

Introduction

Le RB-35/RB-35S s'appuie sur le succès de la précédente série de bus de redondance de confiance en ajoutant de nombreuses nouvelles fonctionnalités, telles qu'une double entrée d'alimentation configurable, deux sorties BEC, une détection de surcharge/courant, le nouveau stabilisateur ADV (RB-35S), etc. Le système RB-35/RB-35S a été conçu pour répondre aux besoins des utilisateurs qui souhaitent des performances et une sécurité de vol ultimes pour leurs modèles RC.

Redondance triple récepteur et double entrée d'alimentation

Le RB-35/RB-35S a été conçu pour offrir une redondance à double alimentation et à triple récepteur. Cela fournit à l'utilisateur un triple signal de réception et une redondance de télémétrie en ajoutant des ports multiplex (RX1-3 IN / S.Port). La double alimentation offre un moyen sûr et efficace d'alimenter le système avec vos sources d'alimentation connectées via une paire de connexions XT30 standard.

Le système à double consommation d'énergie peut fonctionner en mode Balance ou Sauvegarde. En mode Balance (par défaut), il consomme la ligne électrique de l'une ou l'autre source d'alimentation en fonction de celle qui a la tension la plus élevée. Lors du passage en mode de secours, le système consomme la ligne électrique avec la priorité sélectionnée par l'utilisateur dans la plage de tension définie.

Doubles sorties BEC, protection contre les surcharges et détection de courant

Le RB-35/RB-35S comprend un double BEC intégré, chaque port de sortie XT30 peut être configuré indépendamment pour fournir une sortie entre 5 V et 8,4 V. Le BEC de l'unité peut également modifier la tension de sortie du canal pour les ports utilisant BEC1-VOut1 et les canaux 1-9, et BEC2-VOut2 et tous les autres canaux et ports. Tous les ports de canal sont dotés d'une protection contre les surcharges et, de plus, les canaux 1 à 9 prennent en charge la fonction de détection de courant.

Stabilisateur avancé (RB-35S)

Le RB-35S offre une fonction de stabilisation ADV qui constitue une mise à niveau par rapport aux modes de stabilisation classiques du gyroscope d'origine. L'ADV Stabilizer offre un mode avancé qui offre des canaux stabilisés plus programmables et une plus grande flexibilité.

Le mode de stabilisation classique a été amélioré avec 5 canaux de stabilisation supplémentaires, fournissant un mappage de broches sur chaque canal dans les multiples modes de vol tels que la stabilisation, le niveau automatique, le survol et le bord de couteau avec un modèle d'avion.

En mode de stabilisation avancée, toutes les broches de sortie du RB-35S sont configurables pour la stabilisation et des fonctionnalités avancées supplémentaires telles que le partage de fichiers, les paramètres programmables, l'accès des développeurs, etc.

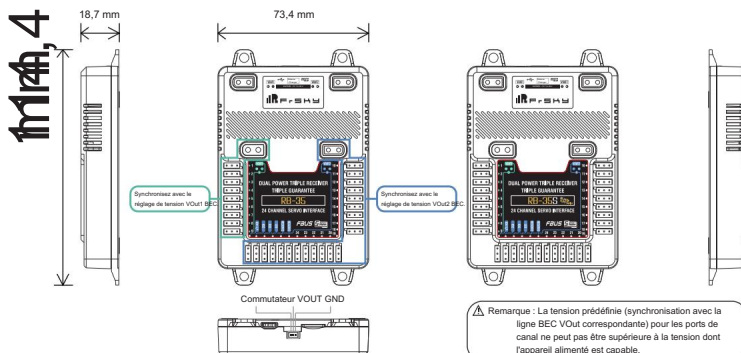
Télémétrie de capteur diversifiée

Le RB-35/RB-35S fonctionne également comme un module de capteur étendu. Il dispose de divers capteurs intégrés dont une télémétrie diversifiée. Le RB-35S comprend des capteurs de télémétrie de haute précision pour surveiller l'altitude, la vitesse verticale, etc. Il peut être utilisé comme alternative à l'utilisation d'un récepteur de la série GR ou S.

Fonction de l'interrupteur d'alimentation

La fonction d'interrupteur d'alimentation intégrée prend en charge l'utilisation de plusieurs types de commutateurs externes (par exemple, commutateur NFC, prise à broche, etc.) qui permettent des options flexibles sur la façon dont l'alimentation peut être allumée/éteinte sans avoir besoin de brancher/débrancher l'appareil. connexions de la batterie.

Apperçu



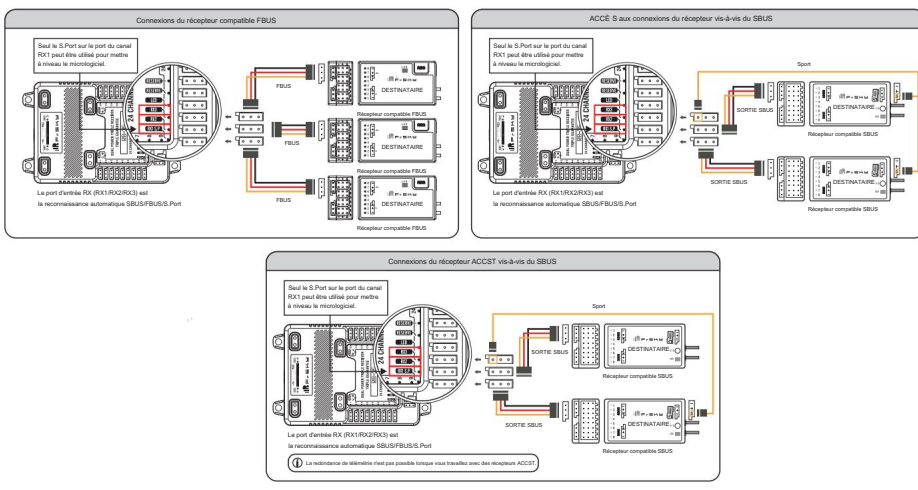
Caractéristiques

- Dimension : 114,4*73,4*18,7 mm (L*W*H) • Poids : 98 g (RB-35) / 99 g (RB-35S) • Nombre de ports de canal configurables : 24 (PWM/FBUS/S.Port/SBUS Sortie) • 3 ports d'entrée RX et 1 port d'indicateur LED • Plaque de tension d'entrée de la batterie : DC7,4-26 V (il est recommandé d'utiliser des batteries Li 3S-6S)
- (Remarque : les batteries 2S Li n'auront pas une tension d'alimentation d'entrée suffisante pour atteindre la configuration de sortie BEC de 8,4 V.)
- Courant de fonctionnement : 200 mA à 12 V • Courant continu : 2*15 A à 5-8,4 V (sorties BEC) • Température de fonctionnement : -20°C-75°C • Entrée de batterie et connecteur de sortie BEC : XT30

Caractéristiques

- Double entrée d'alimentation et garantie de redondance triple récepteur • RX In | Reconnaissance automatique FBUS/SBUS/S.Port (Remarque : seul le port S. du canal RX1 peut être utilisé pour mettre à niveau le micrologiciel.)
- Fonctions de stabilisation avancées intégrées (RB-35S) • Capteur de télémétrie de haute précision intégré (altitude, vitesse verticale, etc.) (RB-35S) • Fonction d'interrupteur d'alimentation intégrée | Compatible avec différents commutateurs externes (en option) • Double entrée d'alimentation (mode équilibre/sauvegarde) • Doubles sorties BEC configurables indépendamment (BEC 1 : VOut1 et CH1-9 | BEC 2 : VOut2 et CH10-24 et tous les autres ports) • Protection contre les surcharges sur chaque canal • Canal 1 à 9 avec détection de courant • Fonction d'enregistrement de données Full Black Box • Prend en charge l'indication LED externe (RB-35S)

Guide de configuration - Contrôle de signal redondant avec télémétrie



Guide de configuration - Redondance double alimentation

RB35/35S Config ETH35

Base Config 1/3

Vbec 1 50

Vbec 2 50

Current Sensor Calibrate Start

Battery Mode Balance

Slaver Switch Voltage Thro 74

SoftVersion 0

[Configuration RB35/RB35S] → [Mode batterie]

Mode équilibre

Lorsque les deux batteries sont branchées sur le système de sécurité de vol RB, la fonction Power Redundancy est automatiquement activée. Le système est conçu pour utiliser la ligne de batterie à partir de la tension la plus élevée, permettant ainsi d'équilibrer la consommation d'énergie des deux batteries.

Mode de sauvegarde

Lorsque la batterie principale est consommée jusqu'à la limitation de la tension prédéfinie, le système permettra à la batterie de secours de se joindre et d'entrer dans l'équilibrage de la consommation d'énergie des deux batteries. Dans ce mode, la limite de consommation de tension peut être définie pour la batterie primaire.

RB35 Config ETH35

Base Config 1/3

Vbec 1 50

Vbec 2 50

Current Sensor Calibrate Start

Battery Mode Slaveke

Slaver Switch Voltage Thro 74

SoftVersion 0

Sélectionnez le mode de consommation de la batterie.

RB35/35S Config ETH35

Vbec 1 50

Vbec 2 50

Current Sensor Calibrate Start

Battery Mode Slaveke

Slaver Switch Voltage Thro 74

SoftVersion 0

Signal Period 20ms

[Configuration RB35/RB35S] → [Tension du commutateur esclave]

Remarque : 1. Veuillez vous assurer que la batterie est branchée sur VBAT1 lorsque vous utilisez la batterie unique.

2. Veuillez vous assurer que la puissance de sortie des deux batteries n'est pas inférieure à la puissance nécessaire aux appareils connectés, sinon l'alimentation électrique des appareils sera insuffisante.

Guide de configuration - Sorties de tension double BEC

RB35/35S Config ETH35

Base Config 1/3

Vbec 1 50

Vbec 2 50

Current Sensor Calibrate Start

Battery Mode Balance

Slaver Switch Voltage Thro 74

SoftVersion 0

Les sorties de tension doubles BEC peuvent être configurées de 5 à 8,4 V et prennent en charge les appareils fonctionnant avec DC 2*15 A dans cette page. •

• Synchronisation avec le réglage de tension VOut1 BEC.

• Synchronisation avec le réglage de tension VOut2 BEC.



Remarque : La tension prédéfinie (synchronisation avec la ligne BEC VOut correspondante) pour les ports de canal ne peut pas être supérieure à la tension dont l'appareil alimenté est capable.

MODE Stabilisateur (RB-35S)

Le RB-35S prend en charge l'activation ou la désactivation du module de fonction de stabilisation.

RB35/35S Config ETH35S

Software Version	0
PWM Frame Rate	20ms
Phy ID	25
App ID Group	0
Stabilizer Mode	OFF
CaliHorizontal	Disable
LogArm_Channel	CH12

RB35/35S Config ETH35S

Software Version	0
PWM Frame Rate	20ms
Phy ID	25
App ID Group	0
Stabilizer Mode	OFF
CaliHorizontal	Disable
LogArm_Channel	CH12

- OFF : Le mode de stabilisation ne peut pas être utilisé.
- BASIC : active les canaux d'auto-stabilisation par défaut.
- ADV : l'édition avec le logiciel RBmixer est requise avant utilisation.

Remarque : Une utilisation normale nécessite uniquement la sélection du mode BASIC. Si vous devez utiliser le mode de stabilisation ADV, veuillez le modifier et l'activer à l'aide du logiciel RBmixer.

RB35/35S Config ETH35S

Software Version	0
PWM Frame Rate	20ms
Phy ID	25
App ID Group	0
Stabilizer Mode	ADV
CaliHorizontal	Disable
LogArm_Channel	CH12

RB35/35S Config ETH35S

Software Version	0
PWM Frame Rate	20ms
Phy ID	25
App ID Group	0
Stabilizer Mode	ADV
CaliHorizontal	Disable
LogArm_Channel	CH12

La modification de l'option CalHorizontal de Désactiver à Activer peut déclencher l'étalonnage du plan horizontal.

Remarque : Cette option "calhorizontal" est uniquement utilisée pour l'étalonnage horizontal en mode ADV. Vous n'avez pas besoin de vous inquiéter de cette option lorsque vous utilisez le mode de base.

L'option 1 sous « Stab Index » dans Stabilisation permet d'activer ou de désactiver le premier groupe de canaux de stabilisation (CH1-6), tandis que l'option 2 permet d'activer ou de désactiver le deuxième groupe de canaux de stabilisation (CH7-11).

RB35S Stab ETH35S

Stable System 1	1/2
Stabilizing	ON
Self Check	Disable
Quick Mode	Enable
WingType	Delta
Mounting Type	Horizontal
CH5 Mode	AIL2

RB35S Stab ETH35S

Stable System 2	2/2
Stabilizing	ON
Self Check	Disable
Quick Mode	Enable
WingType	Delta
Mounting Type	Horizontal
CH10 Mode	AIL4

Remarque : Les paramètres des systèmes stables 1 et 2 sont indépendants et doivent tous deux être calibrés lors de la mise en route. Un calibrage d'auto-vérification est requis.

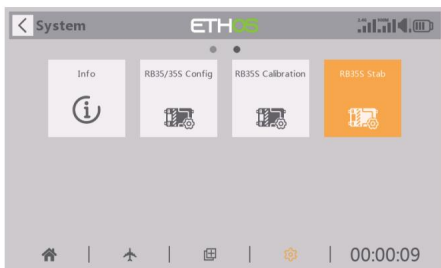
Guides d'étape de base-fonction de stabilisation (RB-35S)

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

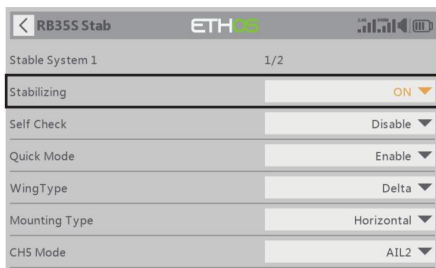
Remarque : veuillez accéder à la section [TÉLÉCHARGER] de la page du produit pour télécharger les scripts Lua fonctionnels (veuillez copier le dossier des scripts dans le dossier racine de la carte de stockage à utiliser.).

Étalonnage du capteur du gyroscope (RB-35S)

Assurez-vous que la fonction de stabilisation du RB35S est activée.



[Système] → [RB35S Stab]



[RB35S Stab] → [Stabilisation] → [Activé]

Accédez à l'outil [Calibrage RB35S] et calibrez le capteur du gyroscope.

- Le gyroscope de l'appareil (6 surfaces) doit être calibré avant le montage dans le modèle. Veuillez placer l'appareil sur un sol plat ou sur une table et suivez les étapes d'instructions ci-dessous pour calibrer le capteur gyroscope ;
- Assurez-vous que le dispositif de stabilisation avec le côté de l'étiquette du logo tourné vers le haut repose sur le bureau, déplacez-vous vers la radio et entrez dans l'outil [Calibrage RB35S], puis sélectionnez « cliquez pour confirmer ». À ce moment, le voyant LED jaune clignote jusqu'à ce qu'il s'éteigne, puis suivez les instructions pour calibrer le capteur ;
- Terminez l'étalonnage de toutes les surfaces de l'appareil. Assurez-vous que les valeurs de chaque axe (X, Y, Z, Mod) sont d'environ 1 000 tout en plaçant l'appareil dans la direction correspondante, et que l'écart peut être compris entre $\pm 0,1$;
- L'étalonnage est terminé si toutes les étapes ci-dessus sont effectuées.

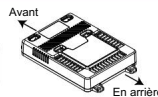




Connexion servo et construire l'appareil sur le modèle (RB-35S)

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

Remarque : veuillez vous assurer que le côté avec le port de commutation externe est orienté vers le nez du modèle d'avion.



Nombre de canaux	Pièces correspondantes sur le modèle	Nom et prénom
CH1	AIL 1	Aileron
CH2	ÉLE 1	Ascenseur
CH3	THR	Manette de Gaz
CH4	ROUGE	Gouvernail
CH5	AIL 2	Aileron
CH6	ÉLE 2	Ascenseur
CH7	AIL 3	Aileron
CH8	ÉLE 3	Ascenseur
CH9	RUD2	Gouvernail
CH10	AIL 4	Aileron
CH11	ÉLE 4	Ascenseur
CH12	Défini par l'utilisateur	Ajustement du gain du gyroscope
CH13	Défini par l'utilisateur	
CH14&CH15	Défini par l'utilisateur	
CH16	Défini par l'utilisateur	Mode d'urgence

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

Remarque : RX1/S.Port est utilisé pour effectuer la mise à niveau du micrologiciel et les réglages des paramètres à l'aide de l'outil S.Port ou Radio ETHOS.

Attentions CH1

~ CH12 doivent être connectés aux servos correspondants.

Configurer le canal de mixage et les commutateurs radio



Reportez-vous à la liste des chaînes pour définir la chaîne et les commutateurs. Le réglage du commutateur CH13-16 sur l'image est à titre de référence.

Accédez à l'outil [RB35S Stab], déterminez le [WingType] et le [Mounting Type] ;

RB35S Stab		ETH	
Stable System 1		1/2	
Stabilizing		ON	▼
Self Check		Disable	▼
Quick Mode		Enable	▼
WingType	①	Delta	▼
Mounting Type	②	Horizontal	▼
CH5 Mode		AIL2	▼

① Type d'aile

② Type de montage

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

RB35S Stab		ETH	
AIL Stab Gain		50%	
ELE Stab Gain	①	80%	
RUD Stab Gain		100%	
AIL Auto 1v1 Gain	②	50%	
ELE Auto 1v1 Gain		80%	
ELE Hover Gain	③	100%	
RUD Hover Gain		100%	

① Gain - Mode coup de couteau

② Gain - Mode de niveau automatique

③ Gain - Mode survol

RB35S Stab		ETH	
AIL Knife Gain	①	50%	
RUD Knife Gain		100%	
AIL Auto 1v1 Offset	②	-109%	
ELE Auto 1v1 offset		-123%	
ELE Hover Offset	③	0%	
RUD Hover Offset		5%	
AIL Knife Offset	④	19%	

① Gain - Mode Couteau

② Décalage d'angle - Mode de mise à niveau automatique

③ Décalage d'angle - Mode survol

④ Décalage d'angle - Mode couteau

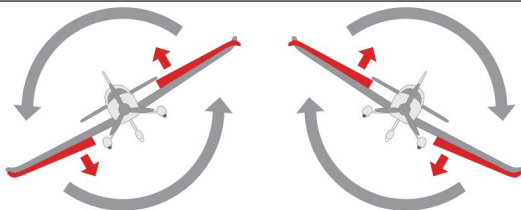
Vérifiez si la réaction du servo d'aile est conforme à la légende d'attitude de vol ci-dessous en mode [Auto-Level]. Sinon, essayez d'inverser la sortie du canal correspondant dans l'outil [RB35S Stab].

RB35S Stab		ETH	
CH5 Mode		AIL2	▼
CH6 Mode		AIL2	▼
AIL Direction		Invers	▼
ELE Direction		Invers	▼
RUD Direction		Invers	▼
AIL2 Direction		Invers	▼
ELE2 Direction		Invers	▼

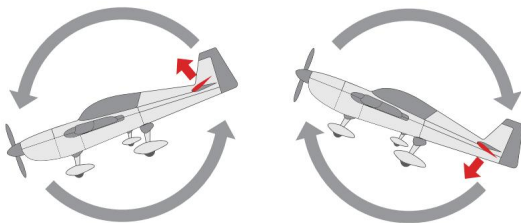
Inspection de l'attitude de vol

Pour garantir la sécurité du vol, il est fortement recommandé de vérifier la direction de compensation du modèle.

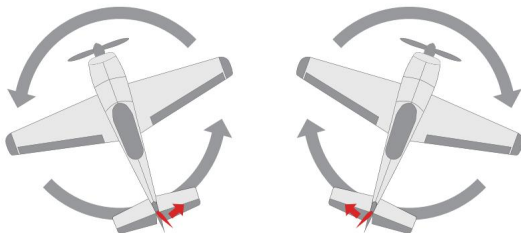
L'activation du mode de niveau automatique produira une forte déviation sur AIL et ELE, qui est utilisée pour vérifier la réponse de l'aileron et de la profondeur. De plus, l'activation des modes Knife-edge et Hover aura la même réaction sur le gouvernail.



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



Lorsque l'avion pivote vers le haut ou vers le bas (tangage), les ascenseurs doivent avoir les actions correctes comme illustré.



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

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

Remarque : Si la direction de compensation est incorrecte, veuillez inverser le canal correspondant comme indiqué, illustré ci-dessus via l'outil RB35S Stab.

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



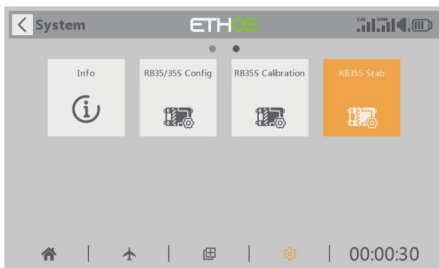
Auto-vérification (RB-35S)

État de fonctionnement des LED

L'indicateur LED externe peut être connecté au port LED lorsque le capteur gyroscope est activé.

LED bleue externe	État (auto-contrôle)
SUR	En cours
DÉACTIVE	L'autocontrôle est terminé
Éclair	Max et Min de canaux dans la détection

1. Assurez-vous que le modèle est en position horizontale sur le sol, puis mettez l'accélérateur sur 0 et laissez les autres canaux en position centrale.
2. Accédez à [Système] et entrez dans l'outil [RB35S Stab] pour activer [Self Check], puis le voyant LED bleu s'allume. Une fois que la LED bleue commence à clignoter, nous pouvons calibrer la course maximale des canaux du manche (hors canal des gaz).
3. Si l'étalonnage est terminé, la LED s'éteint et les servos réagissent à gauche et à droite pour indiquer que l'étalonnage le processus est terminé.



Effectuez l'auto-vérification dans l'outil [RB35S Stab].

[Système] → [RB35S Stab] → [Auto-vérification]

Remarque : Pour effectuer l'auto-vérification du dispositif de stabilisation, veuillez vous assurer que la fonction de stabilisation est activée. Entrez dans l'outil [RB35S Stab] et activez la [Stabilisation], puis quittez l'outil [RB35S Stab] et revenez dans cet outil, la fonction [Self-Check] est maintenant capable de s'activer.

Comment définir les modes de vol (RB-35S)

Mode rapide

Il prend en charge le mode de stabilisation, le mode de niveau automatique et le mode manuel (le gyroscope est éteint) et est configuré via CH14. De plus, un mode d'urgence est ajouté pour configurer le mode de niveau automatique par défaut via CH16.

La configuration précise est écrite ci-dessous.



Remarque : Le mode par défaut du RB-35S est le mode rapide.

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

Activez le mode rapide dans l'outil [RB35S].

Canal	Position	Mode avion
CH14 (3 positions SW)	SW vers le bas 	Désactivé
	SW Milieu 	Mode de stabilisation
	SW vers le haut 	Mode de niveau automatique
CH16 (3 positions SW)	SW vers le bas 	Mode d'urgence (mode de niveau automatique)

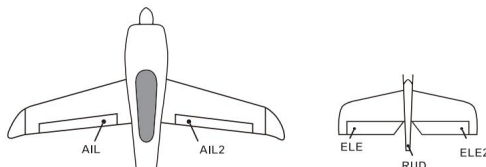
Mode conventionnel

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

Mode avion	Stabilisation	Niveau automatique	Flotter	Lame de couteau	Désactivé
CH14 (3 positions SW)	CH14 SW Bas et	CH14 SW Bas et	CH14 SW Bas et	CH14 SW Haut &	CH14 SW-Mid
CH15 (3 positions SW)	CH15 SW Milieu	CH15 SW vers le bas	CH15 SW vers le haut	CH15 SW Milieu	

Référence de configuration du modèle (RB-35S)

Modèle conventionnel



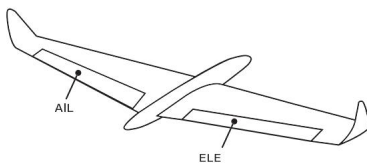
Mise en page

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

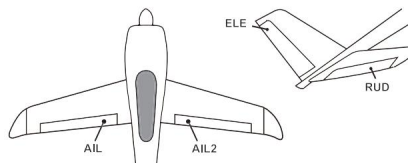
Remarque : M : représente une période de signal neutre (1 500 µs)

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

Aile Delta, aile volante et empennage en V



Disposition de l'aile Delta / Aile volante



Disposition de l'empennage en V

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

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

1. Lorsque l'aile Delta/aile volante est sélectionnée, le signal produit par l'émetteur doit être sans mixages actifs sur les canaux liés à AIL et ELE. Le RB-35S mélangera le signal d'entrée AIL (CH1) et ELE (CH2) avec un mélangeur le pourcentage automatiquement.
2. Lorsque le type V-tail est sélectionné, le signal produit par l'émetteur doit être sans mixages actifs sur les canaux liés à ELE et RUD. Le RB-35S mélangera automatiquement le signal d'entrée ELE (CH2) et RUD (CH4) avec un pourcentage de mélange fixe.

Stabilisation : Lorsque le modèle est activé, le RB-35S compensera avec les forces extérieures (vent) dès réception des commandes de l'émetteur. Cette fonction permet d'améliorer la stabilité du modèle sur trois axes (Pitch, Roll, YAW). CH13 pourrait être utilisé pour ajuster le gain du gyroscope en attribuant un bouton ou un curseur, modifiant ainsi la sensibilité du signal de neutralisation produit par le gyroscope interne à trois axes.

Niveau automatique : lorsque le mode est activé, le RB-35S fera revenir le modèle à l'orientation de niveau avec un accéléromètre interne à trois axes et un gyroscope à trois axes sur les canaux AIL et ELE après que les sticks aient été relâchés au neutre. Le canal RUD fonctionne uniquement en mode stabilisation.

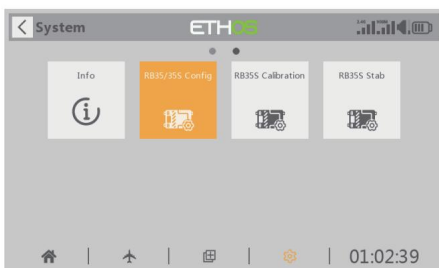
Survol : lorsque le mode est activé, le RB-35S redressera le nez du modèle avec un accéléromètre interne à trois axes et un gyroscope à trois axes sur les canaux RUD et ELE (les entrées ELE et RUD ne sont pas requises).

Dans ce mode, AIL est utilisé pour contrôler la rotation du modèle et THR ajuste l'altitude. Le canal AIL fonctionne uniquement en mode stabilisation.

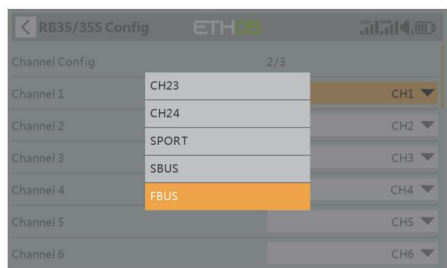
Mode couteau : lorsque le mode est activé, le RB-35S fera rouler l'avion d'un certain côté (l'aile pointe vers le haut) avec un accéléromètre interne à trois axes et un gyroscope à trois axes sur les canaux RUD et AIL. Ainsi, les entrées AIL ne sont pas requis. Pendant que le mode de pilotage s'effectue avec ELE, l'altitude sera maintenue avec THR/RUD. Le canal ELE fonctionne uniquement en mode stabilisation.

Off : Lorsque le mode est activé, le RB-35S transmettra les commandes reçues produites par l'émetteur au modèle sans compensation.

Comment changer le S.Port/SBUS/FBUS

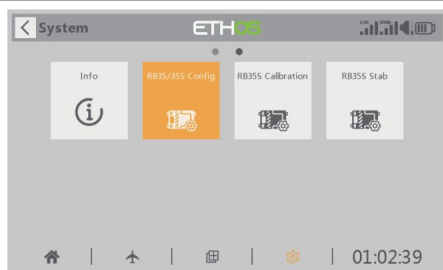


Entrez [RB35 | RB35S Config] et tournez-vous vers Channel
Page de configuration 2/3



Sélectionnez FBUS/S.Port/SBUS pour les ports de canal.

Comment définir la sécurité intégrée



Entrez [RB35 | RB35S Config] et passez à la page Failsafe Config 3/3.



Le canal programmé affichera la valeur Failsafe définie avant de perdre la liaison de contrôle.

FrSky is continuously adding features and improvements to our products. To get the most from your product, please check the download section of the FrSky website www.frsky-rc.com for the latest update firmware and manuals