour un fonctionnement correct.

Un « verrouillage » est inclus pour empêcher les paramètres d'être

déverrouillez-le en appuyant sur « Lock ». Il indiquera alors « Déverrouiller » et vous pourrez apporter les modifications nécessaires.

Switch					100% Lock				
SW	Type	Posi.	Alt/Mom	3P Mom	SW	Type	Posi.	Alt/Mom	3P Mom
SA	Lever	3Posi.	Alt.		SF	Lever	2Posi.	Alt.	
SB	Lever	3Posi.	Alt.		SG	Lever	2Posi.	Alt.	
SC	Lever	3Posi.	Alt.		SH	Lever	2Posi.	Mom.	
SD	Lever	3Posi.	Alt.		SI	Lever	2Posi.	Alt.	
SE	Lever	3Posi.	Alt.		SJ	Lever	2Posi.	Alt.	



Cette fonction sert à régler les caractéristiques des manches, des commutateurs et du trim. Ce n'est pas le cas, sauf si cela est nécessaire.

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

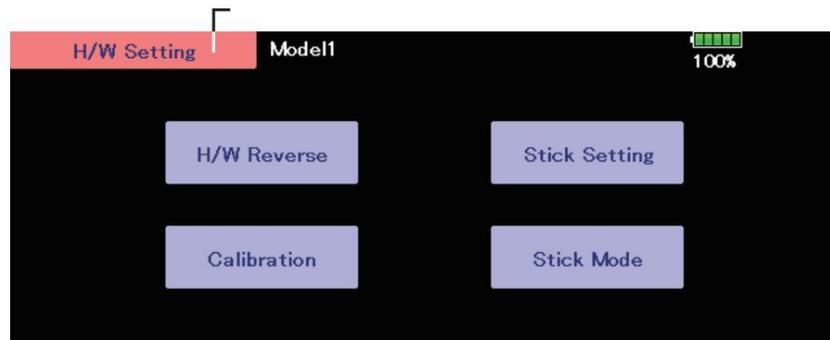
Remarque : Ce paramètre inverse le signal de fonctionnement réel, mais ne modifie pas l'affichage des indicateurs sur l'écran. Utilisez le mode Normal tant qu'il n'y a aucune raison particulière d'utiliser le mode Inverse.

Cette fonction définit la réponse du servo et l'hystérésis pour le fonctionnement du manche pour chaque condition. La sensation de contrôle du manche peut être ajustée pour correspondre à la voltige.

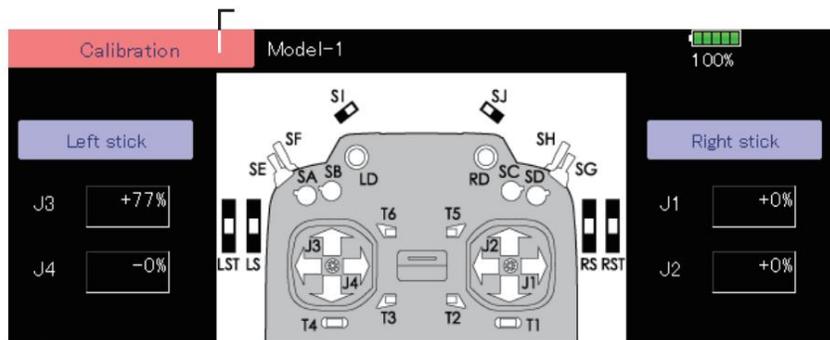
Habituellement, cet étalonnage n'est pas nécessaire.

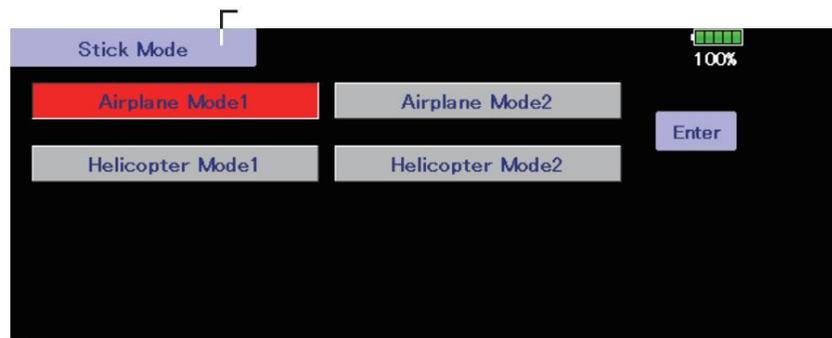
Veuillez effectuer cet étalonnage uniquement si un changement se produit au centre d'un bâton après une utilisation prolongée.

Changez le mode stick dans le logiciel.



H/W Reverse		Model-1						100%	
H/W	Setting	H/W	Setting	H/W	Setting	H/W	Setting	H/W	Setting
J1	NORM	T1	NORM	SA	NORM	SE	NORM	LST	NORM
J2	NORM	T2	NORM	SB	NORM	SF	NORM	LS	NORM
J3	NORM	T3	NORM	SC	NORM	SG	NORM	LD	NORM
J4	NORM	T4	NORM	SD	NORM	SH	NORM	RD	NORM
		T5	NORM			SI	NORM	RS	NORM
		T6	NORM			SJ	NORM	RST	NORM





---

! Lorsque ce mode de stick est modifié, les données du modèle sont réinitialisées.

---

! Changez le mode stick avant de saisir les données du modèle.



---

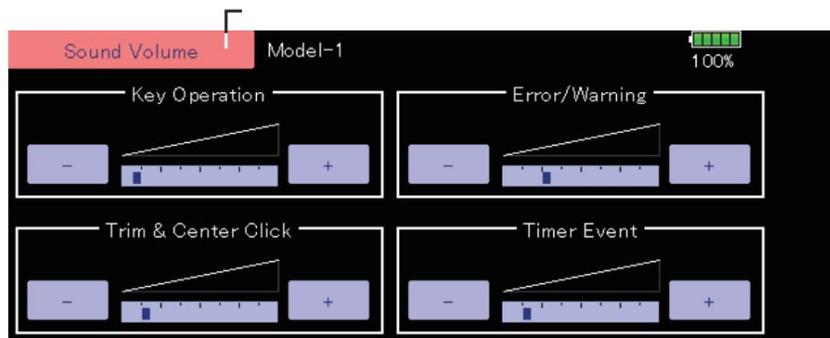
! du bâton correspond au fonctionnement du modèle.

---



Cette fonction peut régler respectivement le volume de « Fonctionnement des touches », « Erreur/Avertissement », « Trim & Center Click » et « Timer Event ».

\*Si vous avez défini le code PIN, essayez de ne pas l'oublier. Lorsqu'un code PIN système est défini, si vous oubliez le code PIN, aucun des paramètres ne peut être modifié ou saisi. Dans ce cas, le système doit être réinitialisé par le centre de service Futaba.

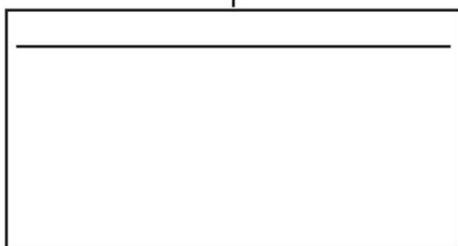
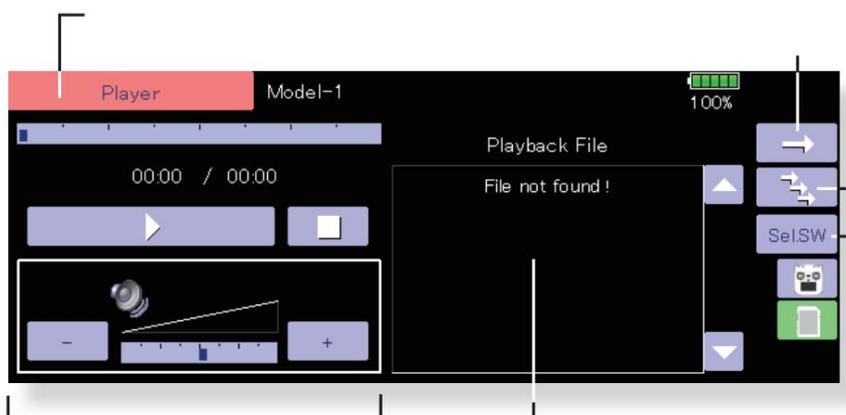




L'émetteur T32MZ peut lire de la musique ".wma"

prise avec vos propres écouteurs.

Avant de télécharger des fichiers depuis votre PC vers la carte microSD, insérez la carte microSD dans l'émetteur et allumez l'émetteur. Ensuite, les dossiers suivants seront automatiquement créés sur la carte microSD. Quand





Un servo S.BUS peut mémoriser lui-même le canal et divers réglages. Le réglage du servo peut être effectué sur le

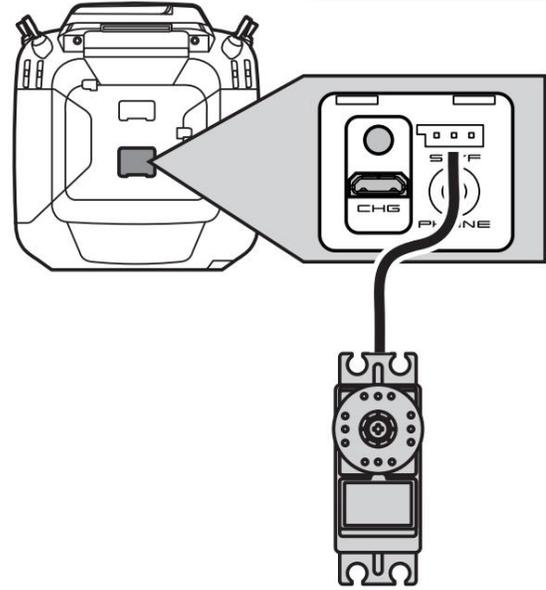
Des numéros d'identification individuels sont mémorisés pour vos servos S.BUS dans votre T32MZ. Lorsqu'un servo est utilisé (comme indiqué à droite), le numéro d'identification du servo est automatiquement lu par l'émetteur.

Si vous utilisez plusieurs servos S.BUS et que vous ne souhaitez pas modifier les paramètres de tous ceux qui sont montés dans un fuselage, seul le servo souhaité dans le groupe peut être réglé en entrant

\* Le S9070SB ne peut pas être organisé par T32MZ.

\* Avec les servos S.BUS d'utilisation, il y a une fonction qui peut être utilisée, et une fonction impossible et un écran d'affichage change.

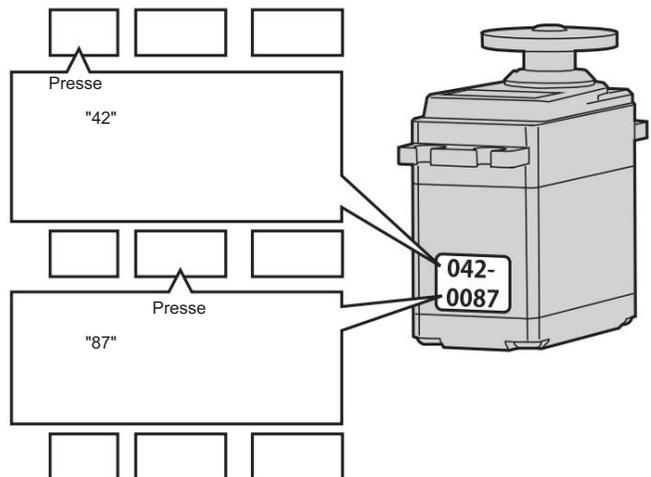
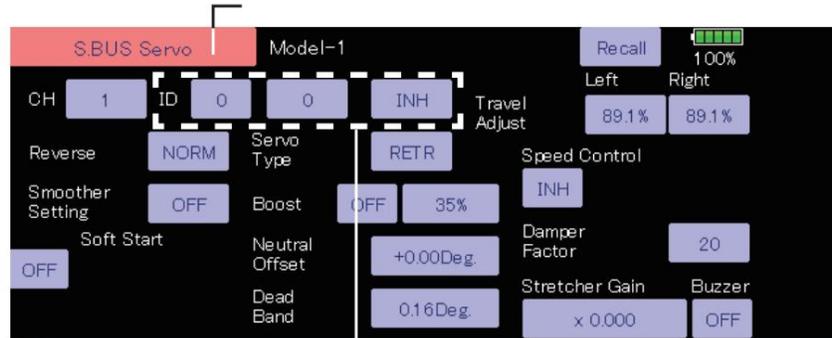
(Seule la fonction pouvant être utilisée par un servo est affichée.)



Servomoteur S.BUS

\* Après la fin de la lecture, avec connexion de ce qui précède

peut être exploité et réalisé.



⚠ Pendant que le servo S.BUS écrit, 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.

## S.BUS Servo Description de la fonction de chaque paramètre

\*Il existe des fonctions qui peuvent être utilisées selon le type de servo, et une fonction impossible.

• IDENTIFIANT

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

### • Canal

Canal du système S.BUS affecté au servo. Attribuez toujours un canal avant utilisation.

### • Inverse

Le sens de rotation du servo peut être modifié.

### • Type de servomoteur

■ Normal : mode de fonctionnement normal

■ Rétracter : mode rétraction du train d'atterrissage. Lorsqu'une charge est appliquée au servo pendant 30 secondes sans aucune opération de canal effectuée depuis l'émetteur, la consommation de courant est supprimée en élargissant la bande morte à 40°. Lorsque le fonctionnement du canal est effectué à partir de l'émetteur, ou que le servo est déplacé en dehors de la bande morte étendue par une force extérieure, l'expansion de la bande morte est réinitialisée et revient au fonctionnement d'origine.

■ OLP : Il s'agit du mode de protection contre les surcharges. Lorsqu'un klaxon de servo a été verrouillé pendant plus de 5 secondes par une charge, la sortie du servo s'éteint pour protéger le servo.

\* Le mode normal et le mode rétracté s'appliquent uniquement aux modèles S3171SB, S9071SB, S9072SB, S9074SB et S9075SB

### • Démarrage progressif

Restreint le fonctionnement dans la direction spécifiée dès la mise sous tension. En utilisant ce réglage, 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 le système AM ou FM.

### • Plus fluide

Cette fonction modifie la douceur du fonctionnement du servo par rapport aux changements de mouvement du manche. Le réglage fluide est utilisé pour un vol normal. Sélectionnez le mode « OFF » lorsqu'un fonctionnement rapide est nécessaire, comme la 3D.

### • Décalage neutre

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

### • Contrôle de 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. Ceci est efficace pour les couples de charge inférieurs au couple maximum.

Cependant, notez 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 définie de la bande morte et le fonctionnement du servo]

Petit L'angle de bande morte est petit et le servo est immédiatement actionné par un petit changement de signal.

Grand L'angle de la bande morte est grand et le servo ne fonctionne pas lors de petits changements de signal.

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

### • Ajustement du déplacement

Les courses gauche et droite centrées autour de la position neutre peuvent être réglées indépendamment.

- Booster

Le courant minimum appliqué au moteur interne lors du démarrage du servo peut être réglé. Puisqu'une petite course ne démarre pas le moteur, on a essentiellement l'impression que la bande morte s'est élargie. Le moteur peut être démarré immédiatement en ajustant le courant minimum pouvant démarrer le moteur.

[Relation entre la valeur définie du boost et le fonctionnement du servo]

Le petit moteur réagit à un courant infime et le fonctionnement devient fluide.

La réponse initiale s'améliore et le couple de sortie augmente. Cependant, si le couple est trop important, l'opération deviendra difficile.

- Boost activé/désactivé

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

ON : C'est toujours le boost ON. (Quand une opération rapide est un espoir)

- Amortisseur

La caractéristique lorsque le servo est arrêté peut être réglée.

Lorsqu'elle 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 pompage peut se produire, en fonction des conditions. Si une chasse (phénomène qui fait osciller le servo) se produit alors que les paramètres Dead Band, Stretcher, Boost et autres conviennent, réglez ce paramètre à une valeur supérieure à la valeur initiale.

[Relation entre la valeur de réglage de l'amortisseur et le fonctionnement du servo]

Petit Lorsque vous souhaitez dépasser. Réglé de manière à ce qu'il n'y ait pas de chasse.

Grand Lorsque vous souhaitez fonctionner de manière à ce que le freinage ne soit pas appliqué. Cependant, vous aurez l'impression que la réponse du servo s'est détériorée.

(Remarque) S'il est utilisé en 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'est écartée de la position cible peut être ajusté.

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 brancard et du servo]

La petite force de maintien du servo devient plus faible.

La grande force de maintien du servo devient plus forte.

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

- Avertisseur sonore

Lorsque l'alimentation d'un servo est préalablement activée au moment d'une injection d'alimentation sans prendre la transmission d'un émetteur, le son du buzzer d'environ 2,5 Hz continue de retentir à partir d'un servo.

(Même lorsque la transmission d'un émetteur est précédemment supprimée, un buzzer retentit jusqu'à ce que le signal d'un servo soit émis normalement, mais ce n'est pas inhabituel.)

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

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

\*Le son du buzzer est généré par la vibration du moteur d'un servo.

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



L'écran Informations affiche les informations sur la version du programme système T32MZ, le T32MZ, la carte microSD (taille de la mémoire, capacité vacante, nombre de données de modèle,

\*Lorsqu'une carte microSD n'est pas insérée, ses informations ne sont pas affichées.

Information		Model-1		100%	
Transmitter ID		Internal memory		SD Card	
162701100		Memory Size	807 MB	1875 MB	
Area		Free Space	748 MB	1851 MB	
Japan		Model data	3910 models	8462 models	
Language			Version		
English			WindowsCE	Ver. 7.0	
			Editor	Ver. 3.0.0	
			Encoder	Ver. 0.1	
			 R 001-A15117 R 201-135370		









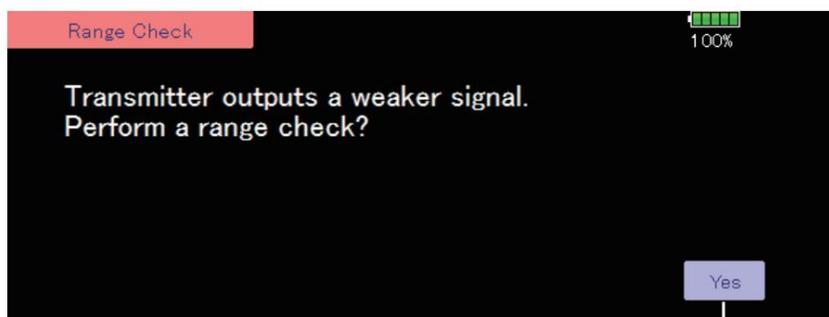
Le « mode de contrôle de portée » réduit la portée de transmission des ondes radio pour permettre une vérification de la portée au sol.

\*Le mode de vérification de la portée, lorsqu'il est activé, continuera pendant 90 secondes à moins que l'utilisateur ne quitte ce mode plus tôt. Lorsque la barre de progression atteint 90 secondes, la transmission RF revient automatiquement à la puissance de fonctionnement normale.



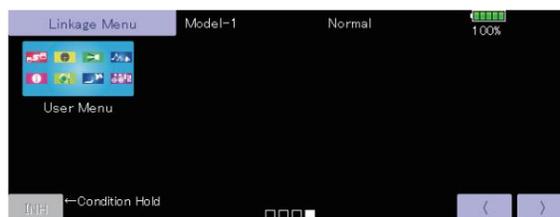
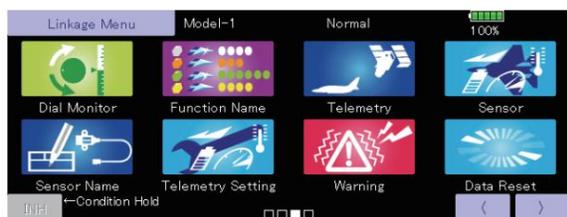
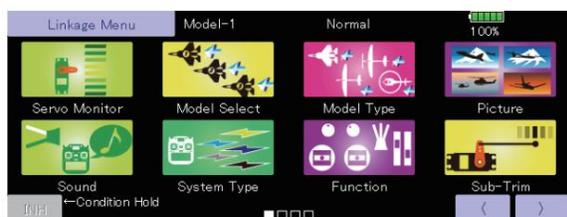
\*La portée des ondes radio étant courte, si le modèle est trop éloigné de l'émetteur, le contrôle sera perdu et le modèle s'écrasera.

→



Le menu Linkage contient toutes les fonctions dont vous aurez besoin pour effectuer l'ajout de modèle, la sélection du type de modèle, le réglage de la fréquence, le réglage du point final et d'autres paramètres de base du modèle.

Les fonctions pouvant être sélectionnées dépendent du type de modèle que vous utilisez. Un écran de menu typique est présenté ci-dessous.



Affiche le test du servo et la position de fonctionnement

Ajout de modèle, appel, suppression, copie, réglage du nom du modèle

Sélection du type de modèle, du type d'aile, du type d'interrupteur, etc.

Sélection d'image et réglage pour chaque modèle

Enregistrement et lecture du son

Sélection du système, liaison récepteur, télémétrie.

L'affectation des canaux de chaque fonction peut être modifiée

Ajuste la position neutre de chaque servo

Inversion de direction du servo

Fonction de sécurité intégrée et réglage de la fonction de sécurité intégrée de la batterie

Réglage de base du gouvernail et réglage des limites du servo

Arrête le moteur en toute sécurité et facilement (avion et hélicoptère uniquement)

Réduit le régime de ralenti du moteur (avion et hélicoptère uniquement)

Swash AFR et fonction de correction de liaison (hélicoptère uniquement)

Réglage de la minuterie et affichage du temps au tour

Affichage et réglage du cadran, du curseur et de la position numérique du trim

Le nom de la fonction peut être modifié

Affiche diverses données envoyées par le récepteur

Réglage de divers capteurs de télémétrie

Changement du nom d'un capteur

Enregistrement des données de télémétrie

Réglage du son d'avertissement et des vibrations

Réinitialisation des données de la mémoire du modèle (par divers éléments)

Créez un menu original que vous utilisez souvent



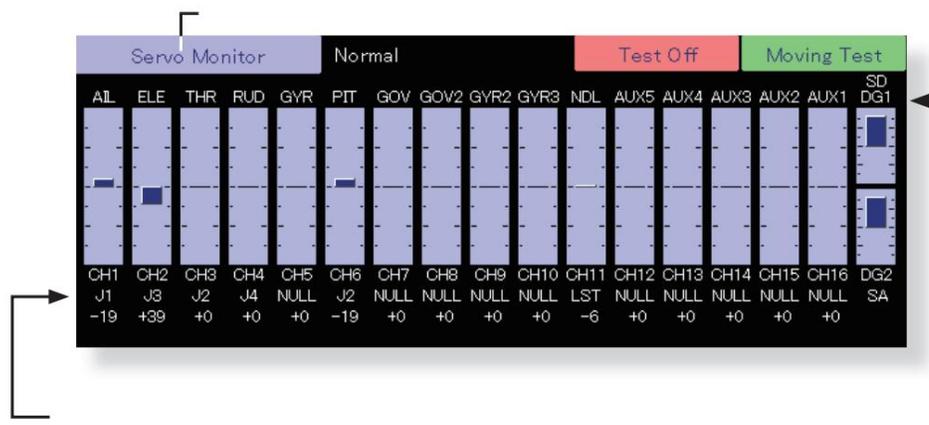
Test de servo et affichage graphique/Affiche les positions des servos.

Ceci est utilisé pour tester le mouvement du servo. Touchez « Déplacer

mode) en fonction de celui affiché à l'écran. À

la position neutre d'un palonnier de servo.

et vous passerez du « Test en mouvement » au « Test neutre »



position.



Ne définissez pas de mode de test de servo lorsque le variateur le moteur est connecté et le moteur a démarré.

- Rotation involontaire du moteur ou accélération du



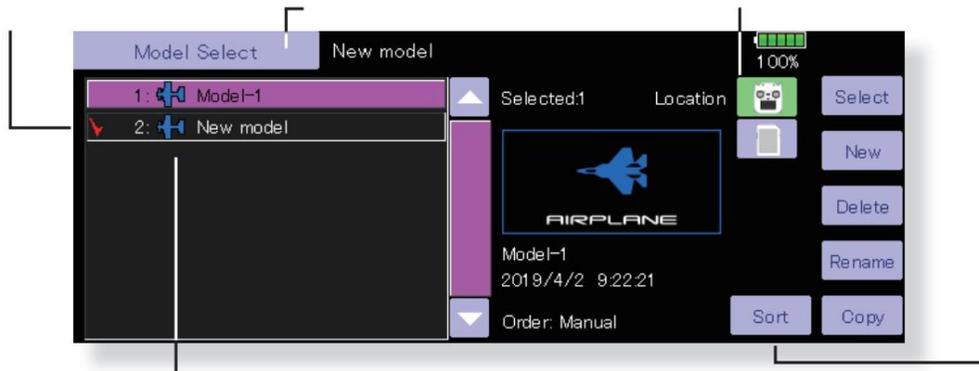
Cette fonction permet de charger les paramètres du modèle souhaité dans la mémoire du T32MZ.

Les paramètres peuvent être sélectionnés à partir de la mémoire intégrée de l'émetteur. Les données de la carte microSD ne peuvent pas être sélectionnées. La microSD stocke uniquement les données du modèle. Le nom du modèle stocké dans l'émetteur et la carte microSD peut être modifié. Cela peut être très utile pour distinguer les paramètres des différents modèles. Chaque nom de modèle peut comporter jusqu'à 32 caractères et le nom du modèle apparaît toujours dans le

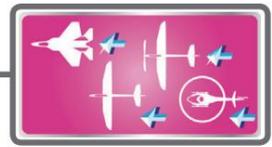
écran d'affichage.

La fonction Copier est utilisée pour copier un ensemble de données de modèle dans une seconde mémoire au sein de l'émetteur et de la carte microSD. Il peut être utilisé pour prendre une longueur d'avance sur la configuration de modèles avec presque les mêmes paramètres (uniquement

modèle complet à partir de zéro). En outre, cette fonction peut être utilisée pour effectuer une copie de sauvegarde de la configuration d'un modèle avant que des modifications ne soient apportées.



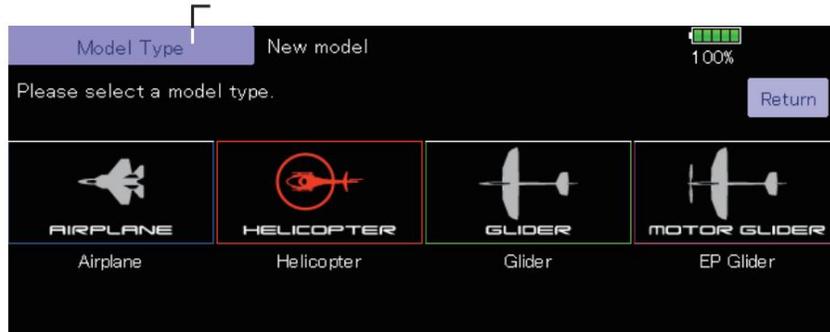
1.



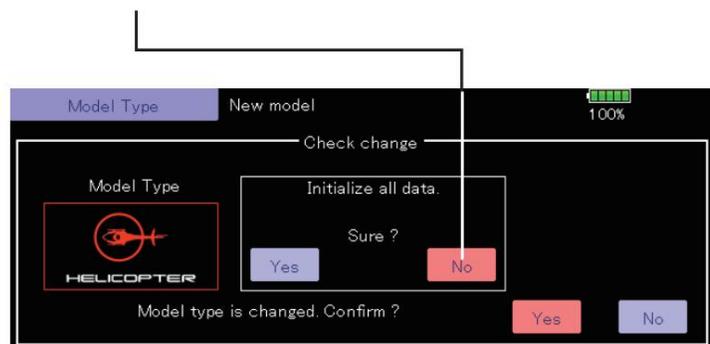
Sept types d'ailes principales et trois types d'ailes de queue sont disponibles pour les avions. Huit types de swash sont disponibles pour les hélicoptères. Sept types d'ailes principales et trois types d'ailes de queue sont disponibles pour les planeurs.

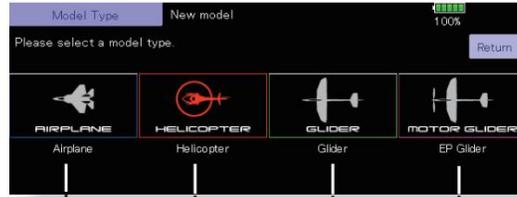
Note:

réglé à l'avance en usine.

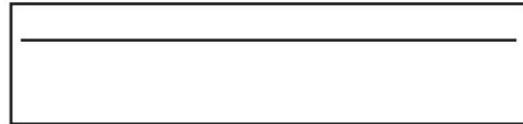
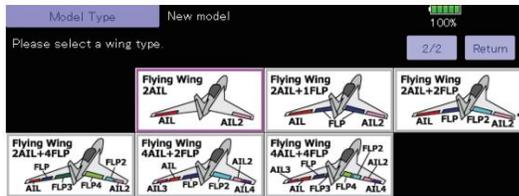
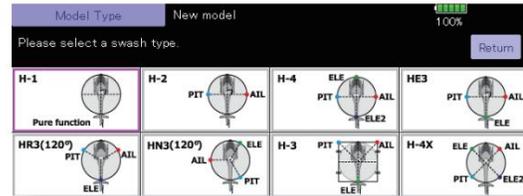
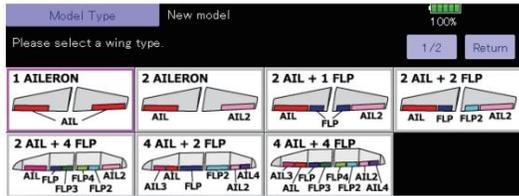
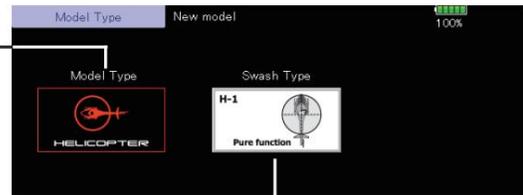
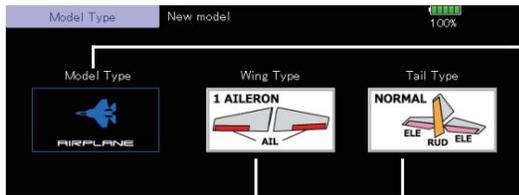


Avant	Après	Prise en charge des données
H-1, H-2, HE3, HR3, HN3, H-3	H-1, H-2, HE3, HR3, HN3, H-3	D'ACCORD
		D'ACCORD
H-1, H-2, HE3, HR3, HN3, H-3		de
	H-1, H-2, HE3, HR3, HN3, H-3	de

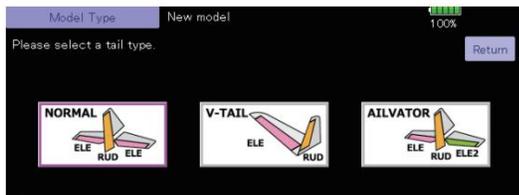




Sélectionnez le type de modèle parmi avion, hélicoptère, planeur et motoplaneur.



Choisissez parmi :



Sélection parmi :

\*Pour les ailes sans queue, le type de gouvernail peut être sélectionné parmi le gouvernail normal et le winglet.

Choisissez parmi normal, queue en V et élévateur.

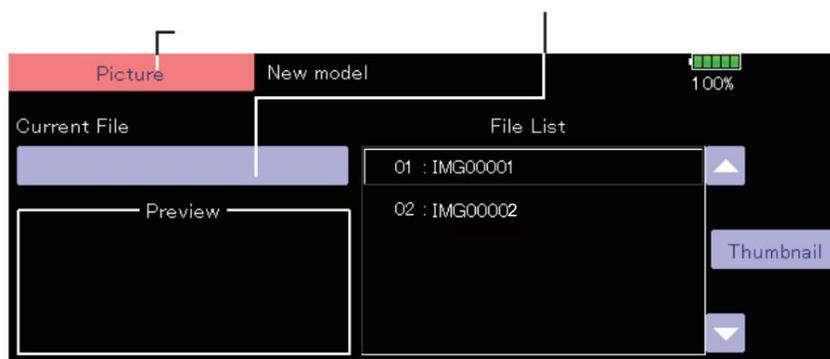


Une photographie du modèle prise avec un appareil photo numérique

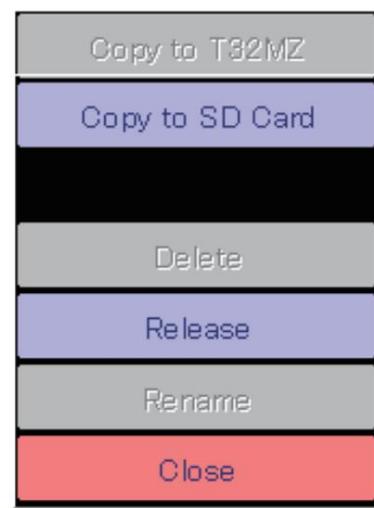
Lorsqu'une image est collée, elle s'affiche sous forme d'image d'écran dans les écrans suivants :

chaque modèle. Ceci est pratique pour identifier les modèles portant le même nom de modèle.

Ne peut pas être utilisé.



Avant de lire les données du PC, insérez la carte microSD dans l'émetteur et allumez le pouvoir. Les dossiers suivants sont automatiquement





Les sons enregistrés avec le microphone intégré à l'émetteur ou tout fichier audio (.wav) peuvent être réglés sur l'interrupteur d'alimentation ou sur n'importe quel interrupteur prédéfini de votre choix.

carte microSD) car le modèle actuel peut être choisi.

\*Le seul type de fichier audio pouvant être enregistré est .wav. Seuls les sons enregistrés avec le microphone intégré ou lu.

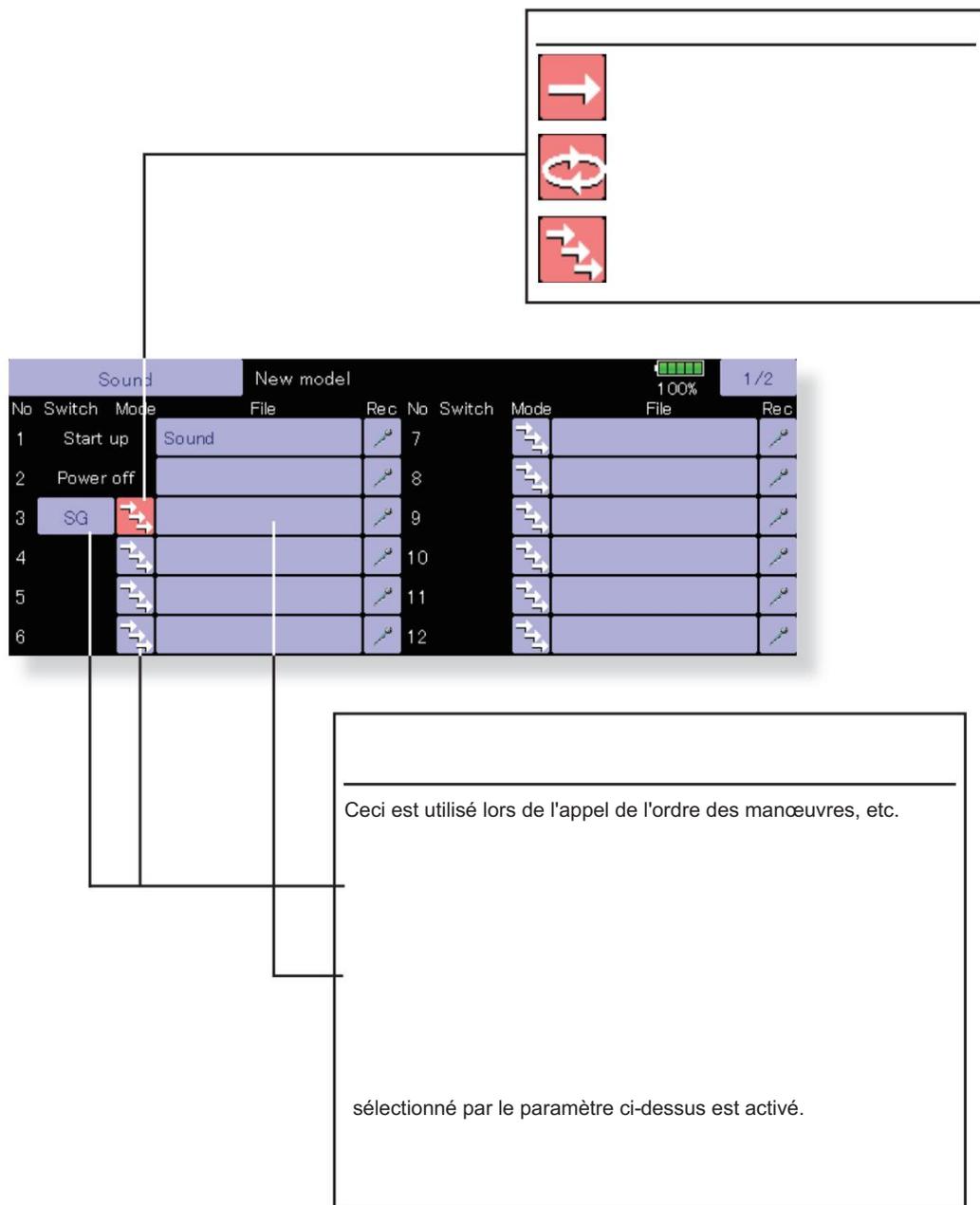
attribués aux commutateurs de fichiers audio, etc. Les fichiers de lecture peuvent être commutés chaque fois que le même commutateur est actionné. Ceci peut être utilisé lors de la lecture du nom des manœuvres, etc.

Avant de lire les données d'un PC, insérez la carte microSD dans l'émetteur et mettez sous tension. Les dossiers suivants sont automatiquement

Sound					New model				
No	Switch	Mode	File	Rec	No	Switch	Mode	File	Rec
1	Start up			🔊	7	OFF	→		🔊
2	Power off			🔊	8	OFF	→		🔊
3	OFF	→		🔊	9	OFF	→		🔊
4	OFF	→		🔊	10	OFF	→		🔊
5	OFF	→		🔊	11	OFF	→		🔊
6	OFF	→		🔊	12	OFF	→		🔊

<Sound>					New model				
No	Switch	Mode	File	Rec					
1	Start up		Sound	🔊	Copy to T32MZ Copy to SD Card 01 : Sound Delete Release Rename Close				
2	Power off			🔊					
3	OFF	→		🔊					
4	OFF	→		🔊					
5	OFF	→		🔊					
6	OFF	→		🔊					





modifié parmi 5 choix : FASSTest 18CH, FASSTest 12CH, FASST MULTI, FASST 7CH, S-FHSS, T-FHSS. Sélectionnez le système adapté au type de récepteur que vous utilisez.

\*Même si cela change un type de système, les autres données du modèle ne sont pas réinitialiser.e

\*Si un type de système est modifié dans le cas d'un hélicoptère, il peut choisir parmi deux ordres de canaux.

[Oui] : La sélection définit l'ordre des canaux adapté au type de système. (Nous recommandons ici.)

[Non] : L'ordre actuel des chaînes est conservé.

\*Toutes les surfaces de contrôle doivent être vérifiées pour vérifier les directions de fonctionnement correctes et la douceur de fonctionnement avant

Mode FASSTest 12CH.

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

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

Des récepteurs doubles peuvent être liés au T32MZ.

Deux récepteurs sont reconnus individuellement par ID

"1-8CH", et en réglant le second sur "9-16CH", deux ensembles de récepteurs peuvent être utilisés comme un ensemble dans le

modèle, vous permettant 16 canaux. Si une fonction double récepteur est utilisée, la fonction suivante peut être configurée individuellement.

• Configuration de la tension de sécurité de la batterie

Une fonction télémétrie ne peut pas être utilisée pour le 2ème récepteur.

le récepteur ne peut pas être connu avec un émetteur.

Pour utiliser la fonction de télémétrie, réglez « Télémétrie » sur « ON ».

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

l'affichage des données du capteur devient plus lent, mais la réponse du bâton s'améliorera.

La tension activée par le système de sécurité de la batterie peut

mémorise le réglage tel qu'il était au niveau du lien.

Les tensions de réglage suggérées sont les suivantes.

V) = 3,8 V

• 2 cellules LiFe (Normal : 6,6 V

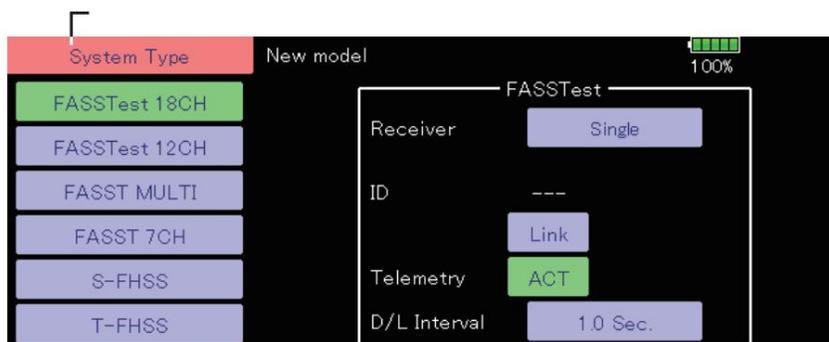
DANS

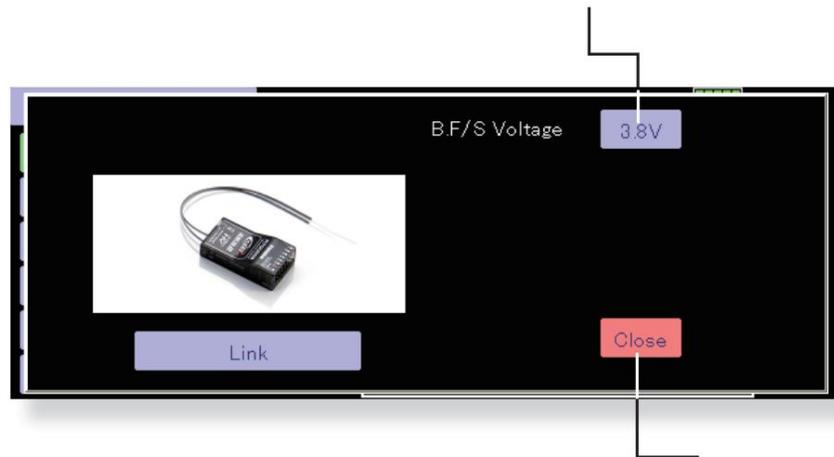
DANS

DANS

Il s'agit d'une valeur de référence approximative.

Comme cela change selon les servos transportés dans l'état et le modèle d'une batterie, veuillez définir votre propre modèle dans le courant de consommation de la batterie.





N'effectuez pas l'opération de liaison lorsque le moteur d'entraînement est connecté et que le moteur a démarré.

- Rotation accidentelle du moteur ou accélération du moteur



Une fois l'opération de liaison terminée, veuillez vérifier que votre récepteur peut être utilisé avec l'émetteur lié.



C

mise en relation.

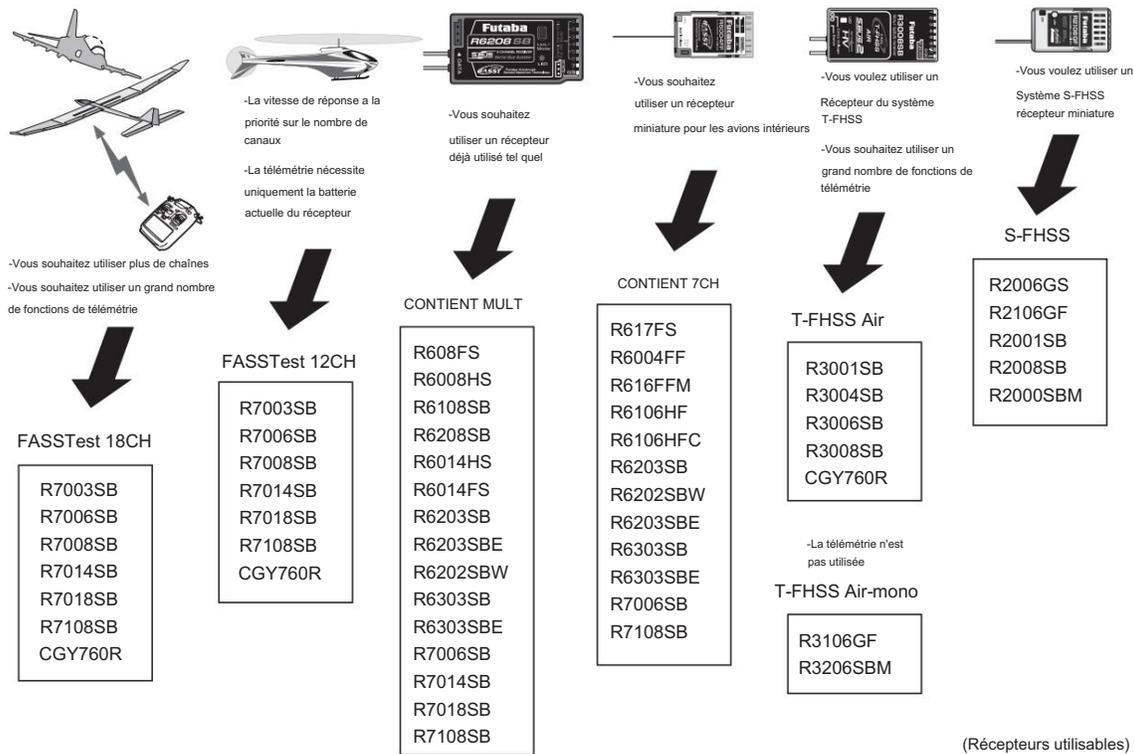
- Si le même récepteur est envoyé à proximité, il y a le danger que l'émetteur puisse être lié à ce récepteur.



Allumez toujours l'alimentation de l'émetteur une fois la liaison terminée.



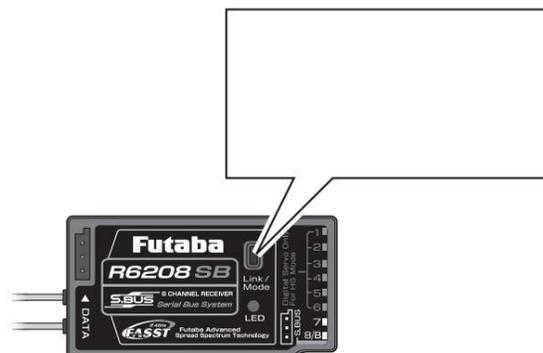
Lors du couplage avec l'émetteur, assurez-vous qu'un émetteur précédemment lié ne transmet pas



(Récepteurs utilisables)  
(Le moment d'avril 2019)

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

Si le récepteur FASST et S-FHSS est utilisé, les méthodes de liaison diffèrent.



\*Suivez le manuel du récepteur à utiliser.  
Effectuez également un contrôle de fonctionnement.



Lorsque vous sélectionnez les types de modèle et d'aile (swash), vous

les canaux et les fonctions ont déjà été pré-réglés. Si vous le souhaitez, sur l'écran de réglage des fonctions du menu de liaison, vous pouvez librement modifier les combinaisons de canaux de sortie de servo, de fonctions (aileron, profondeur, etc.) et de contrôleurs d'entrée (manches, commutateurs, leviers de trim et commutateurs de trim). Vous pouvez également attribuer la même fonction à plusieurs canaux de sortie de servo, par exemple en attribuant la fonction d'ascenseur à CH2 et CH3.

canaux. Vous pouvez librement modifier les combinaisons entre les canaux de sortie des servos et les contrôleurs d'entrée

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

Peut contenir plusieurs

CONTIENT 7CH

S-FHSS

---Commutateur 16 CH+2

--- 7 CH

--- 8 CH

The top screenshot shows the 'Condition 1' menu with a battery level of 100% and page 1/2. It contains two columns of controls:

New model				Condition 1		
CH	Function	Control	Trim	CH	Function	Control
1	Aileron	J1	T1	7	Auxiliary5	NULL
2	Elevator	J3	T3	8	Auxiliary4	NULL
3	Throttle	J2	T2	9	Auxiliary3	NULL
4	Rudder	J4	T4	10	Auxiliary2	NULL
5	Gear	SG	NULL	11	Auxiliary1	NULL
6	Aileron2	NULL	NULL	12	Auxiliary1	NULL

The bottom screenshot shows the 'Condition 1' menu with a battery level of 100% and page 2/2. It contains two columns of controls:

New model				Condition 1	
CH	Function	Control	Trim	CH	Control
13	Auxiliary1	NULL	NULL	DG1	SD
14	Auxiliary1	NULL	NULL	DG2	SA
15	Auxiliary1	NULL	NULL		
16	Camber	LST	NULL		

A 'SWAP' button is visible at the bottom of the second screenshot.

FASSTest 18CH/T-FHSS --- 1-12CH

FASSTest 12CH --- non réglé

CONTIENT 7CH

--- pas encore défini

--- pas encore défini

Si [SWAP] est enfoncé, l'écran suivant s'affichera. Vous pouvez facilement modifier deux fonctions distinctes, en conservant les données définies pour chaque canal.

Ch	Function	Ch	Function	Ch	Function
1	Aileron	7	Auxiliary5	13	Auxiliary1
2	Elevator	8	Auxiliary4	14	Auxiliary1
3	Throttle	9	Auxiliary3	15	Auxiliary1
4	Rudder	10	Auxiliary2	16	Camber
5	Gear	11	Auxiliary1		
6	Aileron2	12	Auxiliary1		

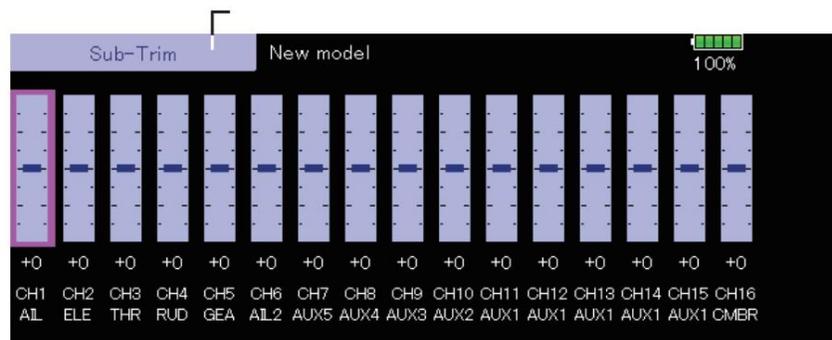
CANCEL

Function		New model		Condition 1		100%	2/2
CH	Function	Control	Trim	CH	Control		
13	Auxiliary1	NULL	NULL	DG1	SD		
14	Auxiliary1	NULL	NULL	DG2	SA		
15	Auxiliary1	NULL	NULL				
16	Camber	LST	NULL				

SWAP



La fonction Sub-Trim est utilisée pour régler la position neutre du servo et peut être utilisée pour effectuer des réglages précis de la surface de contrôle une fois les tringleries et les tiges de poussée branchées. Lorsque vous commencez à configurer un modèle, assurez-vous que les trims numériques sont réglés sur leur position centrale.





Servo Reverse change 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 votre inversion de servos avant

Fonctions de planeur qui contrôlent plusieurs servos, il peut être déroutant de savoir si le servo doit être inversé ou si un paramètre de la fonction doit être inversé. Consultez les instructions de chaque fonction spécialisée pour en savoir plus.

comme précaution supplémentaire pour confirmer la mémoire du modèle, les branchements et la fonction radio.



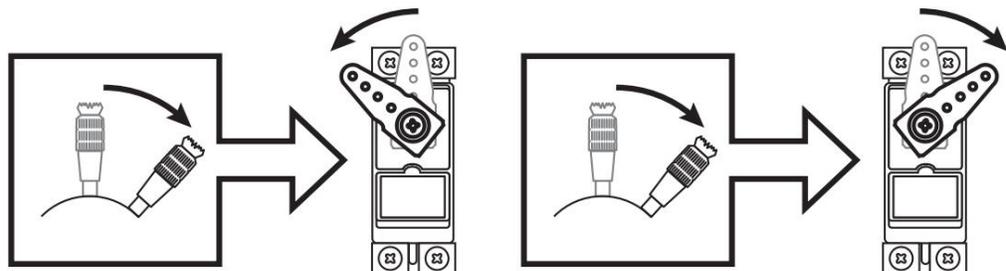
le fonctionnement du servo, la direction des gouvernes et la configuration des commutateurs sont corrects.



Le réglage par défaut du canal moteur est toujours inverse.

Servo Reverse			New model			100%		
CH	Function	Setting	CH	Function	Setting	CH	Function	Setting
1	Aileron	NORM	7	Auxiliary5	NORM	13	Auxiliary1	NORM
2	Elevator	NORM	8	Auxiliary4	NORM	14	Auxiliary1	NORM
3	Throttle	NORM	9	Auxiliary3	NORM	15	Auxiliary1	NORM
4	Rudder	NORM	10	Auxiliary2	NORM	16	Camber	NORM
5	Gear	NORM	11	Auxiliary1	NORM		DG1	NORM
6	Aileron2	NORM	12	Auxiliary1	NORM		DG2	NORM

menus. Assurez-vous que tous les servos sont branchés sur les canaux de récepteur appropriés. Maintenant, déterminez si vous devez inverser des canaux en déplaçant chaque manche et en observant le mouvement correspondant dans les commandes du modèle.





La fonction Failsafe est utilisée pour définir les positions vers lesquelles les servos se déplaceront en cas d'interférence radio.

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 T32MZ 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. Dans ce

La sécurité de la batterie peut être libérée en actionnant un

une position que vous ne commandez pas, atterrissez immédiatement et vérifiez la batterie de votre récepteur.

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, réglez toujours les fonctions de sécurité.

- Réglez particulièrement la fonction de sécurité intégrée du canal des gaz de manière à ce que

du côté lent depuis la position de vol stationnaire pour les hélicoptères.

L'écrasement du modèle à pleine puissance lorsque les ondes radio normales ne peuvent pas être reçues en raison d'interférences, etc., est très dangereux.

- Si la sécurité intégrée est réinitialisée par le mouvement du manche des gaz, la sécurité intégrée peut être confondue avec un dysfonctionnement du moteur et sera réinitialisée.

en cas de doute, atterrissez immédiatement.

Fail Safe			New model		Batt. F/S		1/2	
CH	Function	Mode	B.F/S	F/S Posi.	CH	Function	Release Mode	B.F/S F/S Posi.
1	Aileron	Hold	OFF		7	Auxiliary5	Hold	OFF
2	Elevator	Hold	OFF		8	Auxiliary4	Hold	OFF
3	Throttle	Hold	OFF		9	Auxiliary3	Hold	OFF
4	Rudder	Hold	OFF		10	Auxiliary2	Hold	OFF
5	Gear	Hold	OFF		11	Auxiliary1	Hold	OFF
6	Aileron2	Hold	OFF		12	Auxiliary1	Hold	OFF

Réglage BF/S :

Décidez quels canaux vous souhaitez accéder à des positions prédéfinies et lesquels vous souhaitez conserver leur dernière position commandée. Pour sélectionner le mode sans échec

Réglage du mode F/S :

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

chaque fois que vous appuyez sur le bouton, il bascule entre [OFF] et



La fonction End Point ajuste les courses des servos gauche et droit, génère des courses différentielles et corrigera les paramètres de liaison incorrects.

Le taux de déplacement (mouvement normal du manche complet à des taux élevés)

canaux 1 à 16. De plus, le point limite (jusqu'à où le servo

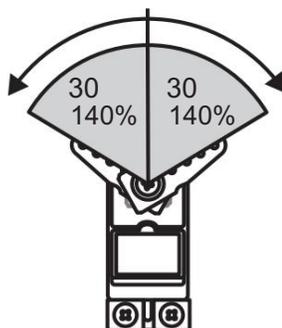
Remarque : Les indicateurs sur l'écran affichent la portée réelle du servo de chaque canal. La position centrale de l'indicateur est basée sur les paramètres Sub-Trim. Par conséquent, le réglage Sub-Trim modifie l'affichage du point limite de l'indicateur.

Le réglage de la vitesse du servo est utilisé pour définir le retard du servo pour chaque canal, du canal 1 au canal 16. Le système utilise la vitesse programmée (retard) pour ralentir la position du servo.

dans chaque canal.

End Point(ATV)		New model				100%		1/3
CH	Function	Limit	Travel	← ↑ ↻	↻ ↓ →	Travel	Limit	Speed
1	Aileron	135%	100%			100%	135%	0
2	Elevator	135%	100%			100%	135%	0
3	Throttle	135%	100%			100%	135%	0
4	Rudder	135%	100%			100%	135%	0
5	Gear	135%	100%			100%	135%	0
6	Aileron2	135%	100%			100%	135%	0

ensemble.



mettre en place.



La coupure des gaz offre un moyen simple d'arrêter le moteur, en

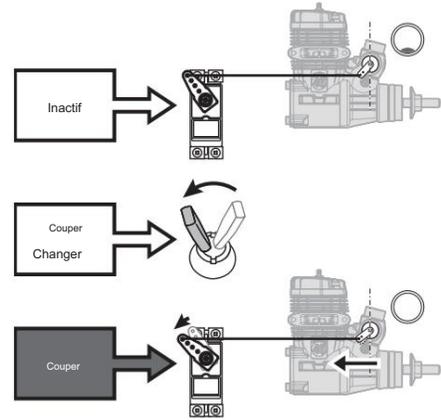
n'est pas fonctionnel à plein régime pour éviter les blocages accidentels. L'emplacement et la direction du commutateur doivent être choisis, car leur valeur par défaut est NULL.

Remarque : Lorsque les conditions sont définies, la configuration de la coupure des gaz peut être effectuée pour chaque condition. La coupure des gaz ne peut être

cette fonction dans la condition. Lors de l'utilisation de l'accélérateur

à une autre condition, la coupure des gaz est annulée et ne

n'a pas de coupure des gaz active.

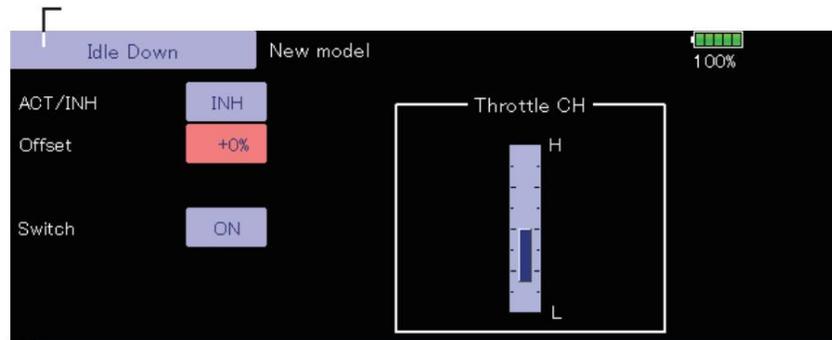


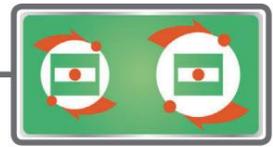
Manette de Gaz



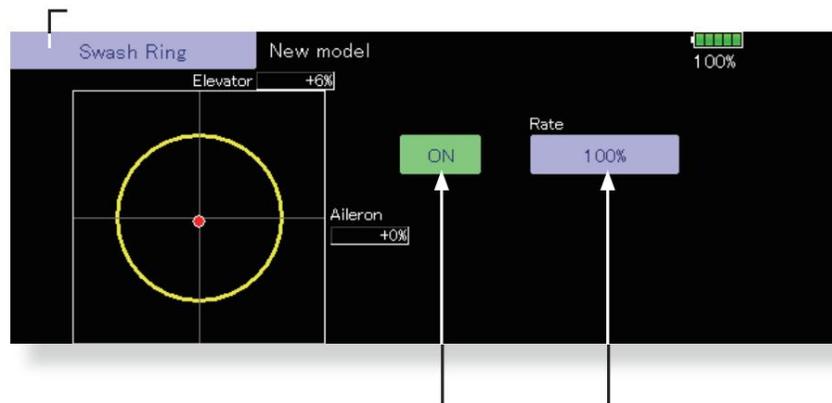
La fonction de ralenti réduit le ralenti des moteurs de

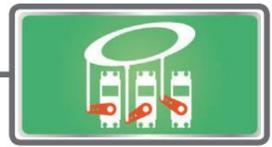
n'est pas fonctionnel à plein régime pour éviter les blocages accidentels. L'emplacement et la direction du commutateur doivent être choisis, car leur valeur par défaut est NULL.





Cette fonction limite la course du plateau cyclique pour éviter d'endommager la tringlerie lorsque le fonctionnement des ailerons et de la profondeur est utilisé. C'est utile pour le réglage d'hélicoptère 3D.





Sur vos tringleries, si le palonnier du servo s'écarte de la perpendiculaire au point mort, les fonctions de compensation de tringlerie risquent de ne pas fonctionner efficacement. Ce réglage du point neutre lit la position neutre de compensation de liaison.

Cependant, ce réglage modifie uniquement le point de référence de la fonction de compensation sur l'écran de détails du swash et n'affecte pas la position neutre des autres fonctions.

\*Avant d'utiliser la fonction de compensation, définissez le point neutre.

inverse) la vitesse (déplacement) des fonctions d'aileron, de profondeur et de pas.

(Normalement, la valeur par défaut est utilisée.)

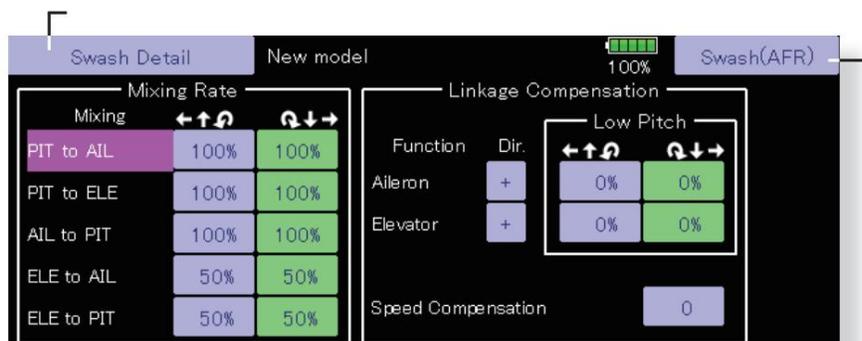
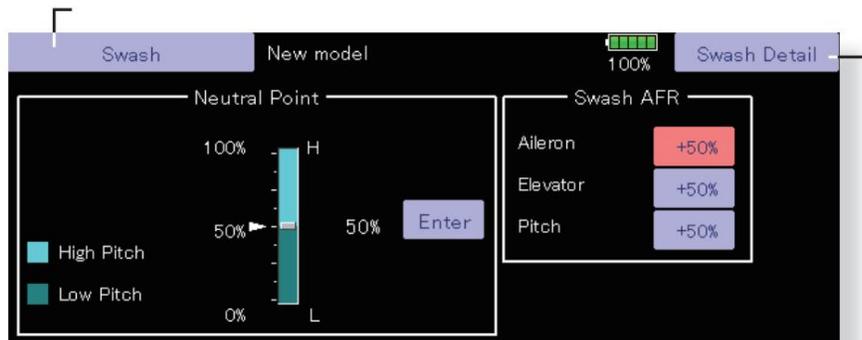
plateau oscillant afin qu'il se déplace dans la bonne direction pour le fonctionnement des ailerons, de la profondeur et du tangage.

\*FOSSE → → → →  
EUX → FOSSE

que le plateau oscillant se déplace dans la bonne direction.

interférence lorsque les ailerons ou les gouvernes de profondeur sont actionnés lorsque le manche des gaz était en position basse ou haute.

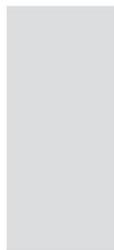
Cette fonction de compensation de vitesse effectue des ajustements pour les interférences lorsque la course de chaque servo est différente en raison du fonctionnement du plateau cyclique. Pour le HR-3, il compense la vitesse en diminuant la vitesse de fonctionnement des servos d'aileron et de pas pendant le fonctionnement de la profondeur.



---

---

séparément.



---

---

---



Note:

→

→

→

→

→



---



La fonction Minuterie peut être réglée pour n'importe quelle durée souhaitée, c'est-à-dire la durée de fonctionnement du moteur, les heures spécifiées pour les compétitions, etc. Deux minuteries indépendantes sont mises à votre disposition. Les minuteries sont stockées indépendamment avec chaque modèle, ce qui signifie que lorsque vous basculez entre les configurations de modèle, la minuterie associée au nouveau modèle est automatiquement affichée.

Les minuteries peuvent être réglées pour démarrer et s'arrêter à partir du mouvement de n'importe quel interrupteur ou bâton. Vous pouvez définir 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 à rebours avec votre choix d'une durée cible. Des temps intermédiaires peuvent également être configurés et comptés.

Si un temps cible est défini et que la minuterie atteint ce point, un signal sonore retentira pour chaque décompte généré.

Les comptes à rebours émettent un bip court au cours des vingt dernières secondes et deux bips courts au cours des dix dernières secondes avant d'atteindre l'objectif, puis une tonalité longue à l'heure cible, et continuent de compter en affichant un signe moins (-). Les compteurs à compter émettent également un bip pour les vingt et dix dernières secondes, émettent un bip pour le temps cible et continuent de compter vers le haut jusqu'à l'arrêt.

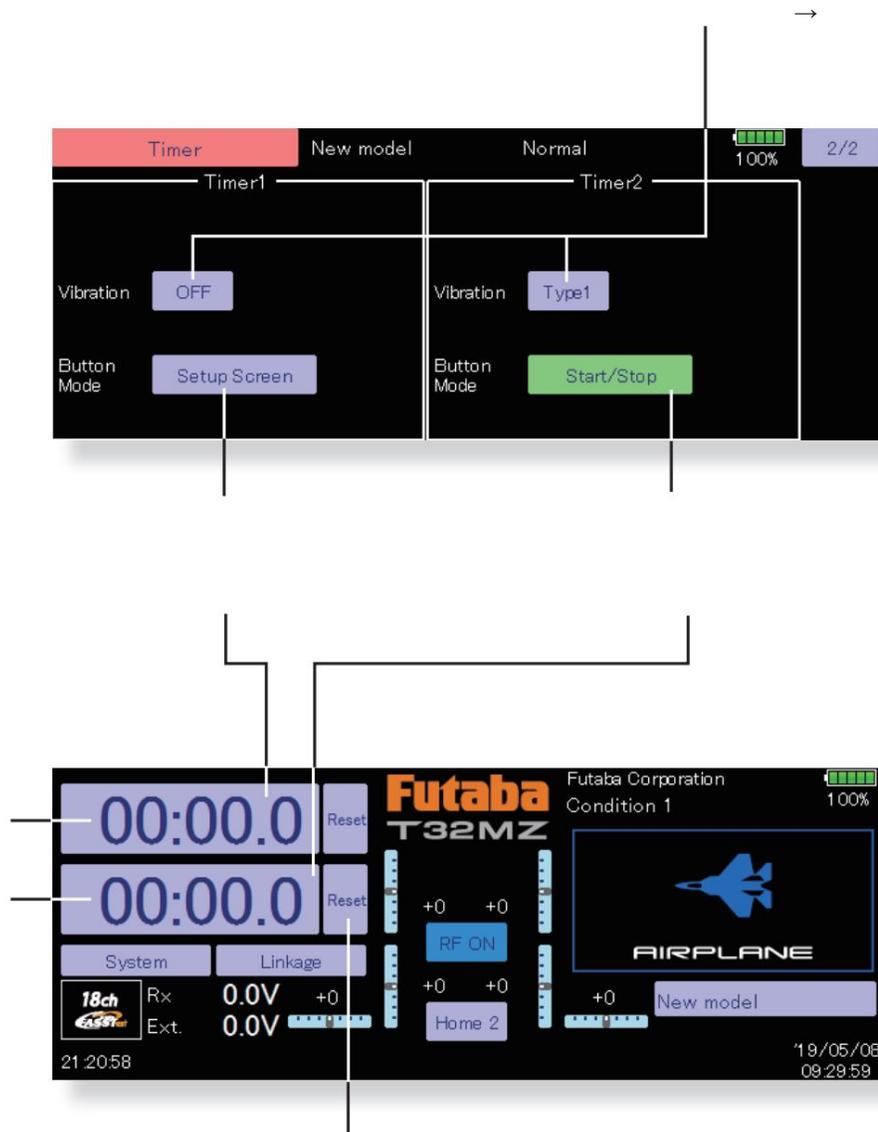
The image shows the device's timer interface. At the top, it displays 'Timer', 'New model', 'Normal', a battery level indicator at 100%, and '1/2'. Below this, there are two timer sections, 'Timer1' and 'Timer2'. Each section has a digital display showing '00:00.0', a 'Reset' button, and an 'OFF' button. Below the displays are controls for 'Mode' (Up, 10, 00, Up), 'Start/Stop SW' (OFF, OFF), 'Split Time SW' (OFF), and 'Memory' (OFF). A dashed box highlights the 'Memory' area, which is linked to a 'List of lap times' screen below. This screen shows a table of lap times for 'Timer2'.

<Liste des temps au tour>

Lap#	Split Time						
1	00:00.0	7	00:00.0	13	00:00.0	19	00:00.0
2	00:00.0	8	00:00.0	14	00:00.0	20	00:00.0
3	00:00.0	9	00:00.0	15	00:00.0	21	00:00.0
4	00:00.0	10	00:00.0	16	00:00.0	22	00:00.0
5	00:00.0	11	00:00.0	17	00:00.0	23	00:00.0
6	00:00.0	12	00:00.0	18	00:00.0	24	00:00.0

Si une période définie arrive, vous serez alerté par vibration.

Une configuration de fonctionnement lorsque le bouton de la minuterie dans un écran d'accueil est enfoncé.

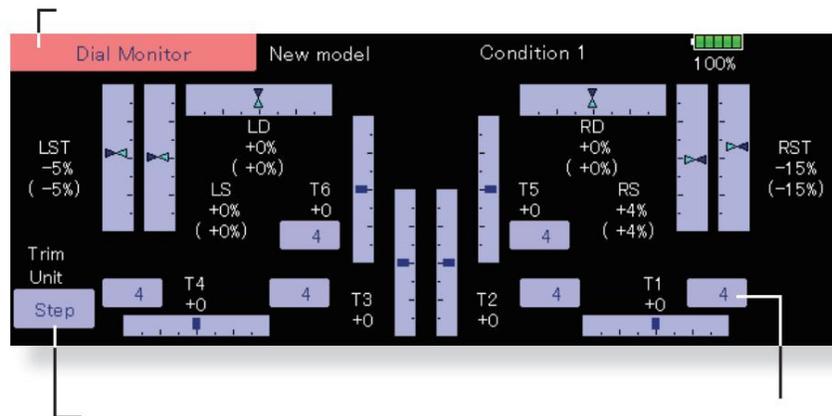




Le Dial Monitor affiche la position actuelle et la quantité de pas de chaque trim numérique. L'étape de trim peut être réglée directement sur le moniteur à cadran.

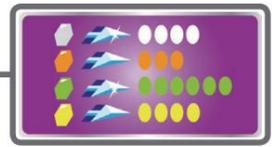
L'étape de trim du T1-T6 peut être réglée directement dans le menu du moniteur à cadran.

Affiche la position actuelle (noir) et la dernière position de fonctionnement (vert) des VR et des leviers coulissants.



Le Dial Monitor affiche la position actuelle et la dernière position de fonctionnement de chaque bouton et levier. Bien que ni le bouton ni le levier ne puissent maintenir la dernière position de fonctionnement car ils sont de type « analogique », les données de position lors de la dernière opération sont mémorisées dans la mémoire du modèle. En déplaçant le bouton et le levier vers la position affichée sur le moniteur, la dernière position de fonctionnement est rappelée.

Les données de position du cadran lors de la dernière opération sont affichées pour chaque bouton et levier sur ce moniteur. (Flèche verte)



Function Name 100%

Please select a function.

Aileron	Elevator	Throttle	Rudder	Gear	Flap	Aileron2	Aileron3
Aileron4	Elevator2	Flap2	Air Brake	Fuel-Mix	Gyro	Gyro2	Gyro3
Throttle2	Throttle3	Throttle4	Flap3	Flap4	Rudder2		Camber
Motor	Auxiliary7	Auxiliary6	Auxiliary5	Auxiliary4	Auxiliary3	Auxiliary2	Auxiliary1

Function Name 100%

10 Characters	4 Characters
Current: Aileron	Current: AIL
Default: Aileron	Default: AIL
Rename	Rename
Reset	Reset
	Close



Cet écran affiche votre choix de données provenant du récepteur.

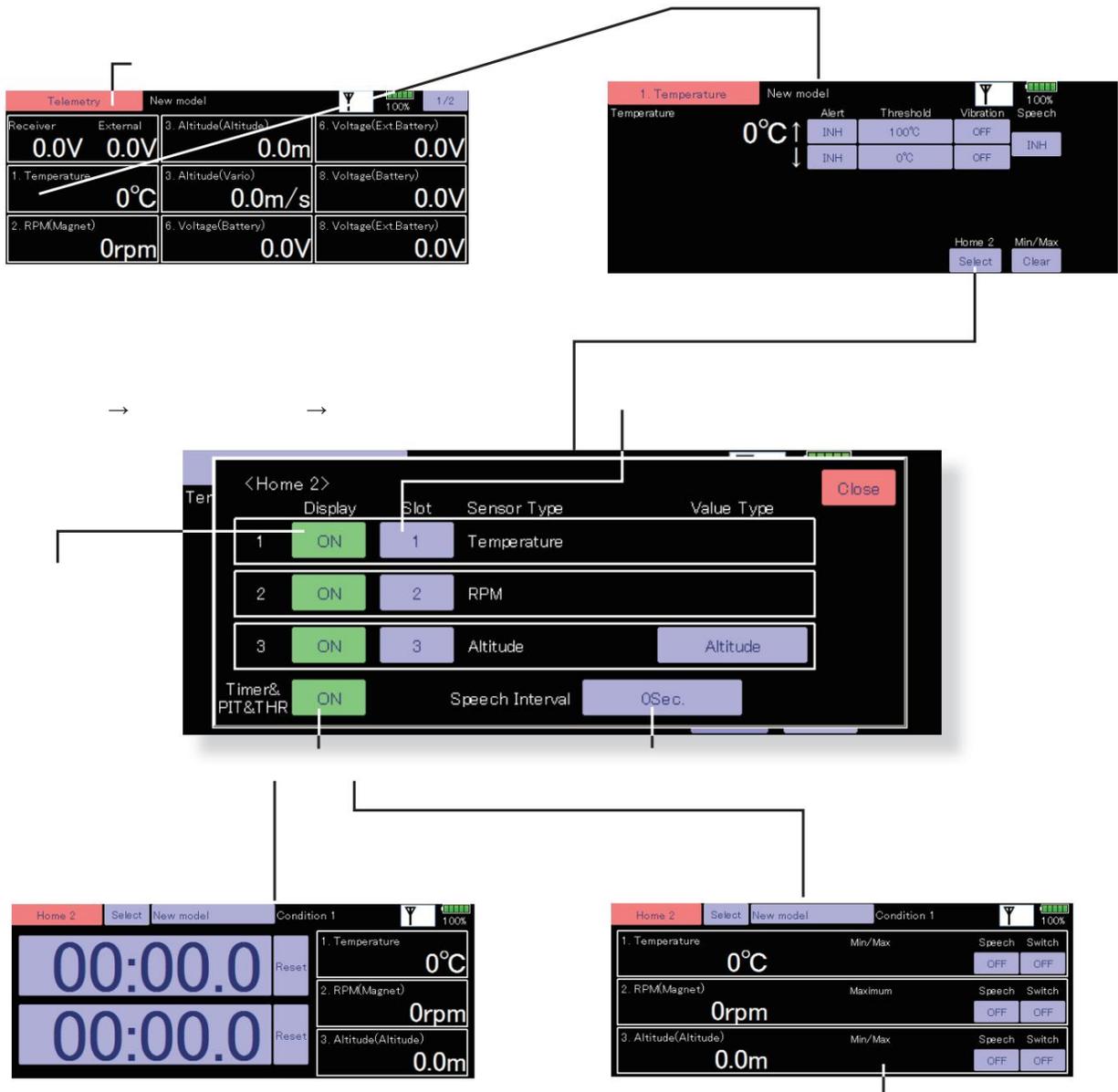
**!** Ne regardez pas l'écran de l'émetteur pendant

Des avertissements peuvent également être activés concernant les données. Pour averti par une alarme (et une vibration).

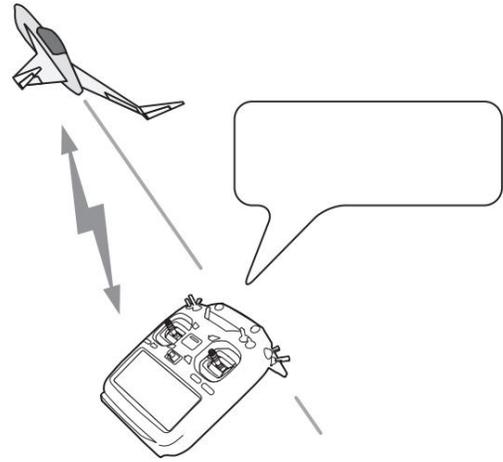
l'écran pour vous. Un pilote ne doit jamais quitter son avion des yeux.

Il existe deux méthodes pour afficher les données.

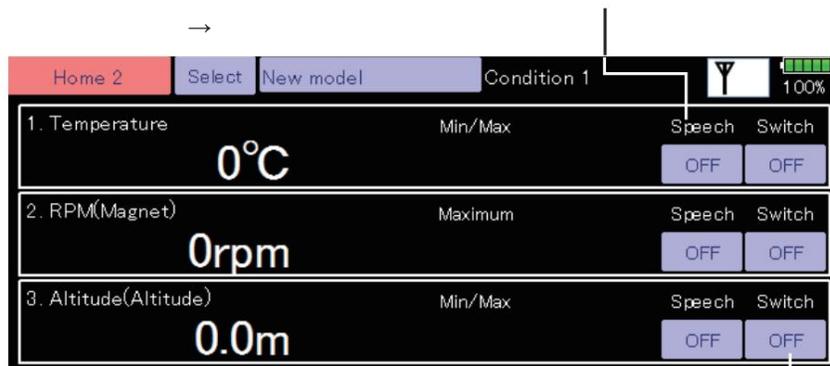
1. Voir sur l'écran d'accueil 2. → Un appel est facile. Les données à 3 sont affichées.
2. Voir sur l'écran de télémétrie. → Toutes les données sont affichées.



En plus des informations de données télémétriques à l'écran, le T32MZ a désormais la capacité d'indiquer de manière sonore l'état de l'avion.



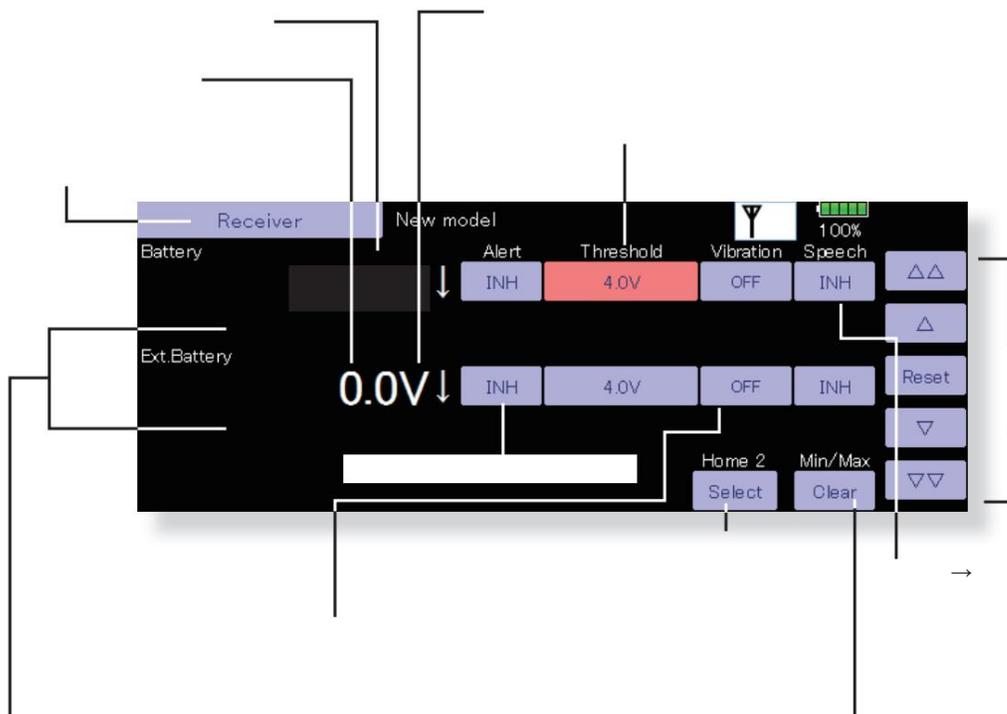
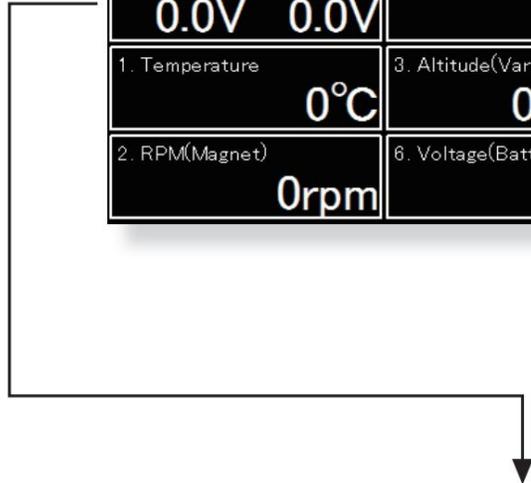
→ →



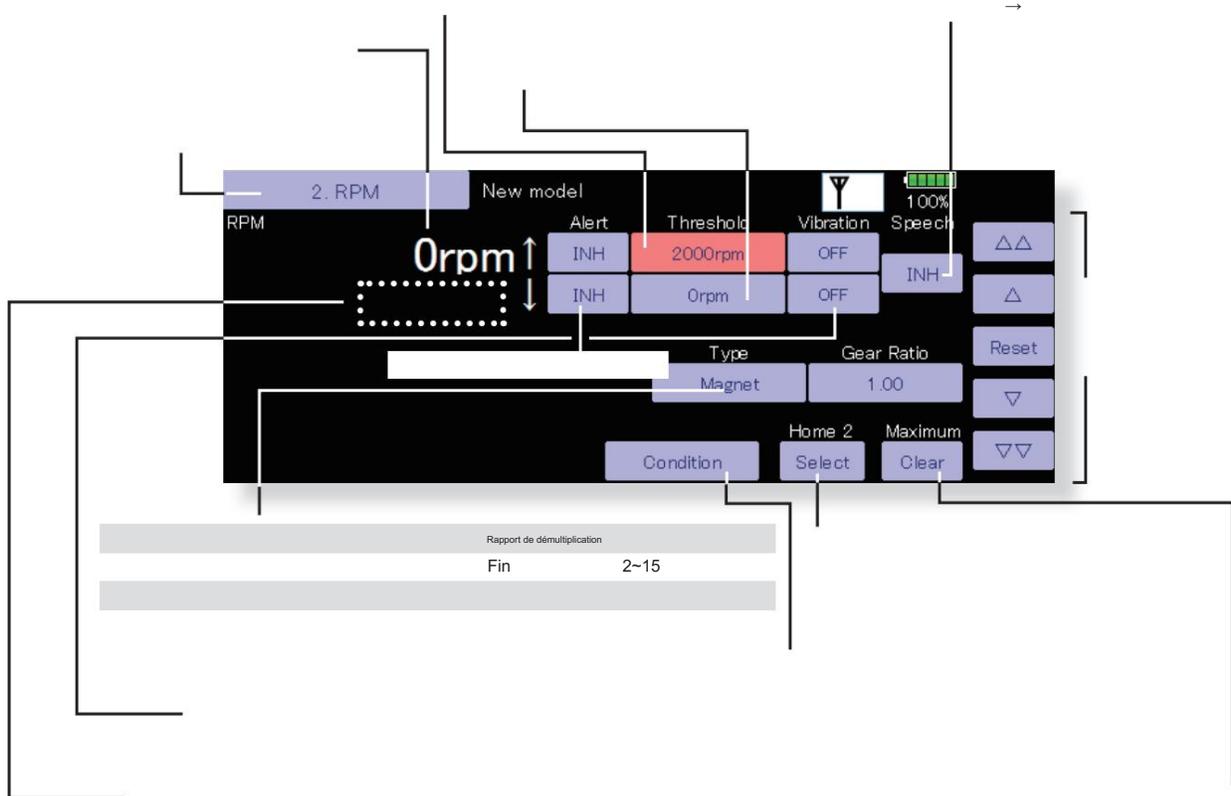
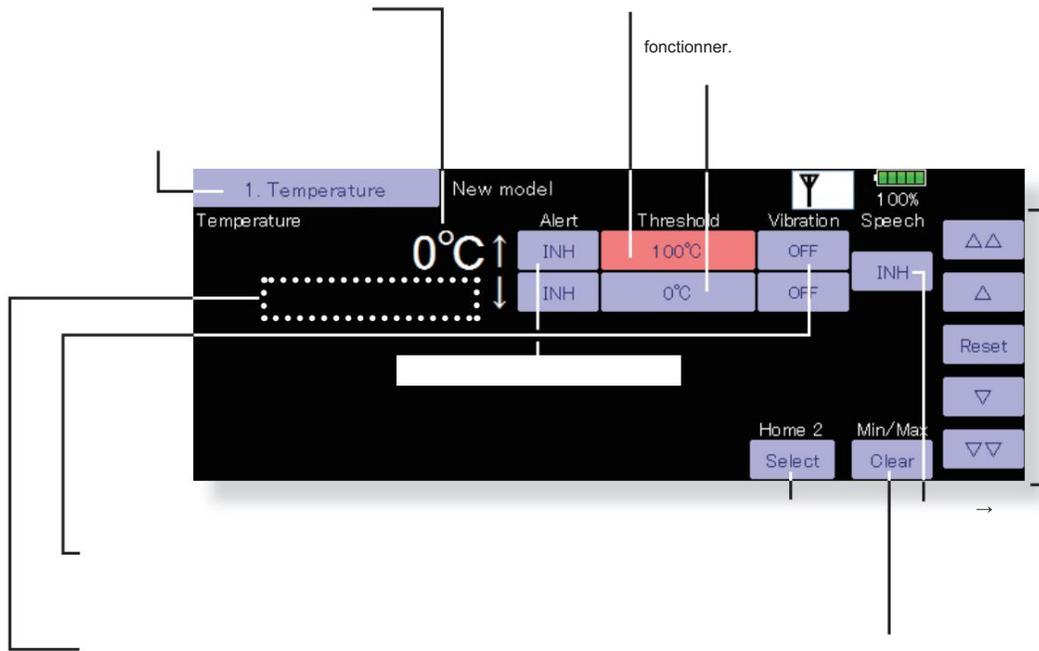
position.

The screenshot shows a telemetry display with a black background and white text. At the top, there is a red bar with the word "Telemetry" and a grey bar with "New model". On the right, there is a signal strength icon, a battery icon at 100%, and a page indicator "1/2". The main display is divided into a grid of boxes, each showing a sensor name and its current value:

Receiver	External	3. Altitude(Altitude)	6. Voltage(Ext.Battery)
0.0V	0.0V	0.0m	0.0V
1. Temperature		3. Altitude(Vario)	8. Voltage(Battery)
0°C		0.0m/s	0.0V
2. RPM(Magnet)		6. Voltage(Battery)	8. Voltage(Ext.Battery)
0rpm		0.0V	0.0V



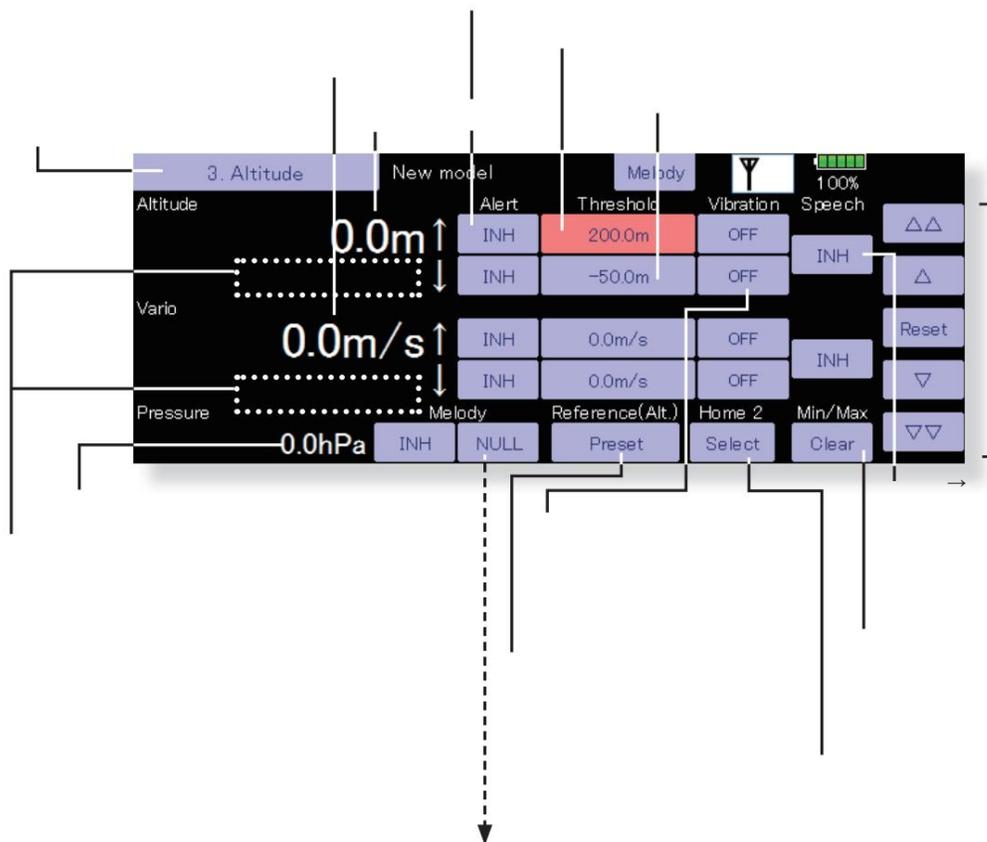
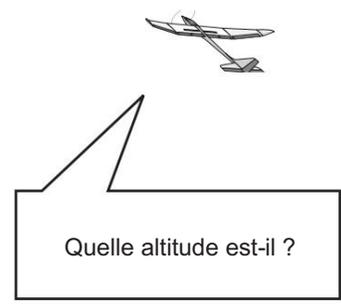
CA-RVIN-700



La pression atmosphérique est mesurée par un capteur.  
L'altitude réelle est mesurée en fonction de la différence entre le sol et l'atmosphère.  
pression.

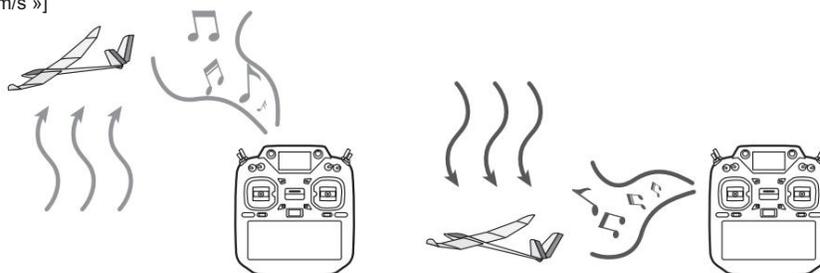
La pression atmosphérique lorsque l'alimentation du capteur d'altitude est réglée sur ON est affichée en standard

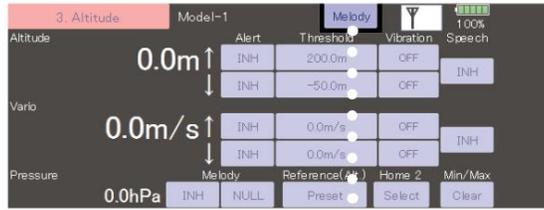
[Réinitialiser] Appuyez sur le bouton pour réinitialiser à une altitude standard.



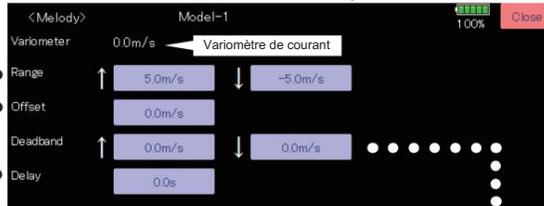
Lors de l'utilisation d'un variomètre, le T32MZ offre la possibilité d'incorporer une indication tonale du taux de montée ou de descente de l'avion.

[Vitesse de montée « Montée » « m/s »]  
[Vitesse de chute « évier » « m/s »]

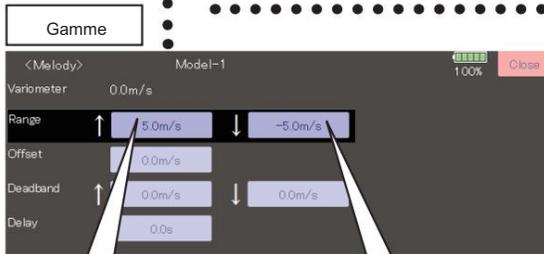




Appuyez sur le bouton [Mélodie]

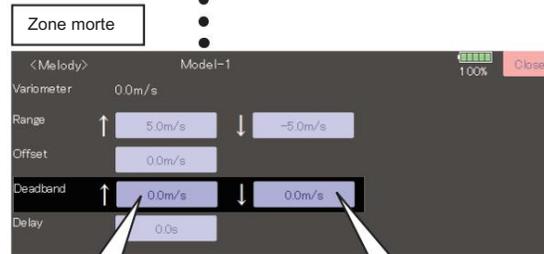


\*Ces paramètres peuvent être définis pour chaque capteur.



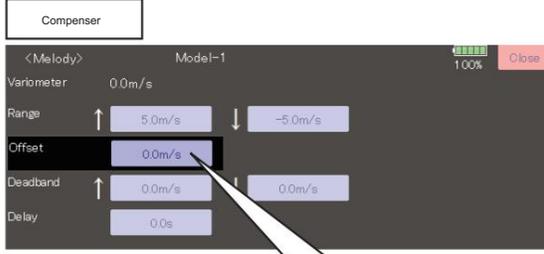
Lorsque le variomètre est supérieur à cette valeur, la mélodie du Vario n'est pas variable.  
 Plage de réglage : Valeur de décalage +50 m/s  
 Valeur initiale : 5,0 m/s

Lorsque le variomètre est inférieur à cette valeur, la mélodie Vario n'est pas variable.  
 Plage de réglage : -50 m/s Valeur de décalage  
 Valeur initiale : -5,0 m/s

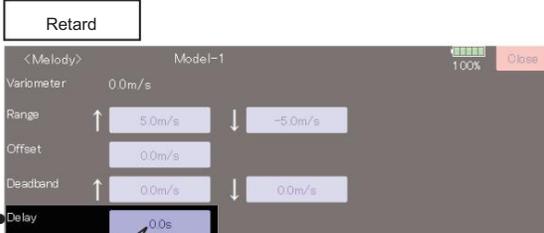
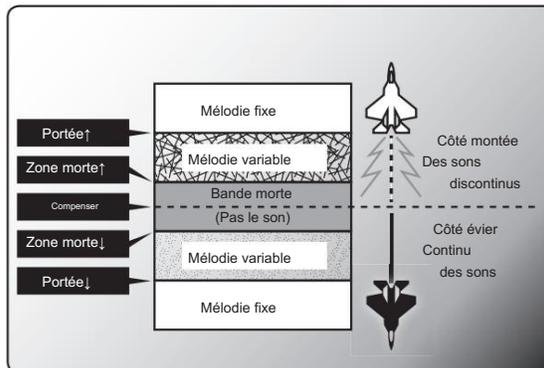


Lorsque le variomètre est inférieur à cette valeur, la mélodie Vario n'est pas émise.  
 Plage de réglage : 0 m/s +50 m/s  
 Valeur initiale : 0,0 m/s

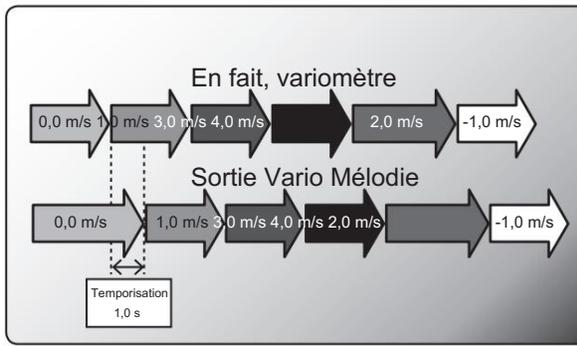
Lorsque le variomètre est supérieur à cette valeur, la mélodie du Vario n'est pas sortir.  
 Plage de réglage : -50 m/s 0 m/s  
 Valeur initiale : 0,0 m/s



C'est le point changeant de montée et de descente. Lorsque le variomètre est supérieur à cette valeur, Vario Melody est de type montée. Lorsque le variomètre est inférieur à cette valeur, Vario Melody est de type lavabo.  
 Plage de réglage Plage ↑ valeur de réglage Plage ↓ valeur de réglage  
 Valeur initiale : 0,0 m/s



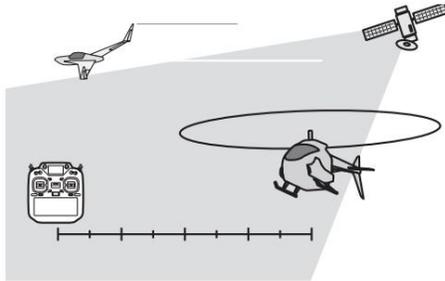
La mélodie du vario de sortie ne change pas pendant le temps de retard.  
 En d'autres termes, il s'agit d'une durée minimale de sortie de mélodie Vario.  
 Plage de réglage : 0,0 s, 0,5 s, 1,0 s, 1,5 s  
 Valeur initiale : 0,0 s



\*Ce paramètre est efficace pour tous les variomètres.

GPS et affiche la vitesse calculée à partir de la distance et la distance à partir d'une position prédéfinie.

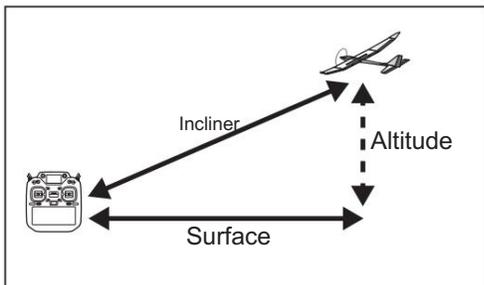
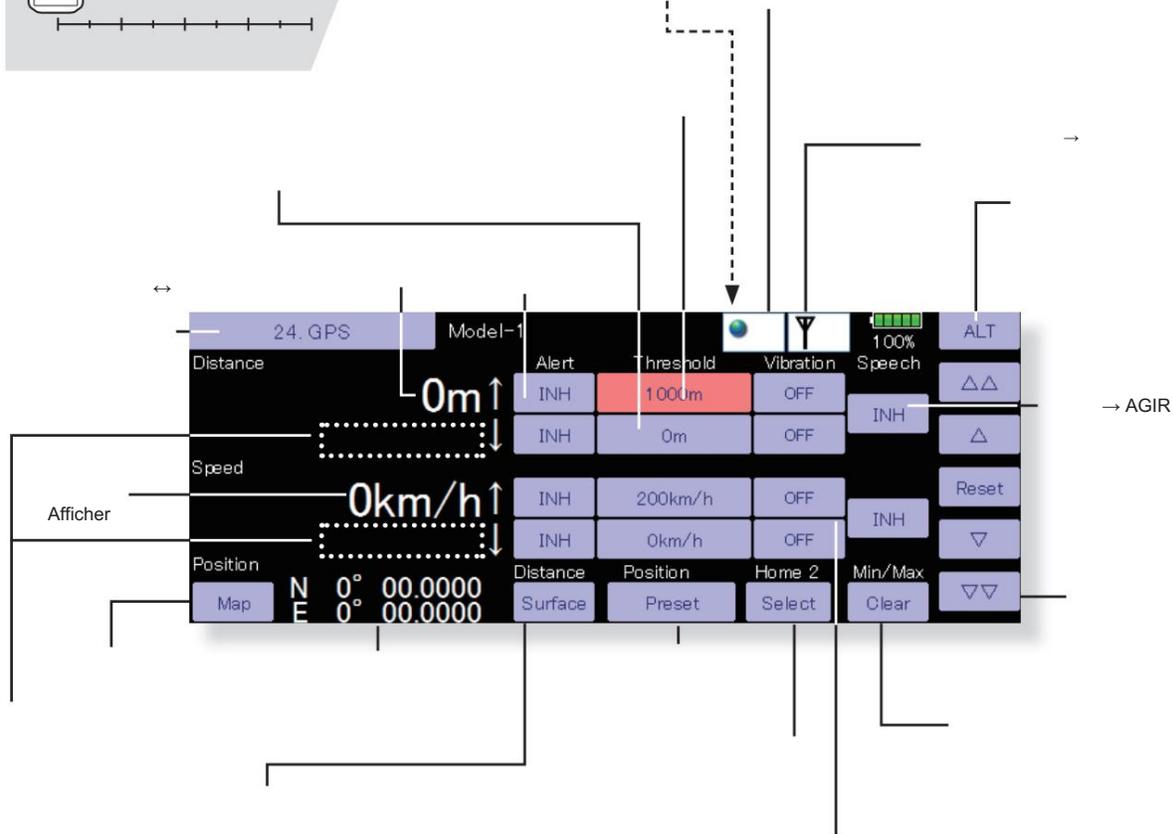
De plus, le capteur comprend un capteur de pression atmosphérique précis qui fournit des données d'altitude et de variomètre (vitesse verticale).



acquérir des données satellite GPS. Ce processus peut prendre plusieurs minutes. Veuillez ne pas déplacer le modèle pendant ce processus. Pendant l'acquisition, la LED allumée

les signaux ont été acquis, la LED deviendra verte fixe et l'affichage de la force du signal GPS sur l'émetteur affichera trois barres.

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





• Affichage de la carte GPS  
 L'émetteur T32MZ dispose d'un capteur GPS intégré. Il s'agit d'une fonction qui affiche la position approximative de l'avion et du pilote en fonction des données du capteur GPS intégré à l'émetteur et du capteur GPS installé dans l'avion.

Equipé d'un capteur GPS



24. GPS Model-1

Distance	Alert	Threshold	Vibration	Speech
0m	INH	1000m	OFF	△△
	INH	0m	OFF	△
Speed				
0km/h	INH	200km/h	OFF	Reset
	INH	0km/h	OFF	INH
Position				
Map	N 0° 00.0000	Distance	Home 2	Min/Max
E 0° 00.0000	Surface	Position	Select	Clear
				▽▽



<Map> Size[10m]

Distance	Distance	163m
Speed	Tx Posi	N 35°24.7059 E 140°19.5425
Position	Rx Posi	N 35°24.6211 E 140°19.5131

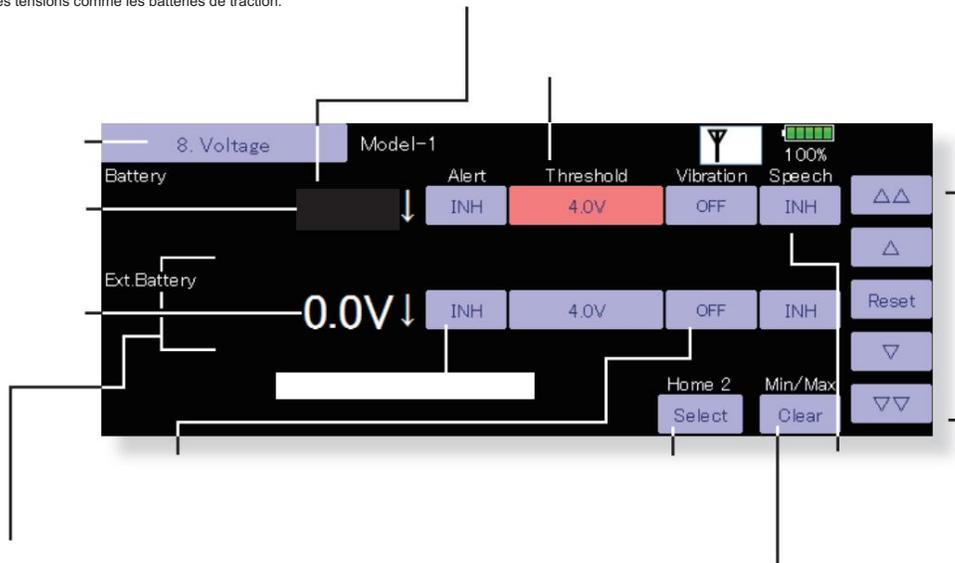
Map

Close

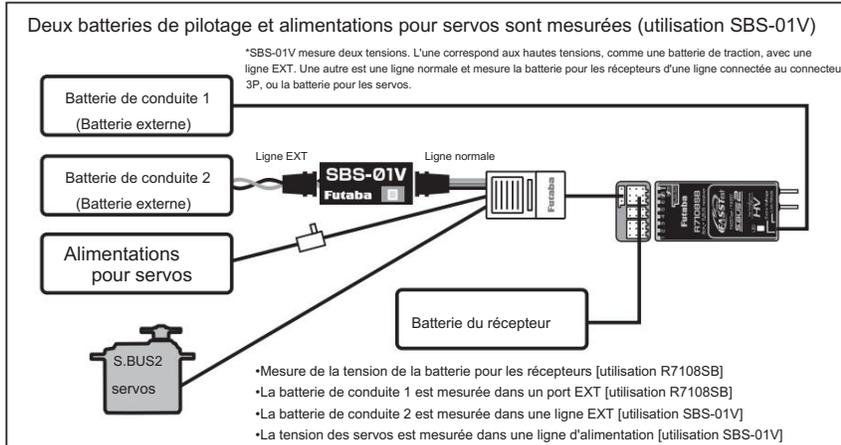
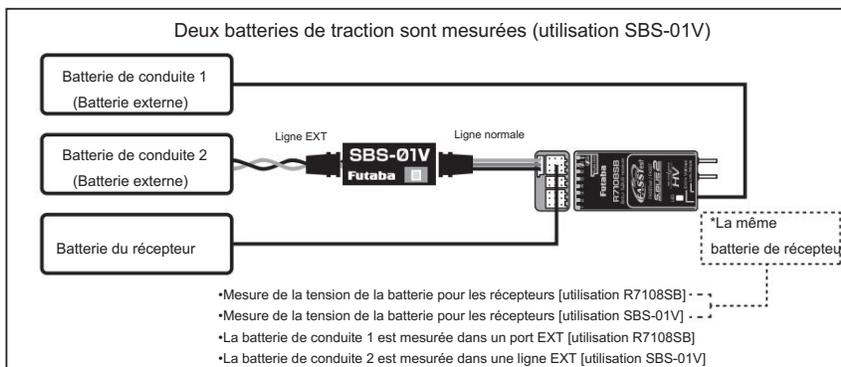
SBS-01V

de deux batteries différentes en même temps. Il mesurera la tension de son connecteur normal à 3 broches.

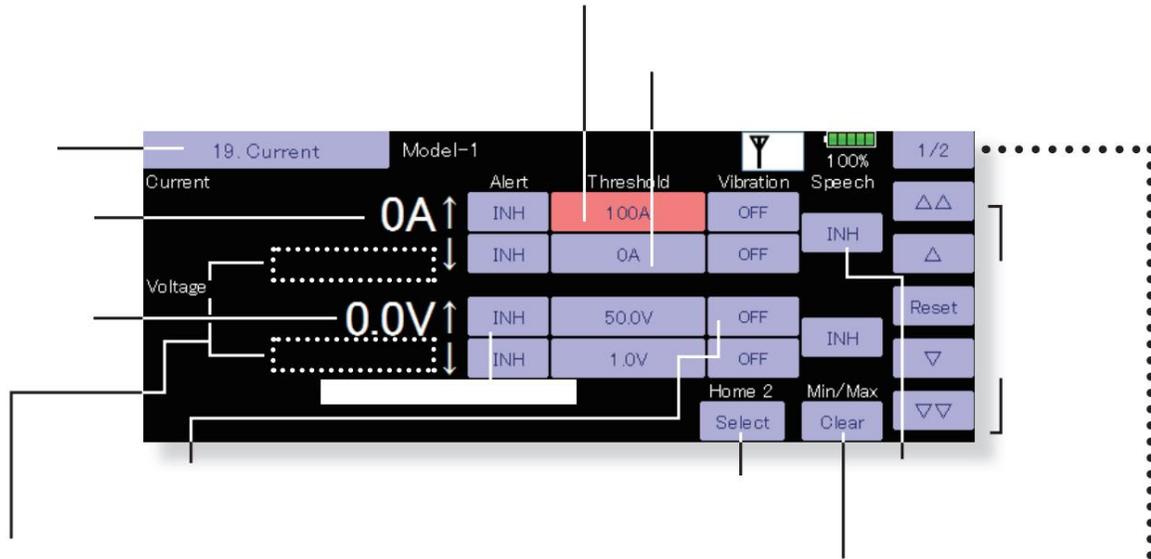
mesurer les hautes tensions comme les batteries de traction.



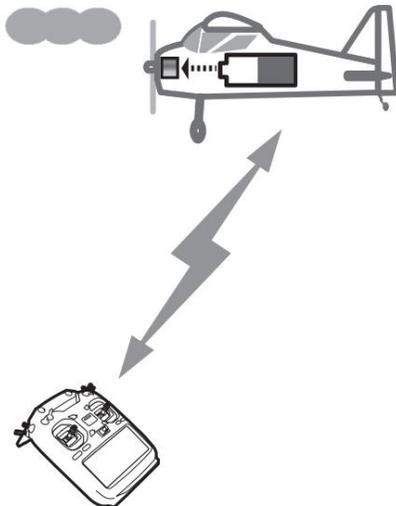
Deux exemples de câblage sont présentés



et la capacité de la batterie de conduite en même temps.

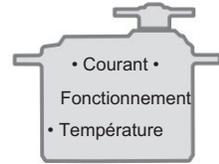


réinitialiser.



\*Capteur servo SBS-01S

Servomoteur S.BUS2 uniquement



24. Servo Adapter Model-1

Current 1: 0.0A

Temperature 1: 0°C

Alert	Threshold	Vibration	Speech
INH	10.0A	OFF	INH
INH	0.0A	OFF	INH

Home 2: Select

Min/Max: Clear

24. Servo Adapter Model-1

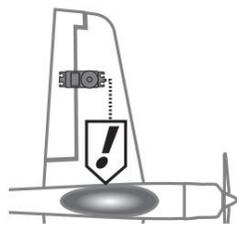
Angle 1: 0.0°

Alert	Threshold	Vibration	Speech
INH	180.0°	OFF	INH
INH	-180.0°	OFF	INH

Connection Alarm 1: INH

Home 2: Select

Min/Max: Clear

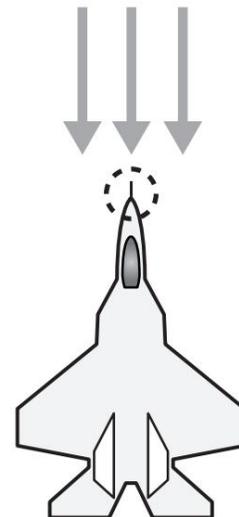
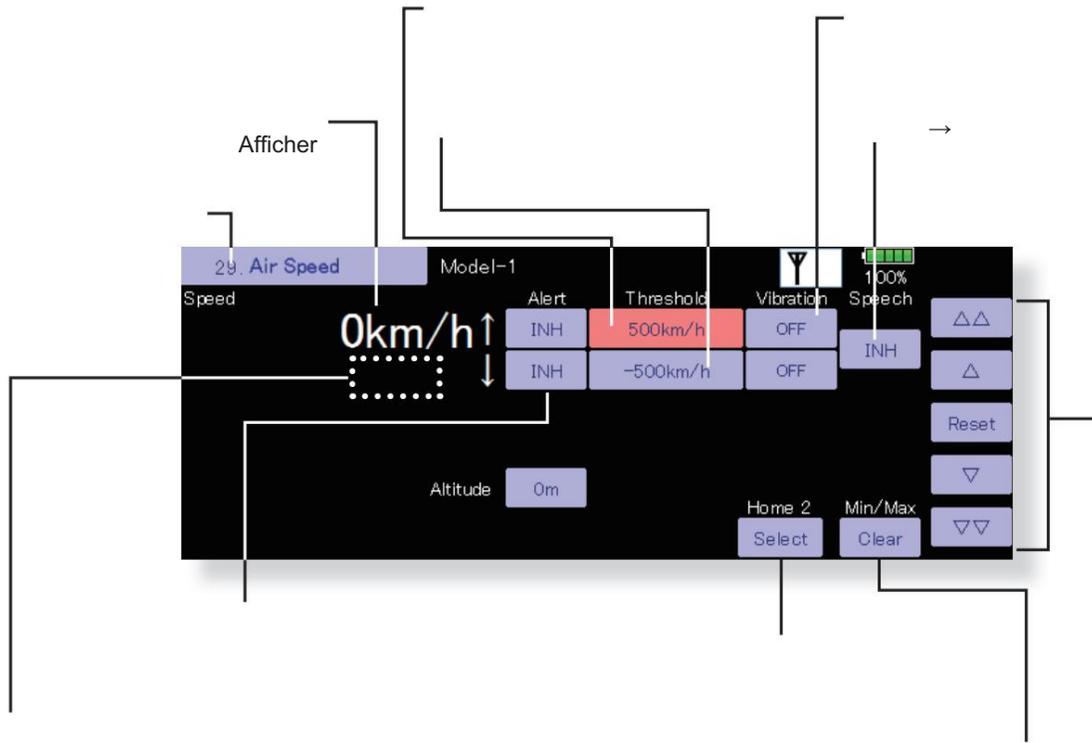


Alarme de câblage oublié.

**The Servo Adapter has detected a disconnected servo.**

Close

entre avion et air). Et affichez-le sur l'émetteur. La vitesse est mesurée à partir de la pression du vent que reçoit le tube de Pitot. Contrairement à la vitesse sol mesurée par le capteur GPS, vous pouvez connaître la vitesse réelle de l'avion sans effets de vent contraire et arrière.





Le numéro d'emplacement du capteur de télémétrie et le capteur utilisé dans chaque emplacement peuvent être modifiés sur cet écran.

Étant donné que le capteur dans chaque emplacement est déterminé lors de l'initialisation et que le même numéro d'emplacement est mémorisé même pour les capteurs vendus séparément, les capteurs peuvent être utilisés en les connectant simplement à S.BUS2. Lorsque vous personnalisez vous-même les capteurs, effectuez les réglages sur cet écran.

\*Trois emplacements de capteur d'altitude sont utilisés.

\*Huit emplacements de capteur GPS sont utilisés.

Les servos sont classés par CH, mais il y a

de à

et d'autres données

les unités de détection peuvent utiliser

Par le capteur qui utilise deux emplacements ou plus, le nombre d'emplacements requis est automatiquement attribué en configurant un

Lorsque 2 capteurs ou plus du même type sont utilisés, les capteurs eux-mêmes doivent attribuer des emplacements inutilisés et mémoriser cet emplacement.

Slot	Sensor	ID	Slot	Sensor	ID	Slot	Sensor	ID
1	Temperature	0	7	Voltage		13	GPS	
2	RPM	0	8	GPS	0	14	GPS	
3	Altitude	0	9	GPS		15	GPS	
4	Altitude		10	GPS		16	Inhibit	
5	Altitude		11	GPS		17	Inhibit	
6	Voltage	0	12	GPS		18	Inhibit	

Emplacement attribuable \*Les capteurs d'altitude, les capteurs GPS et autres capteurs de données peuvent utiliser plusieurs emplacements.

\*Le capteur qui utilise deux emplacements ou plus a une restriction dans un emplacement de démarrage.

Capteur	Le nombre d'emplacements requis	Le numéro qui peut être utilisé comme créneau de départ	Zone de vente
TEMP (SBS-01T, SBS-01TE)	1 emplacement	1 31	Mondial
RPM (SBS-01RM, SBS-01RO, SBS-01RB)	1 emplacement	1 31	
Vitesse (SBS-01TAS)	1 emplacement	1 31	
Tension (SBS-01V)	2 emplacements	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	
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	
Actuel (SBS-01C)	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	
Capteur servo S.BUS2 (SBS-01S)	6 emplacements	1,2,8,9,10,16,17,18,24,25,26	
GPS (SBS-01/02G)	8 emplacements	8,16,24	
TEMP125-F1713	1 emplacement	1 31	L'Europe
VARIO-F1712	2 emplacements	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	
VARIO-F1672	2 emplacements	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	
CURR-F1678	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	
GPS-F1675	8 emplacements	8,16,24	
Contrôleur ESC	8 emplacements	8,16,24	
ROXY	5 emplacements	1, 2, 8, 9, dix, 16, 17, 18, 24, 25, 26	
JetCat V10	14 emplacements	1,2,3,4,5,6,7,8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18	
Bolte de puissance	16 emplacements	8,16	

L'explication suivante est requise lors de l'utilisation de deux ou plusieurs capteurs du même type.

Exemple 1 Capteur d'altitude × 1, Capteur de température × 1

Une configuration n'est pas nécessaire. Deux capteurs sont emballés par HUB et se connectent au S.BUS2 d'un récepteur.

Exemple 2 Capteur d'altitude × 1, Capteur de température × 2

Il n'est pas nécessaire d'installer un capteur d'altitude et un capteur de température. L'enregistrement du capteur est requis pour deux capteurs de température.

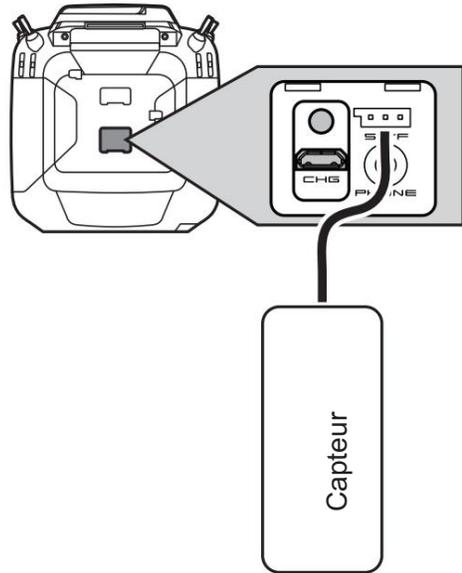
L'unité de capteur de chaque emplacement d'émetteur est enregistrée et le numéro d'emplacement de chaque unité de capteur est modifié automatiquement.

"L'inscription a réussi."

"Il n'y a pas assez de créneaux disponibles"

"Le capteur connecté n'est pas prêt"

"Le

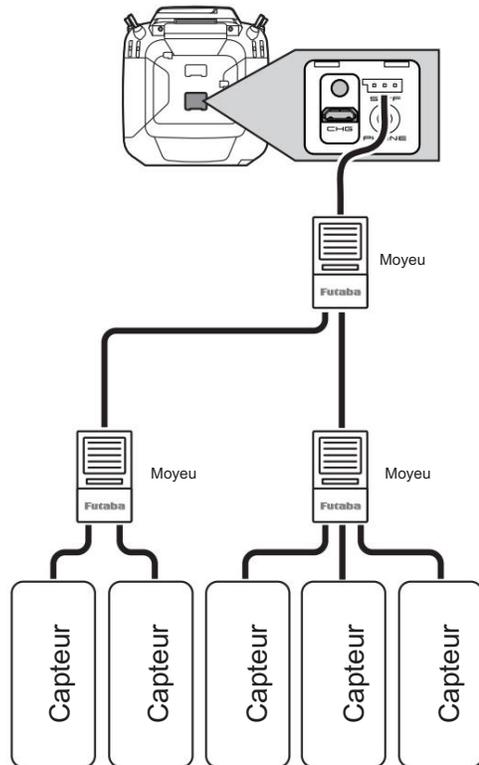


Cette fonction est utilisée pour réattribuer les emplacements afin de garantir que tous les capteurs sont enregistrés et fonctionnent comme souhaité. Comme indiqué ci-dessus, certains capteurs nécessitent

les capteurs comprennent, sans toutefois s'y limiter, les altimètres et les unités GPS.

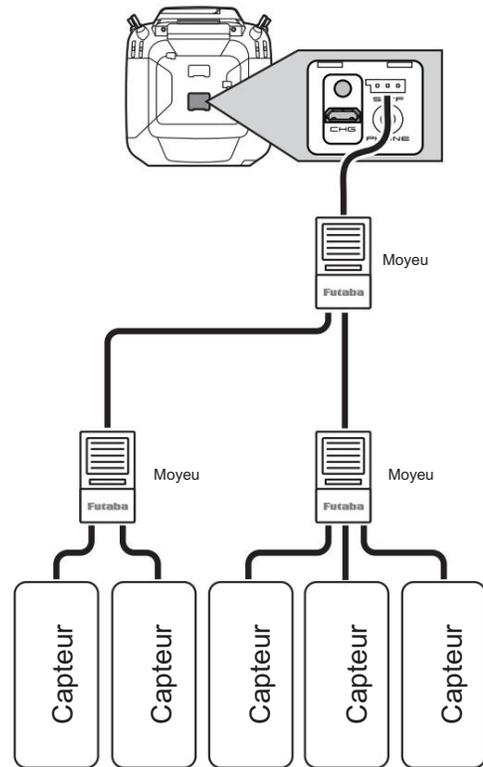
"Tous les capteurs ont été déplacés avec succès"

"Certains capteurs enregistrés sont introuvables."



L'explication suivante est requise lors de l'utilisation de deux ou plusieurs capteurs du même type.

Cette fonction relit le réglage du numéro d'emplacement des unités de capteur connectées. C'est un moyen pratique de permettre à un autre utilisateur du T32MZ de piloter votre avion.



■ La procédure décrite ci-dessous concerne 2/2 des écrans du capteur.

Sensor		Model-1		Sensor		2/2	
Slot	Sensor	ID	Slot	Sensor	ID	Slot	Sensor
19	Inhibit		25	Inhibit		31	Inhibit
20	Inhibit		26	Inhibit			Rebad
21	Inhibit		27	Inhibit			Relocate
22	Inhibit		28	Inhibit			Register
23	Inhibit		29	Inhibit			Change Slot
24	Inhibit		30	Inhibit			

---

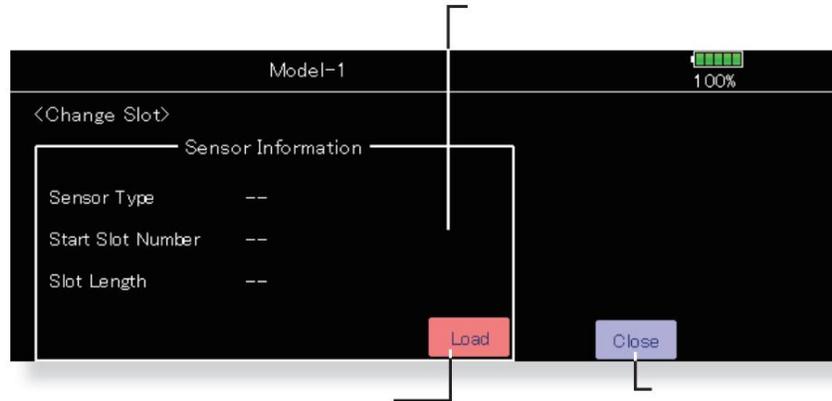
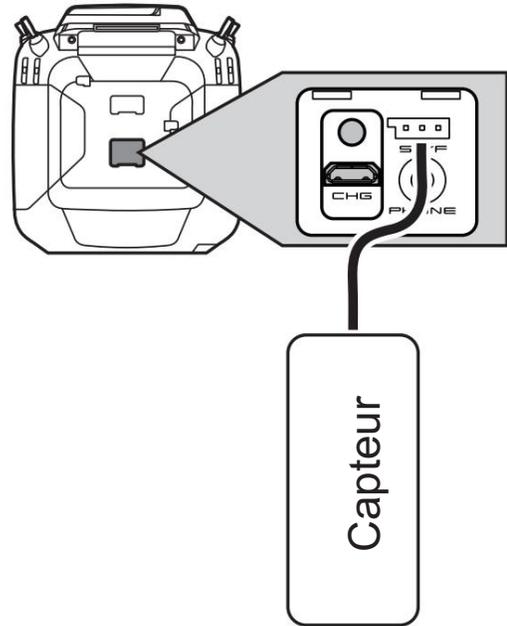
L'explication suivante est requise lors de l'utilisation de deux ou plusieurs capteurs du même type.

C'est nécessaire ici lorsqu'un capteur est enregistré manuellement.

Cet élément n'est pas nécessaire si « Enregistrement de l'unité de capteur » est effectué.

---

au capteur.



---

L'explication suivante est requise lors de l'utilisation de deux ou plusieurs capteurs du même type.

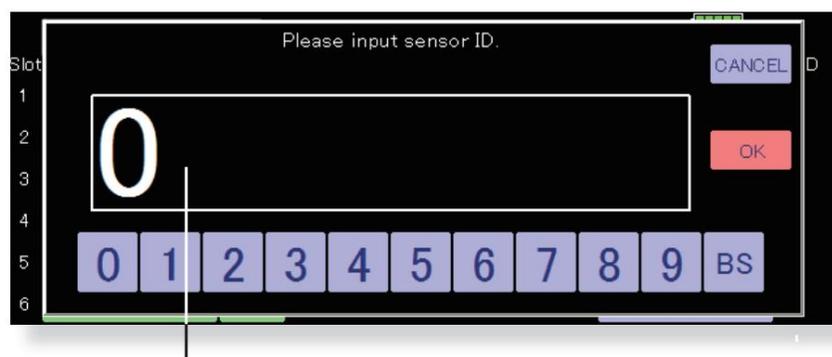
Il s'agit d'un cas où un capteur est enregistré manuellement ici.

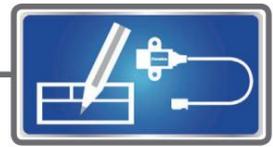
Cet élément n'est pas nécessaire si « Enregistrement de l'unité de capteur » est effectué.

---

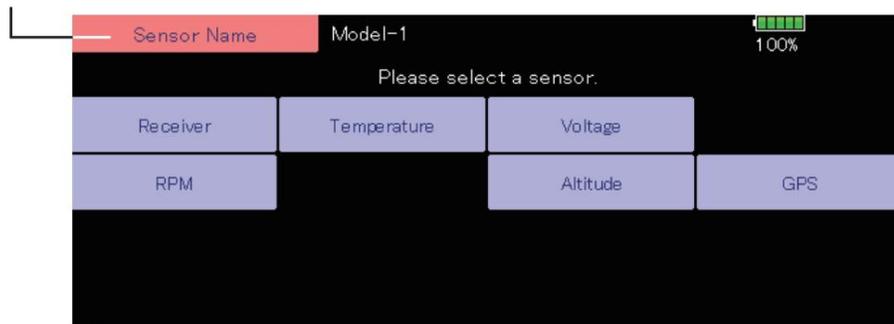
L'ID du capteur enregistré dans chaque emplacement peut être modifié manuellement.

Alternativement, l'enregistrement du capteur peut être réalisé via la fonction d'enregistrement de l'unité de capteur qui suit. (L'ID est saisi automatiquement)



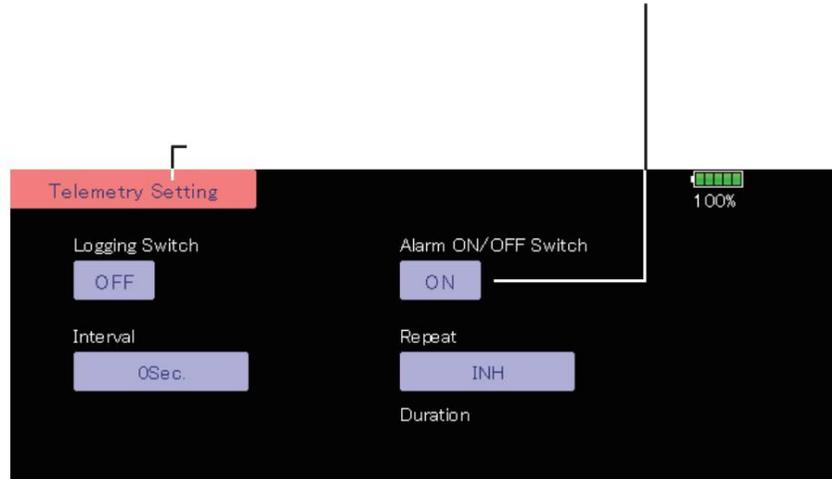


Comme son nom l'indique, cette fonctionnalité vous permet de renommer les capteurs en conséquence. Ceci est très utile lorsqu'un modèle possède plusieurs capteurs de la même variété (par exemple, température).





Les données de télémétrie ont été adaptées à la fonction de journal qui est enregistrée sur la carte microSD.



le convertisseur de journaux de télémétrie disponible sur le site Web de Futaba.

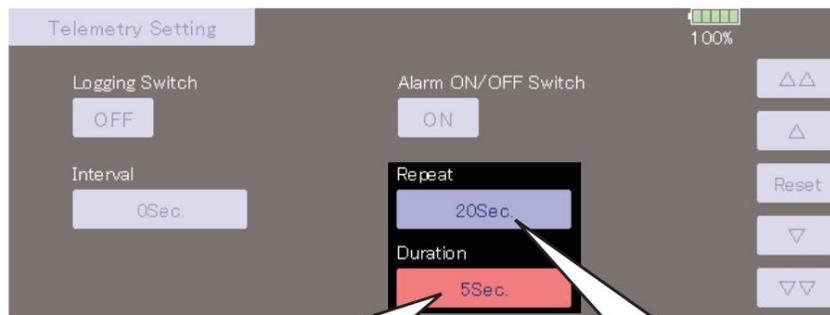
Remarques

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

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

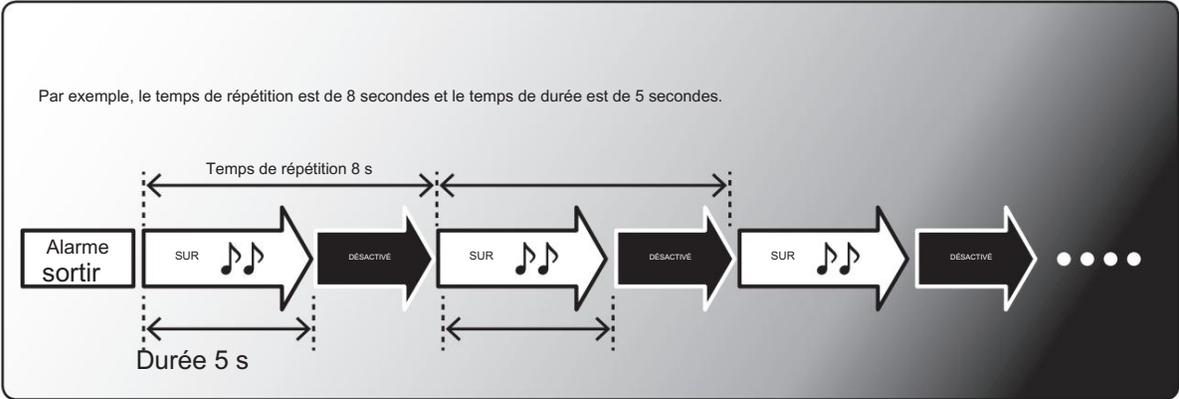


La durée ne s'affiche pas lorsque La répétition est INH.



**Durée**  
 C'est un temps de sortie d'alarme.  
 Plage de réglage : 1 s 30 s  
 Valeur initiale INH  
 La valeur de durée doit être inférieure à la valeur de répétition.  
 La durée est prolongée lorsque l'autre alarme l'événement se produit.

**Répéter**  
 Il s'agit d'un temps de répétition d'une sortie d'alarme.  
 Plage de réglage : INH, 1 s 240 s  
 Valeur initiale INH



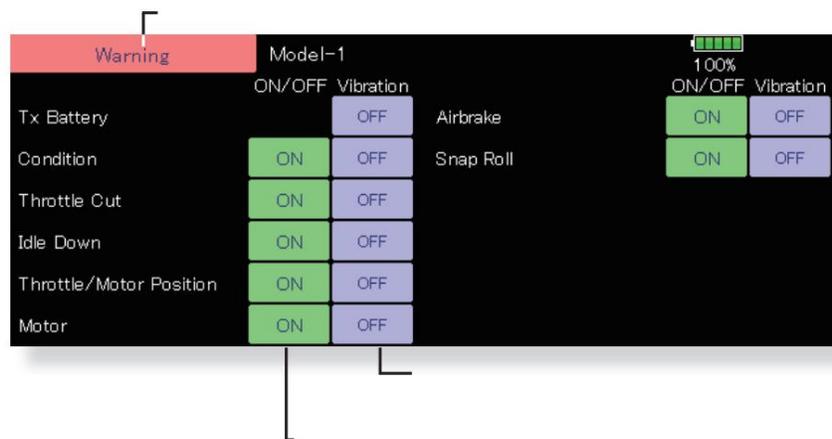


Un avertissement à la mise sous tension de votre émetteur peut être configuré pour les fonctions suivantes.

Le paramètre par défaut est ON. Laissez activée toute fonction que vous jugez dangereuse lors de la mise sous tension. que vous jugez dangereux à la mise sous tension.

L'alarme est arrêtée à la mise sous tension si la fonction est changée sur OFF.

\* Si un manche des gaz allume l'alimentation électrique à plein régime comme dans le cas d'un bateau électrique, il peut soudainement commencer à faire tourner l'hélice à haute vitesse, ce qui est très dangereux. Nous vous recommandons de régler l'avertissement de position du papillon sur ON.





Cette fonction est conçue pour vous permettre de réinitialiser des parties sélectionnées ou tous les paramètres enregistrés dans la mémoire active du modèle. Vous pouvez choisir individuellement de réinitialiser le

Un nom de fonction est réinitialisé.

Un nom d'utilisateur est réinitialisé.

Réinitialisez le réglage du trim numérique.

\*Toutes les conditions, ou la condition actuellement affichée (la groupe entier pour le réglage du groupe), peut être sélectionné.

Les paramètres de télémétrie sont réinitialisés.

sélectionner.

type, sélection de modèle et type de modèle.



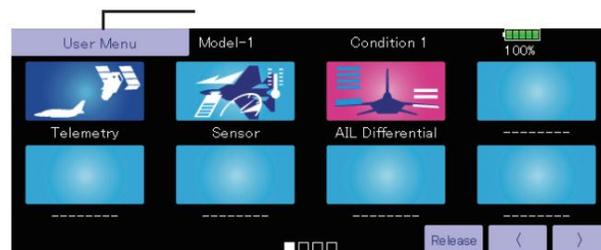
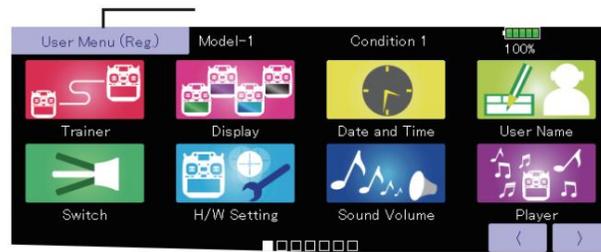
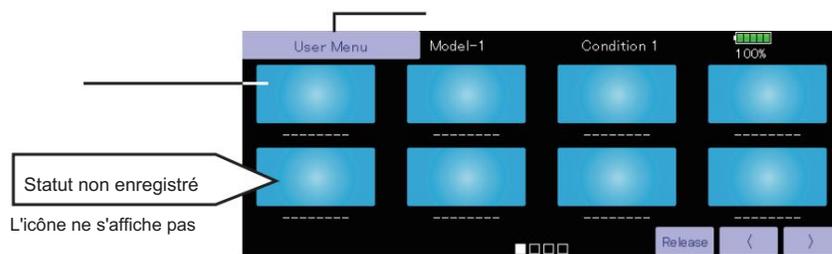
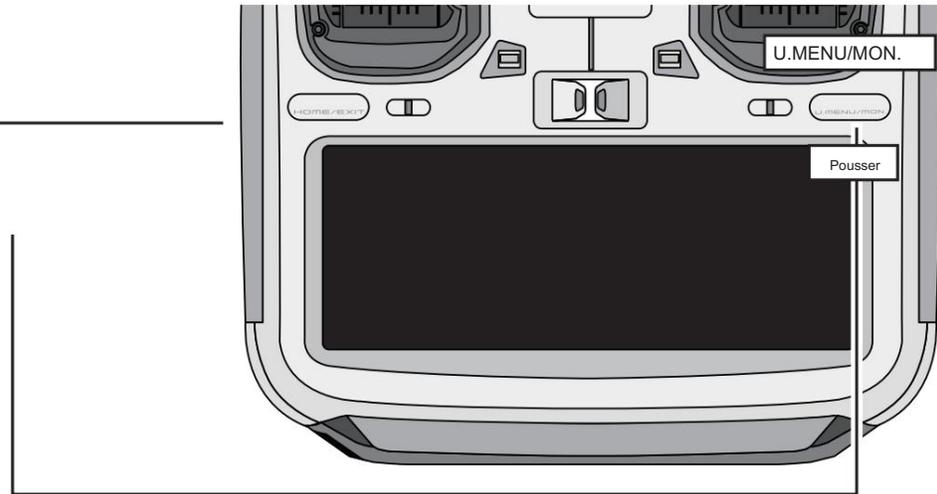
2.



! Le réglage par défaut du canal du moteur sera inversé une fois la réinitialisation terminée.



Le T32MZ dispose d'un menu pour chacun des éléments suivants : Système, Liaison et Modèle. Vous pouvez également créer un menu utilisateur personnalisé pouvant inclure tous les menus que vous utilisez le plus souvent.



\*Toute modification apportée aux données saisies à partir du menu utilisateur ou à partir de la méthode d'utilisation normale est la même. Les modifications apportées dans un sens ou dans l'autre sont enregistrées dans la mémoire du transmetteur.

régime du moteur afin que vous puissiez ajuster les conditions de vol lorsque le moteur tourne. Une alarme indique que la fonction est opérationnelle. Cela empêchera le moteur de s'emballer dangereusement lors du réglage des paramètres de ralenti.

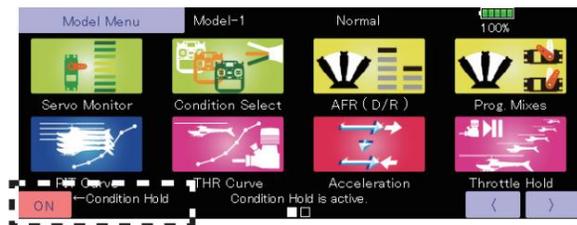
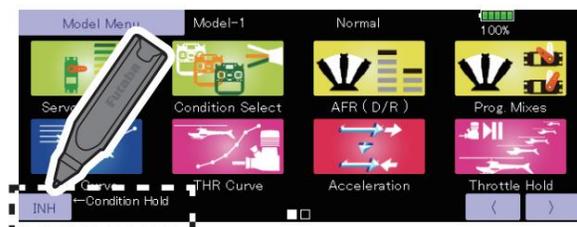
Pendant que cette fonction est active, le servo des gaz

lorsque la fonction est activée. Vous devez désactiver cette fonction lorsque vous avez terminé les réglages.

cette fonction dans l'un des états suivants :

sont sur.

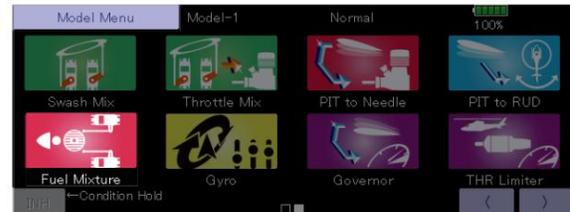
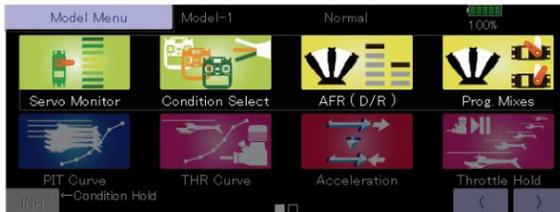
1/3 point.



Avant de définir les données du modèle, utilisez la fonction Model Type du menu Linkage pour sélectionner le type de modèle correspondant au fuselage. Lorsqu'un autre type de modèle est sélectionné par la suite, l'AFR, le mixage de programme et d'autres données de réglage sont réinitialisés.

conditions de vol. Lorsque vous souhaitez utiliser le système en changeant les paramètres de chaque condition par commutateur, position du manche, etc., utilisez la fonction Condition Select pour ajouter

Les fonctions du menu Modèle peuvent être définies pour chaque



L'ajout, la suppression, la copie, le renommage des conditions de vol et le délai des conditions de vol peuvent être définis.

Définit l'angle et la courbe du gouvernail de toutes les fonctions opérationnelles. Une courbe AD/R qui peut être commutée avec un interrupteur, etc. peut également être ajoutée.

Mélange utilisé dans le réglage du pointeau des moteurs qui utilisent un carburateur à contrôle du mélange de carburant. [Avion, hélicoptère]

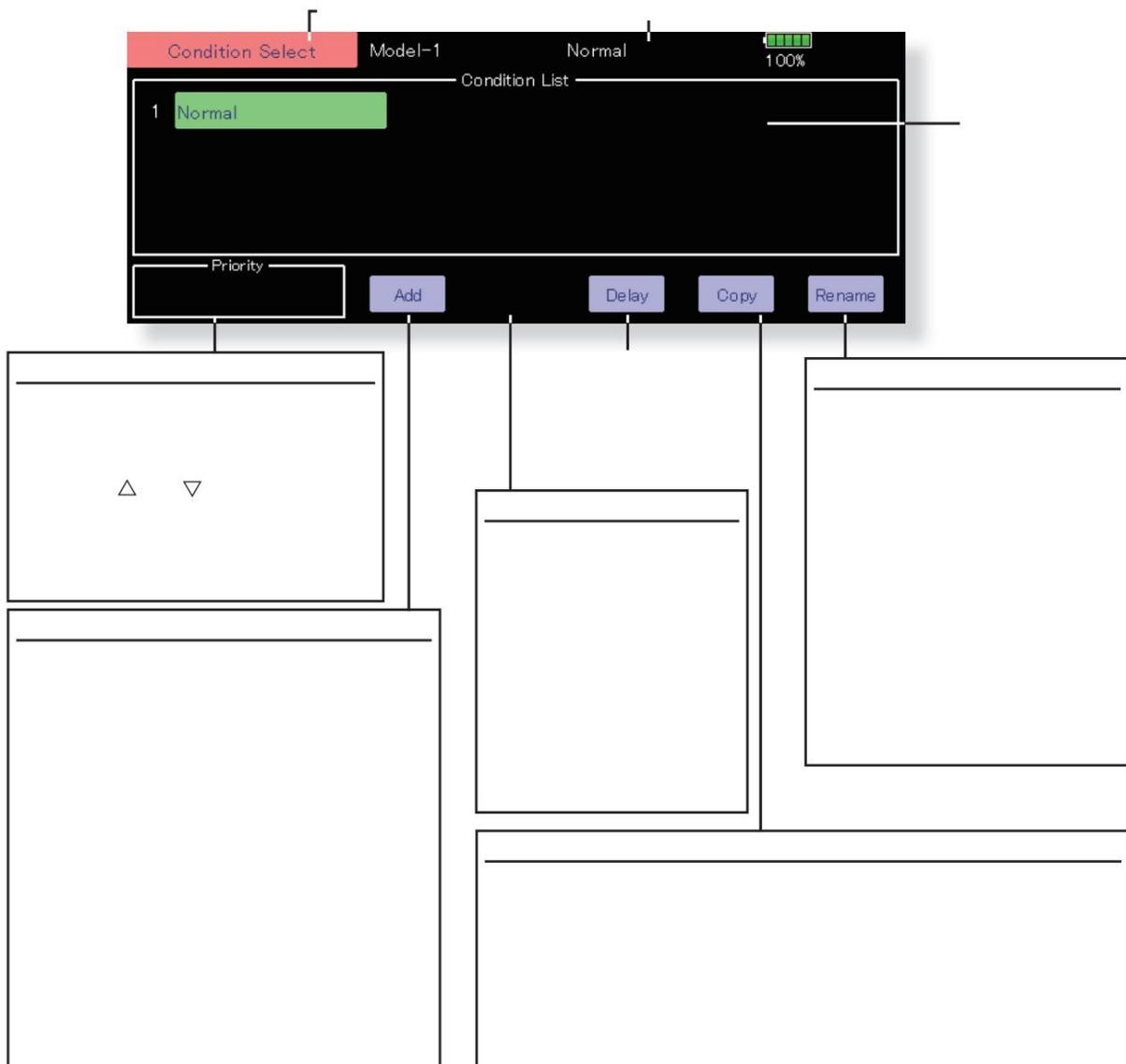


Les fonctions du menu Modèle peuvent être utilisées par

conditions. Ajoutez des conditions, si nécessaire.

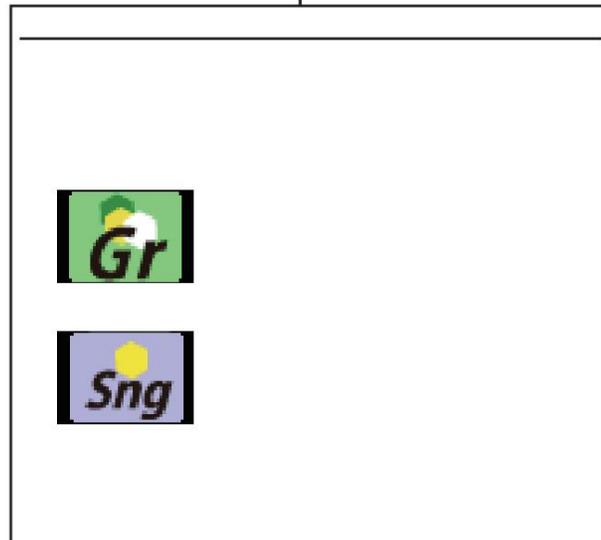
Lorsque vous ne souhaitez pas utiliser la fonction Condition Select, ce paramètre n'est pas nécessaire. Dans ce cas,

réglage initial.



\*Pour une description de la méthode de sélection, voir [Méthode de réglage du commutateur] à l'arrière de ce manuel.

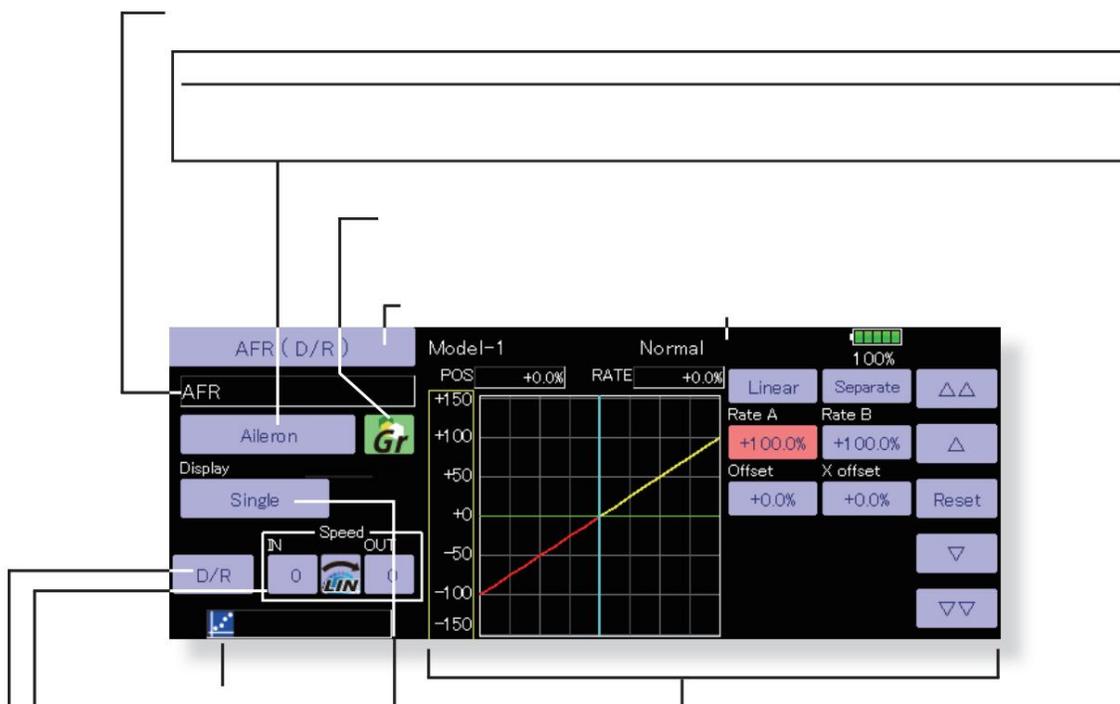
Condition Delay			Model-1			Normal			100%	
Ch	Function	Delay	Ch	Function	Delay	Ch	Function	Delay		
1	Aileron	0	7	Governor	0	13	Auxiliary4	0		
2	Elevator	0	8	Governor2	0	14	Auxiliary3	0		
3	Throttle	0	9	Gyro2(AIL)	0	15	Auxiliary2	0		
4	Rudder	0	10	Gyro3(ELE)	0	16	Auxiliary1	0		
5	Gyro(RUD)	0	11	Needle	0					
6	Pitch	0	12	Auxiliary5	0					





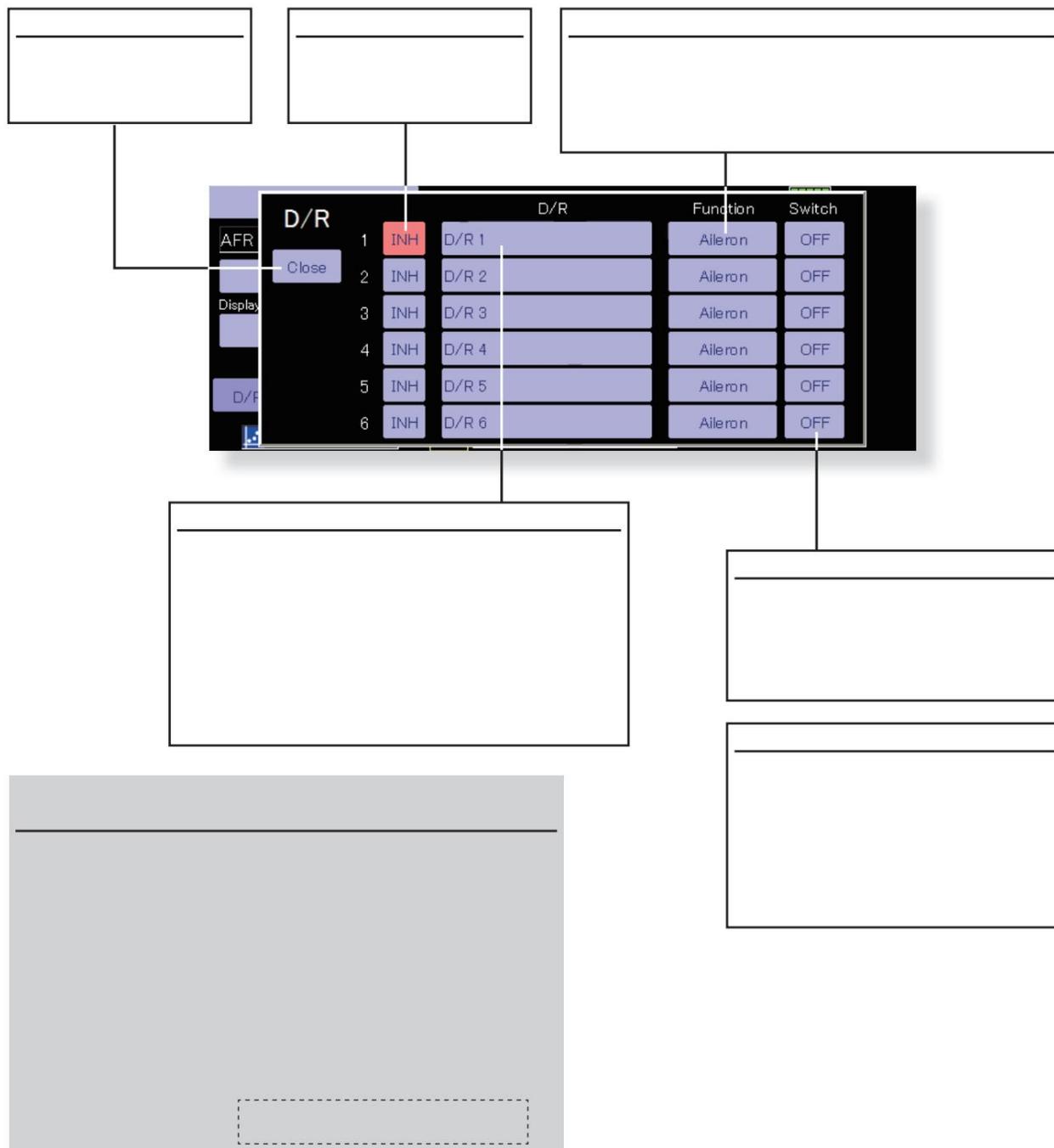
La fonction AFR est utilisée pour ajuster le lancer et le fonctionnement

un autre canal, les deux canaux peuvent être ajustés en même temps en ajustant le taux de fonctionnement via la fonction AFR.



Lors du réglage de la fonction D/R, le mode d'affichage de l'écran peut être modifié. Chaque fois que vous appuyez sur le bouton, le mode change.

D'autres conditions.





Le mixage programmable peut être utilisé pour corriger des 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 mixte, appelé « esclave ».

Vous pouvez choisir d'ajouter la version Masters au

La courbe de mélange peut être modifiée afin que les tendances indésirables puissent être corrigées efficacement en réglant le

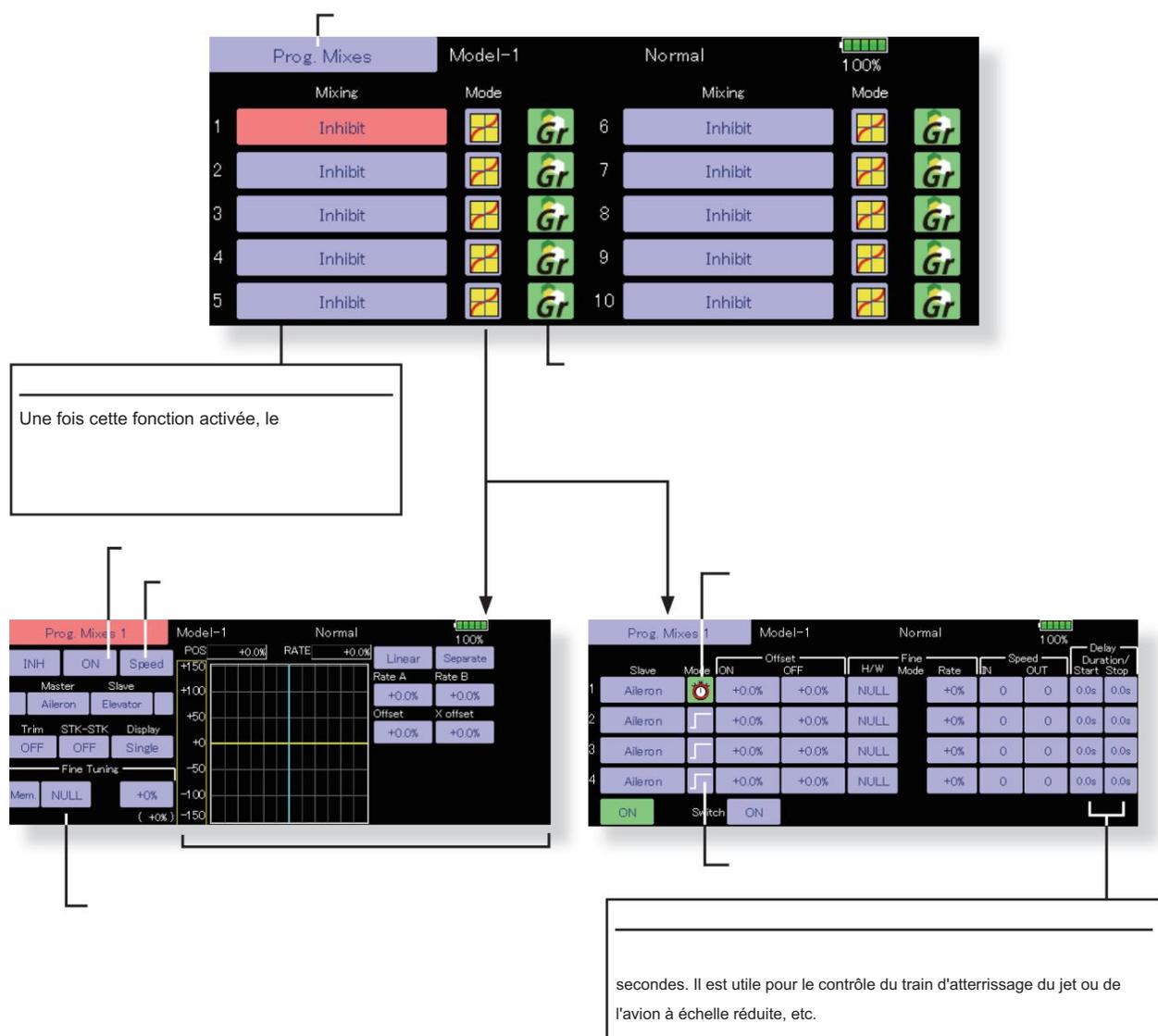
modes. La fonction Delay peut être programmée pour chaque taux.

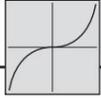
Le délai est utilisé pour modifier le taux en douceur lors de la commutation. Vous pouvez définir l'interrupteur et le contrôle du mixage ON/OFF ou choisir d'activer le mixage en permanence.

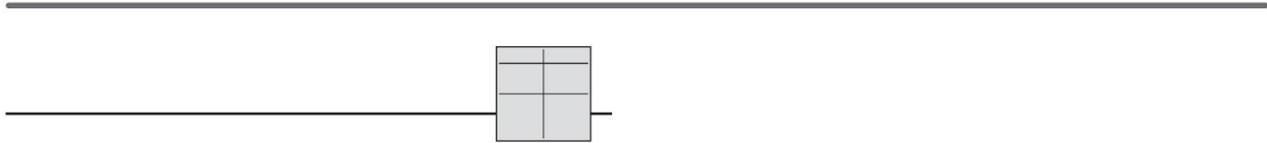
fonctionnement d'asservissement de canal programmé et peut contrôler jusqu'à quatre circuits simultanément.

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.

sélectionné, où les paramètres AFR et D/R du canal esclave

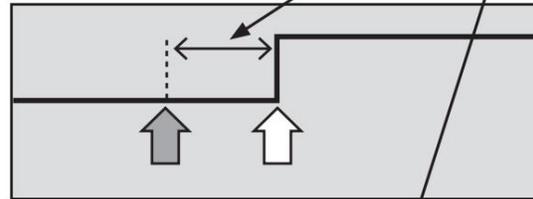




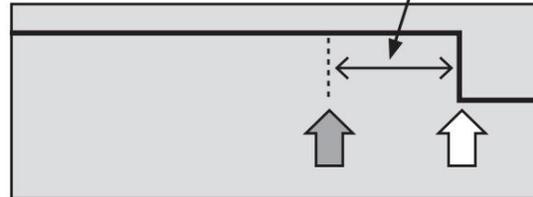


Prog. Mixes		Model-1		Normal		100%
Mixing	Mode	Mixing	Mode	Mixing	Mode	
1	Inhibit	Inhibit	Gr	6	Inhibit	Gr
2	Inhibit	Inhibit	Gr	7	Inhibit	Gr
3	Inhibit	Inhibit	Gr	8	Inhibit	Gr
4	Inhibit	Inhibit	Gr	9	Inhibit	Gr
5	Inhibit	Inhibit	Gr	10	Inhibit	Gr

Prog. Mixes 1		Model-1		Normal		100%		Delay			
Slave	Mode	Offset	OFF	H/W	Fine Mode	Rate	IN	SPEED	OUT	Start	Stop
1	Aileron	+0.0%	+0.0%	NULL		+0%	0	0	0	0.0s	0.0s
2	Aileron	+0.0%	+0.0%	NULL		+0%	0	0	0	0.0s	0.0s
3	Aileron	+0.0%	+0.0%	NULL		+0%	0	0	0	0.0s	0.0s
4	Aileron	+0.0%	+0.0%	NULL		+0%	0	0	0	0.0s	0.0s

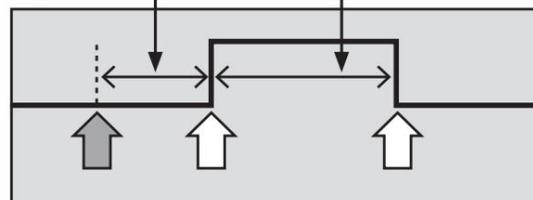


frère

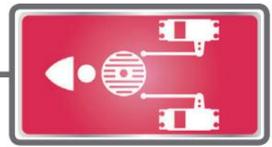


frère

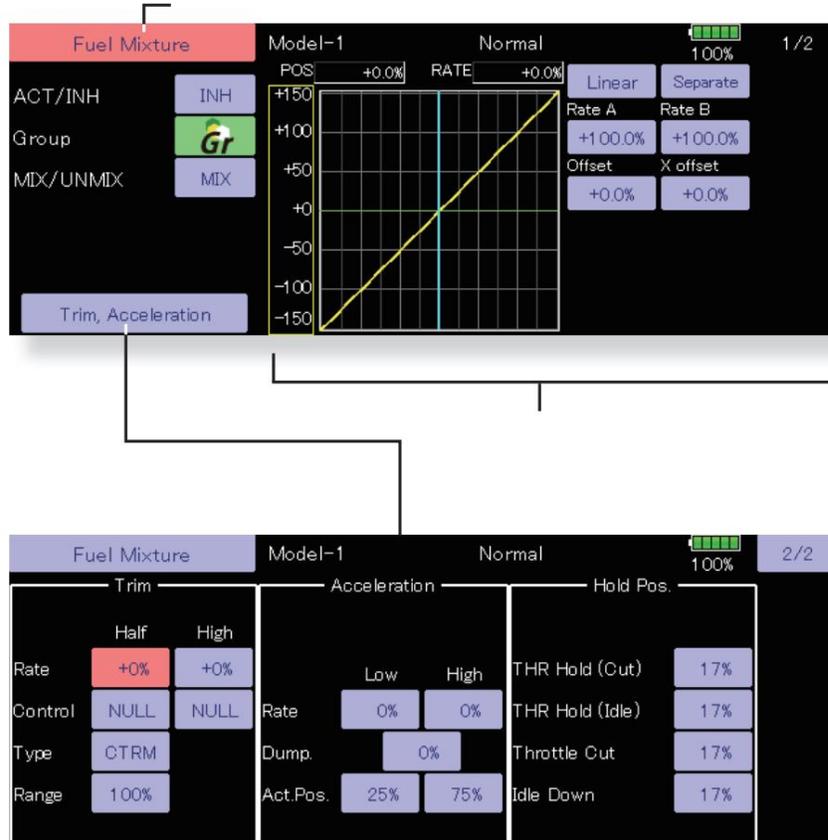
Prog. Mixes 1		Model-1		Normal		100%		Delay			
Slave	Mode	Offset	OFF	H/W	Fine Mode	Rate	IN	SPEED	OUT	Start	Stop
1	Aileron	+0.0%	+0.0%	NULL		+0%	0	0	0	0.0s	0.0s
2	Aileron	+0.0%	+0.0%	NULL		+0%	0	0	0	0.0s	0.0s
3	Aileron	+0.0%	+0.0%	NULL		+0%	0	0	0	0.0s	0.0s
4	Aileron	+0.0%	+0.0%	NULL		+0%	0	0	0	0.0s	0.0s



frère



Cette fonction est un mélange dédié utilisé dans le réglage de l'aiguille d'un moteur qui utilise un carburateur à contrôle du mélange de carburant.



Variation maximale proche centre par centre

rendu petit, le trim n'est actif que près du centre.

la valeur de la plage de réglage est diminuée, le trim n'est actif que près du centre. La coupe haute à l'aiguille fonctionne comme une coupe haute basée sur le centre. Cette opération est similaire au trim ATL inversé.

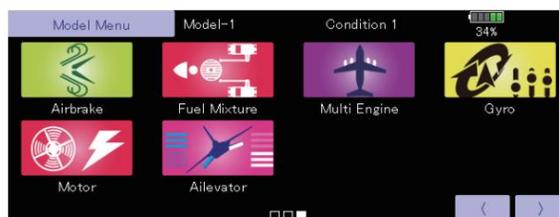
MELANGER

DEMELANGER

Ce sont les menus utilisables lorsque le type de modèle d'avion, de planeur ou de planeur EP a été sélectionné et affiché dans l'écran du menu Modèle. Utilisez d'abord la fonction Model Type du menu Linkage pour sélectionner votre type de modèle, votre type d'aile et votre type de queue. Toute modification ultérieure de ces paramètres réinitialisera toutes les données définies dans ce menu.

état, selon les besoins. Lorsque vous souhaitez utiliser le système en changeant les paramètres de chaque condition par la position du commutateur ou du manche, utilisez la fonction Condition Select pour ajouter

Ces mixages dédiés peuvent être paramétrés pour chaque vol



(Exemple d'écran du menu Modèle)

\*L'écran du menu Modèle dépend du type de modèle. Cet écran est destiné au modèle d'aile d'avion de type 4AIL+4FLP.

[Avion/planeur, 2 ailerons ou plus]

l'axe de roulis.

axe de roulis.

Ce mixage est utilisé lorsque l'on souhaite faire fonctionner le gouvernail avec le fonctionnement des ailerons. Il est possible de s'incliner avec un angle d'inclinaison faible.

[Avion/planeur, général]

Ce mélange est utilisé pour corriger les manœuvres de roulis, le tranchant, etc. des avions acrobatiques.

[Avion/planeur, général]

Ce mixage ajuste la cambrure et corrige les gouvernes de profondeur.

[Avion/planeur, 2 ailerons ou plus]

avec ascenseurs surélevés.

[Avion/planeur, 2 ailerons ou plus]

Cette fonction est utilisée lorsqu'un freinage puissant est nécessaire.

[Planeur, 2 ailerons ou plus]

[Planeur, 2 ailerons ou plus]

[Avion, général]

Il s'agit d'un mixage dédié lorsqu'un gyroscope est utilisé. [Avion/planeur, général]

Cette fonction ajuste les gouvernails gauche et droit des modèles à ailes.

La vitesse de fonctionnement lorsque le moteur du F5B et des autres planeurs EP est démarré par un interrupteur peut être réglée.

[Planeur EP, général]

Cette fonction est utilisée pour corriger les manœuvres de roulis, le tranchant, etc. des avions acrobatiques.

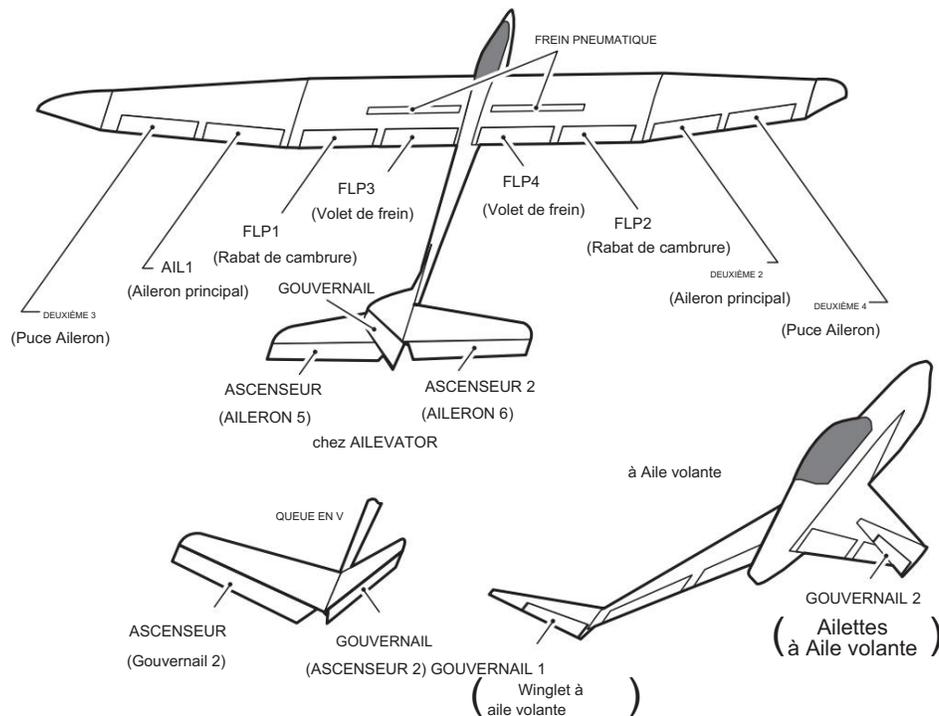
[Avion, général]

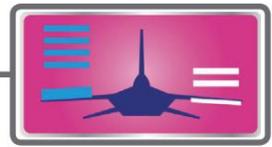
Cette fonction sélectionne le commutateur de roulis instantané et ajuste l'angle de braquage de chaque gouvernail. La vitesse du servo peut également être ajusté.

[Général de l'avion]

[Avion, général]

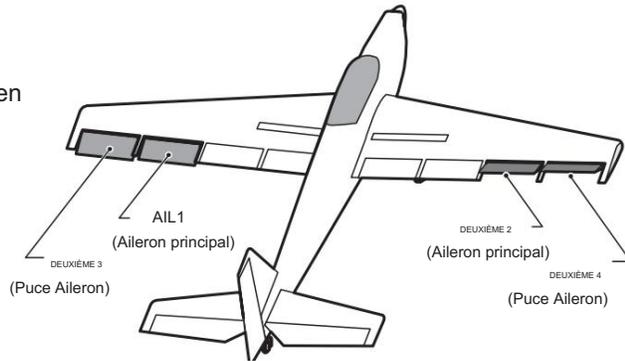
[Planeur/Planeur EP]





planeur, 2 ailerons ou plus

Le différentiel des ailerons gauche et droit peut être réglé indépendamment. Le taux différentiel peut également être ajusté en fonction de l'état de vol en



opération.

\*L'écran d'affichage est un exemple. L'écran réel dépend du type de modèle.

	Left	Right
AIL	100%	100%
AIL2	100%	100%
AIL3	100%	100%
AIL4	100%	100%
Fine Tuning		NULL

Model1 Condition 1  
 POS: +0.0% RATE: +0.0%  
 Linear Separate  
 Rate A Rate B  
 +100.0% +100.0%  
 Offset X offset  
 +0.0% +0.0%

ajustement

opération

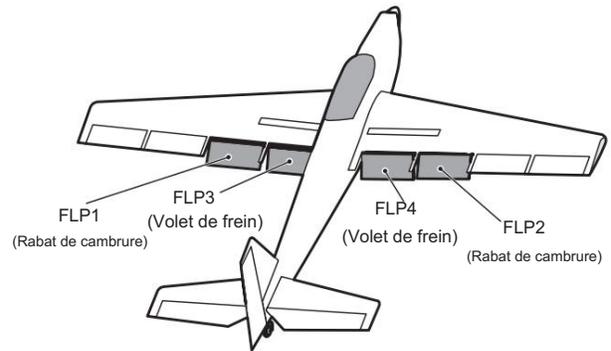
(Pour une description de la méthode de réglage, voir la description à la fin du manuel.)

(Pour plus d'informations, reportez-vous à la description)



chaque servo en fonction du type d'aile.

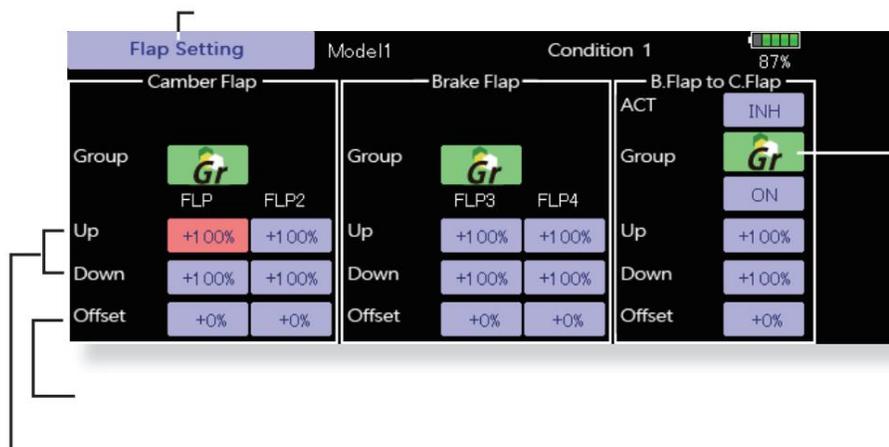
compenser



\*L'écran d'affichage est un exemple. L'écran réel dépend du type de modèle.

(Pour plus d'informations, consultez le

manuel.)



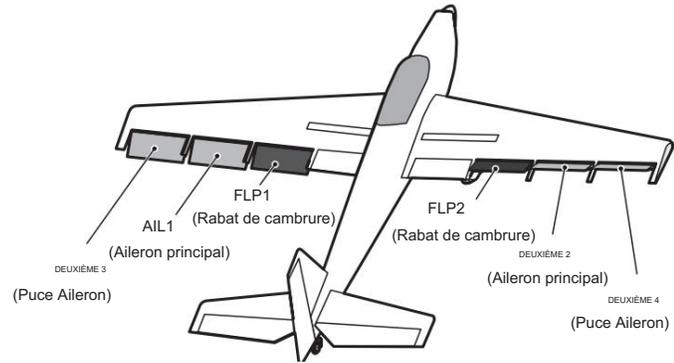
indépendamment.

décaler le point de référence.

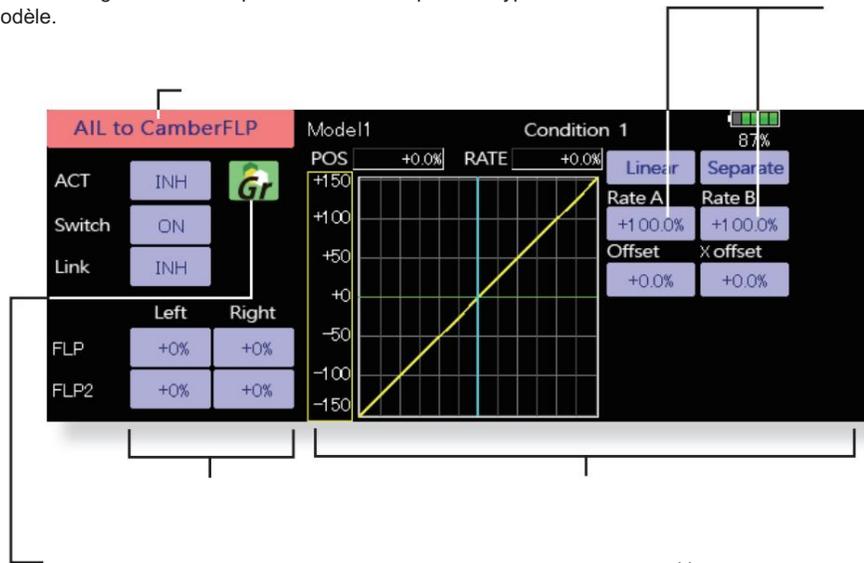
(Pour une description de la méthode de sélection du commutateur,



en mode aileron. Lorsque le manche d'aileron est manipulé, les ailerons et les volets de carrossage se déplacent simultanément et l'axe de roulis est amélioré.



\*L'écran d'affichage est un exemple. L'écran réel dépend du type de modèle.



(Pour plus d'informations, voir la description

manuel.)

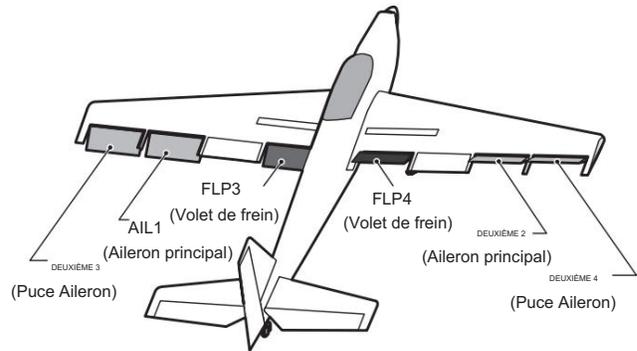
(Pour une description de la méthode de sélection du commutateur,

manuel.)

et ajustez le taux de mélange avec le bouton de réglage



mode ailerons. Lorsque le manche d'aileron est manipulé, simultanément et les performances de l'axe de roulis sont améliorées.



\*L'écran d'affichage est un exemple. L'écran réel dépend du type de modèle.

et

**AIL to Brake FLP**

Mode11 87%

ACT	INH		POS	+0.0%	RATE	+0.0%	Linear	Separate
Switch	ON						Rate A	Rate B
Link	INH			+100.0%	+100.0%	Offset	xoffset	
				+0.0%	+0.0%			

Left  
 FLP3 +0%  
 FLP4 +0%

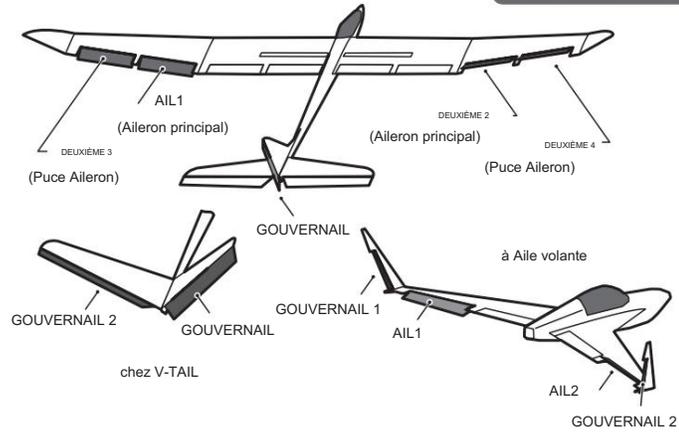
Right  
 +0%  
 +0%

et ajustez le taux de mélange avec le bouton de réglage

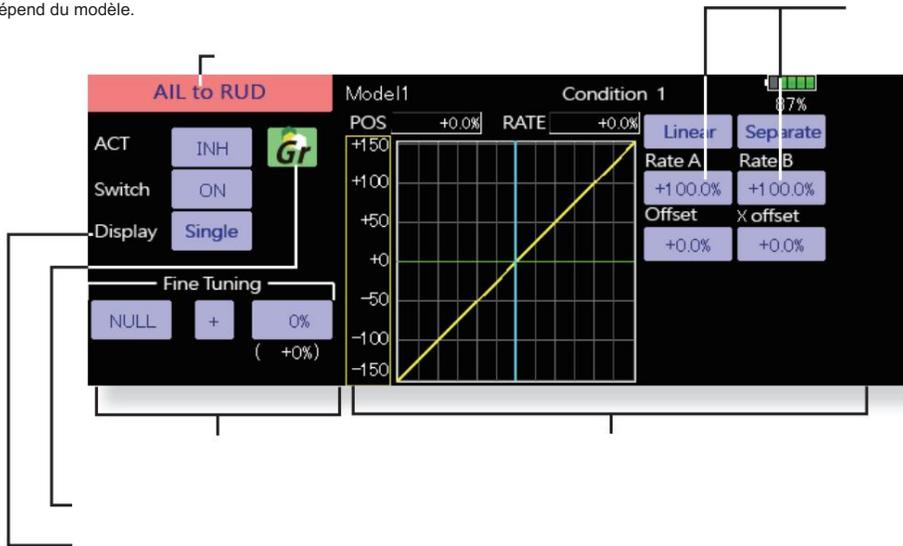


planeur, général

gouvernails avec fonctionnement des ailerons.

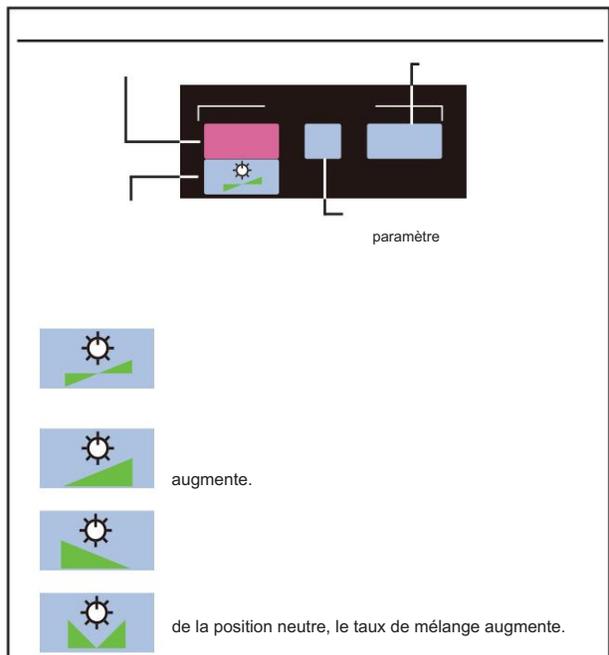


\*L'écran d'affichage est un exemple. L'actuel  
L'écran dépend du modèle.



choisi.

conditions. (Lorsque les conditions sont fixées)



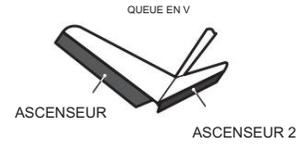


général

Ce mixage est utilisé lorsque l'on souhaite mixer les ascenseurs

corriger l'affaissement du nez pendant le fonctionnement des aérofreins.

\*Cette fonction ne fonctionne pas lorsque l'aérofrein n'est pas affecté.



**Airbrake to ELE**

INH ON

ELE Rate 1 Rate 2

+0% +0%

(+0%) (+0%)

Fine Tuning Single

NULL + 0%

Model 1 Condition 1

POS +0.0% RATE +0.0%

+150

+100

+50

+0

-50

-100

-150

Linear Separate

Rate A Rate B

+100.0% +100.0%

Offset X offset

+0.0% +0.0%

87%

ensemble.

conditions. (Lorsque les conditions sont fixées)

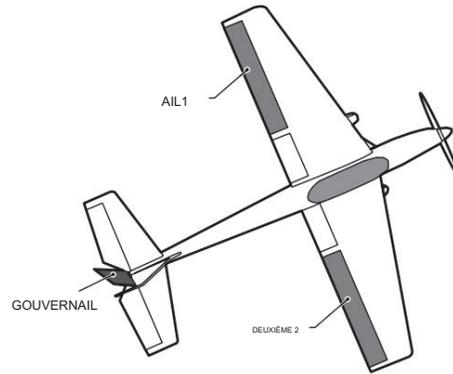


général

Cette fonction est utilisée lorsque vous souhaitez mixer lorsque le gouvernail est appliqué pendant les manœuvres de roulis, aux maquettes, aux grands modèles, etc. comme une

Lorsque vous quittez le mode mémoire, le contenu mémorisé est automatiquement sélectionné.)

Lorsque l'opération de mémoire (opération de commutateur) est effectuée en mode mémoire avec la correction de direction, la position de fonctionnement du commutateur à



les éléments sont affichés.

conditions. (Lorsque les conditions sont fixées)



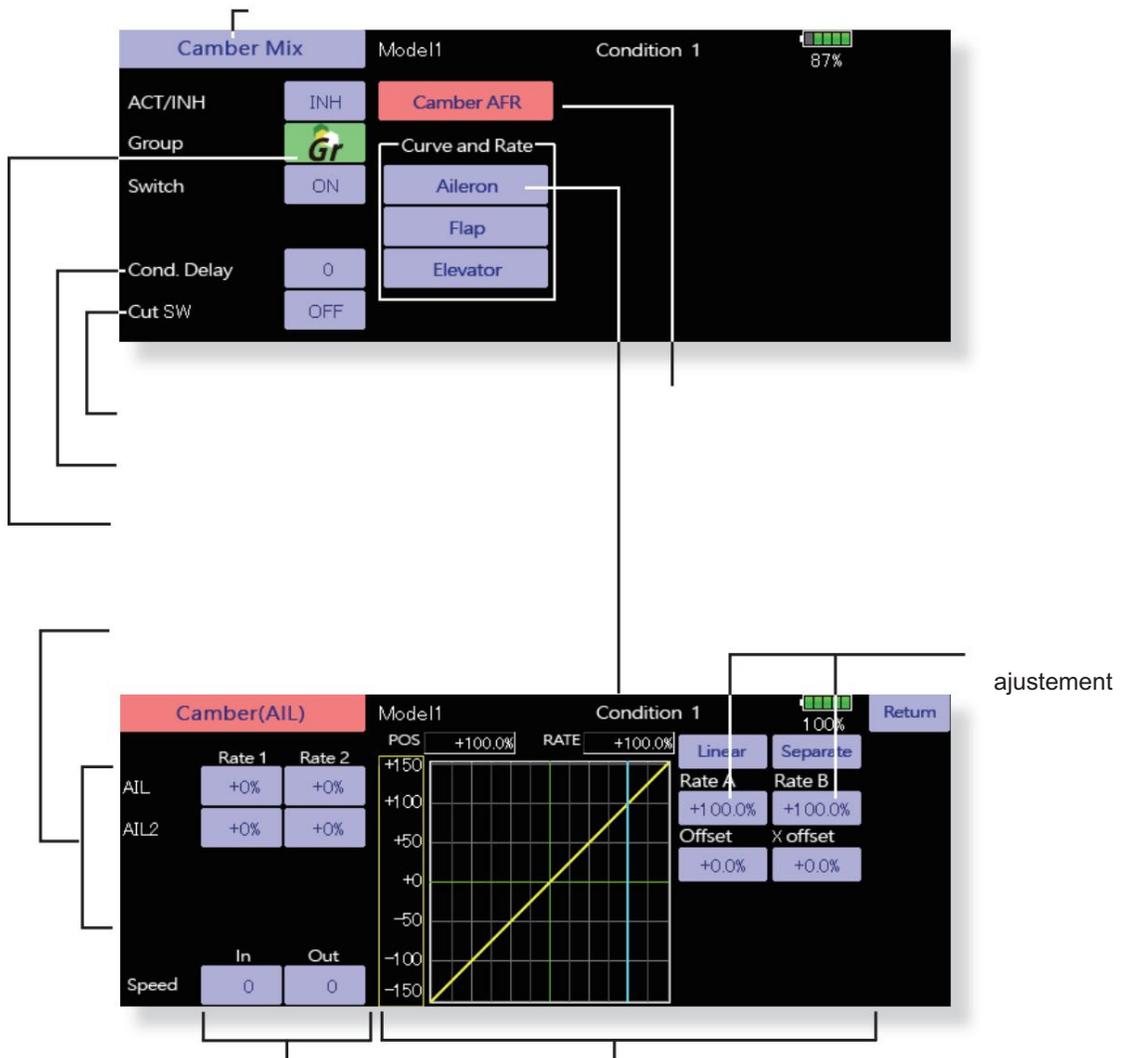
planeur, 2 ailerons ou plus

directions. Les taux d'aileron, de volet et de profondeur peuvent également être ajustés indépendamment par courbe, et les changements d'attitude provoqués par le fonctionnement du carrossage peuvent être corrigés.

Bâton

Bâton

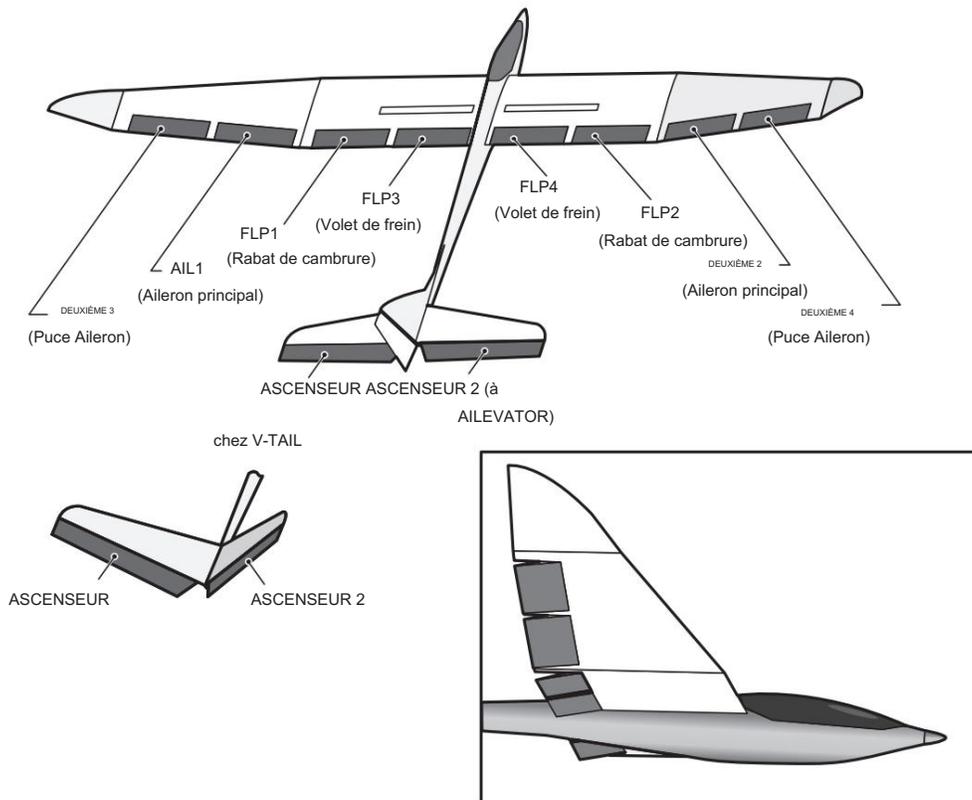
\*L'écran d'affichage est un exemple. L'écran réel dépend du type de modèle.)



ajusté.

l'écran.

écran de configuration.





planeur, 2 ailerons ou plus

Cette fonction est utilisée lorsque vous souhaitez mélanger les volets de carrossage avec le fonctionnement de la profondeur. Lorsque le mélange est utilisé de manière à ce que les volets soient abaissés par l'élevateur vers le haut, la portance peut être augmentée.

ajustement

The screenshot shows the 'ELE to Camber' menu with the following details:

- Model1**: POS +0.0%, RATE +0.0%
- Condition 1**: Linear, Separate, Rate A +100.0%, Rate B +100.0%, Offset +0.0%, X offset +0.0%
- Graph**: A coordinate system with POS on the y-axis (ranging from -150 to +150) and RATE on the x-axis (ranging from -150 to +150). A yellow line represents the relationship between POS and RATE.
- Controls**: ACT (INH), Switch (ON), Display (Single), Fine Tuning (NULL, +, 0% (+0%)).
- Other**: Battery icon at 87%, page indicator 1/2.

Below the main menu is a detailed table of settings for 'ELE to Camber' in 'Model1' and 'Condition 1'.

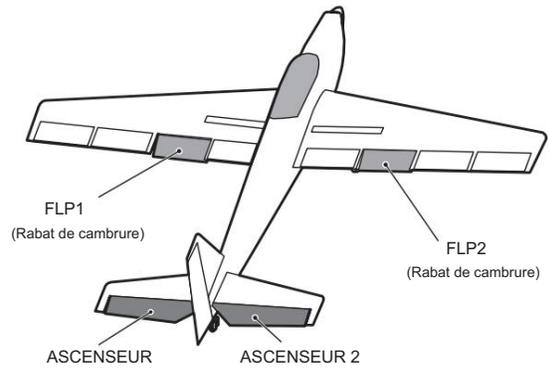
	AIL3	AIL	AIL2	AIL4
Rate 1	+0% ( +0% )	+0% ( +0% )	+0% ( +0% )	+0% ( +0% )
Rate 2	+0% ( +0% )	+0% ( +0% )	+0% ( +0% )	+0% ( +0% )
	FLP3	FLP	FLP2	FLP4
Rate 1	+0% ( +0% )	+0% ( +0% )	+0% ( +0% )	+0% ( +0% )
Rate 2	+0% ( +0% )	+0% ( +0% )	+0% ( +0% )	+0% ( +0% )

taux.

conditions (Lorsque les conditions sont définies).



sont utilisés.



Menu Modèle pour appeler l'écran de configuration affiché

\*L'écran d'affichage est un exemple. L'écran réel dépend du type de modèle.

The screenshot shows a configuration menu for 'CamberFLP to ELE'. It includes several control elements:

- Buttons: INH, ON, Gr, ELE, Rate 1 (+0%), Rate 2 (+0%), Fine Tuning (NULL, +, 0%), All Cnd., Linear, Separate, Rate A (+100.0%), Rate B (+100.0%), Offset (+0.0%), X offset (+0.0%).
- Graph: A coordinate system with POS (y-axis, -150 to +150) and RATE (x-axis, -55.5% to +55.5%). A yellow line represents the relationship between the two.
- Labels: Model1, Condition 1, 87%.

Lines connect the text 'ajustement' to the 'Gr' button and the 'Rate 1'/'Rate 2' buttons. Another line connects 'ajustement' to the 'Rate A'/'Rate B' buttons. A line connects 'paramètre)' to the 'Rate 1'/'Rate 2' buttons. A line connects 'affiché à l'écran.' to the 'Gr' button. A line connects 'conditions (lorsque les conditions sont fixées).' to the 'All Cnd.' button.

paramètre)

affiché à l'écran.

conditions (lorsque les conditions sont fixées).



## 2 ailerons ou plus

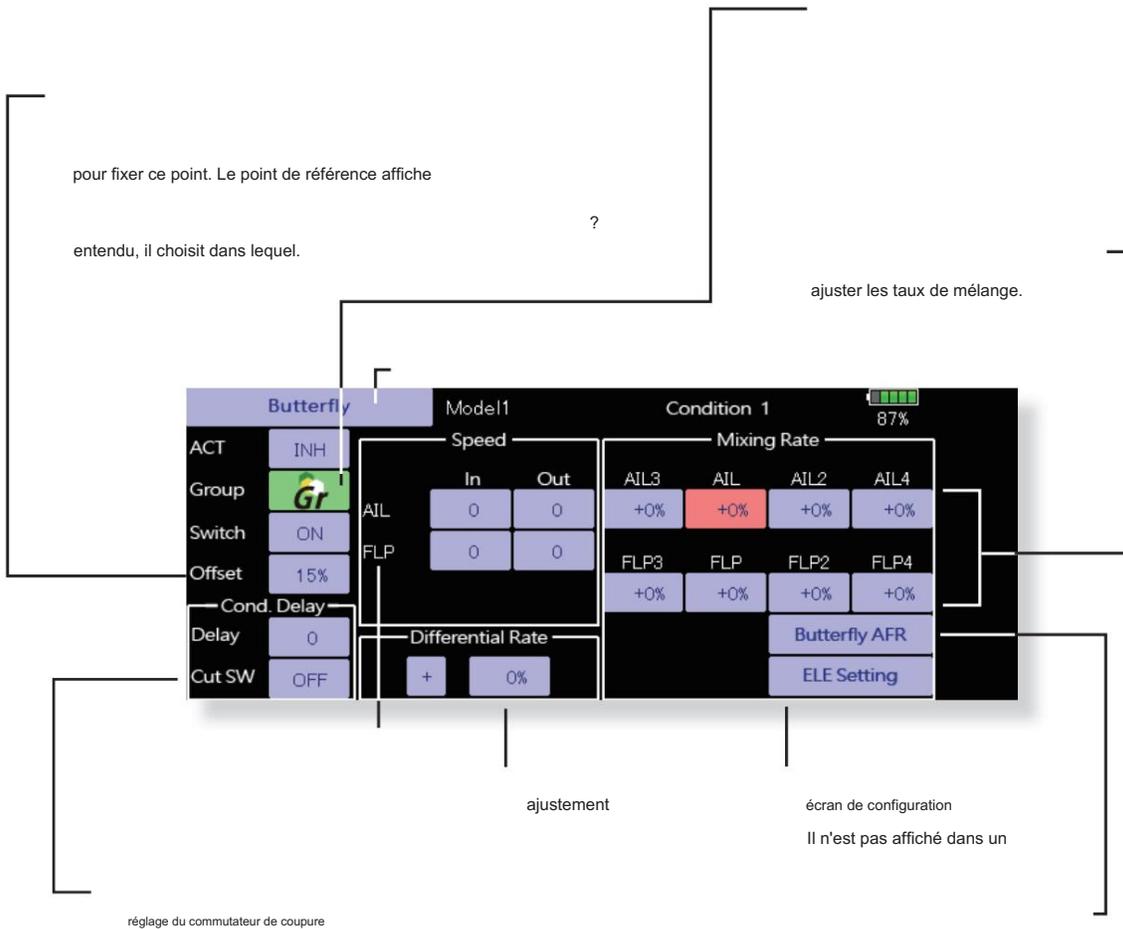
Cette fonction permet un fonctionnement puissant des freins en soulevant simultanément les ailerons gauche et droit

configuration d'atterrissage en effectuant les opérations suivantes :

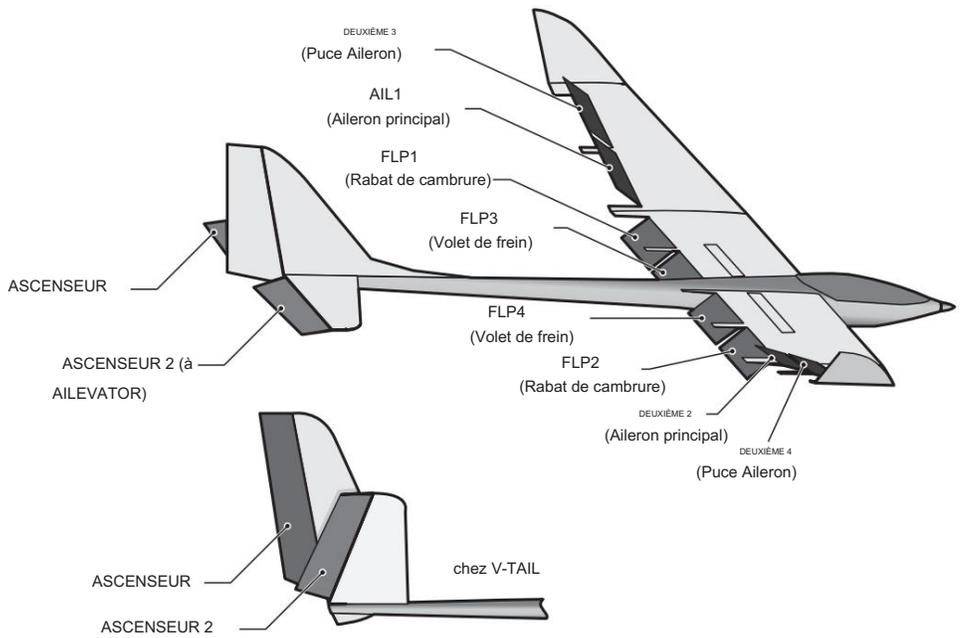
tendance au décrochage.

régler l'angle du gouvernail.

(L'écran d'affichage est un exemple. L'écran réel



sur l'écran.





2 ailerons ou plus

Par exemple peut être mis en place pour et un léger montant d'ascenseur. être utilisé peut pour le vol à grande vitesse, avec les deux ailerons ascenseur.

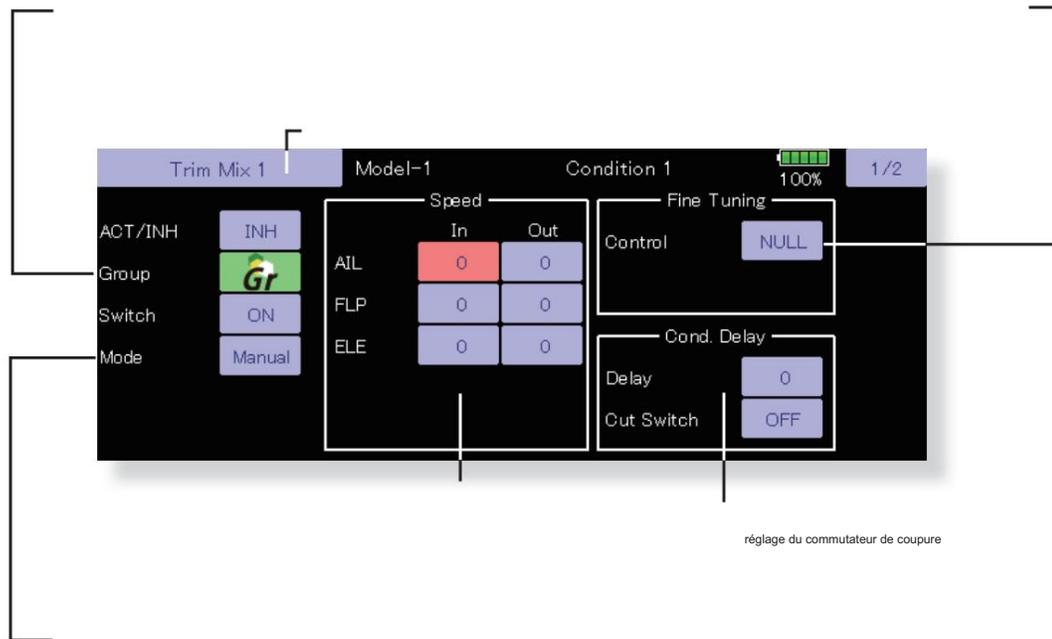
réglage d'un interrupteur. Pour éviter des changements soudains de trim lors du changement de conditions de vol, un délai peut être défini pour assurer une transition en douceur entre les deux.

\*Lors de la séparation des paramètres pour chaque condition,

sélection.

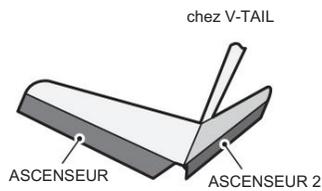
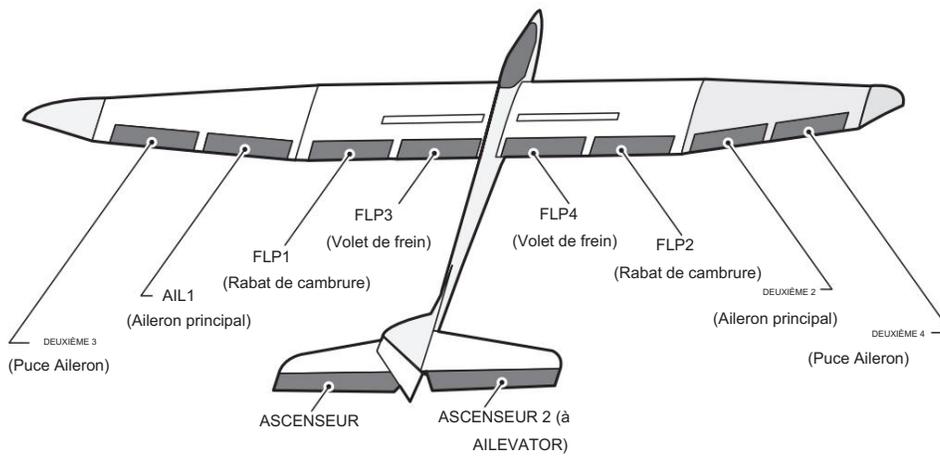
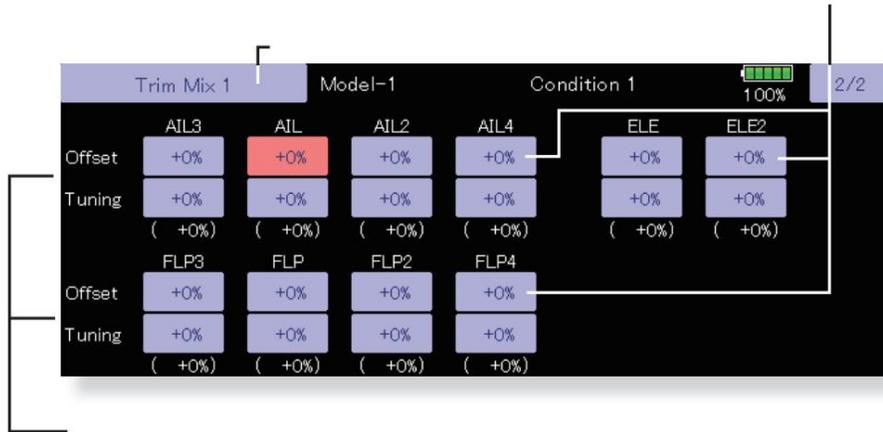
interrupteur de coupure.

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



le commutateur est réglé.

ajuster le taux avec le réglage





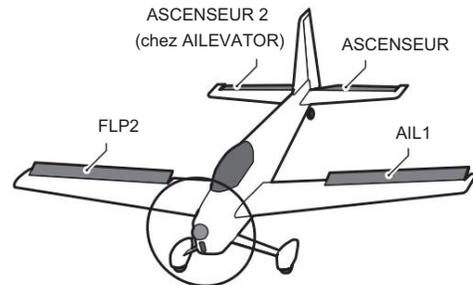
Cette fonction est utilisée lorsqu'un aérofrein est nécessaire lors de l'atterrissage ou de la plongée, etc.

Le montant du décalage des servos des ailerons, de la profondeur et des volets peut être ajusté selon les besoins. Également la vitesse des servos des ailerons, de la profondeur et des volets peut être réglé pour chaque condition, et un commutateur Cut

Vous pouvez également définir le mode automatique, qui reliera Airbrake à un manche, un interrupteur ou une molette. Un séparé changer.

(Lorsque le type de modèle à 2 ailerons est sélectionné)

Remarque : Les valeurs numériques saisies sont des exemples. Ajustez la course en fonction du fuselage.



L'écran d'affichage en est un exemple. L'écran réel dépend du type de modèle. L'écran

Airbrake		Model-1	Condition 1	100%	1/2
ACT/INH	INH	Speed		Fine Tuning	
Group	Gr	AIL	In: 0, Out: 0	Control	NULL
Switch	ON	FLP	0, 0	Cond. Delay	
Mode	Manual	ELE	0, 0	Delay	0
				Cut Switch	OFF

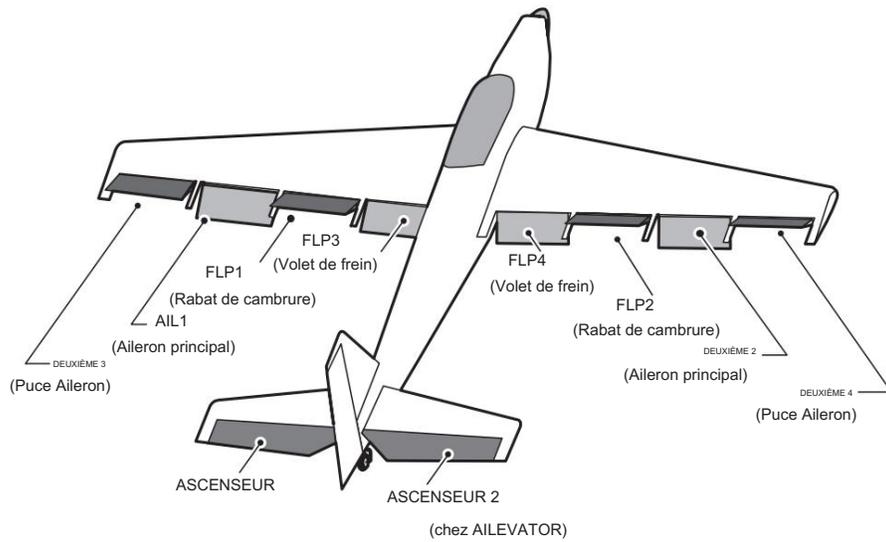
paramètre  
(Pour une description de la méthode de réglage, voir le

une description de la méthode de réglage, voir la description  
et coupez le réglage de l'interrupteur.

le commutateur est réglé.

ajuster le taux avec le réglage

		Airbrake		Model-1				Condition 1		100%		2/2	
		AIL3	AIL	AIL2	AIL4	ELE		ELE2					
Offset		+0%	+0%	+0%	+0%	+0%		+0%					
	Tuning	+0%	+0%	+0%	+0%	+0%		+0%					
		(+0%)	(+0%)	(+0%)	(+0%)	( +0%)		( +0%)					
Offset		FLP3	FLP	FLP2	FLP4								
	Tuning	+0%	+0%	+0%	+0%								
		(+0%)	(+0%)	(+0%)	(+0%)								





Cette fonction est utilisée lorsqu'un gyroscope est utilisé pour

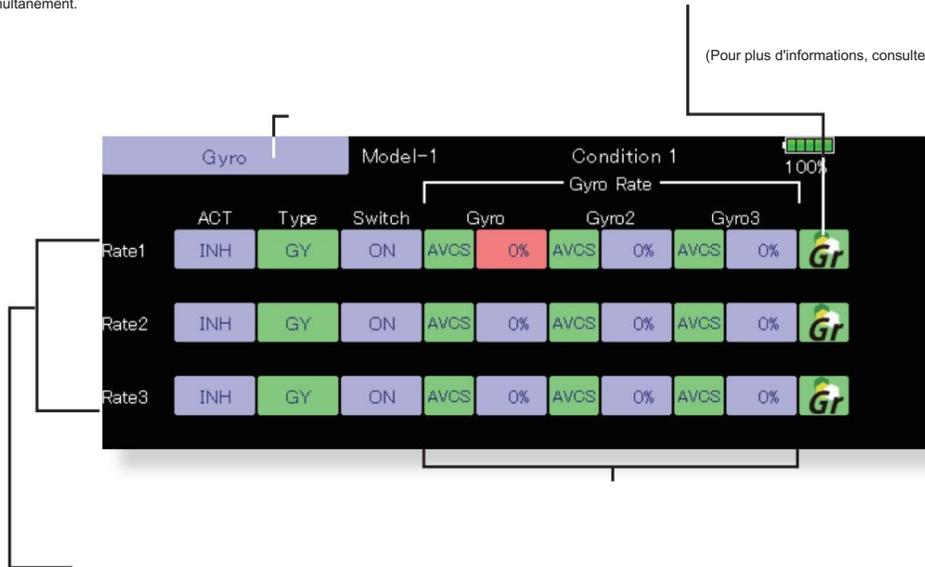
Menu de fonction du menu Linkage pour attribuer la sensibilité

commuté avec un interrupteur.

préalablement.

contrôlés simultanément.

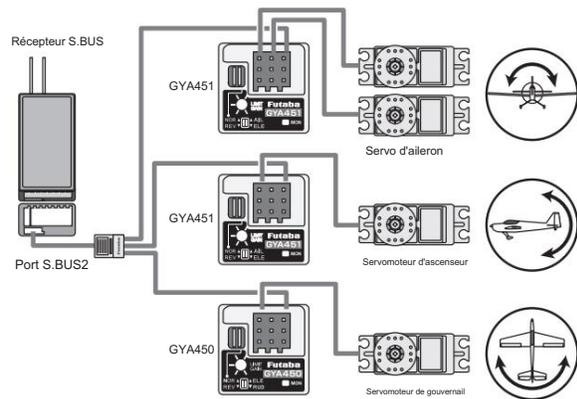
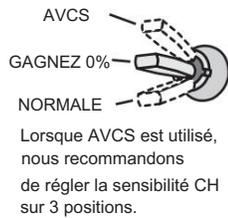
(Pour plus d'informations, consultez le



5CH → GYRO7CH → GYRO28CH → GYRO3Control et Trim → NULL

Taux	ACTE	Taper	Changer	GYRO	GYRO2	GYRO3
1	ÉTÉINT ALLUMÉ	GÉ	SE	AVCS : 60 % AVCS : 60 % AVCS : 60 %		
2	INH					
3	ALLUMÉ ÉTEINT	GÉ	SE	NORME : 60% NORME : 60% NORME : 60%		

\*Réglez de manière à ce que Rate1 soit activé à la position arrière du commutateur E et

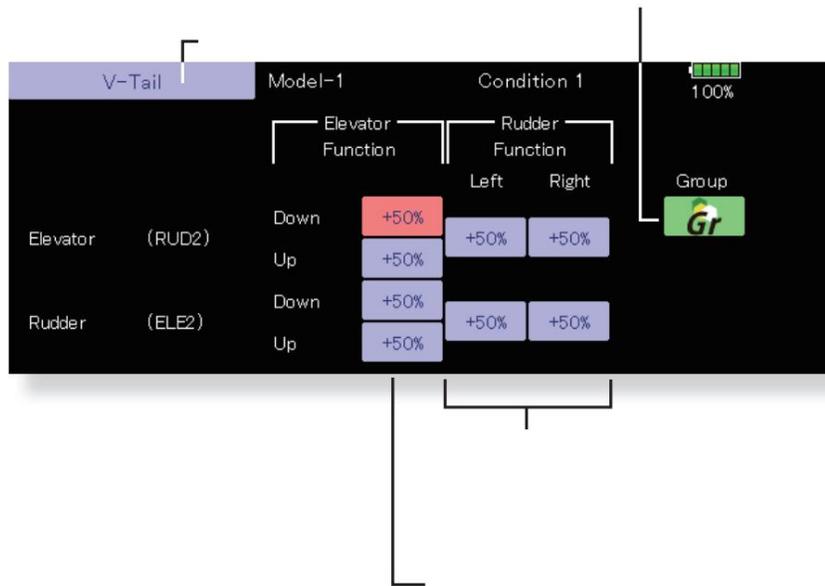
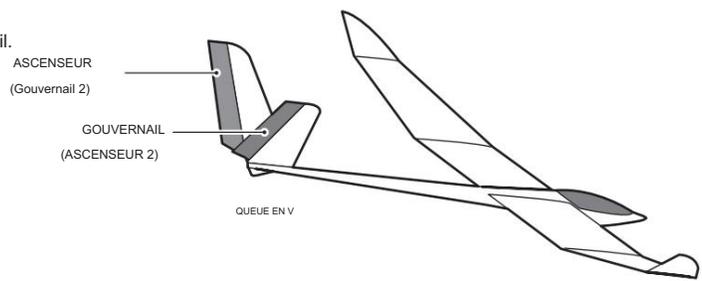




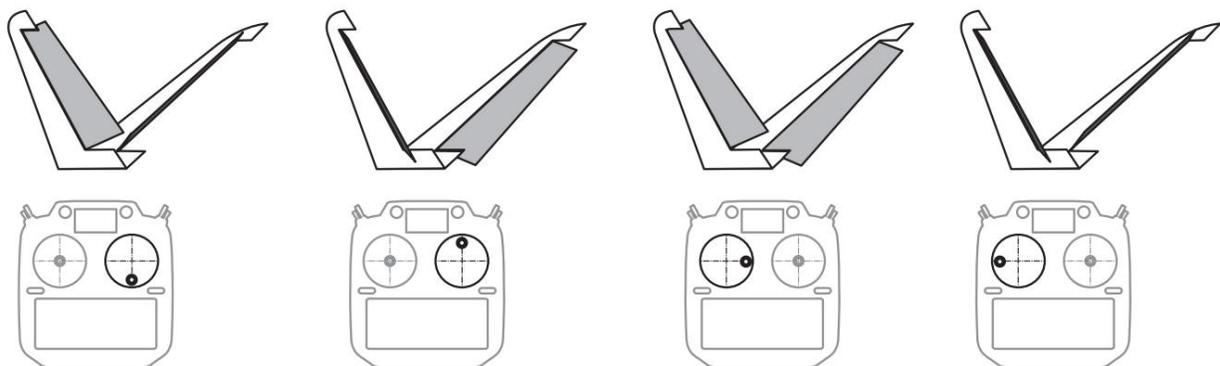
Cette fonction vous permet d'ajuster les changements d'angle du gouvernail gauche et droit au niveau de la profondeur et du gouvernail.

chaque côté du gouvernail se déplaçant de haut en bas ensemble, chaque côté se déplace dans des directions opposées lorsque

comme Ruddervator, car ils peuvent servir le même objectif.



opération





Cette fonction améliore les performances de fonctionnement de l'axe de roulis en faisant fonctionner les gouvernes de profondeur comme des ailerons.

L'ailevateur est l'endroit où chaque ascenseur, comme les ailerons sur un

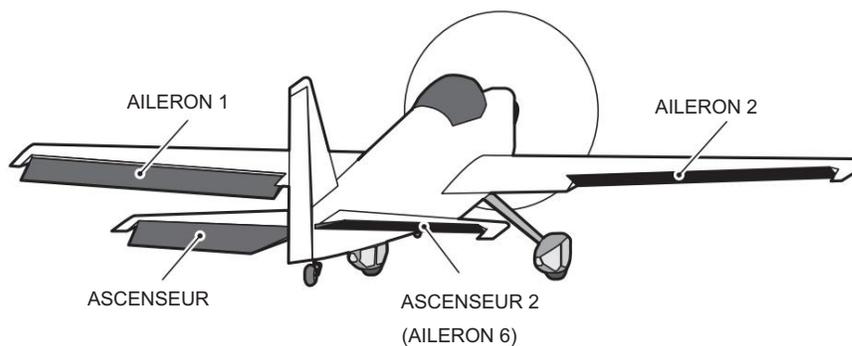
vers le bas ensemble, chaque côté se déplace dans des directions opposées lors du déplacement en tant qu'Ailevator. Généralement, les deux Ailevator

performances, en particulier sur les avions de plus grande envergure.

Remarque : Sélectionnez Ailevator comme type de modèle sur l'écran Type de modèle. Cela change le canal de sortie. Vérifiez le menu Fonction.

Ailevator		Model-1	Condition 1		100%
		Elevator Function	Aileron Function		Group
			Left	Right	Gr
Elevator	(Aileron5)	Down	+100%	+0%	
		Up	+100%	+0%	
Elevator2	(Aileron6)	Down	+100%	+0%	
		Up	+100%	+0%	

(Fonction aileron)  
ajusté.



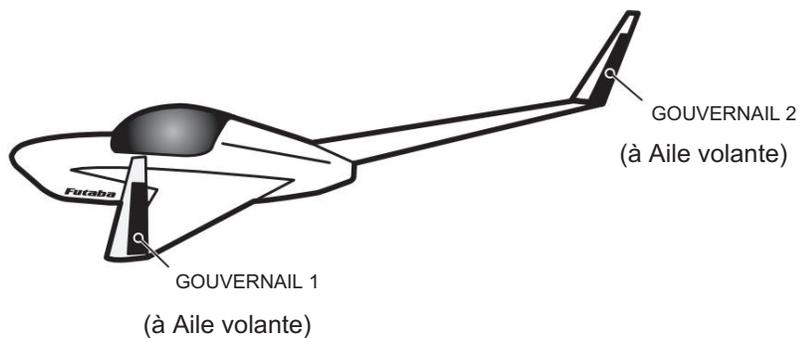
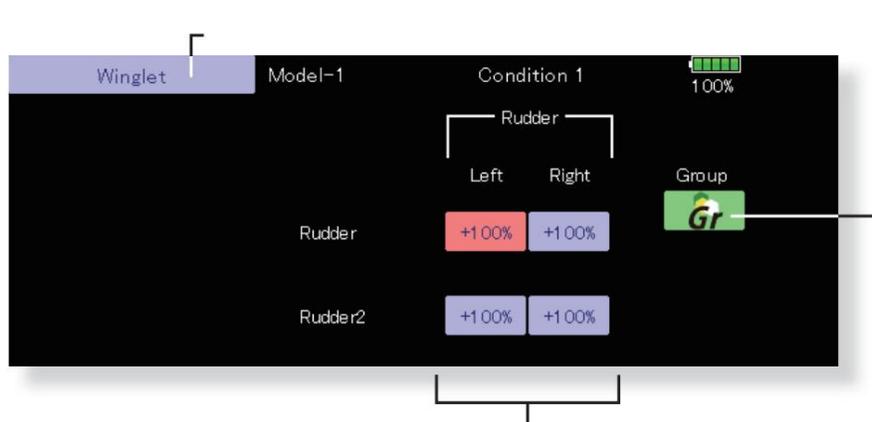


Cette fonction ajuste le gouvernail gauche et droit du gouvernail

gouvernails. La quantité de mouvement des deux servos de gouvernail

montés peut être réglée séparément.

Deux servos fonctionnent avec un seul manche de gouvernail.



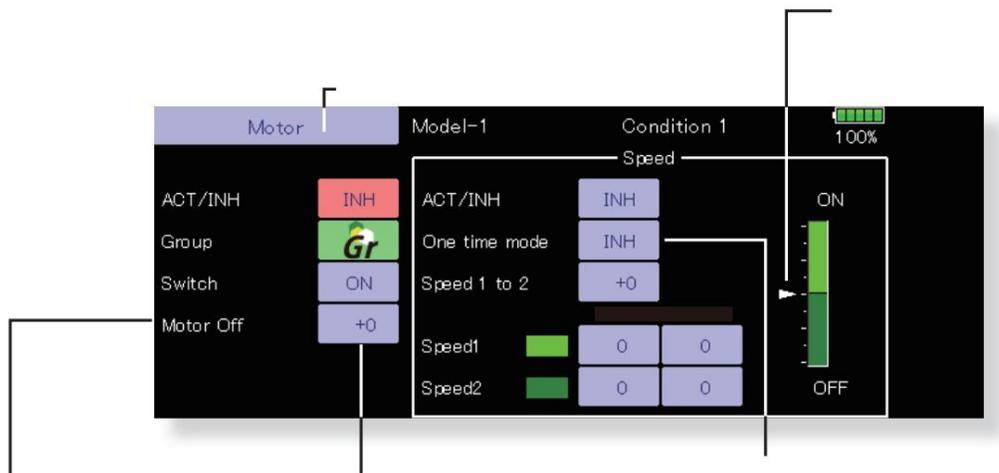


Cette fonction vous permet de régler la vitesse de fonctionnement lorsque le moteur d'un F5B ou autre planeur EP est démarré par un interrupteur. Le

peut également être utilisé comme fonction de sécurité en réglant deux interrupteurs.

Remarque : Lorsque vous utilisez cette fonction, vérifiez toujours le fonctionnement initial avec l'hélice retirée.

Remarque : Un message d'avertissement apparaît lorsque ce mixage est allumé au moment de la mise sous tension.



Un interrupteur qui active la fonction elle-même

(Réglage initial)

du coupe-circuit du moteur est mémorisé. L'écran

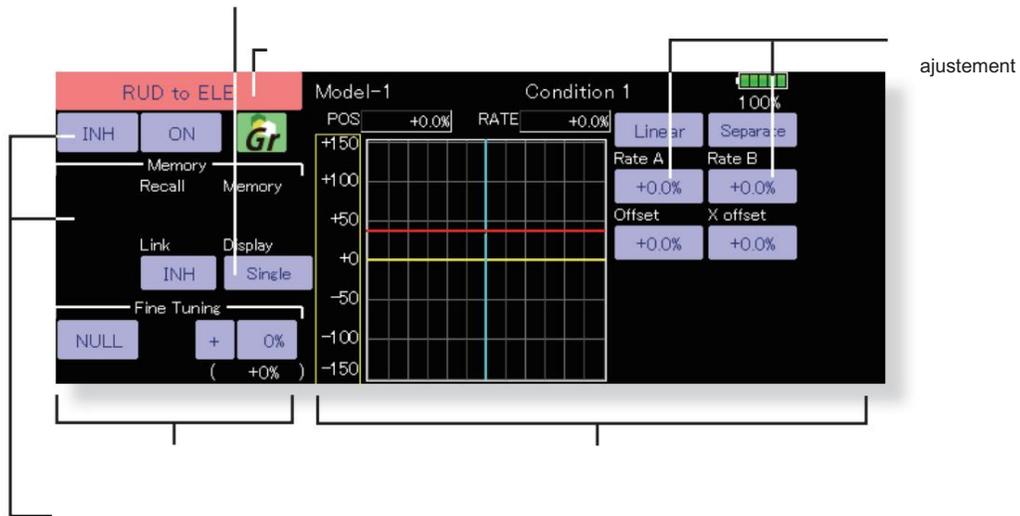
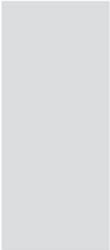


Cette fonction est utilisée lorsque vous souhaitez mixer l'ascenseur

l'opération (opération de commutation) est effectuée avec correction

tendances indésirables lorsque le gouvernail est appliqué dans les manœuvres de roulis, le tranchant de couteau, etc. des avions acrobatiques.

réglage)



les éléments sont affichés.

ajustement

(Pour une description de la méthode de réglage du commutateur,

conditions (Lorsque les conditions sont définies)

\*Lorsque l'appel change ⇒ ont été fixés ⇒

⇒

mémorisé. La mémorisation s'effectue lors du changement

et le fonctionnement est réglé simultanément.

Remarque : lors de la mémorisation du manuel avant le vol, assurez-vous que le logiciel de mémoire n'est pas accidentellement réglé sur ON et qu'un réglage de mixage incorrect n'est pas appliqué lors du roulage, du démarrage du moteur, etc.

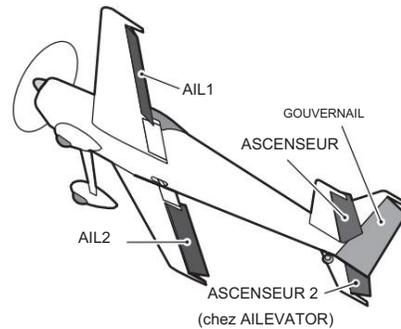


Cette fonction sélectionne le commutateur et le taux

le commutateur de direction a été commuté sur la direction  
 Le mode est sélectionné, roulez instantanément dans chaque direction  
 interrupteurs.  
 le lancer n'est pas exécuté lorsque, par exemple, le  
 allumé accidentellement. L'interrupteur à rouleau instantané est

\*Les commutateurs de direction gauche et droit et côté bas gauche et droit sont sélectionnés ici.

La vitesse de fonctionnement de chaque gouverne lorsque le



(Pour plus d'informations, voir la description sur

Snap Roll		Model-1		Condition 1			100%			1/2
Mode	Master	Safety SW		Group			Gr			
Master SW	OFF	ACT	Switch	Rate						
				AIL	ELE	RUD				
Right / Up		OFF	OFF	+100%	+100%	+100%				
Right / Down		OFF	OFF	+100%	-100%	-100%				
Left / Up		OFF	OFF	-100%	+100%	-100%				
Left / Down		OFF	OFF	-100%	-100%	+100%				

Snap Roll		Model-1		Condition 1						100%			2/2
				Speed									
				AIL		ELE		RUD					
				In	Out	In	Out	In	Out				
Right / Up				0	0	0	0	0	0				
Right / Down				0	0	0	0	0	0				
Left / Up				0	0	0	0	0	0				
Left / Down				0	0	0	0	0	0				

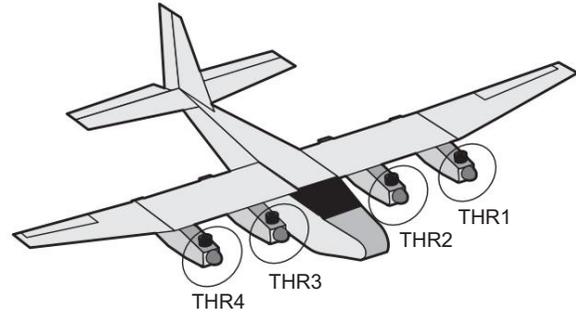


Cette fonction vous permet de régler les gaz lorsque vous utilisez un avion multimoteur comportant jusqu'à quatre moteurs. Le

Menu.

centre.

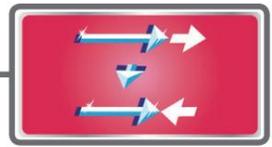
\*La position de coupe des gaz réglée sur cet écran est



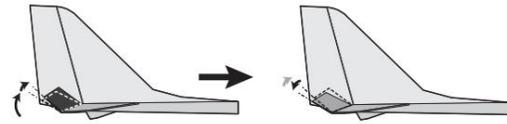
l'écran s'affiche.

Multi Engine		Model-1				Condition 1				100%	1/2
		THR	THR2	THR3	THR4	Group					
ACT/INH		INH	INH	INH	INH	Gr					
Throttle Cut	ACT	INH	INH	INH	INH						
	Posi.	17%	17%	17%	17%						
Idle Down	ACT	INH	INH	INH	INH						
	Rate	17%	17%	17%	17%	Hold Pos.					
Throttle Hold		INH	INH	INH	INH					17%	

Multi Engine		Model-1				Condition 1				100%	2/2
		THR	THR2	THR3	THR4						
High Trim	Control	NULL	NULL	NULL	NULL						
	Rate	+	0%	+	0%	+	0%	+	0%		
			( +0% )	( +0% )	( +0% )	( +0% )					
Idle Trim	Control	NULL	NULL	NULL	NULL						
	Rate	+	0%	+	0%	+	0%	+	0%		
			( +0% )	( +0% )	( +0% )	( +0% )					



Le réglage de l'accélération peut être effectué à l'ascenseur, ELE



paramètre. La méthode de réglage est la même.

The screenshot displays the 'Acceleration' menu for 'Model-1' under 'Condition 1'. It is divided into two sections: 'Elevator' and 'ELE to Camber'. Both sections feature a 'Gr' icon, 'ACT/INH' buttons, 'INH' buttons, and a 'Rate' slider set to 0%. The 'Elevator' section includes 'Up' and 'Down' buttons, 'Dumping' (0%), and 'Active Pos' (-50% and +50%). The 'ELE to Camber' section includes 'Up' and 'Down' buttons, 'Dumping' (0%), and 'Active Pos' (-50% and +50%). A battery indicator shows 100% and the page number is 1/2.

The screenshot displays the 'Acceleration' menu for 'Model-1' under 'Condition 1', specifically the 'AIL to RUD' section. It features a 'Gr' icon, 'ACT/INH' buttons, 'INH' buttons, and a 'Rate' slider set to 0%. The 'AIL to RUD' section includes 'Left' and 'Right' buttons, 'Dumping' (0%), and 'Active Pos' (-50% and +50%). A battery indicator shows 100% and the page number is 2/2.

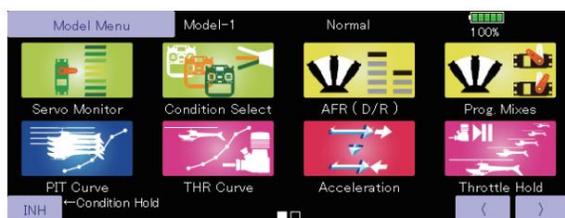
Cette section contient des informations sur les commandes qui s'appliquent uniquement aux hélicoptères. Pour les instructions sur les avions et les planeurs, reportez-vous aux sections relatives à ces avions. Chacune de ces fonctions peut être réglée indépendamment pour différentes conditions de vol. Pour accéder à ces paramètres, appuyez sur le bouton de fonction souhaité.

Utilisez la fonction Model Type dans le menu Linkage pour sélectionner au préalable le type de swash adapté au fuselage.

Si vous modifiez ultérieurement le type de modèle, tous les paramètres seront perdus.

avant de définir les données du modèle pour chaque fonction. (Jusqu'à huit conditions peuvent être utilisées)

La fonction AFR, le mélange de carburant et les autres fonctions communes à tous les types de modèles sont décrites dans une section distincte.



#### Condition Fonction de maintien Bouton ON/OFF

1. Réglez le manche des gaz plus bas que le tiers du point.
2. Appuyez sur le bouton INH pour activer la fonction de maintien des conditions.

en cours d'exécution. Une alarme indique que la fonction est opérationnelle. Cela empêchera le moteur de s'emballer dangereusement lors du réglage des paramètres de ralenti.

Vous devez désactiver cette fonction lorsque vous avez terminé les réglages.

Le système ne vous permettra pas d'activer/désactiver cette fonction dans l'un ou l'autre des états suivants :

sont sur.

1/3 point.

Courbe PIT :

Courbe THR : courbe des gaz et réglage du trim en vol stationnaire

Accélération:

Maintien de l'accélérateur : déplace l'accélérateur au ralenti pendant l'autorotation.

Mélange Swash :

Mélange des gaz :

De la fosse à l'aiguille :

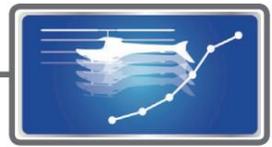
Buvez-le RUD :

Mélange de carburant :

Gyroscopie : utilisé pour changer la sensibilité du gyroscope de la série Futaba GY

Gouverneur : utilisé pour changer le régime de la tête de l'hélicoptère

Limiteur d'accélérateur : limite la plage élevée du mouvement de l'accélérateur par n'importe quel curseur ou trimmer.



Cette fonction ajuste la courbe de fonctionnement du pitch pour chaque mouvement du manche des gaz.

La courbe de pas peut être librement sélectionnée depuis la courbe de fonctionnement linéaire jusqu'à la courbe lisse, et ajustée pour correspondre à la courbe souhaitée.

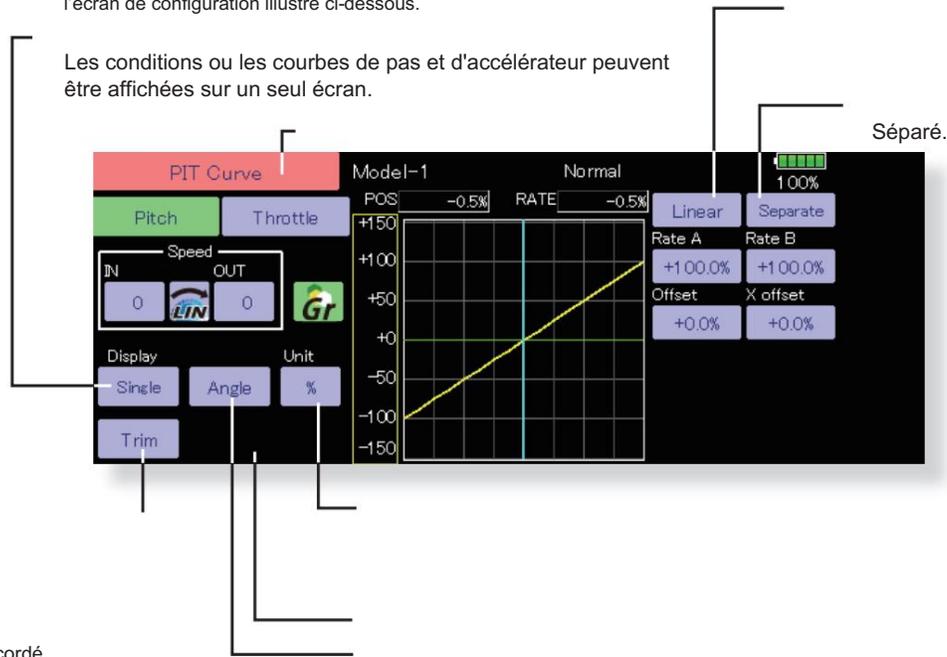
peut être sélectionné). Jusqu'à 17 points peuvent être définis pour les types linéaires ou courbes. créer un

courbe, une courbe simple et lisse peut être créée en sélectionnant le type de courbe et 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, une courbe simple et lisse peut être créée en sélectionnant le type de courbe et en réduisant le nombre de points d'entrée à

points que vous avez créés.

l'écran de configuration illustré ci-dessous.

Les conditions ou les courbes de pas et d'accélérateur peuvent être affichées sur un seul écran.



accordé.

pas.

Séparé.

<p>Ajustement normal de la courbe</p> <p>créer une courbe de hauteur de base centrée sur</p> <p>courbe de sorte que le contrôle haut/bas soit meilleur à un</p>
<p>Ajustement de la courbe de ralenti</p> <p>pas maximum qui n'applique pas de</p>
<p>Note:</p> <p>réinitialiser.</p>
<p>Réglage de la courbe de maintien des gaz</p>



Précautions d'utilisation

**⚠** AVERTISSEMENT



réglez toujours le commutateur de condition de ralenti sur [OFF] et démarrez le moteur au ralenti.

Méthode de réglage

les autres conditions. Lorsque vous souhaitez définir la date  
mode.

par une ligne grasse.

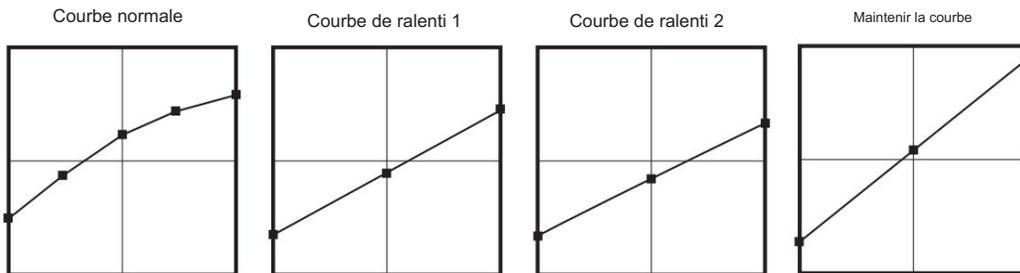
actuellement utilisé est également affiché.

Exemples de réglage de courbe

Les écrans présentés ci-dessous sont des courbes créées en saisissant l'angle d'inclinaison sur les côtés bas, central et haut, 3 points ou 5 points pour chaque condition. Ils ont été créés en réduisant le nombre de points aux 3 points du côté bas, du côté central et du côté haut. Lors de la création d'une courbe, saisissez le

\*Pour une description de la méthode de réglage de la courbe, voir la description sur au dos de ce manuel.

Courbe ample



The screenshot shows a control panel with a dark background. At the top, it says 'Pitch Trim' and 'Model-1'. Below this, there are several sections: 'Hover' with 'ACT/INH' buttons (INH, Gr) and a 'Rate' of 30%; 'Low Pitch / High Pitch' with 'ACT/INH' buttons (INH, Gr) and 'Rate' buttons (+, 0%, -) for both Low Pitch and High Pitch; and 'Range' set to 100% and 'Control' set to NULL. A battery indicator shows 100%.

---

#### Trim de tangage en vol stationnaire

La fonction Hovering Pitch ajuste le pitch près du point de survol. Normalement, il est utilisé en condition de vol stationnaire. Le pas en vol stationnaire peut être réglé avec précision pour les changements de vitesse du rotor accompagnant les changements de

le pas en vol stationnaire afin que la vitesse du rotor soit constante. Cette fonction peut être utilisée avec la fonction Hovering Throttle Trim pour un fonctionnement plus délicat.

#### Méthode de réglage

peuvent être sélectionnés.

Mode CTRM :

Mode NORME :

courbe.

utilisé près du centre.

---

#### Trim aigu/faible

High Pitch/Low Pitch Trim est la fonction de trim côté haut et côté bas du servo de pas.

#### Méthode de réglage

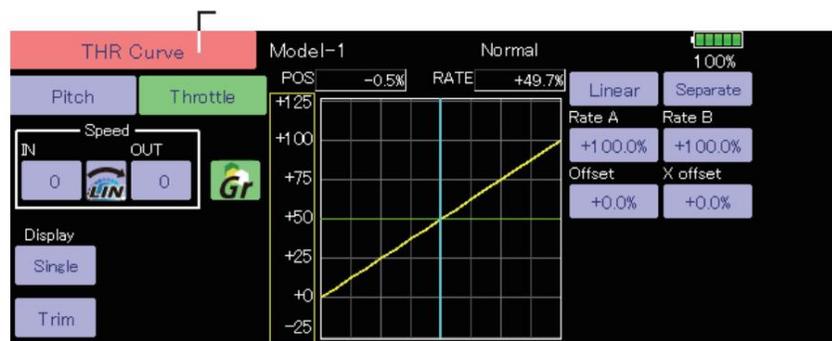
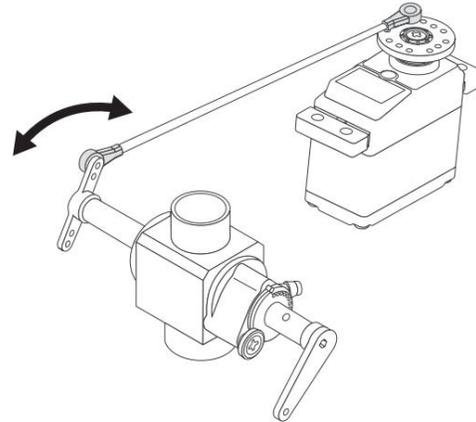
centre comme norme.



Cette fonction ajuste la courbe de fonctionnement de l'accélérateur pour chaque condition afin d'optimiser le régime moteur en fonction du mouvement du manche des gaz.

Une courbe d'accélérateur allant du fonctionnement linéaire à la courbe lisse peut être définie. Ajustement à la courbe que vous souhaitez utiliser

Fonction. Jusqu'à 17 points de courbe peuvent être définis, cependant, lorsque les 5 points et d'autres données de points sont utilisés, une courbe lisse peut être facilement créée en réduisant le nombre de points à 5 et en entrant la valeur spécifiée aux points correspondants.



#### Ajustement normal de la courbe

la vitesse est la plus simple.

#### Ajustement de la courbe de ralenti

#### Précautions d'utilisation

**!** AVERTISSEMENT



réglez le commutateur de condition de ralenti sur [OFF] et démarrez le moteur en mode ralenti.

#### Méthode de réglage

les autres conditions. Lorsque vous souhaitez définir la date mode.

indiqué par une ligne grasse.

l'utilisation est également affichée.

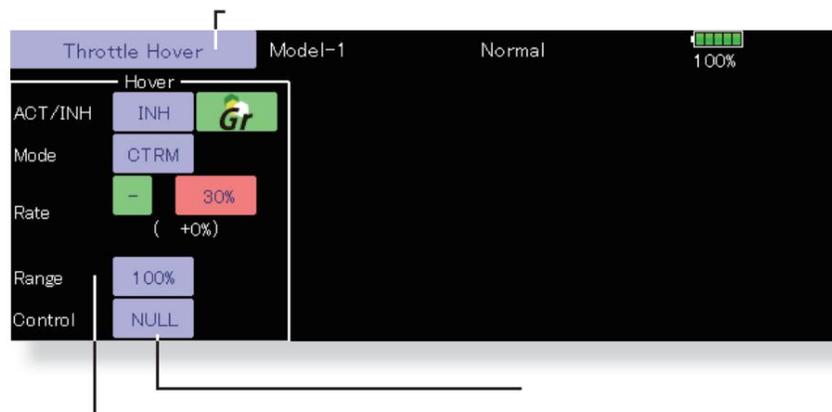
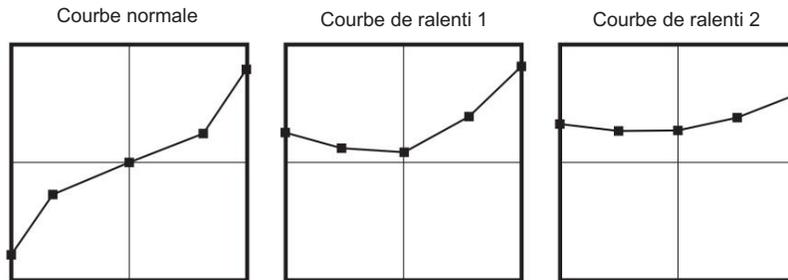
ces courbes avec la courbe de pitch.

quand l'accélérateur est trop sensible

## Exemples de réglage de courbe

Les courbes présentées ci-dessous ont été créées en utilisant le mode Ligne et en saisissant les données des 5 points 0 % (côté bas), 25 %, valeur), 50 % (centre), 75 %, 100 % (côté haut) pour chaque condition. Ils ont été créés en réduisant le nombre de points de la ligne à 5. Lors de la création d'une courbe,

## rôle Courbe ample



La fonction Throttle Hover coupe les gaz près du point de vol stationnaire. Normalement, utilisez-le en survolant

les changements de température, d'humidité et d'autres conditions de vol peuvent être compensés. Réglez l'accélérateur pour que la rotation du rotor soit la plus stable possible. Un découpage plus délicat est également possible en utilisant cette fonction avec la fonction Hover Pitch.

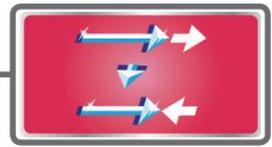
## Méthode de réglage

choisi.  
Mode CTRM :

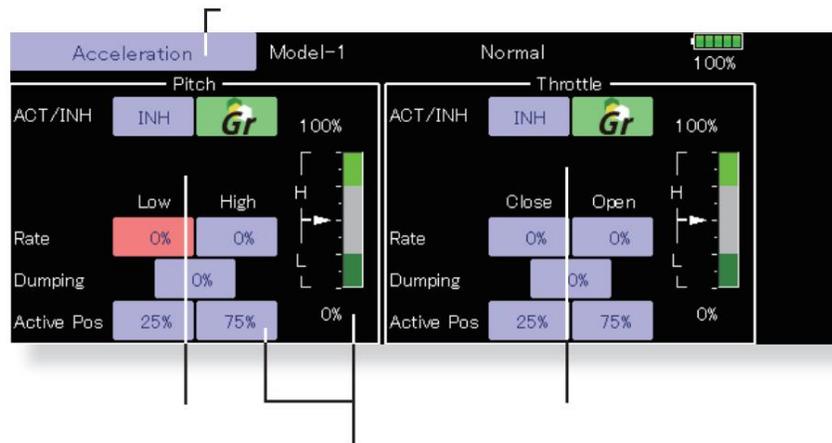
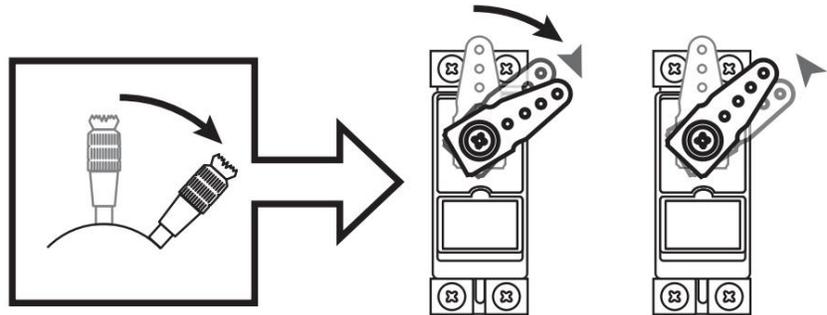
Mode NORME :

centre.

la direction peut être définie.



Une fonction d'accélération peut être définie. Ceci est utilisé pour ajuster les réglages du pas et de l'accélérateur lorsque le mélange est trop riche ou trop pauvre, ce qui peut être causé par un fonctionnement soudain du manche des gaz.



#### Méthode de réglage

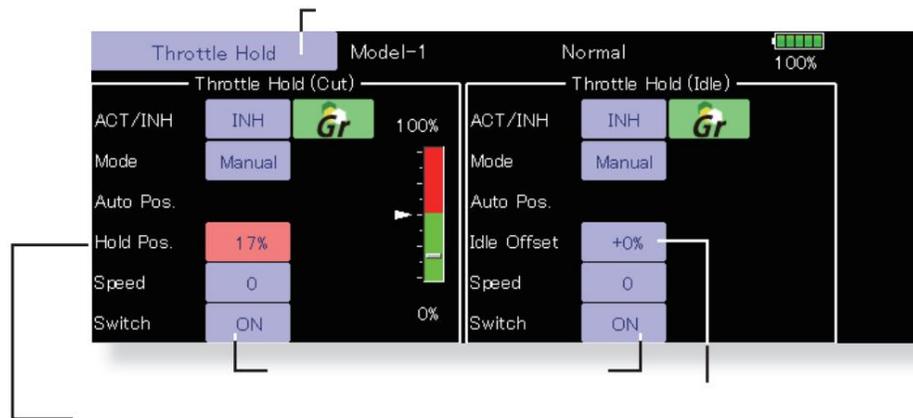
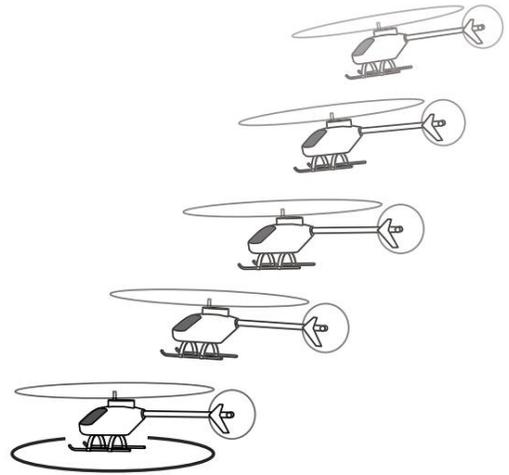
l'accélération est effectuée.

Remarque : Lorsque vous utilisez la fonction Accélération, étant donné que la course de tangage est importante, effectuez vos réglages de manière à ce qu'il n'y ait pas de blocage de votre liaison.



Cette fonction définit la position de coupure des gaz pendant une plongée à rotation automatique. La position du papillon des gaz peut également être réglée sur une position de ralenti distincte de la position de coupure des gaz.

Cela permet une utilisation pour changer pendant l'entraînement.



#### Exemple d'utilisation

Remarque : Lorsque le maintien des gaz est réglé sur ON en mode normal condition, le maintien des gaz agit et le servo des gaz est désactivé. Réglez toujours le maintien des gaz sur ON en condition de maintien.

#### Précautions d'utilisation

#### ⚠ AVERTISSEMENT

! Lors du démarrage du moteur, vérifiez que les conditions de ralenti et de maintien de l'accélérateur sont [OFF].

#### Méthode de réglage

##### Mode manuel:

fonctionnement du commutateur uniquement.

##### Mode voiture :

en position manette des gaz.

Réglage automatique de la position :

##### Maintien des gaz (coupe)

pour que le carburateur soit complètement ouvert.

##### Maintien des gaz (au ralenti) :

la position de ralenti de la courbe des gaz.



La fonction swash mix est utilisée pour corriger le plateau cyclique dans le sens des ailerons (roulis) et de la profondeur (pas cyclique) correspondant à chaque opération de chaque condition.

Un réglage par courbe indépendante pour les opérations d'aileron, de profondeur et de tangage est possible. Le fonctionnement peut être ajusté en douceur en appelant

cela correspond au mélange et à la direction qui doit être corrigée.

Exemple d'utilisation

---

tendances indésirables dans le sens du roulis

The top screenshot shows the 'Swash Mix' menu for 'Model-1' in 'Normal' mode. It lists four mixing options:

Mixing	ACT	Switch	Group
AIL to ELE	INH	ON	Gr
ELE to AIL	INH	ON	Gr
PIT to AIL	INH	ON	Gr
PIT to ELE	INH	ON	Gr

The bottom screenshot shows the detailed configuration for 'AIL to ELE'. It includes a graph for rate adjustment with 'POS' and 'RATE' both set to '+0.0%'. Other settings include 'Linear' mode, 'Rate A' and 'Rate B' at '+0.0%', 'Offset' and 'X offset' at '+0.0%', and 'ACT' set to 'INH', 'Switch' to 'ON', and 'Trim' to 'OFF'. A 'Return' button is visible in the top right corner.

Méthode de réglage

sans garniture.

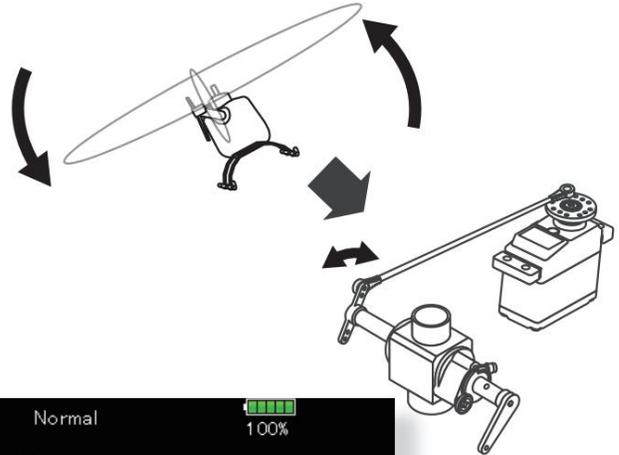
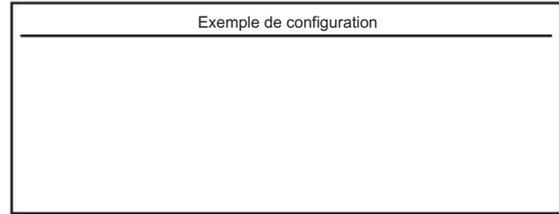


Cette fonction corrige le ralentissement du régime moteur provoqué par le fonctionnement du plateau cyclique pendant le fonctionnement des ailerons ou de la profondeur. La méthode d'application dans le sens des aiguilles d'une montre

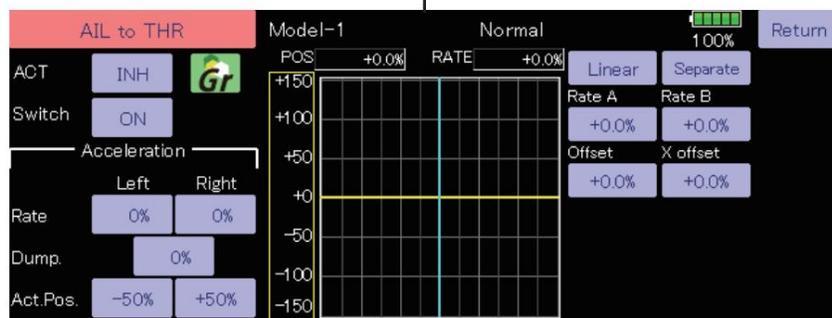
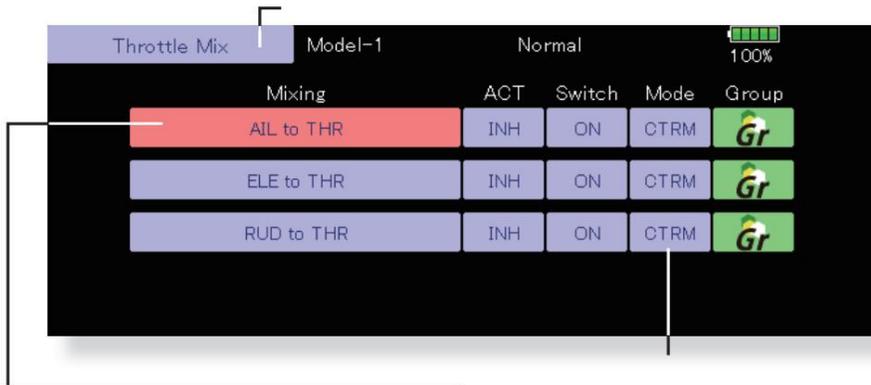
corrigée.

Une fonction d'accélération qui augmente temporairement le taux de correction côté papillon par rapport au fonctionnement rapide du manche peut également être définie.

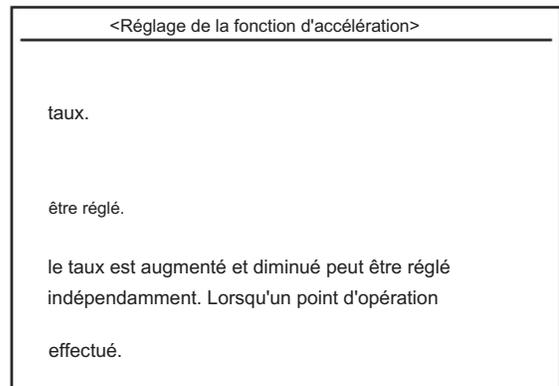
Lorsqu'une correction est nécessaire, touchez le mixage correspondant au mixage à corriger pour appeler l'écran de configuration de la courbe, puis corrigez le ralentissement.



pour appeler l'écran de configuration illustré ci-dessous.



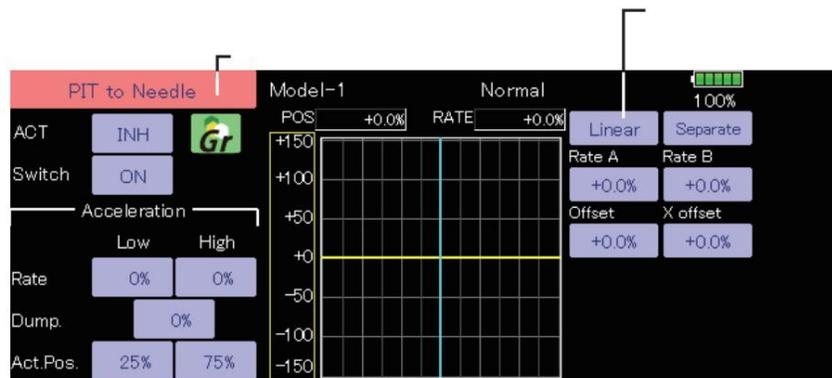
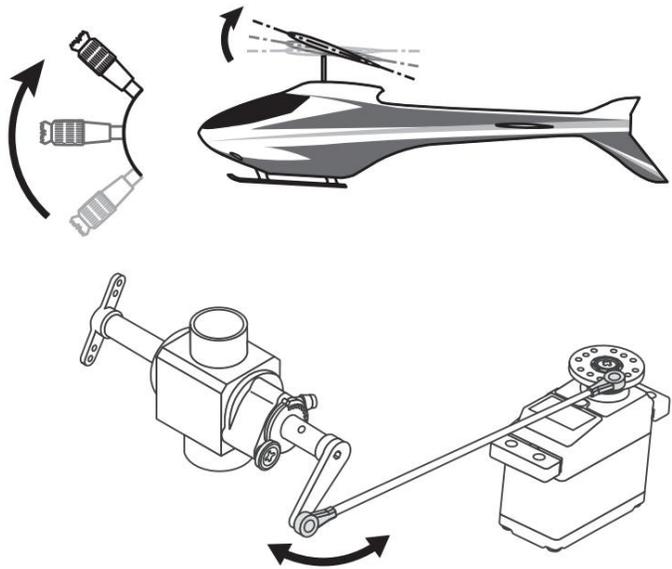
Méthode de réglage





avec commande à aiguille ou autre réglage du mélange air-carburant. Une courbe d'aiguille peut être définie.

La fonction d'accélération qui peut augmenter temporairement le fonctionnement de l'aiguille pendant l'opération d'accélération/décélération de l'accélérateur peut être réglée. La caractéristique de montée du servo à aiguille pendant les opérations d'accélération et de décélération peut être ajustée.



Méthode de réglage

<Réglage de la fonction d'accélération>

l'accélération et la décélération peuvent être  
une opération d'accélération est effectuée.



Utilisez ce mélange lorsque vous souhaitez supprimer la réaction

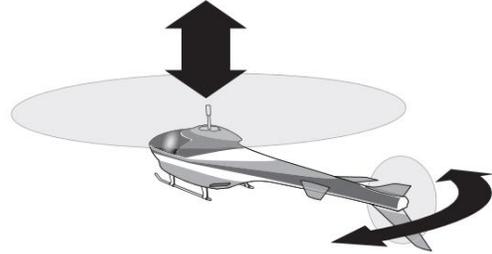
le mélange n'est pas utilisé. Si cette fonction est utilisée lorsque le mode de fonctionnement du gyroscope est le mode AVCS, la position neutre changera.

opération de lancement. Ajustez de manière à ce que le nez ne bouge pas dans la direction du gouvernail.

Une fonction d'accélération qui augmente temporairement le taux de correction lors de l'opération d'accélération/décélération du manche des gaz peut être

réglée. Le taux de mélange à l'accélération/ la décélération peut être réglée.

est utilisé, puisque la correction est effectuée par le gyroscope, ce



pour appeler l'écran de configuration illustré ci-dessous.



Méthode de réglage

<Courbe de mélange en condition normale>

la position neutre.

abaissé.

l'accélérateur est élevé et abaissé.

<Courbe de mélange des conditions de ralenti>

chaque condition utilisée.

<Réglage de la fonction d'accélération>

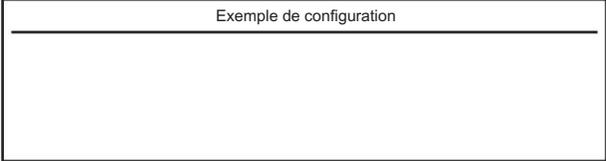
ce qui peut être causé par un fonctionnement soudain du manche des gaz.

la décélération peut être réglée indépendamment. Quand effectué.



Cette fonction est utilisée lorsqu'un gyroscope est utilisé pour stabiliser l'assiette du fuselage. La sensibilité et le mode de fonctionnement (mode Normal/mode GY) peuvent être configurés avec trois gyroscopes pour chaque condition respectivement.

Note:  
fonction.



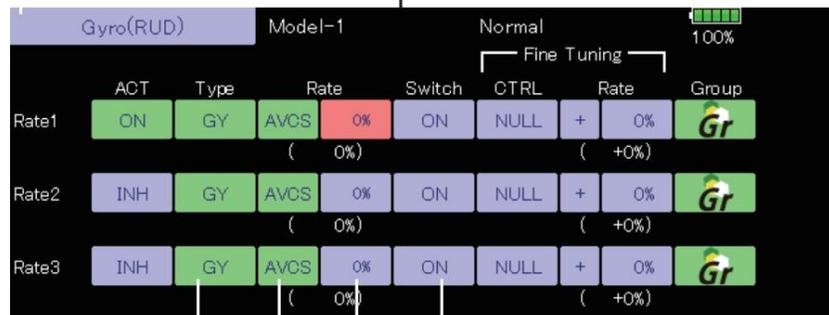
mode) peuvent être configurés pour trois gyroscopes pour chaque condition, respectivement.

appelez l'écran de configuration illustré ci-dessous.

être effectuée sur cet écran.



sur cet écran.



Méthode de réglage



Ceci est utilisé pour changer le régime de la tête de l'hélicoptère.  
Jusqu'à trois taux peuvent être définis pour chaque condition.

\*Le régulateur est utilisé en connectant le canal de réglage de la vitesse du régulateur à la fonction du régulateur.

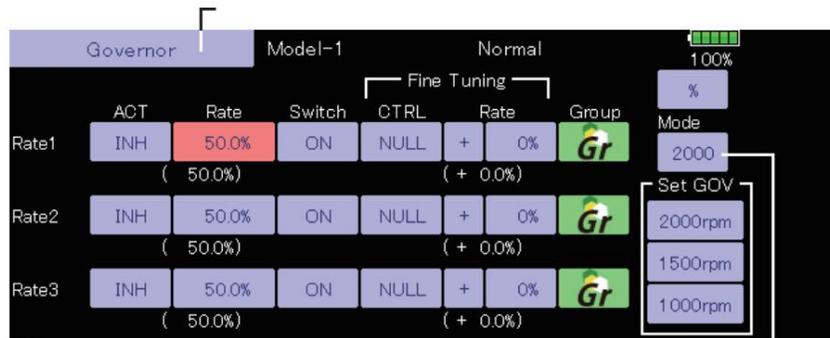
\*Lors de l'utilisation d'un commutateur [ON]/[OFF] de régulateur indépendant, connectez le connecteur AUX ([ON]/[OFF]) du régulateur au Governor2 et réglez le commutateur sur Governor2 dans le menu Fonction du menu Linkage.

\*Lors de l'utilisation de la fonction Mélange de carburant, le servo du mélange est contrôlé depuis le régulateur. Lors de la transmission des données de la courbe de mélange du transmetteur au régulateur, le connecteur AUX du régulateur (m.trm) doit être connecté à la fonction Governor2 et au régulateur.

Remarque : Réglez toujours (Act) et (Trim) sur [NULL] pour [Governor] et [Governor 2] du menu Fonction.

Le sous-trim de [Gouverneur] est de 0 %.  
Rendre la direction inverse normale.

pour appeler l'écran de configuration illustré ci-dessous.



sur

le mode d'affichage est commuté.

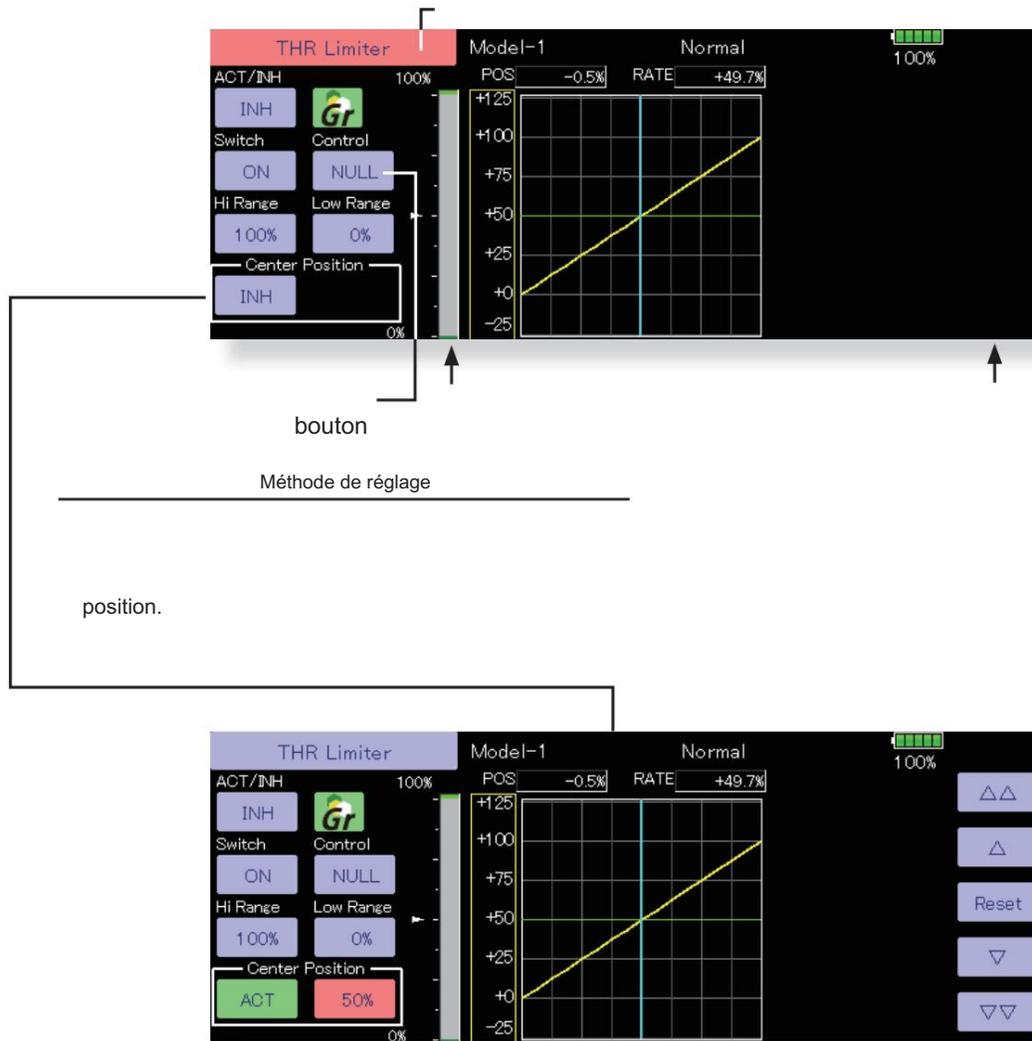
L'affichage est le même pour les deux modes.

#### Méthode de réglage

la direction peut être définie.



Cette fonction limite la plage élevée du mouvement de l'accélérateur par n'importe quel curseur ou trimmer. La plage de réglage des extrémités haute et basse peut être réglée.



La valeur limite à la position neutre du matériel de fonctionnement peut maintenant être ajustée à l'aide du limiteur d'accélérateur.

Cette section décrit les fonctions souvent utilisées sur l'écran de configuration des fonctions. Reportez-vous-y lors du réglage de chaque fonction.

### Commutation groupe/monomode (Gr./Sngl)

le réglage du contenu avec d'autres conditions (Gr.) ou le réglage indépendant (Sngl) peuvent être sélectionnés. Quand le



\*Mode groupe (Gr.) (réglage initial) : le même réglage conditions en mode groupe.



\*Mode unique (Sngl) : sélectionnez ce mode lorsque le contenu du paramètre n'est pas lié à d'autres conditions.

\*La sélection du mode unique (Sngl) pour chaque condition après le pré-réglage en mode groupe (Gr.) est pratique.

### Réglage du délai de condition

Un mouvement inutile du fuselage généré lorsqu'il y a des changements brusques dans la position du servo et des variations du temps de fonctionnement entre les canaux lors d'une commutation de condition peuvent être supprimés.

Lorsque la fonction de retard est réglée au niveau de la commutation

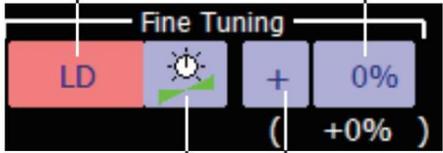
Le montant est appliqué et les fonctions associées changent en douceur.

1. Passez à la condition que vous souhaitez définir.
2. Touchez le bouton Retard.

\*Valeur initiale : 0

### Opérations liées au réglage VR

### Réglage précis du réglage VR



\*Affiché avec le réglage VR. réglage de la direction



Taux de mélange 0 % au centre de VR  
Lorsque le VR est tourné dans le sens inverse des aiguilles d'une montre et dans le sens des aiguilles d'une montre, le taux de mélange augmente et diminue respectivement.



Taux de mélange 0 % à l'extrémité gauche de VR  
Lorsque le VR est tourné, le taux de mélange augmente.



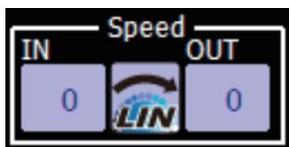
Taux de mélange 0 % à l'extrémité droite de VR.  
Lorsque le VR est tourné, le taux de mélange augmente.



Lorsque le VR est tourné vers la gauche ou la droite de la position neutre, le taux de mélange augmente.

## Opérations liées à la vitesse du servo

## Réglage de la vitesse du servo (1)



La vitesse pendant le fonctionnement (y compris le changement de conditions de vol) peut être ajustée. Les servos fonctionnent en douceur à une vitesse constante correspondant à la vitesse qui leur est réglée. La vitesse de fonctionnement (In Speed) et la vitesse de retour (Out Speed) peuvent être réglées individuellement.

Changez le mode de fonctionnement en fonction du réglage

entre [LIN] et [SYM].

Mode "SYM": Mode utilisé avec les ailerons et autres fonctions auto-neutres

Mode « LIN » : Mode utilisé avec les fonctions qui maintiennent la position de fonctionnement de l'accélérateur et du canal de commutation, etc.

canal principal. Chaque fois que le bouton est touché, il

et réglez la vitesse du servo.

Valeur initiale : 0



## Réglage de la vitesse du servo (2) (Prog. Mix uniquement)



Mode vitesse : esclave/maître

Le mode vitesse peut être sélectionné.

Mode esclave : La vitesse à programmable

les servos fonctionnent en douceur à une vitesse constante correspondant à la vitesse réglée.

Mode maître : Le mouvement du servo est tracé par la courbe de réglage. La trace

1. Lors du réglage de la vitesse du servo, touchez le bouton Vitesse. L'écran de configuration de la vitesse du servo illustré ci-dessus s'affiche.

au canal maître. Chaque fois que le

Mode "SYM": Mode utilisé avec les ailerons et autres fonctions auto-neutres.

Mode « LIN » : Mode utilisé avec les fonctions qui maintiennent la position de fonctionnement du canal d'accélérateur et de commutation, etc.

3. Touchez le bouton In Speed et réglez la vitesse du servo.

Valeur initiale : 0

vitesse des servos.

Paramètre initial : 0

5. Touchez le bouton Départ différé et réglez le

fonctionnement de la fonction.

Réglage initial : 0,0 s

6. Touchez le bouton Stop Delay et réglez le

fonctionnement de la fonction.

Paramètre initial : 0

1. Réglez la vitesse d'entrée et de sortie souhaitée.

2. Sélectionnez le canal principal pour n'importe quelle bascule changer.

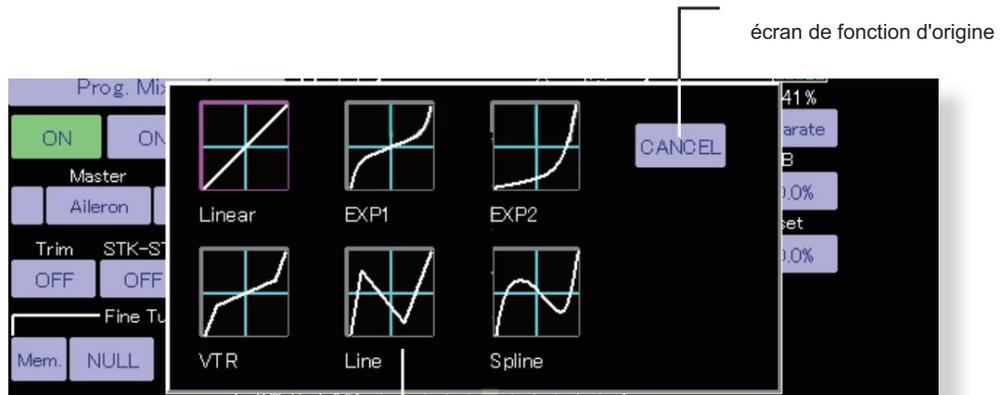
3. Le servo du canal esclave trace la courbe de réglage lorsque l'interrupteur à bascule principal est déplacé.



Cette section décrit la procédure de réglage des courbes utilisées avec la fonction AFR et chaque fonction de mixage.

Sélection du type de courbe

ci-dessous est sélectionné.

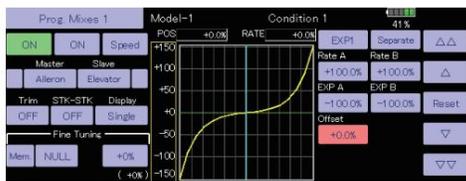


- Sélection du type de courbe
1. Touchez le bouton du type de courbe que vous souhaitez utiliser.  
\*Le type de courbe change et l'affichage revient à l'écran d'origine.

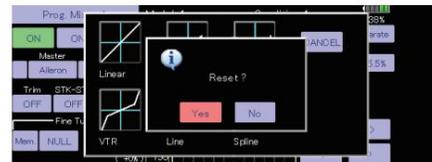
Lorsque le type de courbe est modifié :

La forme de la courbe est héritée lorsque le type de courbe est modifié.

les données de réglage précédentes lors du changement de type de courbe.



La courbe par défaut est utilisée lors de la sélection du Oui



comme courbe de 17 points.

D'autres données, à l'exception de RateA et RateB, sont récupérées à partir de

---

Paramétrage par type de courbe

---

écran d'origine. Ajustez chaque courbe comme décrit ci-dessous.

Ajustement de la courbe linéaire

---

RateA et RateB peuvent être ajustés séparément ou simultanément.

\*Mode [Séparé] :  
séparément.

\*Mode [Combiné] :  
simultanément.

1. Sélectionnez le mode de réglage.

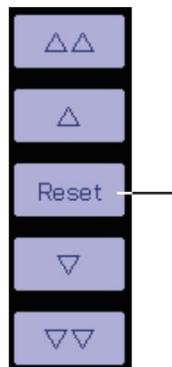
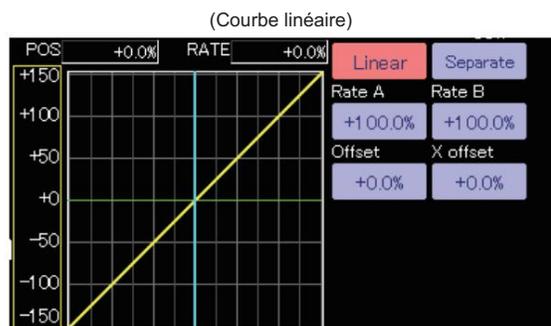
\*Valeur initiale : +100,0%

La courbe peut également être décalée horizontalement dans le sens vertical et le point de référence du taux peut être décalé vers la gauche ou la droite.

\*Valeur initiale : +0,0%

déplacer le point de référence vers la gauche ou la droite.

\*Valeur initiale : +0,0%



### Ajustement de la courbe EXP1

RateA et RateB peuvent être ajustés séparément ou

également être réglés séparément ou simultanément.

\*Mode [Séparé] :

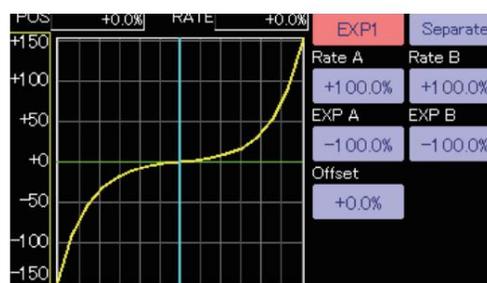
\*Mode [Combiné] :  
simultanément.

1. Sélectionnez le mode de réglage.

souhaitez définir.

La courbe peut également être décalée horizontalement dans le sens vertical.

\*Valeur initiale : +0,0



lissage du démarrage des ailerons, des gouvernes de profondeur, du gouvernail, etc.

### Ajustement de la courbe VTR

RateA et RateB peuvent être ajustés séparément ou

séparément ou simultanément.

\*Mode [Séparé] :  
séparément.

\*Mode [Combiné] :  
simultanément.

1. Sélectionnez le mode de réglage.

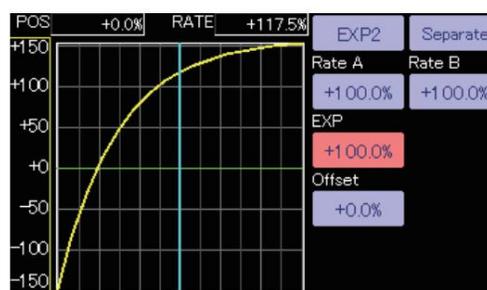
2. Touchez le bouton de la fréquence ou de la position du point de courbe VTR (ou fréquence) que vous souhaitez définir.

position du point (ou taux).

La courbe peut également être décalée horizontalement dans le sens vertical.

boutons.

\*Valeur initiale : +0,0%



montée et autres commandes du moteur.

(Courbe VTR)



sont d'abord décidés en mode combiné et le mode passe ensuite en mode séparé.

Lorsque cette courbe est utilisée lorsque l'angle de fonctionnement du gouvernail est grand, comme avec les modèles acrobatiques, en passant de

s'effectue sans opération de commutation.

Ajustement des courbes de ligne et de spline

Des courbes linéaires ou des courbes splines comportant jusqu'à 17 points peuvent être utilisées. (Valeur initiale : 7/9 points) Les points de consigne peuvent

qui sont symétriques à gauche et à droite du centre peuvent également être définis.

\*Mode [Séparé] : réglage normal

\*Mode [Combiné] : crée une courbe symétrique gauche et droite.

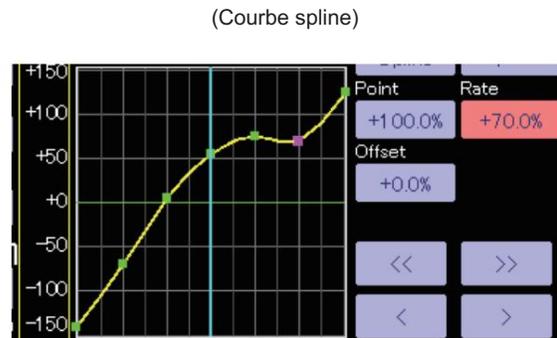


le point sélectionné.)

2. Touchez le bouton Taux.

[Méthode d'ajout de points]

coller, etc. au point que vous souhaitez ajouter et apparaît sur le graphique.)



le point souligné apparaît sur le graphique.)

3. Touchez le bouton Insérer.

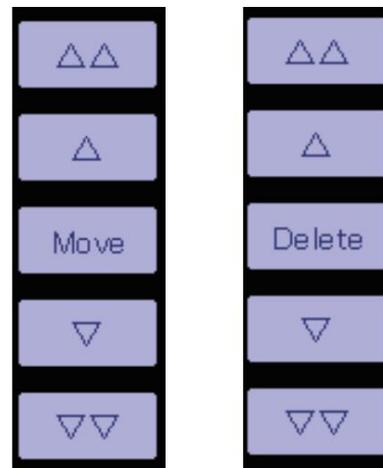
[Suppression de points]

est le point sélectionné.)

le point sélectionné devient un point délimité.)

\*Le point est supprimé.

La courbe peut également être décalée horizontalement dans le sens vertical.



\*Valeur initiale : +0,0%

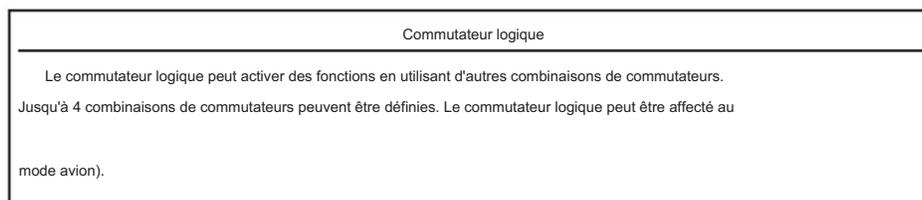
---

Les VR sont utilisés comme interrupteur) la méthode de réglage est commune à toutes les fonctions.

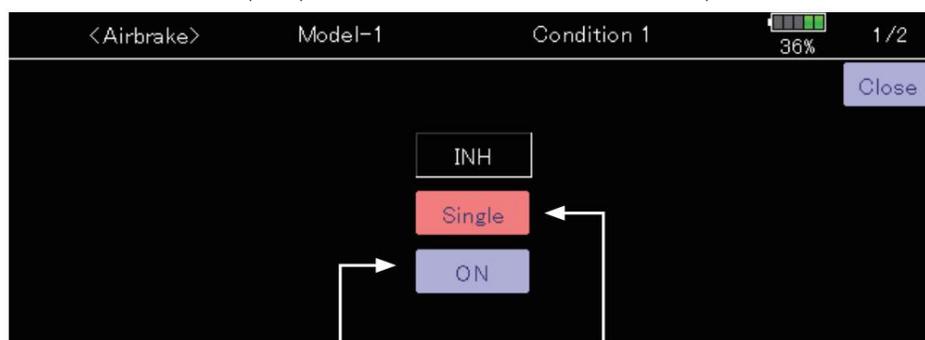
Sélection du mode de commutation (commutateur simple/commutateur logique)

---

L'écran ci-dessous est sélectionné. Le mode unique ou le mode logique peuvent être sélectionnés.



(Exemple d'écran de sélection du mode de commutation)



Le haut de l'affichage de l'état de marche/arrêt n'est pas affiché.

---

Si vous utilisez le commutateur unique :

\*L'écran de sélection du commutateur apparaît.

---

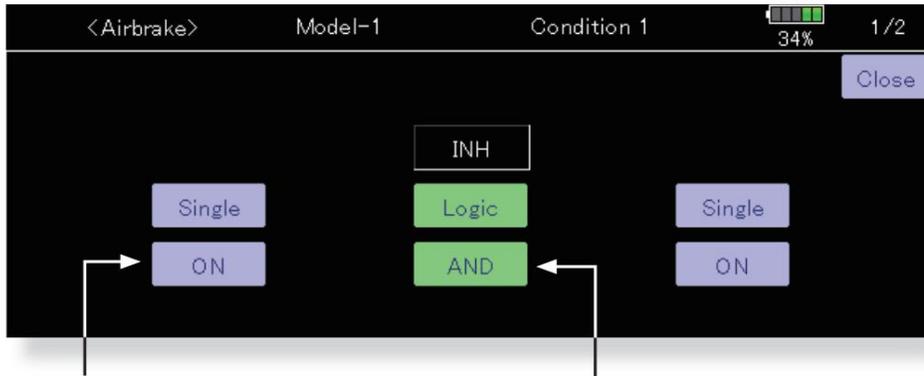
Si vous utilisez le commutateur logique :

1. L'affichage du mode de commutation est modifié en appuyant sur le bouton de sélection de mode. Alors

\*L'écran de réglage du mode logique apparaît.

méthode, voir la section « Commutateur logique » ci-dessous.

(Écran de réglage du commutateur logique)



1. La boîte de dialogue de sélection logique apparaît lorsque vous appuyez sur le bouton du mode logique. Les 3 types choisis.

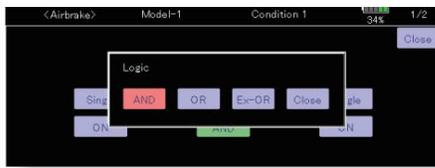
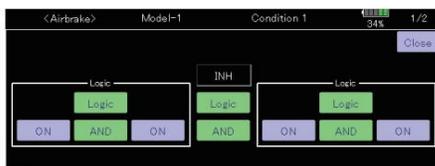


Tableau de combinaison logique :

CHANGER				
SW1	SW2			
désactivé	désactivé	désactivé	désactivé	désactivé
désactivé	SUR	désactivé	SUR	SUR
SUR	désactivé	désactivé	SUR	SUR
SUR	SUR	SUR	SUR	désactivé

2. Les côtés gauche et droit du mode de commutation peuvent également être réglés sur le mode de commutation logique. Dans ce cas, un maximum de 4 interrupteurs peuvent être affectés à l'interrupteur logique. La gauche et

état d'arrêt déterminé par la combinaison des 4 interrupteurs.



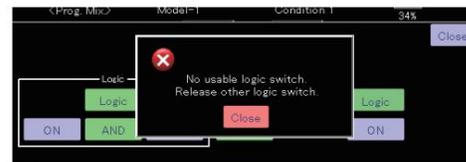
Dans le cas ci-dessus, les deux interrupteurs de gauche

les interrupteurs à droite sont calculés de la même manière.

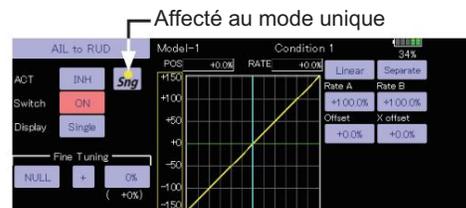
Prudence:

1. Le nombre maximum de commutateurs logiques est de 10 pour hors sélection sur chaque condition de vol. Le message d'erreur apparaîtra lorsque l'interrupteur logique dépassé sera sélectionné. Dans ce cas, supprimez

interrupteur logique.



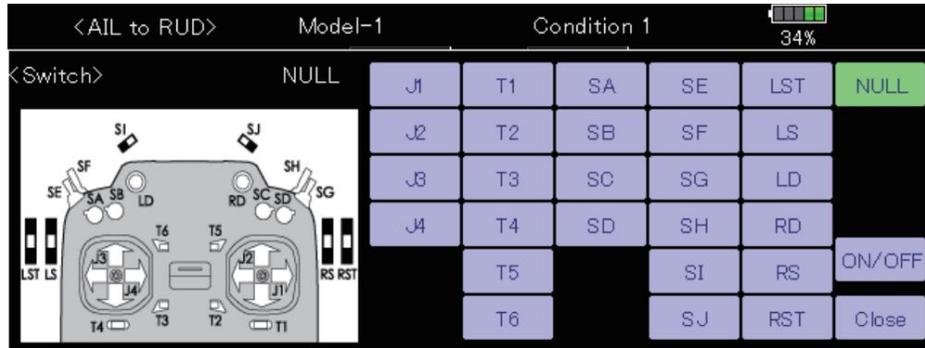
2. Les modes de commutation marche/arrêt du mixage sont automatiquement attribués par mode unique, non pris en charge par le mode groupe.



Sélection du commutateur

L'écran ci-dessous s'affiche.

(Exemple d'écran de sélection de commutateur)



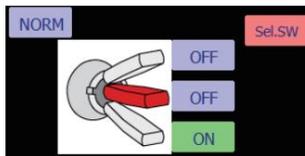
Lorsque le commutateur est sélectionné

Le réglage de l'interrupteur ON/OFF est possible à chaque position.

Alterner:

en fonction de la fonction de mixage.

commutateur a été sélectionné, l'écran ci-dessous apparaît.



\*Lorsque le bouton de chaque position est touché, il

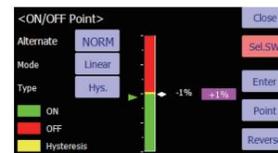
Lorsque le manche, le levier de trim ou VR est sélectionné.

les 4 modes suivants peuvent être sélectionnés.

Mode : Lin/Sym

Type : Hystérésis (Hys.)/boîte (Boîte)

stick, etc. a été sélectionné, l'écran ci-dessous apparaît.



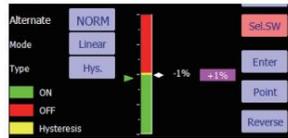
2. Sélectionnez le mode que vous souhaitez utiliser et réglez-le comme décrit ci-dessous.

## Modes de fonctionnement

en touchant les boutons Mode et Type.

## Mode hystérésis linéaire

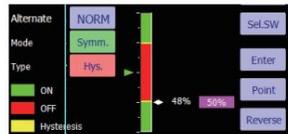
Cette méthode de réglage sélectionne la fonction ON/OFF en fonction du point de consigne. L'hystérésis (bande morte) peut être réglée entre ON et OFF. Les positions ON et OFF peuvent être inversées avec le bouton Reverse.



## Mode hystérésis symétrique

Le fonctionnement est le même que l'hystérésis linéaire sont symétriques par rapport à la position neutre. Pour

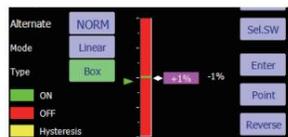
bonne position.



## Mode boîte linéaire

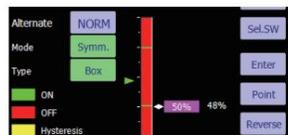
Ce mode allume l'interrupteur dans une plage de

les positions peuvent être inversées avec le commutateur Reverse.



## Mode boîte symétrique

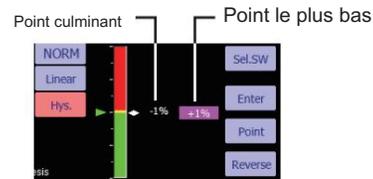
mais le fonctionnement à gauche et à droite (haut et bas) est symétrique par rapport à la position neutre.



## Lors du déplacement du point ON/OFF

La limite ON/OFF et hystérésis (bande morte)

être décalé. ON/OFF est possible en position libre.



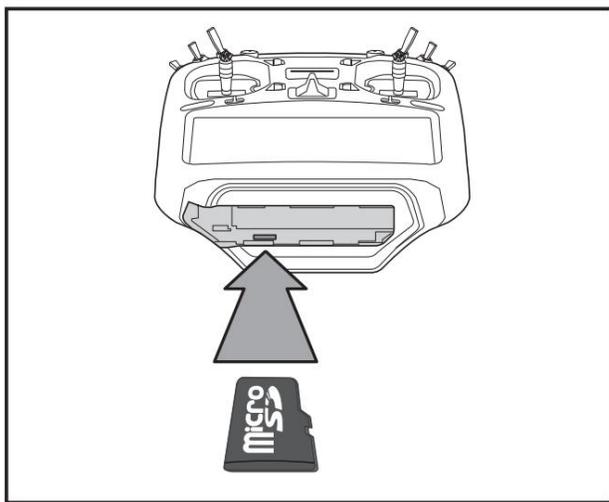
1. Sélectionnez les points limites supérieur et inférieur avec
  2. Déplacez le stick, etc. jusqu'au point souhaité
- les points changent.

utilisez la procédure suivante pour mettre à jour le programme.

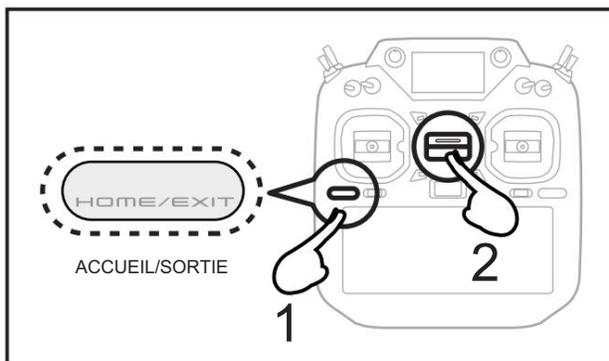
#### Procédure de mise à jour

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.

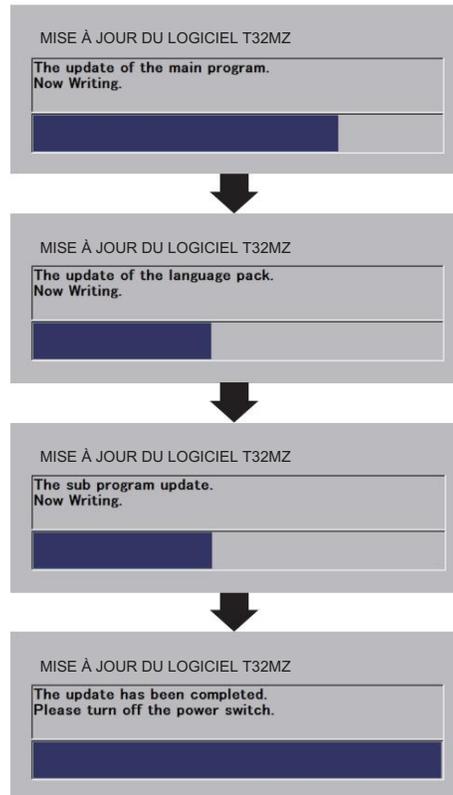
Remarque : Les données du modèle dans l'émetteur peuvent être utilisées telles quelles après la mise à jour, mais pour plus de sécurité, sauvegardez les données du modèle avant la mise à jour.



dans la fente pour carte.



affiché.

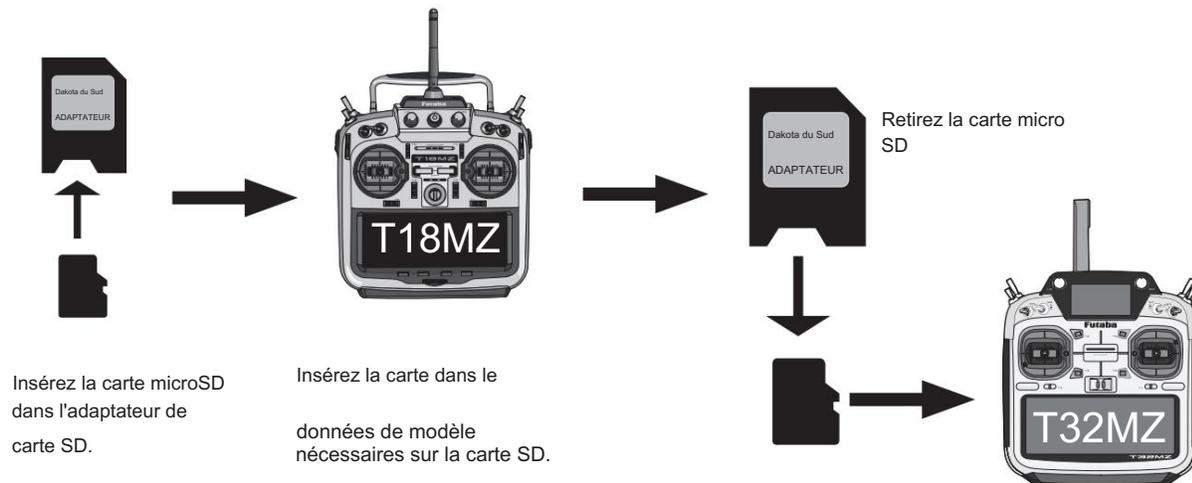


Si un problème survient, un message d'erreur apparaîtra et la mise à jour ne sera pas terminée.

terminé, mettez sous tension, puis vérifiez la version du programme système sur l'écran d'informations du menu système.

)&)'= Bh& =

\* Une carte microSD et un adaptateur de carte SD sont requis.



à utiliser s'il est reformaté par le formateur SD proposé par SD

[www.sdcard.org](http://www.sdcard.org)).

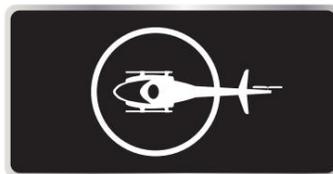
### PRUDENCE

 Une fois la copie des données terminée,

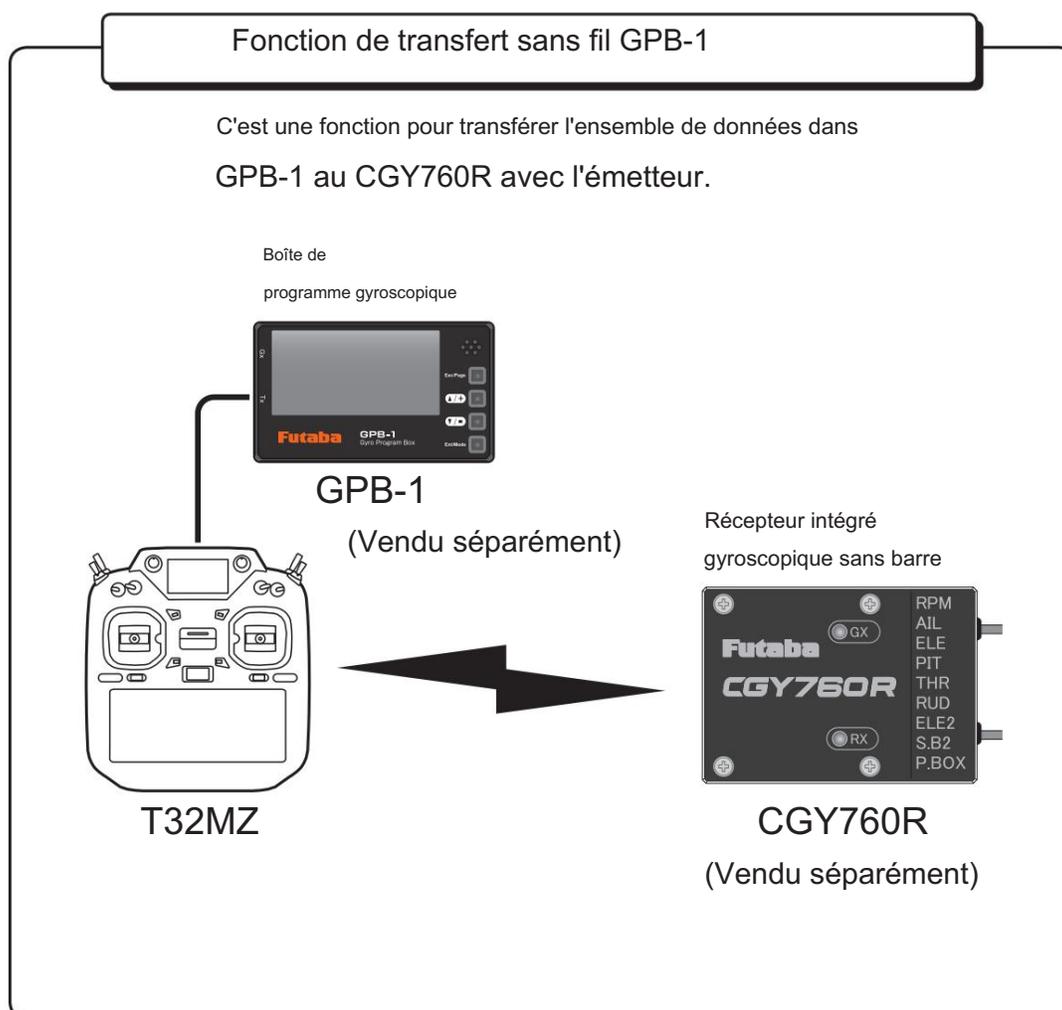
 interrupteurs de fonctionnement.

1M23N35105

# Futaba 32MZ Manuel supplémentaire

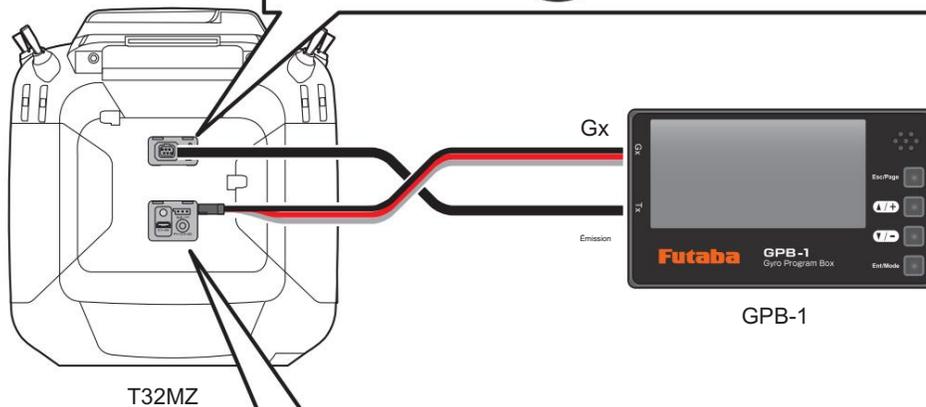
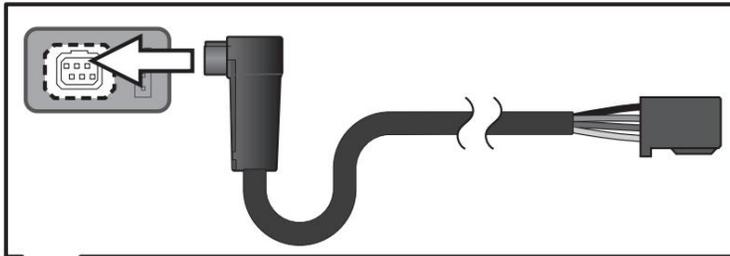


Lors de la configuration sans fil à l'aide du CGY760R (gyroscope d'hélicoptère)

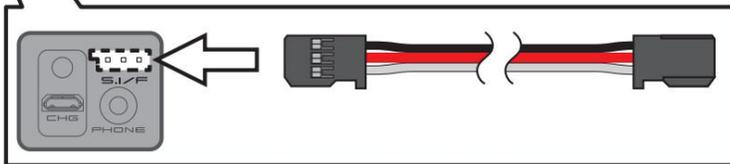


## Connexion du T32MZ et du GPB-1

Connectez le connecteur Trainer du T32MZ au connecteur « Tx » du GPB-1 avec le câble de connexion de l'émetteur. fourni avec le GPB-1.



Connectez le connecteur « SI/F » (S.BUS) du T32MZ au connecteur « Gx » du GPB-1 avec le câble de connexion CGY760R fourni avec le GPB-1.



\*Lors de la connexion du GPB-1, n'utilisez pas l'écran de réglage « S. BUS Servo » ni l'écran de réglage « Capteur ».

\*T32MZ ne prend pas en charge WTR-7 (entraîneur sans fil).

