



Modelbouwcenter Baillien

Modelpounder

Bedankt voor de aankoop van onze producten.

Lees de handleiding zorgvuldig om uw persoonlijke veiligheid en de veiligheid van uw apparatuur te garanderen.

INNE

Modeloouwcenter Bailine

Madeloouwcenter Baillie

Als u tijdens het gebruik problemen ondervindt, raadpleeg dan eerst deze handleiding. Als het probleem dan nog niet is opgelost, neem dan rechtstreeks contact op met de plaatselijke dealer of met de medewerkers van de klantenservice via onderstaande website:

http://www.flysky-cn.com

## Inhoudsopgave

	Innoudsopgave	
	1 Veiligheid	1
	1 1 Veiligheidsnictogrammen	
$\sim$	1.2 Veiligheidsgids	1
	2 Veiligheidsinstructies hatterii	2
	2. Producthoschribbing	2
	3. Producibeschrijving	z
	3.1 Systeemeigenschappen	
	3.2 Overzicht zender	<sup>2</sup>
	3.2.1 Zenderantenne	
	3.2.2 Stick/Knop/Schakelaar/Knop	
	3.2.4 Stalumadus	······
	3.2.5 Cimbal approximg	······
	3.2.6 App (uit ochologore	
	3.2.7 Oplaad Modus	
		10
	4. Instellingen voor gebruik	1U
		1(
	5. Bedieningsrichtlijnen	11
	5.1 Inschakelen	11
	5.2 Binden	11
	5.3 Controles vóór gebruik	12
	5.4 Ultschäkelen	12
	6 Hoofdinterface	13
	6.1 Overzicht hoofdinterface	13
-Ò	6.1.1 Statusbalk (boven)	14
<b>0</b>	6.1.2 Snelle toegang	14
	6.2 Interface	15
	6.2.1 Functie pictogrammen	15
	7. Basisinstellingen	16
	7.1 Servo's weergeven	17
	7.1.1 Servo's weergeven	17
	7.1.2 Kanaaltest	17
	7.2 Model kiezen	18
	7.2.1 Automatisch zoeken naar de ontvanger	18
	7.2.2 Een model kopiëren	19
	7.2.3 Een nieuw model maken	19
	7.2.4 Een model selecteren	19
	7.2.5 Een model verwijderen	20
	7.3 Modelinstelling	20
	Modeltype instellen	20
	7.4 Omgekeerd	22
	(.5 Kanaal Route	23
	(.6 Subtrim	23
	1.1 Functietoewijzing	24
	(.(.1 Functie items toewijzen	24 -
	N. 2 Besturing toewijzen	
	CT_3 Functie Frim Toewijzing	26
	7.8 Irim	27
Ú,		
1.		

· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		
7.9.1 TD1 Triminstellan		27
7.9.2 VIDA ofstalling installer		
7.0.2 VRA-distelling instellen		
7.9 Sensoren		
7.9.1 Sensoren weergeven		29
7.9.2 Sensoren instellen		30
7.10 Timers		36
7.10.2 Filmer 1/2		36
7.10.2 Timer motor		36
(.10.3 Model Timer		36
(.11 RF-instelling		37
7.11.1 Verzenden		37
7.11.2 RF standaard ingesteld op aan		37
7.11.3 Type RF		37
7.11.4 FRM303 RF-module		38
7.11.5 PPM-instelling		.38
7.11.6 RF-firmware bijwerken		39
7.11.7 RF-versie		39
7.12 RX-instelling		40
7.12.1 Bind Instelling		40
7.12.2 Aangepast poortprotocol	,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	40
7.12.3 Onveilige		41
7.12.4 PWM-frequentie		44
7.12.5 Laag signaal gesproken woord ontruiming		45
7.12.6 Spraakalarm laag voltage		46
7.12.7 BVD Spanningskalibratie		47
7.12.8 RX configureren als PWM-omzetter		48
7.12.9 i-BUS2 Apparaatweergave		49
7.12.10 i-BUS2 RPM-sensor		49
7.12.11 i-BUS2 HUB instellen als PWM-omvormer	r	50
7.12.12 Instelling i-BUS2 PWM-omvormer		50
7.12.13 Instelling i-BUS2 GPS-sensor		51
7.12.14 i-BUS-instelling		53
7.12.15 Instelling signaalsterkte uitgang		53
7.12.16 Midpoint offset		54
7.12.17 Ontvanger bijwerken		54
7.12.18 Over ontvanger		54
7.13 THR. Pos. Alarm		55
7.14 Brandstof Alarm		.55
7.15 Trainer modus		.57
7.15.1 Studentenmodus		57
7.15.2 Modus Trainer	<u>x</u> C'	58
8 Instelling		
61vliegtuig/zweefvliegtuig/	<b>R</b> usieve	
functie		
8.1 Servo's weergeven		62
8.2 Toestand		62
8.2.1 hernoemen		62
8.2.2 Schakelaar instellen		63
Xe		

	NCC	
	100 × 100 ×	
	8.2.3 Een voorwaarde maken/kopiëren	63
6	8.2.4 Een voorwaarde verwijderen	63
$\sim$	8.2.5 De volgorde van de voorwaarden wijzigen	63
	8.3 Func. Rate(AFR)	64
	8.3.1 Curve Type instellen	64
	8.3.2 Instelling Rate/EXP/Offset	64
	8.4 DR-instelling	65
	8.5 Kanaal-offset	65
	8.6 Programmamixen	66
	8.6.1 Master en slave instellen	66
	8.6.2 Mixvertraging instellen	68
	8.6.3 Mixfrequentie instellen	68
	8.7 Servosnelheid	68
	8.7.1 Servosnelheid instellen per functie	69
	8.7.2 Servosnelheid instellen per kanaal	69
	8.7.3 Servosnelheid instellen op toestand	70
	8.8 Gasklep-curve	70
	8.9 Gasklep verlaging	71
	8.10 Stationair omhoog	71
	8.11 Gasklep naald	72
	8.12 Rolroer	72
	8.12.1 Rolroer differentieel	73
	8.12.2 Rolroer Elevator	73
	8.12.3 Rolroer Camber Flap	73
1	8.12.4 Rolroer remklep	74
	8.12.5 Rolroer naar hoogteroer	74
O	8.12.6 Rolroer naar Roer	74
	8.13 Klep	75
	8.13.1 Klep instelling	75
	8.13.2 Rem naar vleugelprofiel	76
	8.13.3 Vleugelprofiel Naar Lift	76
	8.13.4 Remklep naar lift	77
	8.14 Luchtrem	77
	8.14.1 Snelheid rem	78
	8.14.2 Remsnelheid	78
	8.15 Spoiler	78
	8.16 Lift	79
	8.16.1 Lift. Stangenstelsel	79
	8.16.2 Hoogteroer Rolroer	80
	8.16.3 Elev. Naar vleugelklep	80
	8.16.4 Elev. Naar remklep	81
	8.17 Roer	81
	8.17.1 Roer Verbinding	81
	8.17.2 Rudd. Naan rolroer	82
	8.17.3 Rudd Naar hoogteroer	82
	8.18 Vlinder	83
	8.19 V Staart	83
	8.20 Logische schakelaars	84
$\sim$	P	
<b>4</b> (		

N		
	05	
0.21 Houding	85	
8.22 Telemetriebesturing	86	
9. Instelling helikopter exclusieve functie 88		
9.1 Servo's weergeven	88	
9.2 Toestand	88	
9.3 Func. Snelheid (AFR)	88	
9.4 DR-instelling	88	
9.5 Kanaal-offset	88	
9.6 Pro. Mixen	88	
9.7 Servosnelheid	88	
9.8 Gasklep-curve	89	
9.9 Toonhoogtecurve	89	. 0
9.10 Gasvermindering		N.C
9 11 Stationair omboog	89	
9 12 Gachendel vasthouden	89	
9 13 Gachandel	00	
0.14 Susshellets		
0.15 Cashian Canada	90	
9.15 Gaskiep Gemengd	90	
9.16 Swashplate Ring	90	
9.17 Zweef afstellen	91	
9.18 Gyroscoop	92	
9.19 Gouverneur	92	
9.20 Logische schakelaars	92	
9.21 Telemetriebesturing	92	
10. Multicopter exclusieve functie-instelling		
	93	
10.1 Servo's weergeven	93	
10.2 Toestand	93	
10.3 Func. Snelheid (AFR)	93	
10.4 DR-instelling	93	
10.5 Kanaal-offset	93	
10.6 Pro. Mixen	93	
10.7 Servospelheid	93	
10.8 Gasklen-curve	94	
10.9 Gashendel vasthouden	94	
10 10 Houding	94	ice
11	05	
11. Instelling auto exclusieve functie	95	
11.1 Servo's weergeven	95	
11.2 Toestand	95	
11.3 Func. Snelheid (AFR)	95	
11.4 DR Setup	95	
11.5 Kanaal Offset	95	
11.6 Pro. Mixen	95	
11.7 Servosnelheid	95	
11.8 Gaskromme	96	
11.9 ABS	96	
11.10 Spoor mengen	98	
11.11 Logische schakelaars	98	
~~~		
4.		

	NCC	
	30 <sup>0</sup>	
	11.12 Telemetriebesturing	98
6	<b>12.</b> Boot exclusieve functie instellen	99
	12.1 Servo's weergeven	
$\mathcal{V}$	12.2 Toestand	99
	12.3 Func. Snelheid (AFR)	
	12.4 DR-instelling.	
	12.5 Kanaal-onset	
	12.0 Pro. Mixen	99 00
	12.7 Servosnemen.	99 QQ
	12.0 Shiothep	100
	12.10 Dubbele motormix	100
	12.11 Roeraanpassing	
	12.12 Telemetrie besturing	
	12.13 Gashendel vasthouden	100
	12.14 Gashendel	100
	12.15 Gasklep Curve	100
	13. Robot exclusive functie instelling	101
	13.1 Servo's weergeven	101
	13.2 Toestand	
	13.3 Func. Snelheid (AFR)	101
	13.4 DR-instelling	101
	13.5 Kanaal Offset	101
	13.6 Pro. Mixen	101
	13.7 Servosnelheid	101
	13.8 Telemetriebesturing	101
$\mathcal{N}$	13.9 Spoor mixen	102
	13.10 Logische schakelaars	102
	14. Systeem instellen	103
	14.1 Algemene functie-instelling	103
	14.1.1 Taal Instelling	103
	14.1.2 Eenheden	103
	14.1.3 Geluid	104
	14.1.4 Trilling	104
	14.1.5 De beveiliging tegen opstarten is niet ingesteld	104
	14.1.6 Automatisch zoeken naar ontvanger	104
	14.1.7 Fabrieksreset	105
	14.1.8 Firmware zender bijwerken	105
	14.1.9 Over Paladin PL18	
	14.2 Display instellen	
	14.2.1 Time-out achtergrondverlichting	106
	14.2.2 Helderneid achtergrondverlichting	106
	14.2.5 Time-out stand-by	106
	14.2.4 Autoriarschlutschakelen	107
	14 4 Positieschakolaar instellen	100
	14.5 stokkalibratie	108
	14 6 Bereiktest	100
Ó		100
v O		
1,		
▼		

NCC
14.7 Helpcontrum
15. Aangepaste menu-instellingen
16. Dezelfde algemene bedieningsitems instellen
16.1 Schakeltoewijzing111
16.1.1 Instelling normale AAN/UIT-schakelaar111
16.1.2 Instelling positieschakelaar111
16.1.3 Instelling continue schakelaar112
16.1.4 Instelling logische schakelaar113
16.2 Lineaire instelling113
17. Hoe uitgangsfuncties van zender worden verwerkt114
18. Productspecificaties115
19. Inhoud van de verpakking116
20. Certificeringen
20.1 DoC
20.2 CE-waarschuwing
20.3 FCC-verklaring
20.4 Milieuvriendelijke verwijdering
20.5 Verklaring RF-blootstelling
Modelbour

MadelbouwcenterBaillie



#### **1**. Veiligheid

#### 1.1 Veiligheidspictogrammen

Let op de volgende pictogrammen en hun betekenis. Als u deze richtlijnen niet opvolgt, kan dit leiden tot schade aan de apparatuur of persoonlijk letsel.

MAARSCHUWING	•	Het niet opvolgen van deze instructies kan leiden tot lichte verwondingen.	
LET OP	•	Het niet opvolgen van deze instructies kan leiden tot ernstig letsel.	
GEVAAR	•	Het niet opvolgen van deze instructies kan ernstig letsel of de dood tot gevolg hebben.	







#### 3. Product Beschrijving

PL18 is een 18-kanaals luchtzender met 2,4GHz AFHDS 3 (derde generatie automatisch frequentiehoppend digitaal systeem). En er is een verscheidenheid aan ingebouwde modellen die je naar wens kunt instellen. Hij is geschikt voor vliegtuigen met vaste vleugels, helikopters, zweefvliegtuigen, multicopters, robots, boten of auto's.

#### 3.1 Systeemeigenschappen

AFHDS 3 (derde generatie automatisch frequentie hopping digitaal systeem) is een nieuw ontwikkeld digitaal draadloos systeem met onafhankelijke intellectuele eigendomsrechten door FLYSKY. Het is compatibel met eenrichtings- en tweerichtingsoverdracht van realtime gegevenspakketten en transparante gegevensstroomoverdracht. Met andere woorden, dit systeem heeft voordelen van zowel AFHDS 2Å als WS2Å draadloos systeem. Het is uitgerust met een gloednieuwe 2.4G chip, stabiele en betrouwbare verbinding, goede prestaties in realtime en ondersteunt verschillende configuraties. Zo krijgt u de optimale configuratie voor toepassingsprestaties in meerdere scenario's.

unidirectionele/b directionele	Het systeem ondersteunt eenrichtings- en tweerichtingsverbindingen. Wanneer de zender in één richting werkt, kan de ontvanger gegevens van de zender ontvangen. Wanneer de zender in twee richting en werkt. De ontvanger kan gegevens van de zender ontvangen en de zender kan ook gegevens van de ontvanger
Transmissie	informatie van de temperatuur- en snelheidssensormodules.
Transparante gegevensoverdi ht	De onafhankelijke datatransmissiemodule is ingebouwd in het RF-systeem, dat datatransmissie via zender en transparante transmissie kan realiseren. Het kan worden gebruikt voor gegevensoverdracht van vluchtbesturing.
Intelligente RF- configuratie	Instellen van de parameters die van invloed zijn op de RF-transmissieafstand, -snelheid en - interferentiebestrijding, zoals het aantal kanalen, de resolutie, de bandbreedte en de gevoeligheid van de ontvanger. Het systeem kan worden ingesteld op basis van verschillende toepassingsvereisten om de meest geschikte prestaties te verkrijgen.
Frequentiehopp met meerdere kana	De bandbreedte van dit systeem gaat van 2,402 GHz tot 2,480 GHz. Stel intelligente RF-configuraties in volgens uw wensen, het kan de interferentie van andere zenders met dezelfde frequentie vermijden of verminderen via verschillende configuraties, verschillende tijdstippen voor het inschakelen van de zender, verschillende patronen voor de hopping-frequentie en verschillende frequentiespots.
Uniek ID- herkenningssysteer	Elke zender en ontvanger heeft zijn eigen unieke ID. Zodra de zender en ontvanger zijn verbonden, slaan ze elkaars ID op en maken ze alleen verbinding met elkaar. Als het systeem werkt en de ID's met elkaar overeenkomen, wordt er verbinding gemaakt, anders is er geen verbinding tussen zender en ontvanger. Dit unieke ID-herkenningssysteem verzet zich tegen interferentie om het systeem stabieler en betrouwbaarder te maken. betrouwbaar.
Laag stroomverbruik	Het is gebouwd met behulp van zeer gevoelige, laag energieverbruik componenten. En het werkt op de manier van interval datatransmissie om het overbrengen van efficiënte effectief te verbeteren en de werktijd van de batterij duidelijk te verlengen, terwijl het zo weinig als een tiende van het vermogen van een standaard FM-systeem verbruikt.
	ster Baillier ster B
2100 JUNC	













De resetknop is bereikbaar aan de onderkant van de zender, zoals hierboven afgebeeld. Je moet de handgreep uit elkaar halen om hem te vinden. Druk de knop in met een lang, dun voorwerp, zoals een kleine schroevendraaier.

Als de zender niet kan worden uitgeschakeld door op de twee aan/uit-schakelaars te drukken, moet u de zender resetten met de resetknop.







#### 3.2.1 Zenderantenne

De PL18-zender heeft twee ingebouwde antennes. Wanneer de zender begint te werken, werken de antennes automatisch, zonder extra handelingen.

LET OP	•	Voor een goed signaal mag u de antenne niet bedekken of blokkeren.

#### 3.2.2 Knop/Knop/Schakelaar/Knop

De PL18 heeft 2 sticks (linker stick en rechter stick), 6 schakelaars (SWB, SWD, SWE, SWF, SWG en SWH), 5 knoppen (VRA tot VRE) en 2 knoppen (SWA en SWC), en 8 trimknoppen (TR1 totTR8).

Sticks: Geven verschillende waarden uit wanneer ze in verschillende posities staan, ze kunnen een continu signaal uitzenden. En ze kunnen worden gebruikt als functieregelaars, maar ook als schakelaars om de functie in of uit te schakelen.

Knoppen: De knoppen kunnen dezelfde functie uitvoeren als sticks. Een deel ervan kan worden gebruikt als trimregelaar.

Schakelaars: Er zijn schakelaars met twee standen en schakelaars met drie standen. Verschillende waarden komen overeen met verschillende posities. Ze kunnen worden gebruikt als functieregelaars en als schakelaars om de functie in of uit te schakelen.

Knoppen: De knoppen kunnen dezelfde functie uitvoeren als schakelaars.

Trimknoppen: Voeren verschillende waarden uit bij het omschakelen. Ze kunnen worden gebruikt als functiebesturingselementen, raadpleeg 7.8 Trim voor meer informatie.

#### 3.2.3 LED-status

ina: Deze functie is beschikbaar voor 1.0.65 of later

De status-LED wordt gebruikt om de voedingsstatus van de zender en de werkstatus aan te geven. De LED brandt in drie standen: geleidelijk licht, knipperen en continu branden.

- Als de LED uit is, betekent dit dat de zender is uitgeschakeld.
  - Wanneer het scherm uit is en de LED brandt geleidelijk:
  - De kleur van de LED wisselt afwisselend tussen cyaan, magenta en geel. Dit geeft aan dat de RF is ingeschakeld en dat de ontvanger niet is aangesloten of eenrichtingsgebonden is.
  - 2. De kleur van de LED is geel om aan te geven dat de RF is uitgeschakeld en de ontvanger niet is aangesloten.
  - 3. De kleur van de led verandert afwisselend in rood, groen en blauw. Dit geeft aan dat de RF is ingeschakeld en dat de ontvanger is aangesloten.

Wanneer het scherm aan is en de led constant brandt:

- 1. De LED-kleur is blauw, wat aangeeft dat de RF is ingeschakeld en de ontvanger niet is aangesloten of op een of andere manier is gebonden.
- 2. De ledkleur is geel om aan te geven dat de RF is uitgeschakeld en dat de ontvanger niet is aangesloten.
- 3. De kleur van de led is groen om aan te geven dat de RF is ingeschakeld en dat de ontvanger goed is aangesloten.
- De led knippert rood om aan te geven dat er een alarm is.
- De LED knippert snel groen om aan te geven dat de verbinding tot stand is gebracht.
- De LED is cyaan, wat aangeeft dat de zender wordt ingeschakeld.

souwcenter Baillie Opmerking: Als de binding en een alarm tegelijkertijd worden geactiveerd, heeft de binding voorrang. Dat wil zeggen dat de LED snel groen knippert.







## Paladin 🚥

#### 3.2.4 Stokmodus

Dit systeem ondersteunt vier stick-modi. Voor vliegtuigmodellen zijn kanaal 1 tot kanaal 4 standaard toegewezen aan rolroer, hoogteroer, gashendel en richtingsroer. Er zijn vier modi voor de stuurknuppels om aan de verschillende vereisten te voldoen. Je kunt een geschikte modus kiezen uit **Mode1**, **Mode2**, **Mode3** en **Mode4**. De modus is groen gemarkeerd om aan te geven dat het de huidige geselecteerde modus is, en de standaardmodus is **modus 2**. U kunt de gewenste modus selecteren. Vervolgens moet u de gimbals aanpassen aan de modus. Volg de onderstaande stappen.

#### Instellen:

Ga naar de Model Setup-interface via Home1> Basic> Model en tik vervolgens op het functievakje naast Stick om de stickmodus te openen. Selecteer de gewenste modus. Klik vervolgens op dom terug te keren.

Opmerking: Deze kan ook worden ingesteld in de update wizard interface nadat de firmware van de zender is bijgewerkt. De fabrieksinstelling voor de stick kan in deze interface worden ingesteld. Alleen zenderfirmware versie 1.0.55 of later heeft deze functie.

#### 3.2.5 Gimbal instellen

Door de schroeven aan de achterkant van de zender te verstellen, kan de gimbalstick zelfcentrerend of niet-zelfcentrerend worden gemaakt en kan de spanning/wrijving van de stick worden gewijzigd.

#### Instelling:



Neem de rechter gimbal als voorbeeld: 1. Gebruik een kruiskopschroevendraaier om de schroef 🛈 tegen de klok in te draaien totdat de gimbal verandert Niet-zelfcentrerend naar zelfcentrerend: naar zelfcentrerend 2. Draai schroef ④ tegen de klok in om de wrijving aan te passen Als je de sterkte van de centrering moet aanpassen, pas dan schroef ② aan om de sterkte van de zelfcentrering te veranderen, en om de sterkte met de klok mee te versterken, anders is het om te verminderen. 3. Zelfcentrerend naar Niet-zelfcentrerend: 1. Gebruik een kruiskopschroevendraaier om schroef 🖲 rechtsom te draaien, zodat de gimbal niet zelfcentrerend wordt. 2. Draai de schroef ④ rechtsom om de wrijving te versterken of te verminderen. Als je de sterkte van de zelfcentrering moet aanpassen, pas dan schroef O aan om de sterkte van de zelfcentrering te veranderen en de sterkte met de klok mee te versterken, anders moet deze worden verminderd. 3. 1 ng center Baillie Viwe van Stick's Swing Achteraanzicht van Gimbal-assemblage Ploouw Bilibili Website Facebook







elpouncenter Baillie

#### 3.2.6 Schakelaars

Om valse activeringen te voorkomen, zitten er twee schakelaars aan de onderkant van de zender. Schakel de zender in of uit wanneer beide schakelaars tegelijkertijd worden ingedrukt.

#### 3.2.7 Oplaadmodus

De PL18 kan op twee manieren worden opgeladen:

Steek de micro USB-kabel in de Micro USB-poort van de zender om hem op te laden.

Gebruik het draadloze oplaaddock om op te laden.

Opmerkingen:

- 1. Laad de batterij op binnen het veilige bereik (4u@5V\*2A//Zu@5V\*2A draadloos opladen). Overmatig opladen kan leiden tot schade aan de batterij.
- Om de levensduur van de batterij te verlengen, moet je nem goed ontladen als je hem lange tijd wilt bewaren (dat wil zeggen, niet volledig opgeladen). Daarnaast moet u de batterij regelmatig opladen om schade door langdurig niet gebruiken te voorkomen. en laad de batterij regelmatig op om schade door overontlading tijdens opslag te voorkomen; Het wordt aanbevolen om de lithiumbatterij op te laden tot 40-50% van de capaciteit om deze te kunnen bewaren. Het wordt bijvoorbeeld aanbevolen dat de opslagspanning van de lithiumbatterij 3,85V is in geval van bewaring. U moet de spanningswaarde van de batterij om de 3~6 2. maanden controleren.
- 3. De zender schakelt automatisch uit met een gesproken herinnering als het voltage lager is dan 3,4V.
- 4. Wanneer de batterij van de zender in overontladingsstatus is en de zender is uitgeschakeld, en de zender op dat moment moet worden opgeladen, zal deze in een langzame oplaadmodus staan. Het batterijsymbool toont een geel bliksemsymbool wanneer de zender tijdens het aanzetten aan het opladen is.











#### 4. Instellen vóór gebruik

Volg de instructies en richtlijnen in dit hoofdstuk voor gebruik.

#### 4.1 Installatie van ontvanger en servo

Volg deze richtlijnen om ervoor te zorgen dat de ontvanger op een geschikte plaats in het model wordt gemonteerd, om een stabiel signaal en een maximaal bereik te garanderen en om externe interferentie te beperken:

Let op het volgende bij het installeren van de ontvanger:

- 1. Zorg ervoor dat de ontvanger niet in de buurt van ESC's of andere bronnen van elektrische ruis wordt geïnstalleerd.
- 2. Houd de antenne van de ontvanger uit de buurt van geleidende materialen zoals koolstof of metaal. Voor een normale werking moet er minstens 1 cm ruimte zijn tussen de antenne en het geleidende materiaal.

LET OP	• Schakel de ontvanger niet in tijdens de installatie om schade te voorkomen.	
	enter Balling enter	Ś
2100UM	delbound	
	No	
	or Baillie	8
N	enternenter	
2100UN		
10		



van derden toe voor versie 1.0.55 of later

#### 5. Bedieningsrichtlijnen

Volg deze richtlijnen voor het gebruik van de zender en de ontvanger.

#### 5.1 Inschakelen

Opmerkina: Deze functie is bijaewerkt in versie 1.0.73 en later.

Node Opmerking: Als de interface van de inschakelwizard verschijnt wanneer de zender voor het eerst wordt ingeschakeld na het bijwerken van de firmware, volg dan de

Volg de onderstaande stappen om het systeem in te schakelen:

1. Controleer of de ontvanger correct is geïnstalleerd en of de ontvanger is uitgeschakeld.

aanwijzingen om [Stick Mode], [Stick Calibration] en [Update RF] in te stellen en klik vervolgens op [Start]

- 2. Houd beide aan/uit-schakelaars ingedrukt totdat het scherm oplicht en de LED van de zender cyaan is.
- 3. Volg de aanwijzingen om de zender in te schakelen.
  - Of u de zendfunctie wilt inschakelen. Als RF nietnodig is voor deze inschakeling, kan de zendfunctie worden uitgeschakeld.
  - Of de schakelaar in een veilige stand staat. (Een rode achtergrond op een schakelaar geeft aan dat de positie moet worden aangepast). Controleer de positie van de schakelaar aan de hand van de aanwijzingen en zet hem in de juiste stand.
  - Of voor het huidige model de failsafe is ingesteld. Als u de herinnering voor het instellen van de failsafe bij het inschakelen wilt uitschakelen, tikt u op Nooit op de hoogte stellen of Opstartherinnering failsafe is niet ingesteld via Algemeen of Schakel Opstartherinnering model failsafe is niet ingesteld uit in de functie Failsafe.

Opmerking: Als de RF-module is uitgeschakeld terwijl de zender is ingeschakeld, kunt u deze inschakelen en vervolgens de ontvanger aansluiten.

Opmerking: Voegt een C-Fast 10ch-functie-item en de functie voor het identificeren van compatibele ontvangers van niet doo



#### 5.2 Binden

De zender en ontvanger zijn in de fabriek vooraf ingebonden. Als je een nieuwe ontvanger moet binden of opnieuw moet binden, volg dan de onderstaande stappen. De Flysky AFHDS 3 ontvangers bestaan uit klassieke versie ontvangers en verbeterde versie ontvangers. De bindmethode verschilt lichtjes tussen deze twee versies.

Opmerking: Flysky AFHDS 3 klassieke versie ontvanger modellen: FTr10/FGr4/FGr4s/FGr4p/FTr4/FTr165. Andere Flysky AFHDS 3 ontvangers zijn ontvangers met verbeterde versie.



Schakel de servo uit terwijl de zender en de ontvanger verbonden zijn. Anders kan er gevaar ontstaan. Nadat het bindingsproces is voltooid, schakelt u de ontvanger uit, schakelt u vervolgens de ontvanger in en en controleert u of de zender en de ontvanger met succes aan elkaar zijn gekoppeld.

Om de interface voor het binden van instellingen te openen via Home1> Basisfunctie> RX-





Pa	nladin 🚥
De bindinterface van de verbeterde versie van de ontvanger:         Opmerking: Routine 18ch, Lora 12ch en Fast         Sch kunnen alleen worden verbonden met         verbeterde ontvangers.         Biedt 18 kanalen met een gemiddelde communicatiealstand stem         Routine 18ch         Routine 18ch	Dubbele ontvangers instellen of niet. Als er een vinkje staat, betekent dit dat de dubbele ontvangers zijn ingesteld.
Biedt 12 kanalen met super anti- interferentie en matige communicatieafstand.	Om het startkanaal van de secundaire ontvanger in te stellen.
Afstand. Om het startkanaal van de primaire ontvanger in te stellen. Classic 18ch C-Fast 10ch Bind Bind Bind Bind Chan, Bind Bind Bind Bind Classic 18ch Chan, Bind Bind Classic 18ch Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan, Chan	Een waarde verhogen/verlagen. Verhoogt een waarde door op+ te tikken en verlaagt een waarde door op - te tikken.
De zender binden met de primaire ontvanger. Klik hierop	hierop om de zender in de bindmodus te zetten.

- 1. Zet de zender aan, ga naar de interface voor het binden van instellingen via Home 1> Basisinstelling> RX.
- 2. Raak Bind setting aan en open de interface voor het binden van instellingen. Stel vervolgens enkele items in, zoals het selecteren van een geschikt RF-systeem, het kiezen van bidirectioneel of niet, of het instellen van het startkanaal. Klik daarna op Bind om de zender in de bindmodus te zetten.
- 3. Zet de ontvanger in de bindmodus (Raadpleeg de handleiding van de ontvanger voor meer informatie)
- 4. De LED van de ontvanger stopt met knipperen en brandt continu, wat aangeeft dat het bindproces is voltooid.
- 5. Controleer of de zender en ontvanger normaal werken en herhaal stap 1 tot 3 (bindprocedure) als er problemen optreden.

#### Opmerkingen:

De bindingsmethode kan per ontvanger verschillen. Voor specifieke bindingsmethoden kunt u de officiële website van FLYSKY bezoeken voor instructies over de ontvanger of andere relevante informatie. 1.

Binding.

Nadat de zender en ontvanger een stabiele tweerichtingscommunicatie tot stand hebben gebracht, verschijnt er een pop-up venster wanneer de ontvanger wordt geïdentificeerd als een compatibele ontvanger van een niet door FLYSKY geautoriseerd merk van derden. Ondertussen wordt de radiofrequentie onderbroken.

#### 5.3 Controles vóór gebruik

Voer altijd de volgende stappen uit voor elk gebruik:

1. Inspecteer het hele systeem om er zeker van te zijn dat alles werkt zoals verwacht.

2. Voer een bereiktest uit zoals beschreven in het hoofdstuk 16.6 Bereiktest van de gebruikershandleiding.

GEVAAR	• Gebruik het model niet als er zich abnormaal gedrag voordoet tijdens de test.	
GEVAAR	Overschrijd het maximale nominale bereik niet tijdens het gebruik.	
LET OP	Interferentie van andere zendapparatuur kan de signaalkwaliteit verminderen.	•
5.4 Uitschake	en	a jili
Volg deze stappen	om het systeem uit te schakelen:	

#### 5.4 Uitschakelen

- 1. Schakel de ontvanger uit
- 2. Houd beide aan/uit-schakelaars van de zender ingedrukt, waarna het scherm dimt met de prompt "Shut down...please waiting for!", het scherm gaat uit, wat aangeeft dat de zender is uitgeschakeld.





Statuskolom: Sommige functiesymbolen

sie 1.0.65 of late

#### 6. Hoofdinterface

110

Dit is een inleiding over de hoofdinterface van de zender.

#### 6.1 Overzicht hoofdinterface

De hoofdinterface toont informatie over het model zoals sensorinformatie en functiestatus.

Opmerking: Pas de m

Home1:



Home2:





#### 6.1.2 Snelle toegang

Home1:







~~

#### 7. Basisinstellinge

Opmerking: Pas de menulay-out aan, deze is beschikbaar voor versie 1.0.65 of late

#### n

In dit hoofdstuk worden de instellingen van de basisfunctie voornamelijk in de standaardtoestand besproken. U krijgt toegang tot de basisfunctie-interface via **Home1**> **Basic**.







Facebook

Website







Website



Facebook



#### 7,2.2 Een model kopiëren

De gegevens van het geselecteerde model kopiëren naar een ander model.

Wanneer een nieuw model moet worden opgezet, kunt u deze functie gebruiken om bestaande modelgegevens te kopiëren en vervolgens verschillende onderdelen aan te passen zonder de instellingen te herhalen. Dit is erg handig.

Instellen:

- 1. Open Select model interface.
- 2. Tik op het model dat u wilt kopiëren.
- 3. Tik op Kopiëren en klik op Ja in de pop-upinterface om het kopiëren van een model te voltooien. Klik daarna op om terug te keren naar de vorige interface.

Opmerking: Nadat het kopiëren van het model is voltooid, wordt het nieuwe model standaard geselecteerd als laatste in de lijst.

#### 7.2.3 Een nieuw model maken

Een nieuw model maken

Instellen:

- 1. Ga naar de interface Select model.

Opmerking: Nadat het kopiëren van het model is voltooid, wordt het nieuwe model standaard geselecteerd, het is het laatste model in de lijst.

#### 7.2.4 Een model selecteren

Het geselecteerde model instellen als het model dat momenteel

in gebruik is. Instellen:

- 1. Open Select model interface.
- 2. Tik op het model dat u wilt instellen.
- 3. Tik op Selecteren en klik op Ja in de pop-upinterface om te voltooien. de rode stip gaat naar het geselecteerde model. Klik daarna op i om terug te keren naar de vorige interface.

 RX 12: FlySky01
 TX
 Select model

 Model list
 1
 X: FlyS

 0: 2
 X: FlyS
 Copy the selected model?

 Yes
 No

 etup

 New



aillie



Jouwcer

Opmerking: Modelgegevens kunnen worden geërfd door FlyskyAssistant (FlyskyAssistant fir



微信公众号







19

Ne



#### **Modeltype instellen**

tikken

Stelt het modeltype en de bijbehorende parameters en functies in. Voor Vliegtuig/Zweefvliegtuig kunt u Vleugel, Staart en Optioneel instellen. Voor helikopters kunt u Swash plate en Optional instellen. Voor Auto en Robot kunt u Beweeginstelling en Optioneel instellen.

Opmerking: Als het modeltype wordt gewijzigd, worden de modelgegevens gereset en wordt de subconfiguratie gewijzigd, evenals de interface voor het toewijzen van functies.





De parameters en optionele functies voor verschillende modeltypes kunnen verschillen.



OUNC











Neem het vliegtuig als voorbeeld, de instelstappen zijn als volgt. Raadpleeg de onderstaande stappen voor het instellen van andere modellen.

#### Instellen:

Voer de interface voor het modeltype

- in
- 2. Klik direct op Wing (Vleugel) omdat het vliegtuig het standaardmodel is en tik vervolgens op de juiste vleugelconfiguratie volgens het actuele model. Daarna gaat het automatisch naar de volgende instelling.
- 3. Klik op de juiste staartconfiguratie volgens het werkelijke model, daarna gaat het automatisch naar de volgende instelling.
- 4. Klik op het juiste functie-item volgens het actuele model. Klik daarna op**≦** om terug te keren naar de vorige interface.

Opmerking: De optionele functie-items verschillen voor de verschillende modeltypes. Voor een vliegtuig kunt u bijvoorbeeld het Rudder wheel, Gear enzovoort instellen, maar voor een schip kunnen de Wave en de Grip worden ingesteld.



Vleugelconfiguratie

Staartconfiguratie

Opmerking: wanneer u voor de staartconfiguratie twee rolroeren of meer voor de vleugel instelt, worden sommige configuratie-items met betrekking tot staartloos weergegeven.

RX 🔀 1: FlySky0	TX 🗖	Model type
	NORMAL	AILVATOR
Wing	V- TAIL	Tailless
Optional	R	R



Tik om de hoeveelheid in te stellen. Voor sommige functies kunt u er meer dan één instellen, voor de Gashendel zijn dat er elpouwcenter maximaal 4.







Website





Voor Helicopter volgt u de onderstaande stappen om het swashplatetype te wijzigen.

- 1. Ga naar **de** Modelinstellingsinterface.
- 2. Tik op H-1.
- 3. Tik op de juiste swash plate volgens het huidige model. Klik daarna op⊠ om terug te keren naar de vorige interface.

Voor Auto of Robot, volg de onderstaande stappen om de instelling van de beweging te wijzigen.

- 1. Open de interface Modelinstelling.
- 2. Tik op Humvees.
- 3. Tik op het juiste item volgens het huidige model. Klik daarna op om terug te keren naar de vorige interface.



#### 7.4 Achteruit

Nodelboi

De uitvoerrichting van elk kanaal omkeren.

Deze functie kan worden gebruikt om de richting van de servo-actie te corrigeren die tegengesteld is aan de bedoelde werking. Vanwege verschillende servotypen of servo-installatiemethoden kunnen servorichtingen voor 18 kanalen worden ingesteld.

Normaal: Geeft aan dat de kanaaluitgang de standaardrichting is. Omgekeerd: Geeft aan dat de richting van het kanaal is omgekeerd.

Opmerkingen:

- Als een nieuw model wordt aangesloten, controleer dan of het corresponderende kanaal van de servo juist is.
- 2. Beweeg de stick, schakelaar of knop met betrekking tot de kanalen om ervoor te zorgen dat de richting van elk kanaal juist is.

#### Instellingen:

elpound

Tik op het vakje rechts van de kanaalnaam om de omkering voor dat kanaal in te schakelen. Als er een vinkje in het vakje staat, betekent dit dat het kanaal omgekeerd is.











: 0%

: 0%

 CH1

23

CH1 (ALLE)

#### 7.5 Kanaalroute

JUN

kina: Voea kanaalbereik (Ombooa/Omlaaa) toe aan kanaalroute voor versie 1.0.49 of boa

Verandert het maximale bewegingsbereik en de beperking van het bewegingsbereik (minimumwaarde, maximumwaarde) voor elk kanaal.

End wordt gebruikt om de maximale bewegingswaarde in te stellen voor het slagbereik van de servo. Range wordt gebruikt om de begrensde waarde voor het bewegingsbereik in te stellen. Nadat Range is ingesteld, zal het bewegingsbereik van de servo de bereikwaarde niet overschrijden, zelfs als de mengfunctie de verplaatsingswaarde van de servo verhoogt, om de servo te beschermen. Als de neutrale positie van de servo te veel afwijkt van de positie die vereist is voor de configuratie, zal de positieaanpassing met deze functie niet het gewenste effect bereiken. Stel daarom eerst de neutrale positie van de servo in.

Met deze functie kunt u de maximale servobeweging van respectievelijk 18 kanalen aanpassen.



#### 7.6 Subtrim

De neutrale positie van elke servo aanpassen.

微信公众号

Bilibili

Deze functie kan worden gebruikt om het probleem op te lossen van het hoekverschil tussen de servo en de modelstructuur wanneer de servo is geïnstalleerd, of als gevolg van de structurele inherente speling van de servo. Wanneer je de subtrim instelt, zet de trim dan eerst



Website

Facebook

### Paladin 🚥

#### 7.7 Functietoewijzing

Wijs functies, regelaars en trimknoppen toe aan alle kanalen. Standaard worden de functies toegewezen per modeltype nadat een nieuw model is gemaakt. U kunt de functie hier instellen als u deze wilt toewijzen volgens uw gewoonten.

Opmerking: De optie TEI wordt toegevoegd voor versie 1.0.70 of later



Selecteer de functie om een regelaar of trim toe te wijzen.

Stel de specifieke trimknop voor deze functie in. Als het kleine driehoekje rechtsonder in het functievak cyaan is, geldt de instelling voor alle omstandigheden. Als het oranje is, is de instelling voor de huidige conditie.

Stel de specifieke regeling voor deze functie in. Als het kleine driehoekje rechtsonder in het functievak cyaan is, geldt de instelling voor alle omstandigheden. Als het oranje is, is de instelling voor de huidige conditie.

#### 7.7.1 Functie-items toewijzen

De functie instellen die door elk kanaal wordt bestuurd.

Instellen:

- 1. Tik op de functie die moet worden ingesteld en ga naar de volgende interface.
- 2. Tik op de juiste functie.
- 3. Als u een AUX.(auxiliary) kanaal wilt maken voor de bediening, tikt u op Custom:(AUX.1) en voert u een toepasselijke naam in op de pop-upinterface. Klik vervolgens op interug te keren naar de vorige interface.

Opmerking: De aangepaste kanaalnaam moet apart worden gedefinieerd voor verschillende talen.

#### 7.7.2 Besturing toewijzen

Specifieke besturingselementen voor elk kanaal instellen.

De regelaars die kunnen worden toegewezen zijn SWA~SWGschakelaars, LS1~LS4 logische schakelaars, J1~J4 sticks, VRA~VRE trimknoppen en TEL telemetrieregelaars.

Instellen:

eloouwcer

- 1. Tik op de regelaar die je wilt toewijzen om de instellingsinterface te openen.
- Tik op Bediening in de interface of schakel de bediening op de zender om deze te selecteren. Vervolgens is de besturingstoewijzing voltooid.

Opmerking: Als u een logische schakelaar of telemetrieschakelaar toewijst als functiebesturing, kunt u de toewijzing alleen voltooien door op [LSW] of [TEL] te klikken op de interface en vervolgens op de betreffende schakelaar.











Website



CH1Ctrl

SWH

SWG

VRE

J1

.12

CH1Ctrl

Up side

50%

CH1Ctrl

S₩H

SWG

VRE

J1

J2

SWH

SWG

VRF

J1 J2

CH1Ctrl

SWD

SWC

2

SWD

SWC

SWD

SWO

VRC

node

SWF

SWE

VRD

J4

JЗ

RX 🔀 !4: New

Down side

SWB

SWA

VRA

Om het bereik aan de onderkant

SWA

SWB

SWA

**VRA** 

elloouw

weer te geven.

RX 🗙 3:

SWF

SWE

VRD

J4

JЗ

RX 🔀 !3:

SWF

SWE

VRD

J4

JЗ

LSW

Reverse

Ove

Under

VRB

TX 🗖

Om h<mark>et b**ereik** weer te geven.</mark>

Het hysteresebereik weergeven.

TX

TEL

Normal

Reverse

•

TX 🔳

TEL2

VRB

VRO

25

**S** 

LSW

De toewijzing annuleren.

TEL

 Voor J1-J4 of VR opeenvolgende soorten schakelaars, kunt u Normaal, Omgekeerd, Over en Onder selecteren.

**Normaal** betekent dat de corresponderende bedieningsverhouding verandert van "-100% tot 100%" wanneer de schakelaar van "omlaag" naar "omhoog" wordt bewogen.

Het omgekeerde geldt **voor Reverse**. Met andere woorden, als de opeenvolgende schakelaars van "omlaag" naar "omhoog" worden bewogen, verandert de corresponderende regelverhouding van "100% naar

-100%".

#### Voor Over (omhoog) of Onder (omlaag),

De regelverhouding schakelt alleen tussen -100% en 100% en het middelste gebied is het hysteresisgebied. Als je **Over (Up side)** selecteert, is de regelverhouding 100% in de hoge stand en -100% in de lage stand. Het omgekeerde geldt voor **Onder**.

Neem **VRA** als voorbeeld.

MALI

#### Instelling:

- 1. Tik op VRA en klik vervolgens op Normaal of Omgekeerd.
- Klik op Over en vervolgens op om de volgende interface te openen. Nadat u Down-side of Up-side hebt geselecteerd, wordt het geselecteerde functie-item lichtgroen. Klik op+ ofom de waarden voor Up-side en Down-side op het gewenste punt in te stellen. Klik vervolgens op om terug te keren naar de vorige interface.

Opmerking: U kunt op kikken om te kiezen om alleen in te stellen voor de huidige conditie of in te stellen voor alle condities.

Voor schakelaars die zijn vernoemd naar SW-tekens, kun je het volgende instellen

#### Normaal of Omgekeerd.

**Normaal** betekent dat de regelverhouding -100% is als de regelpositie in de lage stand staat en 100% als de regelpositie in de hoge stand staat (de regelverhouding van de neutrale stand in de schakelaar met drie niveaus is 0%). Het omgekeerde geldt voor **Omgekeerd**. Met andere woorden, de regelverhouding van de SW-schakelaars is 100% in de lage stand en

-100% in de hoge stand.

- Voor Logische schakelaars kun je de parameters niet instellen. Als de regeling AAN is, betekent dit dat de regelverhouding 100% is. UIT betekent dat de regelverhouding -100% is.
- Voor TEL-regeling kunt u de parameters instellen in de functie Telemeterregeling om de verkregen real-time waarde te gebruiken als regeling.



,delb





Website

#### 7.7.3 Functie Trim Toewijzing

Trimknoppen toewijzen aan elk kanaal.

Instellen:

- 1. Open Trim-interface,
- 2. Tik op de trimknop op de interface of druk op de trimknop die u wilt toewijzen. Dan is de trimtoewijzing voltooid.

U kunt de gerelateerde parameters voor de trimknop instellen nadat de trimtoewijzing is voltooid. De trimmodus en de trimsnelheid kunnen worden ingesteld.

In de trimstand kunt u kiezen tussen Normaal, Cen Max (middelste MAX), H-Max (hoogste MAX) en L-Max (laagste MAX). Normaal betekent normale trimwerking (lineair). Cen Max betekent de maximale trimafstelling in de neutrale stand en geen trimafstelling in de lage en hoge standen. H-Max betekent de maximale trimafstelling in de hoge stand en geen trimafstelling in de andere standen. L-Max betekent de maximale trimafstelling in de lage stand en geen trimafstelling in de andere standen.

Trim rate Het totale bereik van het kanaal dat kan worden geregeld met de trimknop. Een negatieve waarde geeft het omgekeerde aan.

Opmerking: De instelling van de trimfrequentie is dezelfde als die van de trimmodus in alle andere modi. Wanneer de trim niet is toegewezen, kan de triminstelling niet worden ingesteld en blijven de ingestelde parameters behouden.

Volg de onderstaande stappen om in te stellen:

1. Tik op Trim-instelling om de triminstellingsinterface te openen.

Klik op het optievak rechts van Trimmodus en selecteer de juiste trimmodus volgens de beschrijving hierboven.

3. Tik op Trimsnelheid en klik op+ of - om de waarde van de trimsnelheid op het gewenste punt in te stellen. Klik vervolgens opx om terug te keren naar de vorige interface.

deloouncenter Baillien



Π

Paladin 🎟

Trimtoewijzingsscherm voor geen trimknop geselecteerd

тх 🗔

CH1 Trim

TR2

TR4

VRE

TR6

TR8

RX X 1: FlySky01

TR1

TR3

VRD

TR5

TR7

VRA

VRB

VRC

aillie

Modello



rkina: deze functie is beschikbaar voor versie 1.0.65 of later

U kunt de trimwaarden van TR1 tot TR8 en VRA tot VRE bekijken in deze voorbeeldinterface. Voor TR1 tot TR8 kunt u de juiste stapwaarde en de back-up trimwaarde voor huidige toestand/alle omstandigheden instellen. En voor VRA tot VRE kunt ú alleen de backup trimwaarde instellen.

Tijdens het gebruik kunnen de stuurvlakken van een model doorbuigen op basis van bepaalde situaties, zoals een verschuiving van het zwaartepunt of een anti-torsiekracht veroorzaakt door aerodynamica. U kunt deze functie gebruiken om dit tijdens de vlucht te corrigeren zodat het model stabiel blijft. Stel het model opnieuw af als de algehele te grote afwijking van het model niet kan worden gecorrigeerd met de trimfunctie.



#### 7.8.1 TR1 Trim instellen

OUNC

7.8 Trim

Stelt de trimstapwaarde in. U kunt deze instellen voor alle omstandigheden of voor de huidige toestand. Het ondersteunt alleen eenmalige opslag.

Stelt de back-upwaarde voor de TR1 trimknop in.

#### Instellen:

- 1. Tik op TR1 om de instellingsinterface te openen, de vorige ingestelde back-upwaarde wordt weergegeven in het gebied Backup trim.
- 2. Druk of trek de TR1-knop op de zender naar een gewenste waarde.
- 3. Klik op **Rebuild** om de back-upwaarde in te stellen.
- 4. Klik op Call om de back-upwaarde op te roepen. Klik vervolgens op om terug te keren naar de vorige interface.

#### Stapsgewijze waarde-instelling voor TR1

trimknop Stapsgewijze waarde-instelling voor

TR1 trimknop.

Instellen:

- 1. Tik op TR1 om de instellingsinterface te openen.
- 2. Klik op Stapwaarde, klik op+ of om de waarde aan te passen aan de juiste waarde. Klik vervolgens op⊠om terug te keren naar de vorige interface. ouncente







Website





## Paladin 🚥

Instelling trimaanpassing voor TR1 trimknop

Stelt de trimaanpassing voor de trimknop TR1 in.

- 1. Tik op TR1 om de instellingsinterface te openen.
- Klik op Aanpassing trimmen en klik op Ja om de conditie aan te passen. Klik vervolgens op om terug te keren naar de vorige interface.

Opmerking: Als voor alle omstandigheden is geactiveerd, zullen de trimwaarden in alle omstandigheden de huidige trimwaarde oproepen. Ga voorzichtig te werk.

Voor TR2 tot TR8 instellingen, raadpleeg de relevante instellingen van TR1.



#### 7.8.2 VRA-trim instellen

Stelt de back-up trimwaarde in. De back-upwaarde is alleen ter referentie en kan niet worden opgeroepen.

Instellen:

- 1. Tik om de instellingsinterface te openen, de vorige ingestelde back-upwaarde wordt weergegeven in het gebied **Backup trim**.
- Draai de VRA met de klok mee of tegen de klok in om de trimwaarde op de gewenste waarde in te stellen. Klik vervolgens op ≤ om terug te keren naar de vorige interface.

Raadpleeg de relevante instellingen van VRA voor instellingen van VRB naar VRE.









erkina: Deze functie is beschikbaar voor versie 1.0.65 of later

Om de gerelateerde gegevens van de sensoren in te stellen of te bekijken.

#### 7.9.1 Sensoren weergeven

OUN

7.9 Sensoren

Deze lijst toont alle aangesloten sensoren, inclusief sensortype, aantal en real-time gegevens.

Opmerking: deze functie is bijgewerkt in versie 1.0.73 en later



oegang tot	
------------	--

gegevensrecord

openen.

e enter Baillie Tik om de interface voor sensorinstellingen te

#### Sensor ID weergeven

Om de nummers van de sensoren weer te geven. Standaard staat ID-nummer 0 voor de zender en ID-nummer 1 voor de ontvanger of de primaire ontvanger (twee ontvangers aangesloten). En ID-nummer 2 staat voor de slaveontvanger of de eerste externe sensor die op de ontvanger is aangesloten, enzovoort. Deze lijstgegevens worden in real-time weergegeven. Wanneer een sensor op de ontvanger wordt aangesloten, wordt deze lijst vernieuwd om de ID van de nieuwe sensor weer te geven. En wanneer de sensor wordt losgekoppeld, verdwijnt de ID van deze sensor

(2) Sensortype en informatie weergeven die is teruggestuurd van de ontvanger

Deze lijstgegevens worden in real-time weergegeven. Wanneer een sensor wordt aangesloten op de ontvanger wordt deze lijst vernieuwd om het nieuwe sensortype en de nieuwe sensorinformatie weer te geven. En wanneer de sensor wordt losgekoppeld, verdwijnen het type en de gegevens van deze sensor.

Hieronder volgen de verschillen tussen de parameters van de zender en de ontvanger.

Spanning: ТΧ Om de spanning voor de batterij van de zender weer te geven.

RX Voltage: Om de voedingsspanning voor de ontvanger weer te geven.

Signaal (sterkte): Om de signaalsterkte tussen de zender en de ontvanger weer te geven. Deze wordt berekend aan de hand van SNR. De signaalsterkte wordt weergegeven als een waarde tussen 0 en 100. In dezelfde omgeving geldt: hoe verder de afstand, hoe kleiner de waarde. Als de signaalsterkte daalt tot 4 of minder, waarschuwt het systeem de gebruiker.

**SNR**: De signaal-ruisverhouding verwijst naar het decibelverschil tussen het signaal en de ruis die door de ontvanger wordt ontvangen. De signaal-ruisverhouding is gelijk aan de gegevens van RSSI minus de gegevens van Ruis, wat een beslissende parameter is voor de algehele kwaliteit van het signaal. Als de SNR onder de 11 komt, moet je het bereik snel verkleinen om controleverlies te voorkomen.

elpouwcenter Baillie RSSI: Geeft het vermogen aan van het signaal dat door de ontvanger wordt ontvangen. 0 tot -40 dBm: Geeft aan dat de afstand tussen zender en ontvanger klein is en dat de communicatiekwaliteit het beste is. -40 dBm tot -85 dBm: De communicatiekwaliteit is goed. Minder dan -85 dBm: Geeft aan dat er een obstakel is tussen de zender en de ontvanger of dat de afstand te groot is. Verklein de bedieningsafstand om te voorkomen dat u de controle verliest.

Website

Ruis: Ruis ontstaat door interferentie van andere zenders in de buurt, zoals WIFI. Op plaatsen waar te veel ouncente zenders zijn, zal te veel ruis de afstand beïnvloeden.











#### 7.9.2 Sensor

Opmerking: deze functie is bijgewerkt in versie 1.0.73 en later.

#### instellen

Stelt de sensoren in die worden weergegeven in **Home2**. U kunt de alarmdrempervoor voor een geselecteerde sensor instellen of de speciale sensorinstellingen uitvoeren.

U kunt de alarmfunctie instellen van de sensor die op de zender is aangesloten. Na de instellingen kan de real-time waarde een alarm activeren. In het geval van een sensor met een extreme waarde, kan de extreme waarde worden weergegeven en kan de extreme waarde worden gewist door middel van een schakelaarinstelling.

#### Kiest een sensor en stelt de parameters in.

Wijzigt de sensor die hier wordt weergegeven. **Neem TX-spanning** als voorbeeld. Je kunt twee groepen alarmwaarden instellen. De extreme waarde kan worden weergegeven als de sensor extreme waarde ondersteunt en de extreme waarde kan worden gewist door een schakelaarinstelling.



# III 1: FlySky01 TX Sensor setup Setting disp to home2: 1. TX voltage[0] 2. RX voltage[1] 3. Signal[1] 4. RSSI[1] 5. SNR[1] 6. None 7. None 8. None Tik respectievelijk op sensor 1 ~ sensor 8 om de overeenkomstige sensorinstellingsinterface te openen.

Tik op om de interface voor het instellen van schakelaars te openen.

De waarde van **Alarm1**, "↑" geeft aan dat de real-time spanning groter is dan deze waarde en een alarm zal afgeven. De waarde van **Alarm2**, "↓" geeft aan dat de real-time spanning lager is dan deze waarde en

een alarm zal afgeven. Tik om de extreme waarde van de sensor te wissen.

#### Instelling:

1. Klik op 1.TX voltage [0] om de instellingsinterface te openen.

Om de hier weergegeven sensor te wijzigen, klikt u op **Please choose: TX voltage** [0] om de instellingsinterface te openen. Selecteer de sensor die moet worden weergegeven. Klik op**G** om terug te keren naar de vorige interface.

- 3. U kunt twee groepen alarmspanningen instellen. Tik op het vak rechts van Alarm 1 of Alarm 2 en klik op +/- om de juiste waarde in te stellen.
- Klik op Schoon om de extreme waarde te wissen of klik op
   om de schakelaar in te stellen voor het wissen van de extreme waarde. Klik op
   om terug te keren naar de vorige interface.

Opmerkingen:

- 1. De instelling is alleen van kracht voor de huidige sensor. Wanneer u een andere sensor selecteert, worden de ingestelde parameters gewist. U kunt geen sensor selecteren die niet is aangesloten. Als een sensor niet is aangesloten, moet u de sensor niet selecteren.
- 2. De extreme waarde is de minimumwaarde die werd geregistreerd bij de laatste inschakeling. Nadat u op Schonen hebt geklikt, verandert de weergegeven extreme waarde in d e huidige minimumwaarde. Sommige sensoren ondersteunen de instellingen van de extreme waarde mogelijk niet. Sommige gedetecteerde waarden zijn maximum, sommige zijn minimum, terwijl sommige sensoren niet worden ondersteund om extreme kleppen te detecteren.
- 3. Sensoren kunnen variëren met alarmtypes. De signaalsterkte ondersteunt bijvoorbeeld alleen het alarm onder de ingestelde waarde. In dit geval veroorzaakt de eerste getriggerde alarmwaarde een lage alarmfrequentie (eenmaal per minuut). Als er twee alarmwaarden worden geactiveerd, is er een hoge alarmfrequentie (eens per tien seconden). Terwijl voor de sensor die één alarm onder de ingestelde waarde en de andere boven het alarm ondersteunt, wanneer de alarmwaarde wordt geactiveerd, de frequentie eens per tien seconden is.
- 4. Voor speciale sensorinstellingen wordt de ingang weergegeven in het weergavegebied voor real-time parameters.
- 5. Als het systeemgeluid en het alarmgeluid zijn uitgeschakeld (Algemeen>Geluid>Systeemgeluid/Wekkergeluid), zal het alarm niet afgaan, zelfs als het alarm hier is ingeschakeld.

Raadpleeg de aangepaste instelling van TX-spanning voor andere sensorinstellingen.



Bilibil

	RX 🔀 ! 1: FlySky01	TX 🛄	Sensor1setup	
_	None			
	TX voltage[0]			
۲	11]  1: FlySky01	TX 🛄	Sensor1setup	
	Signal [1]		$\bigcirc$	
	RSSI[1]		$\bigcirc$	
	SNR[1]			
	Noise[1]		$\bigcirc$	
	BVD voltage[1]		$\bigcirc$	

Opmerking: Om de aangesloten sensor weer te geven. Als een sensor niet is aangesloten, moet u de sensor niet selecteren.



Facebook



Sensor

De realtimesnelheid van de motor weergeven. Tik op om het parametreerscherm te openen.

TX 🔲

a. RPM: Orpm

ar ratio:1 · ·

RPM-SP[3]set

Oron

0km/h

O. Okn

0.0km

Orpm

Max: Orpm

1ileage 1 (M1

Mileage 2 (M2)

Gear ratio:

Vheel CIR:

Modelpol

RPM

Velocitv

Please choose: RPM-SP[3]

Alarm1 📢) 📲 🛧

Alarm2 1) 11 🛧 100rpm

500mm

FS-CPD01 module

Magneet

Tandwiel

@

De volgende beschrijvingen betreffen installaties en functie-instellingen van enkele i-BUS sensormodules. Neem als voorbeeld de FTr10 ontvanger en de PL18 zender. Sluit de sensor aan op de SENS interface van de FTr10 ontvanger en de andere sensor kan beurtelings worden aangesloten op de IN interface van deze sensor. Het verbindingsdiagram tussen de sensoren en de ontvanger ziet er als volgt uit.



Opmerkingen:

MALI

- 1. Voor de enhanced edition ontvanger moet u, voordat u de sensor aansluit op de ontvanger, eerst het type uitgangssignaal voor NPA(Newport A) instellen op i-BUS-IN via Basis > RX-instelling > Aangepast poortprotocol.
- 2. De afkortingen voor de Newports zijn voor NPA, NPB, NPC en NPD, de enhanced edition ontvanger ondersteunt maximaal 4 newports.
- Het systeem ondersteunt slechts één Newport-interface die jsingesteld op i-BUS-IN en tegelijkertijd kunnen de andere newports niet worden ingesteld op i-BUS2. 3. Baillie

#### FS-CPD01: Magnetische inductie snelheidsacquisitie module

Wordt gebruikt om de snelheid van de motor te meten. Bewaak de real-time gegevens van de detectie via de sensorinterface.

Installatiestappen:

1. Plaats de sensor naast de magneet die is bevestigd op het draaiende deel van een model, zoals de bladen van een vliegtuigrotor.

Opmerking: Zorg ervoor dat de sensor zich binnen 2 mm van de magneet bevindt en dat de noordpool of zuidpool van de magneet parallel is aan de sensor.

- Sluit de FS-CPD01 sensor aan op de SENS interface van de FTr10 2. ontvanger.
- 3. Zet de zender aan en ga naar Home1> Basis> Sensor. Probeer de versnelling rond te draaien, als de RPM-SP waarde verandert, dan is de installatie geslaagd, anders herhaal je bovenstaande stappen.

Opmerking, RPM-SP betekent dat de sensor de snelheid van de motor test. 3 is de sensor-ID en verwijst naar de derde sensor. 12rpm is de waarde voor de snelheidsmeting.

De interface van de RPM-SP[3] wordt rechts weergegeven. Raadpleeg de gerelateerde instelling van de TX-spanning voor het alarm en de extreme waarde. Volg de onderstaande stappen voor het instellen van RPM:

#### Setup:

- 1. Raak het gebied aan dat op de afbeelding wordt getoond om de instellingsinterface te openen.
- Klik op het functievakje rechts van de overbrengingsverhouding 2. om deze te selecteren. Klik op+ /- om de juiste waarde in te stellen.
- 3. Klik op het functievakje rechts van de CIR van het wiel om het te selecteren. Klik op+ /- om de juiste waarde in te stellen.

#### Opmerkingen:

- 1. De overbrengingsverhouding is de verhouding tussen het aantal versnellingen van de werkelijke detectiesnelheid en het aantal versnellingen van de doelbewakingssnelheid.
- Als het niet handig is om een sensor te installeren voor een apparaat met de pre-bewakingssnelheid, kunt u proberen de rotatiesnelheid van het apparaat te bewaken door de rotatiesnelheid van de aandrijfcomponenten te testen en de juiste overbrengingsverhouding in te stellen. Controleer bijvoorbeeld de snelheid van de roterende as door de rotatiesnelheid van de schoep te controleren.
- Voor een voertuigmodel op wielen kan de snelheid van het voertuig worden verkregen op basis van de ingestelde wielomtrek en de rotatiesnelheidswaarde van de wielen.












De interface van de Velocity-SP wordt rechts weergegeven. Raadpleeg voor de instelling van Alarm en extreme waarde de gerelateerde instelling van de TX-spanning. Voor andere instellingen van Snelheid, volg de onderstaande stappen:

Instellen:

- 1. M(mijl)1 of M2 resetten door op Reset M1 of
  - Reset M2.
- 2. Je kunt ook een schakelaar instellen om M1 of M2 te resetten. Klik op om de juiste schakelaar in te stellen.

Opmerking: Het systeem berekent de snelheid op basis van de wielomtrek en de gecontroleerde rotatiesnelheid en berekent vervolgens de kilometerstand op basis van de tijd. Daarom hebben de instelwaarden van de overbrengingsverhouding en de omtrek invloed op de snelheid en de kilometerstand.

# FS-CPD02: Optische Inductie Snelheidsacquisitie Module

Wordt gebruikt om de snelheid van de motor door lichtsensor te meten. Bewaak de real-time gegevens van de detectie.

Installatiestappen:

1. Monteer de sensor en de reflecterende sticker in de axiale rotatiepositie.

Opmerking: Houd de reflecterende sticker vlak en loodrecht op de sensor, en de afstand tussen de sensor en de sticker is matig

- 2. Sluit de FS-CPD02 sensor aan op de SENS interface van de FTr10 ontvanger.
- 3. Zet de zender aan en ga naar Home1> Basis> Sensor, draai vervolgens aan het roterende element. Als de RPM-SP waarde verandert, is de installatie geslaagd.

De functie-instelling van FS-CPD02, raadpleeg de gerelateerde instelling van FS-CPD01. Let op wanneer je de overbrengingsverhouding instelt, als je de propellers wilt detecteren, is de overbrengingsverhouding de verhouding van 1 tot het aantal propellers.

#### FS-CTM01: Temperatuur acquisitie module

Deze sensor wordt gebruikt om de temperatuur van een bepaald deel van het model te

controleren. Installatiestappen:

- 1. Gebruik zachte dubbelzijdige tape om de FS-CTM01 sensor te bevestigen op het object dat u wilt meten (bv. motor, batterij). Zorg ervoor dat de sensor goed tegen het oppervlak wordt gedrukt voor de beste metingen.
- 2. Sluit de FS-CTM01 sensor aan op de SENS interface van de FTr10 ontvanger.
- 3. Zet de zender aan en voer Home1> Basic> Sensor in. Als de temperatuur wordt weergegeven, betekent dit dat de installatie is geslaagd.

Opmerking: Temperatuur betekent dat de sensor de temperatuur test; 26,4° C is de gemeten waarde.

elpouncente De functie-instelling van FS-CTM01, raadpleeg de gerelateerde



(Tik op om de kilometerstand opnieuw in te stellen.







Website



uncenter Baillie



Hoouwcenter Baillie

Om de real-time waarde van hoogte en

TX 🔲 🕨

Sensor6setu

wissen

schakelen.

Atm. Pre. :1000. 5hPa

Altitude: 106m

5m

Clear

Tik op om de waarde van de hoogte te

Tik op om de promptstem in of uit te

HOOLINCER

luchtdruk weer te geven.

Please choose: Height-PR[3]

Alarm1 🜓 🔢 🛧

Alarm2 1) H

<sub>ill</sub>||1: FlySky01

106m

Hg zero

Max: 107m

# FS-CVT01 Spanningsopslagmodule

De FS-CVT01 functie wordt gebruikt om het voltage van de modelbatterij te controleren.

Installatiestappen:

- 1. Schakel de zender in en ga naar Home1> Basis> Sensor. Als de sensor Externe spanningsgegevens weergeeft, is de installatie voltooid. Herhaal anders de bovenstaande stappen.
- 2. Sluit de FS-CVT01 sensor aan op de SENS interface van de FTr10 ontvanger.
- 3. Steek de pinnen van de rode en zwarte draad in de poort op de batterij. Rood is positief en zwart is negatief.

Opmerking: Ext voltage betekent dat de sensor de spanning test; 3,2V is de gemeten spanningswaarde.

De functie-instelling van FS-CVT01, zie bovenstaande beschrijvingen.

# FS-CAT01 Hoogtedruksensor

Om de hoogte van het model te detecteren.

Installatiestappen:

- 1. Sluit de FS-CAT01 sensor aan op de SENS interface van de FTr10 ontvanger.
- 2. Gebruik dubbelzijdige zachte tape om de FS-CAT01 sensor stevig op zijn plaats te bevestigen.
- 3. Zet de zender aan en ga naar Home1> Basis> Sensor. Als de sensor Hoogte-PR gegevens weergeeft, is de installatie voltooid. Herhaal anders de bovenstaande stappen.

Opmerking: Hoogte-PR betekent dat de sensor de hoogte test; 14m is de werkelijk gemeten hoogtewaarde.

De interface van de Height-PR wordt rechts weergegeven. Raadpleeg voor het **alarm** en **de extreme waarde** de betreffende instelling van de **TX-spanning**. Volg de onderstaande stappen voor het instellen van de hoogte:

#### Instellen:

- 1. Tik op Hg nul om de waarde van de hoogte te wissen of stel een schakelaar in om deze te wissen.
- 2. Tik op 🕙 om de promptstem in of uit te schakelen. Of stel een schakelaar in om de promptstem in of uit te schakelen, klik op**≦** om terug te keren naar de vorige interface.

#### Opmerkingen:

- 1. De hoogtesensor verzamelt de veranderingen in de barometerdruk om de hoogte te bepalen. Veranderingen in de luchtstroom kunnen fouten veroorzaken bij het monitoren.
- Als het volume van de pieptoon hoger is, betekent dit dat het vliegtuig stijgt, en als het volume lager is, betekent dit dat het vliegtuig daalt.







Bilibili

Website







Opmerking: Deze functie is toegevoegd in versie 1.0.73 en later

Deze functie wordt gebruikt om de gegevensrecordinformatie weer te geven en in te stellen.

Er kunnen vier recordobjecten worden gedefinieerd. Het opnameobject kan worden ingesteld op Sensorgegevens, Uitvoerkanaal of Stok of Knop. Nadat de opname is ingeschakeld, kunnen de waardeveranderingen van het opnameobject over een bepaalde periode worden opgenomen.

De toegewezen schakelaar weergeven. U kunt de gegevensopnamefunctie inschakelen met een schakelaar.

Gegevensrecor

d

En het item dat u wilt toewijzen. De horizontale as vertegenwoordigt de opnametijd en de verticale as het bereik van de recordwaarde.

Opmerking: Wanneer meer dan 1 pagina met gegevens wordt opgenomen, kunt u naar links en rechts vegen om verschillende pagina's te bekijken nadat de opnamefunctie is uitgeschakeld. Het totale aantal pagina's met opgenomen

Het totale aantal pagina's met opgenomen gegevens en het huidige paginanummer weergeven.



,,|||1: FlySky01 TX 🔳 Data Record ---(Off) Record Obied Record switch:  $\checkmark$ 90% 80% 🗸 / 70% X 603 V / 50% 40  $\checkmark$ 3 0; 10x 1/10 02

De interface na instelling

Toegang tot de interface Record Object.

Om de functie uit of in te schakelen.

Pictogram Reset

11 FlySky01

Klik om alle opgenomen gegevens te

WiStiffboomen pictogram. Tik om de lengte van de tijdas van het interval van de recordweergave aan te passen. 1x betekent dat één pagina alle records van de duur weergeeft, en 10x betekent dat één pagina 1/10 van de records van de duur weergeeft.

ill 1: FlvSkv01 TX Data Record Record switch: SWD(On) Record Obie Power[9] 90% 80% TX voltage 70% 60% CH4 (RUDD 50% 40% V J 30% 20% 10% [10x] 2/10 0%

Om het ingestelde recordobject weer te geven; tik om te schakelen of deze curve al dan niet in het coördinatensysteem wordt weergegeven, "√" geeft aan dat het opnameobject wordt weergegeven.

тх 🗖

Data Record

## Instellen:

- 1. Tik op Data Record om te openen.
- Tik op n de Data Record in te schakelen, als je deze wilt inschakelen (tik op om uit te schakelen). Er kan ook een regelaar worden toegewezen om de functie in of uit te schakelen.
  - Tik op het vak rechts van de Opnameschakelaar en tik vervolgens op Bediening op de interface of schakel de bediening op de zender om deze te selecteren.
- 3. Tik op Opnameobject om het in te voeren.
  - Om de Lengte (van tijd) in te stellen, tikt u op het vak rechts van de functie. Je kunt de duur instellen op 3 minuten (50Hz) of 30 minuten (5Hz).
  - Tik op het vak rechts van de Curve die je wilt instellen en selecteer het object dienovereenkomstig.

Als het opnameobject is ingesteld op een sensor, kun je het waardebereik instellen. Tik op het gebied "Waardebereik" aan de rechterkant van de curve om in te voeren; vervolgens kun je de minimum- en maximumwaarden van het bereik instellen met +/-. Tik op om terug te keren

keren.





Website



 III 1: FlySky01
 TX
 Record Object

 length (of time)
 3 Min (50Hz)

 Curve 1
 /

 Curve 2
 /

 Curve 3
 /

 Curve 4
 /

il  1: Fly <mark>S</mark> ky01	TX Record Object1	<
None		
TX voltage[0]	$\bigcirc$	
RX voltage[1]	$\bigcirc$	
Signal [1]	$\bigcirc$	
RSSI[1]	$\bigcirc$	



# Paladin 🚥

# 7.10 Timers

#### Opmerking: deze functie is beschikbaar voor versie 1.0.49 of later

Met deze functie kunt u verschillende timers instellen, die over het algemeen worden gebruikt om de totale looptijd van het model, de specifiek aan de wedstrijd bestede tijd of de looptijd van de zender enz. te berekenen

# 7.10.1 Timer 1/2

#### Opmerking: deze functie is bijgewerkt in versie 1.0.73 en later.

Timer 1 en Timer 2 hebben dezelfde functie. Hieronder wordt slechts één methode voor het instellen van de timer geïntroduceerd.

Instellen:

- 1. Tik op Timer 1.
- 2. Tik op **Omhoog** om het timertype te wijzigen.
- 3. Tik op het functievak naast M of S,+ of verschijnen, klik op+ / om de waarde op het gewenste punt in te stellen.
- 4. Tik op Geluid om door de herinneringsmodus te bladeren.
  - Je kunt instellen of je geluid en trilling als herinnering wilt en het type geluid en trilling selecteren.

#### Opmerkingen:

- De start/stop-schakelaar van de timer is een actieschakelaar. Als de stopschakelaar niet is toegewezen, is de startschakelaar de stopschakelaar van de timer in de periode van het begin tot het einde. Als twee timers op hetzelfde moment moeten starten en op verschillende tijden moeten stoppen, kunt u verschillende stopschakelaars aan hen toewijzen. Je kunt de start/stop ook schakelen door op het displaytimergebied van de interface te klikken. Deze functie is erg handig voor elektrische zweefvliegwedstrijden.
- Wanneer Timer 1 of Timer 2 is ingesteld op herinneren, stuurt het systeem een herinnering wanneer het een minuut te laat is. Het stuurt ook een aftelherinnering 30 seconden voor het einde van deze tijd.
- Als het systeemgeluid en alarmgeluid zijn uitgeschakeld (Algemeen>Geluid>Systeemgeluid/Alarmgeluid), zal het alarm niet afgaan, zelfs als het alarm hier is ingeschakeld.

# 7.10.2 Motortimer

Schakel de timer in door de activeringswaarde voor de gashendel in te stellen en vereken de bedrijfstijd van de gashendel na de activeringswaarde.

Instellen:

- 1. Tik op Motortimer.
- 2. Klik op+ / om een geschikte triggerwaarde in te stellen.
- 3. Raak **Reset** aan om de geaccumuleerde tijd te resetten. Als de gashendel de ingestelde waarde overschrijdt en deze functie geactiveerd is. De timer start. Klik vervolgens op**≤** om terug te keren naar de vorige interface.

Opmerking: je moet deze functie handmatig activeren omdat deze standaard is uitgeschakeld.

# 7.10.3 Modeltimer

Om de totale werktijd van het model te berekenen.

Instellen:

elboi

- 1. Tik op Model timer,
- 2. Klik op 2 om deze functie te activeren en klik vervolgens op om de functie uit te schakelen
- 3. Tik op Reset en klik vervolgens op Ja in de pop-upinterface om de verzamelde tijd te resetten. Klik vervolgens op i om terug te keren naar de vorige interface.



Bilibili



 $(\underline{1})$  Tik om de timer te selecteren.

(<u>2)</u> Geef de huidige tijd weer. Klik herhaaldelijk om de timer te starten/stoppen.

- (3) Tik om de timingmethode te selecteren.
- (4) Tik om de herinneringsmodus te selecteren.
- (5) Tik op het vakje naast M (minuut) of S (seconde). +/-
- verschijnen. Klik vervolgens op +/- om de juiste tijd in te stellen.

(6) Tik op om de tijd opnieuw in te stellen tijdens het timingsproces.



schakelen.

Timer 1 Timer 2 Engine timer Model timer





# 7.11 RF-instelling

RF-gerelateerde parameters/gegevens instellen en weergeven, bijv. RF-functie inschakelen/uitschakelen, type RF, RF-module firmwareupgrade, RF-module gerelateerde informatie, enz.

# 7.11.1 Verzenden

De zendfunctie in- of uitschakelen. Als u de zendfunctie niet nodig hebt, bijvoorbeeld omdat de zender als USB-simulator werkt, kunt u de zendfunctie met deze functie uitschakelen.

Instellen:

Klik op het selectievakje naast de zendfunctie. "v " betekent dat de functie is geactiveerd.

Opmerking: Voor de veiligheid kan de RF-functie niet worden uitgeschakeld als de ontvanger is ingeschakeld.

# 7.11.2 RF standaard ingeschakeld

Wordt gebruikt om in te stellen of de zendfunctie moet worden ingeschakeld wanneer de zender wordt ingeschakeld. Als het selectievakje niet is ingeschakeld, is de zendfunctie niet ingeschakeld wanneer de zender is ingeschakeld. Als u deze functie wilt gebruiken, schakelt u de zendfunctie in via deze interface.

#### Instellen:

Klik op het selectievakje naast de RF die standaard is ingeschakeld. "√" betekent dat de functie is geactiveerd.

# 7.11.3 RF-type

Opmerking: FRM303- en CRSF2-functies worden toegevoegd voor versie 1.0.70 of later

Wordt gebruikt om een geschikt RF-type te selecteren volgens het communicatieprotocol van de ontvanger die met de zender is verbonden.

Zowel FRM301 als FRM303 (compatibel met klassieke versie ontvanger en verbeterde versie ontvanger) gebruiken het AFHDS 3 protocol; PPM is voor RF-module die het PPM protocol gebruikt, CRSF voor RFmodule die het CRSF protocol gebruikt en CRSF2 type is voor Black Sheep RF-module die compatibel is met het CRSF2 protocol.

Instelling:

1. Klik op **RF-type** om de instellingsinterface te openen.

2. Tik op het juiste RF-type en klik op Yes in de pop-upinterface om te voltooien. Klik vervolgens op om terug te keren naar de vorige interface.

Opmerking: Als het RF-type is ingesteld op CRSF2 en de ontvanger normaal is aangesloten, kunnen de RSSI-parameters en de momenteel aangesloten vluchtregelparameters worden verkregen, inclusief spanning, stroom en batterijcapaciteit. En de teruggezonden gegevens kunnen worden ingesteld op een alarm via Sensor> Sensor setup.







Website



TX 🔳

RF setting

RX 🔀 2: New

Transmit



# 7,11.4 FRM303 RF-module

Opmerking: deze functie is beschikbaar voor versie 1.0.70 of later.

Wanneer de FRM303 RF-module wordt gebruikt, kunt u deze functie gebruiken om het RF-type in te stellen op FRM303. Na de instelling kan het RF zoemeralarm worden in- of uitgeschakeld in de RF instellingsinterface. Nadat de zoemer is ingeschakeld, zal het alarm afgaan bij een laag signaal en lage spanning en als de temperatuur te hoog of te laag is. Daarnaast worden drie vermogensversies ondersteund: een niet-regelbare versie, een 25mW~1W-versie en een 25mW~2W-versie.

#### Zoemer alarm

Zoemeralarm in-/uitschakelen. De alarmfunctie wordt geactiveerd wanneer de temperatuur van de RF-module te hoog is, de externe voedingsspanning laag is of het signaal laag is.

Instellen:

Tik zoemeralarm. " $\sqrt{}$ " betekent dat de functie geactiveerd is.

#### Vermogensregeling

De interface voor de vermogensregeling varieert naargelang de instelbare versie. Merk op dat de voedingsmodus van de FRM303 RFmodule ook invloed heeft op het werkelijke uitgangsvermogen. Als het ingestelde vermogen het limietbereik overschrijdt, wordt het maximale vermogen binnen het limietbereik uitgevoerd. Als het vermogen wordt omgeschakeld naar een ander vermogen dan 25mW, verschijnt er een pop-upvenster zoals afgebeeld.

Instelling:

# 1. Tik op Stroomregeling.

Raak een geschikt vermogensitem aan.

Opmerking: Als het RF-type is ingesteld op FRM303, kunnen de RF-temperatuur en de externe RF-spanning worden verkregen. De verkregen gegevens kunnen op een alarm worden ingesteld via Sensor> Sensor setup.

RF type	:FRM303		
Buzzer	alarm	$\checkmark$	
Power r	egulation		
	Power: 25mW/1	4dBm)	
Current			
25mW(14	4dBm)	X	
100mW(2	20dBm)	Ó	
500mW(2	27dBm)		
1W(30dB	3m)	$\bigcirc$	
2W(33dE	3m)	$\bigcirc$	
Current	Power: 100mW(	20dBm)	
25mW(14	4 Note: The	output power limit	
	of USB p	ower supply is	
100mW(2	<sup>20</sup> 25m₩, an	d the built-in	
500mW(2	power sup	ply is 500m₩!	
1W(30dE	Br	Exit	
		0	

Pala**d**in 🎟

Nodelt

# 7.11.5 PPM-instelling

Wanneer **PPM** geselecteerd is als RF-type, verschijnt er een PPMinstellingsfunctie in de RF-instellingsinterface, waar u de parameters met betrekking tot PPM-signalen kunt instellen.

**Signaalpolariteit**: Standaard (positief), hoog niveau staat voor geldig signaal. Sommige apparaten vereisen een laag niveau voor een geldig signaal. Stel de signaalpolariteit in op negatief en een laag niveau staat voor een geldig signaal.

Aantal kanalen: Het aantal kanalen in een PPM-signaal instellen. Standaard bevat elk PPM-signaal 8 kanalen, 0 kunt het aantal kanalen naar wens instellen.

Periode: De tijd die nodig is om een PPM-signaal te verzenden. De periode





Website



uncenter Baillie

Facebook



van een standaard 8-kanaals PPM-signaal is 20 ms. Voor minder kanalen kun je kortere perioden instellen. Naarmate de tijd die nodig is om een signaal te verzenden korter is, wordt de vertraging kleiner. Bij het instellen van de periode verkort je alleen de tijd van inactieve perioden, niet die van het effectieve signaal. Daarom zal het instellen van een kortere periode het aantal signaalkanalen niet verminderen. Wanneer het aantal kanalen toeneemt en de verzendtijd van effectieve signalen de periode overschrijdt, zal het systeem de inactieve perioden minimaliseren bij het verwerken van de signalen en de interface-instelling zal niet overeenkomstig veranderen.

Startniveau: Identificeert de startindextijd van PPM-signalen. De standaardwaarde is 400 us. U kunt naar wens een geschikte waarde instellen van 100us tot 700us.

#### Instelling:

JUNY

- 1. Tik op Signaalpolariteit om de signaalpolariteit in te stellen, "V" betekent dat het signaal positief is.
- 2. Raak Aantal kanalen aan. Klik vervolgens op+/- om een geschikt aantal kanalen in te stellen.
- 3. Klik op Periode. Klik vervolgens op+/-om een geschikte periodewaarde in te stellen.
- 4. Raak Beginniveau aan en klik op+ / - om een geschikte waarde in te stellen. Klik vervolgens op≰om terug te keren naar de vorige interface.

# 7.11.6 RF-firmware bijwerken

De RF-firmware upgraden . Dit is alleen beschikbaar als het RFtype is ingesteld op FRM301.

## Instellen:

- 1. Tik op RF-firmware.
- 2. Klik op Ja in de pop-upinterface om de update-status te openen.

# 7.11.7 RF-versie

Gerelateerde informatie over de RF-module weergeven.

## Instellen:

Klik op RF-versie; de gerelateerde informatie wordt weergegeven.











# Paladin 🎟

# 7.12 RX-instelling

Informatie over ontvangerfuncties. Dit kan w	orden gebruikt om verschillen	de functies in t	e stellen voordat de ontvanger	<sup>-</sup> klaar is voor gebruik.
III 1: FlySky01 TX RX setting	,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	RX setting	ull 1: FlySky01 TX 💶	RX setting
Bind setting	Low signal voice alarm		i-BUS setup	
Custom port protocol	BVD voltage calibration		Signal strength output setting	
Failsafe	Config RX as a PWM converter		Midpoint offset	
PWM frequency	i-BUS2 device display		Receiver Update	
Low voltage voice alarm	Set HUB as PWM Converter		About Receiver	
				Ċ
7.12.1 Bind-instelling	iie -			illie
Deze functie wordt gebruikt om de zenderin te binden met de ontvanger.	te stellen op de bindstatus en			Barr
Raadpleeg 5.2 Binden voor gedetailleerde b	indhandelingen.			
xex				XC
7.12.2 Aangepast poortprotocol	merking: Deze functie is beschikbaar voor versie 1.0.45 c uwe items toegevoegd aan deze functie voor verbeterde	of later. Er zijn e ontvangers.	ò	$\sim$

# 7.12.1 Bind-instelling

# 7.12.2 Aangepast poortprotocol Opmerking: Deze functie is beschikbaar voor versie 1.0.45 of later. Er zijn nieuwe items toegevoegd aan deze functie voor versie t.0.45 of later. Er zijn

Stelt het type uitgangssignaal van de ontvangerconnector in. Dit scherm toont links de connectoren die kunnen worden ingesteld en rechts de protocollen die kunnen worden ingesteld. Alleen de verbeterde versie van de ontvanger ondersteunt de uitvoer van i-BUS2-protocolsignalen.

Verbeterde versie ontvanger: Wanneer er geen ontvanger is aangesloten, worden standaard 4 Newports weergegeven om in te stellen, wanneer er een ontvanger is aangesloten, worden de Newports weergegeven die op deze ontvanger kunnen worden ingesteld.

Ontvanger klassieke versie: Als er geen ontvanger is aangesloten, worden i-BUS/Servo en CH1 standaard weergegeven; Als er een ontvanger is aangesloten, worden de connectors weergegeven die kunnen worden ingesteld.

## Instelling:

- 1. Tik op Aangepast poortprotocol om de instellingsinterface te openen.
- Tik op de Newport die je wilt instellen, bijvoorbeeld NPA. 2 Klik vervolgens op het juiste protocol.
- 3. Klik op om terug te keren naar de vorige interface.

Opmerking: Noch de ontvanger van de klassieke versie, noch de ontvanger van de uitgebreide versie ondersteunt de i-BUS-IN-instelling bij eenrichtingscommunicatie. Meer opmerkingen vindt u hieronder:

Verbeterde versie ontvanger:

ellooun

- Bij dubbele ontvangers kun je het type uitgangssignalen voor de connectors van de primaire en secundaire ontvangers afzonderlijk instellen. De secundaire ontvanger ondersteunt echter geen externe sensoren. Daarom kan het protocol niet worden ingesteld op i-BUS-IN.
- De signaaltypes die eenmalig in meervoud kunnen worden geselecteerd voor elke Newport: PPM, S.BUS, i-BUS-IN en i-BUS-OUT. Als NPA is ingesteld als i-BUS-OUT, kunnen NPD/NPC/NPB niet langer worden ingesteld op i-BUS-OUT.
- Als i-BUS is geselecteerd voor een willekeurige Newport, kan i-BUS2 niet worden geselecteerd voor



(1) Tik om de nieuwe poort te selecteren: NPA, NPB, NPC of NPD. (2) Tik hierop om het signaaltype voor de nieuwe poort te selecteren: PWM, PPM, S.NUS, i-BUS-IN, i-BUS-OUT of i-BUS2.



(2) Ga naar het instellingsmenu voor het poortprotocol voor secundaire RX.





Website

Facebook



deloouwcenter Baillie

Als i-BUS2 is geselecteerd voor een Newport, kan i-BUS niet worden geselecteerd voor een andere Newport. De opties i-BUS2 en PWM kunnen in de Newport herhaaldelijk worden geselecteerd.

Als je dubbele ontvangers gebonden hebt, kun je het protocol van de primaire en secundaire ontvangers afzonderlijk instellen.

- Klassieke versie ontvanger:
- Voor CH1 kun je alleen PPM/PWM selecteren. Als de ontvanger geen PPM-signaaluitvoer ondersteunt, is de instelling ongeldig.
- Voor ontvangers met SENS-connectoren ondersteunt i-BUS/Servo geen i-BUS-IN.

# 7.12.3 Failsafe

Opmerking: Deze functie is bijgewerkt in versie 1.0.73 en later.

Voor failsafe biedt de PL18-zender de volgende verschillende instellingen:

- Instellen van de faalveilige beoordelingstijd. Het systeem ondersteunt het instellen van de faalveilige beoordelingstijd, en de standaardbeoordelingstijd varieert per RC-model.
- U kunt de functie van de opstartherinnering inschakelen/uitschakelen als het model failsafe niet is ingesteld.
- U kunt de signaaluitgang van i-BUS-out en PPM-protocolconnectoren uitschakelen in geval van out of-control, d.w.z. geen uitgang op i-BUS-out en PPM-connectoren in geval van out-of-control. U kunt faalveiligheidswaarden kanaal per kanaal instellen, er zijn vier modi die kunnen worden ingesteld, waaronder Niet ingesteld (Geen uitvoer), Geen uitvoer (de instellingen zijn alleen voor sommige speciale modellen of sommige vluchtbesturingskaartdetectiepoorten), Vaste waarde en Vasthouden.
- Alle kanalen instellen. Met deze functie kun je de uitgangswaarde van alle kanalen die zijn ingesteld op een vaste waarde na uit-regeling instellen.

# Aanbevelingen instellen:

Aangezien het vliegtuig/zweefvliegtuig naar beneden kan glijden zonder vermogen, kunnen gebruikers de gashendel instellen op de laagste waarde of een laag stationair toerental en de rest van de kanalen op vloeiend vliegen (of zweven).

- De gashendel van de helikopter wordt ingesteld op de laagste waarde en de rest van de kanalen op vloeiend vliegen.
- 3. Raadpleeg de relevante handleiding voor de instellingen van multicopters.
- 4. Als het apparaat dat op de ontvanger is aangesloten eisen stelt aan de instelling van de failsafe-status, kan deze naar wens worden ingesteld.

Opmerking. De bovenstaande suggesties dienen alleen ter referentie. De specifieke instellingen zijn afhankelijk van de werkelijke vluchtomstandigheden.



# Faalveilige beoordelingstijd

Wordt gebruikt om de faalveilige beoordelingstijd in te stellen. Het instelbereik is 250 ms tot 1000 ms.

De standaard beoordelingstijd varieert per RC model. Voor Vliegtuig, Zweefvliegtuig, Helikopter en Multicopter is de failsafe beoordelingstijd standaard 700ms, en 300ms voor Auto, Schip en Robot.

# Instellen:

- 1. Tik op failsafe beoordelingstijd om in te voeren.
- 2. Klik op +/- om de juiste waarde in te stellen en klik dan op dom terug te keren.

# terBaillien

# Opstartherinnering model faalveilig is niet ingesteld

Wordt gebruikt om het vinkje aan of uit te zetten bij **Opstartherinnering** model failsafe is niet ingesteld. Opmerking: Als de functie "Opstartherinnering model failsafe is niet ingesteld" (Systeem> Algemeen) is aangevinkt en alle kanalen zijn in de status Niet ingesteld (Geen uitgang), verschijnt er een pop-upvenster dat aangeeft dat de failsafe niet is ingesteld wanneer de zender wordt aangezet.

# Instellen:

Tik op het vakje rechts naast de functie, als het niet is aangevinkt (٧ ), geeft dit aan dat de functie is uitgeschakeld.



Paladin 🎟

Nodel

#### **Failsafe testfunctie**

Gebruikt om het geval van uit-controle te simuleren, wanneer het model uit-controle is, zal de zender de RF uitschakelen, dan zal het RC-model de uit-controle status ingaan. Alle kanalen zullen uitzenden volgens de failsafe instellingen.

#### Instellen:

- Tik op , er verschijnt een pop-upvenster zoals afgebeeld. Houd een seconde lang ingedrukt, waarna het systeem de RF uitschakelt. En de ontvanger zal de kanaalwaarde uitvoeren volgens de failsafe-instellingen.
- 2. Laat los, dan gaat de RF weet aan en wordt de verbinding hersteld.







п





# i-BUS-out & PPM instellen op Geen uitvoer

Deze functie is voor i-BUS- en PPM-signalen. Na het **instellen van i-BUS-out &PPM naar geen uitgang** is ingeschakeld, ongeacht de instelling van de failsafe, deze twee soorten failsafe signalen zijn altijd geen uitgang. Als de functie is uitgeschakeld, kun je na verlies van controle per kanaal instellen: op vaste waarde zetten of de laatste uitgangswaarde behouden. Standaard is deze functie ingeschakeld.

#### Instelling:

Als het selectievakje rechts naast de optie niet is ingeschakeld (v ), betekent dit dat de functie is uitgeschakeld.

Opmerking: Als Set i-BUS-OUT&PPM signal to no output niet is aangevinkt en het kanaal is ingesteld op no output, wordt de laatste waarde uitgevoerd in geval van out-of-control.

# Een kanaal instellen

Kan worden gebruikt om de uitgangssignaalstatus van respectievelijk kanaal 1~18 in te stellen: **Niet ingesteld (Geen uitgang)** betekent dat de failsafe van dit kanaal niet is ingesteld. **Geen uitgang** betekent dat er geen uitgang is in geval van out-of-control; **Vasthouden** betekent dat de laatste kanaalwaarde wordt vastgehouden in geval van out-ofcontrol; **Vaste waarde** betekent dat je de failsafe uitgangswaarde kunt instellen door de regelaar te bewegen, waarna de ingestelde waarde wordt uitgevoerd in geval van out-of-control.

#### Instellen:

- Tik om het in te stellen kanaal te selecteren en naar de interface op het volgende niveau te gaan.
- 2. Tik om de gewenste functieopties te selecteren. Als de vaste waarde is geselecteerd, draai dan de **stick** (schakelaar, knop of LSW) naar de gewenste positie en houd deze vast. Klik vervolgens op**I** om terug te keren en de instellingen te voltooien.

# RX X11: FlySky01 TX Failsafe Set i-BUS-out & PPM to no output

ier Baillie



#### Alle kanalen met vaste waarde instellen

Wordt gebruikt om de uitgangswaarde in te stellen van alle kanalen die zijn ingesteld op een vaste waarde na out-of-control.

#### Instellen:

Tik op deze functie terwijl je de besturing ingedrukt houdt, daarna komt ereen prompt-interface mee. Klik op Ja om te voltooien.

Opmerking: Raadpleeg het gedeelte FUNC. ASSGN voor meer informatie.









# 7.12.4 PWM-frequentie

Opmerking: deze functie is beschikbaar voor versie 1.0.65 of hoger. Er zijn nieuwe items aan deze functie toegevoegd voor verbeterde versie-

De uitgangsfrequentie van PWM-signalen van de ontvanger kan worden geregeld. In theorie geldt: hoe hoger de frequentie, hoe sneller het signaal wordt ververst en hoe sneller de servo reageert op de signaalverandering. Sommige servo's ondersteunen echter geen PWMsignalen met een te hoge frequentie. Mogelijk moet je bij dergelijke instellingen rekening houden met de prestaties van de servo.

De interface van deze functie kan variëren naargelang de bindmodi. Voor verbeterde ontvangers kan de PWM-frequentie van elk kanaal afzonderlijk worden ingesteld en zijn de opties analoge servo (50 Hz), digitale servo (333 Hz), SR (833 Hz), SFR (1000 Hz) en Aangepast.

Als een klassieke ontvanger gebonden is, worden alle kanalen samen ingesteld en kunnen ze niet worden ingesteld op SR (833 Hz) en SFR (1000 Hz).

## PWM-frequentie-uitgebreide versie ontvanger

Stelt de PWM-frequentie in nadat de zenderis verbonden met ontvangers met verbeterde versie.

#### Alle kanalen instellen

Stelt de PWM-frequentie voor alle kanalen in.

Instellen:

- 1. Raak Alle kanalen instellen aan.
- 3. Klik voor Aangepast op+ / om een geschikte frequentiewaarde in te stellen.
- Voor Synchronized with RF (Gesynchroniseerd met RF) klikt u op het selectievakje rechts. "√" betekent dat de functie geactiveerd is, de PWM-uitgang wordt gesynchroniseerd met de timing van de ontvangst van het (RF-)radiosignaal.

## Een kanaal instellen

Stelt de PWM-frequentie voor een kanaal in.

Raadpleeg de beschrijvingen van Alle kanalen instellen voor Setup.

ATTENTIE

elpouwcenter

Wanneer SR (PWM-frequentie: 833 Hz) en SFR (PWM-frequentie: 1000 Hz) zijn geselecteerd, wordt de totale systeemvertraging verlaagd, maar wordt het pulsbereik van de PWM-signalen gewijzigd. Controleer of de servo die de overeenkomstige frequentie ondersteunt een digitale servo is en of de instelling correct is. Anders werkt de servo mogelijk niet goed of raakt deze zelfs beschadigd.



erBaillie

Paladin 🎟

voget









# PWM-frequentie-ontvanger met klassieke versie

Stelt de PWM-frequentie in nadat de zender is verbonden met ontvangers van de klassieke versie.

Raadpleeg Alle kanalen instellen voor het instellen van de PWM-frequentie.



# Beschrijving van de duur van de effectieve PWM-pulsbreedte

Hieronder staat de relevante informatie, zoals de duurvan de effectieve PWM-pulsbreedte die overeenkomt met verschillende PWM-frequenties.

ltem	FREQ	Duur van de effectieve PWM-pulsbreedte/ Overeenkomstig kanaalsnelheid				
		Min Max Neutraal				
Analoge Servo	50Hz	750us/150%	2250us/150%	1500us/0%		
Digitale servomotor	333Hz	750us/150%	2250us/150%	1500us/0%		
Aangepaste	50~400Hz	750us/150%	2250us/150%	1500us/0%		
SR	833Hz	425us/130%	1075us/130%	750us/0%		
SFR	1000Hz	125us/150% 875us/150% 500us/0%				

#### Opmerkingen:

- Als de Midpoint offset in de RX-instelling is ingesteld op Offset 1520, zal de zender de kanaalwaarde met 4% compenseren en deze uitvoeren. 1.
- Hoewel het kanaalbereik kan worden ingesteld van -150% tot 150%, ondersteunt SR (833H2) alleen het bereik van -130%~130%. Namelijk, wanneer de zender kanaal output groter is dan 130% of kleiner dan -130%, zal de ontvanger nog steeds 130% of -130% output. 2

# 7.12.5 Spraakalarm bij laag signaal

Schakelt het stemalarm van een laag signaal in of uit.

Instellen:

Tik op Spraakalarm bij laag signaal. "v " betekent dat de functie is geactiveerd.

Als deze functie is ingeschakeld, knippert de LED van de zender en klinkt het stemalarm voor Laag signaal wanneer de RSSI van de ontvanger lager is dan of gelijk is aan 40. encenter Bailine







elpouncenter Baillie



# 7,12.6 Spraakalarm laag voltage

Stel het spanningsalarm, het batterijtype, de alarmwaarde voor lage spanning en de alarmwaarde voor ultra-lage spanning in. Wanneer dit is ingesteld, zal de zender een gesproken alarm laten horen wanneer de batterijspanning van het betreffende apparaat lager is dan de ingestelde alarmspanning om de gebruiker te waarschuwen voor lage spanning of ultra-lage spanning.

RX 🔀 1: FlySky01	TX 🗾	Voltage alarm	<	
Alarm voltage	: Reciver	interior	<b>~</b>	Tik om de interfac
Battery Type	: 1SLiPo		←	alarmspanning tac
Low voltage		3.7V	)←	TEROPENERAR volta
Ultra-low voltage a	larm	3. 6V	)←	Tik om het alarm
-		+		selecteren.



Instellen:

- 1. Klik op Alarm voltage om de volgende interface te openen.
- 2. Tik op het item dat u wilt instellen. Klik vervolgens op om terug te keren.
- Tik op Batterijtype om de instellingsinterface te openen en klik vervolgens op het juiste batterijtype.
- 4. Klik op+ / om een geschikte spanning in te stellen volgens het huidige apparaat.

#### Opmerkingen:

1. Readpleeg 14.1.3 voor het in- of uitschakelen van de stem.

deloounicenter Baillien

Wanneer het is ingesteld om de spanning van externe sensoren te detecteren en de ontvanger is aangesloten op meer dan één spanningssensor, wordt alleen de spanning van de eerste spanningssensor die op de ontvanger is aangesloten gedetecteerd.

- Als BVD-spanning is geselecteerd, heeft de ontvanger een BVD-interface nodig om BVD-spanning te detecteren via een BVD-detectiekabel.
- 4. Als er dubbele ontvangers zijn verbonden, wordt het spanningsalarm van de ontvanger ingesteld op de primaire ontvanger.

 RX ≥ 1: FlySky01
 TX ■
 Alarm voltage

 (1) →
 Reciver interior
 Image: Constraint of the second se

aillie

 Tik om Ontvanger binnen te selecteren en om de spanning van de ontvanger te detecteren. Het alarm gaat af als de gedetecteerde spanningswaarde gelijk is aan de alarmwaarde.
 Druk hierop om Externe sensorspanning te selecteren en de spanning van de externe sensor te detecteren.

(3) Tik hierop om BVD voltage te selecteren en om BVD voltage te detecteren.

RX <mark>⊠ </mark> 1: FlySky01 1SLiPo	TX 💶 🛛	Battery Type	<	
2SLiPo		$\bigcirc$		
Others		$\bigcirc$		
			<b>.</b>	111
			~ ?	
			S	
		×e		
	0	$\sim$		
	NCE			
	<i>S</i> <sup>1</sup>			
	-			





Website



Facebook



# 7,12.7 BVD-spanningskalibratie

OUN

Er kan een spanningsverschil zijn tussen de spanning die door de ontvanger wordt gedetecteerd en de werkelijke spanning van de batterij. Gebruik deze functie om een kalibratiecoëfficiënt in te stellen voor de ontvanger zodat de spanning die wordt weergegeven op de interface gelijk is aan de accuspanning, namelijk de som van de detectiespanning en de kalibratiecoëfficiënt is gelijk aan de spanning die wordt weergegeven op de interface.

Het BVD-spanningsdetectiebereik is van 0 tot 70V.

Opmerkingen:

- Deze functie is van toepassing op verbeterde versie ontvangers met BVD-1. functie, moet in twee richtingen communiceren met de zender
- Let op de juiste aansluiting van de BVD-kabel en de anode en kathode van 2 uwcenter Bail de accu, zoals aangegeven in het diagram rechts.

# Setup:

1

Zorg ervoor dat de zender en ontvanger verbonden zijn; Sluit de BVD kabel aan op de BVD interface van de ontvanger. Zorg ervoor dat de positieve en negatieve polen verbonden zijn met de positieve en negatieve polen van de batterij.

- 2. Tik op BVD Spanningskalibratie om het kalibratiescherm te openen.
- 3. Klik op+/- om af te stemmen op de gemeten spanning van de batterij.
- Klik op Kalibreren om de kalibratiefactor te berekenen aan de hand van de huidige waarde en de gemeten waarde van de sensor, en het resultaat wordt naar de ontvanger gestuurd om de BVD-detectiefunctie te kalibreren.

#### Opmerkingen:

- Deze functie kalibreert de BVD-spanning van de primaire ontvanger. Om de 1. secundaire ontvanger (dubbele ontvangers) te kalibreren, m o t u de BVD-spanning van deze aanstaande secundaire ontvanger kalibreren voordat u deze aan de zender koppelt.
- 2. Zorg ervoor dat de batterij goed is aangesloten tijdens het kalibreren. Voor een nauwkeurige kalibratie moet de Huidige waarde tijdens het kalibreren worden ingesteld op de gemeten spanningswaarde van de batterij. Herkalibreer indien nodig. Jouwcenter







Website



elpouwcenter Baillie

# 7,12.8 RX configureren als PWM-omzetter

Opmerking: Deze functie is niet beschikbaar voor alle ontvangers. Voor de klassieke ontvanger is deze functie alleen beschikbaar voor de FGr4 en FTr10 ontvangers.

Voor de klassieke versie ontvangers, nadat deze is ingesteld als een PWMomzetter, wordt zijn SENS-interface verbonden met de interface van de ontvanger die i-BUS of i-BUS2 uitvoert.

Voor ontvangers van de uitgebreide versie wordt, nadat deze is ingesteld als PWM-omzetter, de NPA-interface aangesloten op de interface van de ontvanger die i-BUS of i-BUS2 uitvoert.

De ontvanger die is ingesteld als PWM-omzetter kan worden omgezet in een ontvanger door de zender opnieuw te verbinden, en vervolgens normaal worden gebruikt als ontvanger nadat de zender met succes opnieuw is verbonden.



3. Zet de ontvanger in de bindmodus, nadat de LED-status van de ontvanger is veranderd van snel knipperen naar langzaam knipperen, geeft dit aan dat de configuratie is voltooid. Klik vervolgens op ≤ om terug te keren.

Als je de ontvanger instelt als een i-BUS2 PWM-omzetter, zijn er **geen Startkanaal** en Servofreq-functie-items. Nadat de ontvanger is ingesteld als een i-BUS2 PWM-omzetter, kunt u de gerelateerde parameters instellen via de functie **Instelling i-BUS2-PWM-omzetter** 

deloouncenter Baillien

Configuring Please make sure it is in the binding state! The signal light change(exit the binding state) indicates that the configuration is complete!

Paladin 🎟

Nodett





Website



Facebook



# 7.12.9 Weergave i-BUS2-

# apparaat

Een voorbeeld weergeven van het i-BUS2-apparaat dat door de zender is gedetecteerd om te controleren of elk i-BUS2-apparaat correct is aangesloten. De weergegeven informatie varieert per apparaat. Bijvoorbeeld,

- Voor de PWM-omzetter geeft Device List de naam van de omzetter weer en Device Information de naam van het apparaat en het aantal interfaces.
- Voor de HUB toont Device List de naam van het apparaat en de naam van het i-BUS2-apparaat dat is aangesloten op de interface van de omzetter, en Device Information toont de naam van het apparaat en de sensor-ID.
- Voor het GPS-apparaat geeft Device List de apparaatnaam weer en Device Information de apparaatnaam en sensor-ID.
- Voor de i-BUS2-sensor geeft Device List de interfaces en het type weer en Device Information het type en het aantal sensoren.

#### Setup:

Tik op weergave i-BUS2-apparaat om de betreffende informatie weer te geven.

Opmerkingen:

- Dit scherm geeft alleen het i-BUS2-apparaat weer dat door de zender is geïdentificeerd. Het i-BUS2-apparaat moet correct zijn aangesloten op de interface waarvan de ontvanger is ingesteld als i-BUS2-protocol.
- 2. Het i-BUS2-signaal ondersteunt alleen de secundaire uitbreiding.
  - Wanneer de ontvanger slechts één interface heeft die is ingesteld als i-BUS2-protocol, is de De 1-BUS2 HUB-uitgangspoort die op deze interface is aangesloten, kan weer op de i-BUS2 HUB worden aangesloten. Deze HUB-interface kan nog steeds i-BUS2-signalen uitvoeren en kan worden aangesloten op het i-BUS2-apparaat.

Wanneer de ontvanger twee of meer interfaces als i-BUS2 heeft ingesteld, is het signaal eenmaal uitgebreid door de ontvanger, zodat de i-BUS2 HUB-uitgangspoort die op dat moment door de interface wordt gebruikt niet langer op de HUB kan worden aangesloten, maar wel op andere i-BUS2-apparaten voor gebruik.







i-BUS2 RPN

TX 🔲

OUNC

,,,|||1: FlySky01

Paddle Blade:

# 7.12.10 i-BUS2 RPM-sensor

Opmerking: Deze functie is beschikbaar voor versie 1.0.70 of later.

Opmerking: De i-BUS2 Sensor Preview is toegevoegd voor 1.0.70 of later

Wanneer de zender de i-BUS2 RPM-sensor detecteert, wordt de

interface weergegeven. Op dit moment kunt u het aantal propellers van de i-BUS2 RPM-sensor instellen.

#### Instellen:

- 1. Tik op i-BUS2 RPM om naar binnen te gaan.

Opmerking: Het aantal propellers kan worden ingesteld van 1 tot 12.







# 7,12.11 i-BUS2 HUB instellen als PWM-convertor

Wanneer de zender het i-BUS2 HUB-apparaat detecteert, wordt deze instellingsinterface weergegeven. Het i-BUS2 HUB-apparaat kan worden ingesteld als PWM-omzetter en dezelfde functie als de ontvanger kan worden ingesteld als PWM-omzetter voor gebruik.

Opmerking: Deze functie is alleen beschikbaar voor HUB FS-iBH07.

Instellen:

- 1. Raak Instellen i-BUS2 HUB als PWM-omzetter aan om te openen.
- 2. Tik op het apparaat dat u wilt instellen als er meerdere apparaten zijn om in te voeren en klik vervolgens op Ja in het pop-upscherm nadat u op Config hebt geklikt om te voltooien.

Opmerkingen:

- Deze functie is alleen beschikbaar als dergelijke i-BUS2-apparaten zijn aangesloten. Als er slechts één dergelijk apparaat is aangesloten, wordt het scherm Apparaat selecteren overgeslagen.
- Het i-BUS2 HUB-apparaat maakt verbinding met een van de NPA~NPD-interfaces van de versterkte ontvanger (aangepast interfaceprotocol is ingesteld op i-BUS2) om een verbinding met de zender tot stand te brengen.
- 3. Als de i-BUS2 apparaatinterface al verbonden is met een ander apparaat, verbreekt de i-BUS2 HUB de verbinding met de eerder verbonden apparaten nadat deze is ingesteld als PWM-omzetter.



Stel de i-BUS2 protocolconverterfunctie in. U kunt de converter naar de HUB, de PWM-frequentie van de converterinterface en het uitgangssignaalkanaal van de converterinterface instellen.

Opmerking: Dit functie-item is alleen beschikbaar als dergelijke i-BUS2-apparaten zijn aangesloten. Als er slechts één dergelijk apparaat is aangesloten, wordt het scherm Select Device overgeslagen.





Paladin 🚥



Set Interface1

(AILE)

(ELEV)

(THRO)

(RUDD)

CH1

CH2

CH3

CH4

Nodelbo

# Instellen als i-BUS2 HUB

Om het i-BUS2-apparaat dat is geconfigureerd als PWM-omzetter terug te zetten naar de i-BUS2 HUB.

# Instellen:

Tik op Instellen als i-BUS2-apparaat om terug te gaan naar de i-BUS2 HUB.

Opmerking: Als de omzetter is geconfigureerd voor de ontvanger, wordt een foutmelding weergegeven. De ontvanger wordt niet ondersteund om als HUB te worden gebruikt.

# Kanaal PWM-frequentie bijhouden

De PWM-uitgangsfrequentie van de convertorinterface instellen.

Instellen:

Raak Kanaal PWM-frequentie bijhouden aan. Er verschijnt een popupscherm en er wordt een herinnering weergegeven wanneer dit is voltooid.

Het kanaal van de uitgang instellen

Het kanaal van de uitvoerinterface van de converter

instellen. Instellen:

- 1. Tik op het kanaal dat u wilt instellen.
- 2. Tik op een geschikt item. Klik vervolgens op om terug te keren.



versie 1.0.65 of hoge

Deze functie is van toepassing op de GPS-module van het i-BUS2protocol. Met deze functie kunt u de standaardtijdzone instellen, het gyroscoopniveau kalibreren en de weergave-interface van de GPSparameters bekijken om relevante informatie te krijgen.

Opmerking: Deze functie is alleen beschikbaar wanneer dergelijke i-BUS2-apparaten zijn aangesloten. Als er slechts één dergelijk apparaat is aangesloten, w o r d t het scherm Apparaat selecteren overgeslagen



# Gyroscoop kalibreren

Kalibreer de gyroscoop. Sluit voor het kalibreren de GPSsensor correct aan op het apparaat en zorg ervoor dat het apparaat horizontaal staat.

Instellen:

- 1. Tik op Gyroscoop kalibratie om te openen.
- 2. Tik op Kalibratie. Het systeem kalibreert automatisch.
- 3 Wanneer de kalibratie slaagt of mislukt, geeft het systeem een pop-upscherm weer dat het succes of de mislukking van de kalibratie aangeeft. Klik op Exit in het promptscherm om terug te keren naar het vorige scherm.

# **GPS-weergave**

De informatie weergeven die door de GPS-sensor wordt geretourneerd.

Instellen:

Tik op GPS-weergave om in te voeren, waarna u de gerelateerde informatie kunt bekijken. Klik op om terug te keren.



(1) Om aan te geven of de positionering geslaagd is of niet. Als het pictogram blauw is, is de positionering succesvol, als het pictogram grijs is, is de positionering mislukt.

(2) Het aantal satellieten dat door de GPS-module is teruggezonden.

(3) Azimuthoek: Verwijst naar de oriëntatie van het vliegtuig vanaf het nulpunt. De groene stip die over de draaiknop beweegt, geeft de huidige oriëntatie van het vliegtuig vanaf het beginpunt aan. Het midden van de azimuthoek geeft het startpunt aan. Standaard is het beginpunt de inschakelpositie.

De informatie over breedtegraad en lengtegraad, afstand, hoogte, hoogte en snelheid wordt weergegeven. Boven is de breedtegraad en lengtegraad van een positiepunt wanneer de afstand op nul wordt gezet, en onder is de realtime breedtegraad en lengtegraad van een positie waar het vliegtuig zich bevindt. Snelheid verwijst naar de snelheid van het vliegtuig ten opzichte van de grond.

Hoogte verwijst naar de hoogte van het vliegtuig ten opzichte van de grond. Afstand verwijst naar de afstand van de huidige positie van het vliegtuig ten opzichte van de startpositie.

(5) Hg nul: Tik op om de hoogtewaarde te wissen.

(6) DS nul: Tik op om de afstandswaarde te wissen.

Koershoek: Wordt gebruikt om de actuele koershoek van het vliegtuig tijdens de vlucht aan te geven.

Houdingshoek: Het midden van de cirkel beweegt op en neer om de neusstand van het vliegtuig aan te geven. De buitenste cirkel draait om de rolhoek van het vliegtuig aan te geven.

(9) Geeft de datum en tijd weer, met de datum in jaar/maand/dag en de tijd in 24-uursnotatie. delpour cer





Website



Paladin 🎟

After confirming that the equipment is placed h

Please correctly install the GPS sensor on the

Calibration

odeloouwcenter Baillie

TX 📑 🚺 Gyro calibration

11 1: FlySky01

Facebook

# 7,12.14 i-BUS-instelling

TUN

Deze functie wordt gebruikt om het externe apparaat in te stellen dat het i-BUS protocol ondersteunt, en de Seriële Bus Ontvanger en Spanningssensor kunnen er momenteel mee compatibel zijn.

# Instelling Seriële Bus Ontvanger FS-CEV04

Nadat de instelling is voltooid, kan de FS-CEV04 het i-BUS-signaal omzetten in een PWM-signaal en het PWM-signaal uitvoeren.

## Instellen:

- 1. Zorg ervoor dat de zender en de ontvanger verbonden zijn.
- 2. Sluit de FS-CEV04 aan op de SERVO poort van de ontvanger.
- 3. Sluit een servo aan op een van de C1-C4 poorten van de FS-CEV04.
- Schakel de zender in en navigeer naar de i-BUS instelfunctie in de RX instelfunctie. Selecteer het kanaal dat u wilt toewijzen. Als u op een verkeerd kanaal klikt, klik dan op Annuleren om het te annuleren.
  - Het systeem toont een pop-upvenster "Druk op de corresponderende toets op de seriële busontvanger om toe te wijzen".
- 5. Druk op de bijbehorende toets. Nadat de kanaaltoewijzing is geslaagd, verschijnt er een pop-upvenster.
  - Als de kanaaltoewijzing geslaagd is, worden het kanaalnummer en het interfacenummer weergegeven.
- 6. Herhaal de bovenstaande stappen om meer kanalen in te stellen.
  - Als er te veel randapparatuur is aangesloten op de i-BUS seriële busontvanger, moet deze apart van stroom worden voorzien.

# FS-CVT01 Spanningssensor kalibreren

Opmerking: Deze functie is beschikbaar voor versie 1.0.65 of hoger.

Er kan een kalibratiefactor worden ingesteld om de spanningswaarde te corrigeren die wordt teruggezonden door de i-BUS spanningssensor FS-CVT01. De kalibratiefactor wordt opgeslagen in de zender en moet opnieuw worden gekalibreerd wanneer het batterijtype wordt gewijzigd.

Zie 7.9 Sensor FS-CVT01 voor de beschrijving van Setup.

Opmerking: Tijdens het kalibreren moet de spanningssensor aangesloten zijn op een voeding.

# 7.12.15 Instelling signaalsterkte uitgang

Met deze functie kunt u een kanaal selecteren voor de uitvoer van de signaalsterktewaarde van de ontvanger. Nadat de functie is ingeschakeld, voert het geselecteerde kanaal niet de uitvoer van de overeenkomstige kanaalfunctie van de zender uit, maar voert het de signaalsterktewaarde van de ontvanger uit. Deze functie is nodig voor gebruikers die een FPV-bril gebruiken bij het bedienen van traversers. We raden u aan CH14 of een ander hulpkanaal te selecteren. U kunt overeenkomstige aanpassingen maken in de instellingen van de vluchtbesturing om de informatie over de signaalsterkte te bekijken op een FPV-bril.

Instellen:

- 1. Tik op Uitvoerkanaal selecteren.
- 2. Tik op een geschikt kanaal. En het zal automatisch terugkeren.







Website

,,   1: F	FlySky01 TX 💶	i-BUS setup
i-BUS	6 setting-CEV04	
i-Bus	calibration-CTV01	
ail 1: 5		i-BUS setup
CH1		1-Bos setup
	Assianina Cl	Н1
CH2	(ALE).	
	Press the correspo	onding key
СНЗ	on the serial BUS recei	iver to assign.
CH4	Cancel	
CH5	(AUX. 5)	
	$\langle \mathbf{v} \rangle$	
	C. S.	

nde



# Paladin 🎟

No offset(1500)

Offset(1520)

# 7.12.16 Midpoint offset

Dit is bedoeld voor sommige servo's met een midpointwaarde van 1520. Gewoonlijk wijst de zender de middenwaarde van 1500 toe aan de ontvanger. Na het selecteren van de offset zal de zender de kanaalwaarde naar de servo sturen door er 20 overheen te leggen. Wanneer u standaard S.BUS-protocolapparaten gebruikt, zoals Vbar gyroscoopvluchtbesturing, kan deze functie worden ingesteld als Offset om de middelpuntsoffset voor alle kanalen te bereiken.

## Instellen:

- 1. Tik op Midpoint-offset.
- 2. Tik op een geschikt kanaal. Klik op om terug te keren.

# 7.12.17 Ontvanger bijwerken



## Setup:

- 1. De zender en de ontvanger zijn normaal verbonden.
- 2. Tik op Ontvanger bijwerken om naar de ontvanger te gaan en selecteer de ontvanger die u wilt bijwerken.

2. Tik op een geschikt kanaal. Klik op <b>⊠</b> om terug te keren.	
7.12.17 Ontvanger bijwerken	
Om de firmware van de ontvanger bij te werken. PL18-zender bevat de firmware van FTr10, FTr16s enz. De ingepakte firmware varieert naargelang de versie van de firmware. Als de ontvanger de zender niet aanpast of als er een onverwachte fout optreedt, moet je de firmware van de ontvanger upgraden. Deze kan ook worden bijgewerkt via FlyskyAssistant. Houd er rekening mee dat deze functie van toepassing is	or Bailli
op de FlyskyAssistant firmware versie 3.0 of later, en ondertussen, de zender met firmware versie 1.0.55 of later.	nte
Setup:	
1. De zender en de ontvanger zijn normaal verbonden.	AV AV
<ol> <li>Tik op Ontvanger bijwerken om naar de ontvanger te gaan en selecteer de ontvanger die u wilt bijwerken.</li> </ol>	
<ol> <li>Klik op Update en klik vervolgens op Ja in het pop-upvenster om de ontvanger in de updatestand te zetten.</li> </ol>	100
<ol> <li>Nadat het bijwerken is voltooid, keert het systeem automatisch terug naar de vorige interface.</li> </ol>	Ler
Opmerking: Als de ontvangerfirmware de laatste versie is, g e e f t het systeem een herinnering weer en hoeft u niet bij te werken.	
Als de zender geen verbinding kan maken met de ont	vanger nadat de firmware is bijgewerkt, moet de
firmware van de ontvanger geforceerd worden bijgev	werkt.
is het nodig om de firmware van de ontvanger geforc	eerd bij te werken.

Zet de ontvanger eerst in de geforceerde updatemodus en volg dan de bovenstaande stappen om bij te werken.

De methoden om de geforceerde modus in te schakelen verschillen per model, raadpleeg de handleiding van de ontvanger voor de datailed.

Neem de FTr10-ontvanger als voorbeeld om te laten zien hoe je hem in de geforceerde update-modus zet. Verbind de bindkabel met de signaalpen van de BIND en de andere signaalpen die in de afbeelding wordt getoond, en schakel vervolgens de ontvanger in.

# 7.12.18 Over de ontvanger

Om de informatie van de aangesloten ontvanger te bekijken.

## Instellen:

elbourn

Tik op Over ontvanger en bekijk de informatie.

Opmerking: Als de dubbele ontvangers op de zender zijn aangesloten, wordt de informatie op de primaire ontvanger weergegeven.



BIND-interface.

Bilibili







# 7.13 THR. Pos. Alarm

erking: Deze functie is toegevoegd in versie 1.0.73 en late

Deze functie wordt gebruikt om de gasklepstand te bewaken. De alarmpositie en alarm aan status kunnen worden ingesteld. Wanneer de gashendel de ingestelde positie overschrijdt, geeft het systeem een pieptoon om dit aan te geven.

Instellen:

- 1. Tik op THR. Pos. Alarm.
- 2. Klik op+ / om een geschikte waarde in te stellen. Klik vervolgens op dom terug te kernill 1: Flysky01 TX 🗾 THR Pos. Alarm Opmerking: Als het systeemgeluid en het alarmgeluid zijn uitgeschakeld (Algemeen>Geluid>Systeemgeluid/Alarmgeluid), zal het alarm niet afgaan, zelfs als het alarm hier is ingeschakeld. enter Baillier Throttle trigger value: - 50% × Tik op om te schakelen tussen aan en uit. De rode balk toont de stand van het gashendelalarm. INNCE

7.14 Brandstofalar

m

Deze functie wordt gebruikt om het real-time brandstofverbruik te controleren. De snelheid tussen de gasklepbeweging en het brandstofverbruik kan worden ingesteld op basis van uw ervaring. Het systeem kan een brandstofverbruikalarm maken en het brandstofverbruik weergeven door de stand van de gasklep te controleren. Wanneer de functie is ingeschakeld, wordt het brandstofpictogram (🖽 / 🛃 ) weergegeven in de statusbalk boven aan het beginscherm.

Opmerking: deze functie is toegevoegd in versie 1.0.73 en later.



# Paladin 🎟

TX 🗾

FUEL Alarm

Reset

0%

Reset

X

X

RXXII: FlySky01

Remaining Fuel: 0%

Fuel C. Setting

Current Fuel C: 0. 0cc/m

# Instellen:

1. Tik op FUEL Alarm om in te voeren.

ING

- 2. Om de resterende brandstoftelling opnieuw te starten, klikt u op Reset.
- Om de parameters voor de berekening van het brandstofverbruik in te stellen, raak je het vakje rechts van **Fuel C. Setting (Instelling** 3. brandstofverbruik) aan om dit te openen.
  - Raak het vak rechts van Start throttle aan om de juiste start in . te stellen.
  - Raak eerst het vakje rechts van Tankinhoud aan en klik dan op+ / -. om een geschikte capaciteit in te stellen.
  - Raak eerst het vakje rechts van Brandstof C. bereik aan en klik dan op + / - om een geschikt bereik in te stellen.
  - Raak eerst het vakje rechts van Fuel Exp aan en klik dan op+ / om een . geschikt tarief in te stellen.
- 4. Raak eerst het vakje rechts van Alarm Fuel aan en klik dan op+ / - om een geschikte brandstofwaarde in te stellen!
- 5. Om de alarmmethode in te stellen, tikt u op het vak rechts van A. methode om in te voeren.
  - Tik op het juiste functie-item voor geluid of trilling en klik vervolgens op**K** om terug te keren.
- 6. Om de opnameschakelaar in te stellen, tikt u op het vak rechts van Opnameschakelaar.
  - Tik op de bediening op de interface of schakel de bediening op de . zender om deze te selecteren. Klik vervolgens op om terug te keren.

#### Opmerkingen:

- 1. Als het systeemgeluid en het alarmgeluid zijn uitgeschakeld (Algemeen>Geluid>Systeemgeluid/Alarmgeluid), zal het alarm niet afgaan, zelfs als het alarm hier is ingeschakeld.
- 2. Het brandstofverbruikpictogram in de statusbalk bovenin de Home1/Home2 is rood, wat aangeeft dat de huidige resterende brandstof de ingestelde alarmbrandstofwaarde heeft bereikt.

delpounder Baillien

3. Als de opnameschakelaar is ingesteld op Uit, dan wordt het brandstofverbruikpictogram niet weergegeven in de statusbalk bovenin de Home1/Home2. De berekening van het brandstofverbruik wordt gepauzeerd en er is geen alarmmelding.













# 7.15 Trainingsmodus

Opmerking: deze functie is van toepassing op versie 1.0.65 of hoge

De PL18-zender ondersteunt twee functiemodi: **Trainer** en **Student**. De zender die is ingesteld als trainingsmodus ontvangt het externe signaal besturingsmodel, namelijk de trainerspoort heeft de mogelijkheid om de externe PPM-signaalingang te herkennen, evenals de normaal aangesloten draadloze trainer-eenheid. De zender die is ingesteld als leerlingmodus voert alleen het PPM-signaal uit en niet het ingangssignaal of de aangesloten draadloze trainer-eenheid. Er kunnen twee zenders (één in de trainerstand en de andere in de leerlingstand) worden aangesloten via de trainerskabel of de draadloze trainer, de twee aansluitingsmethoden kunnen tegelijkertijd worden gebruikt.

Opmerkingen:

- 1. Controleer voor de vlucht of de servo-oppervlakterugkoppeling en motorterugkoppeling normaal zijn op de grond.
- 2. Als de twee zenders verbonden zijn via de trainerskabel, controleer dan of de trainerskabel correct is aangesloten. Als de twee zenders zijn aangesloten via de draadloze trainer-eenheid, controleer dan of de draadloze trainer-eenheid correct is aangesloten voor normale communicatie.
- 3. De trainerpoort van de PL18-zender kan worden aangepast om het ingevoerde PPM-signaal te herkennen. De meeste apparaten die PPM-output ondersteunen, kunnen worden gebruikt als externe ingangssignaalbron voor de trainer-modus. Sommige apparaten ondersteunen deze functie echter niet. De PPM-uitgang van de trainerpoort kan worden ingesteld voor externe apparaten met speciale vereisten voor PPM-signaalherkenning.

	nil  1: FlySky01 TX 📻 Trainer mode	ode
	Trainer mode: Student	Tik om te wisselen tussen Trainer of Student.
	Student control: (ON)	Tik om de interface voor het instellen van de
	PPM output setting	besturing te openen. Tik om de PPM-
	Binding with WTM01	Raak aan om de interface voor het binden met de draadloze trainer te
	(et	openen.
	III 1: FlySky01 TX 💽 Trainer mode	
O)	Jrainer mode: Trainer	Tik om af te wisselen tussen <b>Trainer</b> of <b>Student</b> .
	Trainer control: (ON)	Tik om de interface voor het instellen van de besturing te openen.
2er	Set the input channel	Tik om de interface voor het instellen van het
	About WTM01	Tik om de informatie over de draadloze trainingseenheid te bekijken.
<i>V</i>		

# 7.15.1 Studentenmodus

Wanneer de trainer-modus is ingesteld op student, ondersteunt de zender op dit moment alleen de functies van de student-modus. Nu kunnen toepassingen met trainerfuncties worden gerealiseerd door deze aan te passen aan de trainerstand van de zender door de studentbedieningsschakelaar in te stellen, de PPM-uitgang van de trainerpoort in te stellen en de draadloze trainerfunctie te binden.

#### Trainermodus

Om te schakelen tussen **de Trainer Mode** en de **Student Mode**. Instellen: Klik herhaaldelijk op **Trainer Mode** om te schakelen tussen **Tainer** of

#### Student.









# Studentenmodus

Voer de schakeltoestand uit om aan te geven of de leerling de besturing accepteert of niet. Normaal is deze schakeltoestand effectief wanneer de Trainerbesturing van de Trainer-modus uitgeschakeld is.

#### Instellen:

Klik op Studentenbesturing om het menu voor de schakeltoewijzing te openen en de juiste knop in te stellen. Raadpleeg hoofdstuk 16 in deze handleiding.

Opmerking: Zorg er onder normale omstandigheden voor dat de schakelaar voor leerlingbediening is ingeschakeld. In dat geval kan het studentensignaal naar de trainerzender worden gestuurd. Gewoonlijk kan de schakelaar worden ingesteld op "--" en normaal AAN. Raadpleeg hoofdstuk 16 voor het instellen van de schakelaar. Wanneer de trainer de studentmodus gebruikt om de student op afstand te helpen bij het oefenen, kan de besturingsbevoegdheid alleen via deze schakelaar worden omgeschakeld als de besturingsbevoegdheid moet worden omgeschakeld. Zie het volgende hoofdstuk voor meer informatie over de toepassingsscenario's.

#### **Instelling PPM-uitgang**

Nodelpoundenter Baillie Stel het type PPM-signaal in dat wordt uitgevoerd vanaf de poort van de trainer, zoals

signaalpolariteit, Aantal kanalen, Periode en Startniveau.

Raadpleeg het gedeelte RF-instelling voor de beschrijving van Setup.

# Binden met FS-WTM01

Verbind de zender met de draadloze trainer module.

#### Instellen:

- 1. Tik op Binden met WTM01 om de zender in de bindingsmodus te zetten.
- Zet de draadloze trainer aan en deze gaat naar de verbindingsmodus. De LED van de draadloze trainer blijft branden als de binding gelukt is.

Opmerkingen:

Nadat het model is omgeschakeld, moet de draadloze trainer opnieuw worden gebonden. De ontvanger die in het vorige model gebonden was, wordt de volgende keer teruggekaatst.

2. Zorg er bij het binden voor dat de werkmodus van de draadloze trainer overeenkomt. Raadpleeg de handleiding voor meer informatie.

# 7.15.2 Trainermodus

Wanneer de trainer-modus is ingesteld als trainer, betekent dit dat de zender alleen de functies van de trainer-modus ondersteunt. Op dit moment kunt u de aangepaste leerlingmodus van de zender instellen via de trainerbesturingsschakelaar en het ingangskanaal om de toepassing van de trainerzenderfunctie te realiseren.

#### Trainingsmodus

Elbouwcer

Schakelen tussen de trainer- en de leerlingmodus. De standaardinstelling is leerlingmodus

Instellen:

Klik op Trainer Mode om te schakelen tussen Tainer en Student.



Paladin 🎟



# Trainerbesturing

De trainerbedieningsschakelaar moet **UIT** staan voordat de externe signalen gebruikt kunnen worden om het model te besturen.

Opmerking: Onder normale omstandigheden gebruikt de trainer de trainer-modus om op afstand les te geven. Als je de leerlingmodus wilt gebruiken om op afstand les te geven, moet de bedieningsschakelaar van de trainer-modus op OFF staan.

#### Instellen:

Raak **de Trainer control** aan om het menu voor de schakeltoewijzing te openen en de juiste knop in te stellen. Raadpleeg hoofdstuk 16 in deze handleiding.

# Het ingangskanaal instellen

De functies van de besturingsmodellen toewijzen aan kanaalsignalen van de leerlingzender.

#### Instellen:

- 1. Tik op Ingangskanalen CH1-CH18 om het instelscherm voor de corresponderende kanalen te openen
- 2. Tik op **Bedieningsobject** om het instelscherm voor het bedieningsobject te openen.
  - Tik op Stick (Stok) of Knob (Knop) om het instelscherm voor het besturingsobject te openen en de juiste stick of knop te selecteren.
  - Tik op **Basisfunctie** om het instellingenscherm te openen en selecteer het juiste functie-item. Dit item is alleen beschikbaar voor vliegtuigmodellen.
  - Raak Output Channel aan om het instellingenscherm te openen. Selecteer het juiste functie-item.
- 3. Raak Mix Mode aan om het instellingenscherm te openen. Selecteer

# Normaal of

#### Gemengd.

Normaal betekent dat de leerlingzender het vliegtuigmodel volledig bestuurt. Gemengd betekent dat de signalen van de leerlingzender en de trainerzender worden gesuperponeerd en uitgevoerd. Let erop dat de zender die niet bij de besturing betrokken is, in de neutrale stand staat.

#### Opmerkingen:

- Als de stick/knop is geselecteerd als besturingsobject, wordt het externe ingangssignaal toegepast als het volume van de stick/knop v o o r de functie van kanaalverandering. Wanneer bijvoorbeeld Stick/Knob is ingesteld op J3, kan de zender met de leerlingmodus de corresponderende functie besturen als J3 functioneel is toegewezen aan de gashendel voor de zender met de trainer-modus, of J3 is toegewezen als een besturing in de vlinderfunctie.
- 2. Als het besturingsobject is toegewezen als een functie, kan de externe ingang worden betrokken bij de bediening als de masterregeling van de functie.
- Als het besturingsobject is toegewezen als kanaal, w o r d t het externe ingangssignaal gebruikt als kanaalvolume. Op dat moment zijn de mengregelfunctie en de trimfunctie van de trainerfunctie van de zender ongeldig.

## Over FS-WTM01

Wordt gebruikt om de informatie te bekijken van de draadloze trainer die met de zender is verbonden.

Instellen:

Klik op Over WTM01 om de informatie te bekijken.







Website



Bilibili



Beschrijving van trainerbegeleiding

- 1. Deze zender kan worden ingesteld op de leerlingmodus. Op dat moment kan een schakelaar worden toegewezen om te controleren of het besturingssignaal van de student naar de trainerstand van de zender wordt gestuurd, en de trainerstand van de zender kan automatisch overschakelen naar trainerbesturing volgens de abnormaliteit (verlies) van het RFsignaal van de student.
- 2. Volgens de bovenstaande principes kunnen studenten, wanneer begeleiding van de trainer nodig is tijdens de training, hun zenders instellen als de trainerstand en de bijbehorende kanalen toewijzen van trainerbesturingssignalen toewijzen. De trainerbedieningsschakelaar staat normaal op OFF. De trainer stelt zijn eigen zender in als studentmodus en wijst ondertussen een studentbedieningsschakelaar toe.
- Tijdens het gebruik zet de trainer de studentbedieningsschakelaar op 3. OFF met behulp van een tuimelschakelaar. Op dat moment kan de leerling zich concentreren op het oefenen met zijn eigen vliegtuig en kan de trainer opzij kijken en de besturing overnemen wanneer hij vaststelt dat de leerling hulp nodig heeft.

an top: Opmerking: Deze modus is alleen van toepassing op PL18-zenders met firmwareversie

odebourner baillien







Modelpourventer Baillie



# Airplane/Glider Exclusieve Functie-instelling

OUME

In dit hoofdstuk worden de functie-instellingen van Vliegtuig/Glijder voornamelijk in standaardconditie besproken. Nadat u de gerelateerde modelparameters kunt instellen via **Basis> Modellen**, hebt u toegang tot **het Model** om de gerelateerde functies van het model in te stellen via **Home1> Model**.

Opmerking: de functie-interface kan verschillen afhankelijk van de verschillende modelconfiguraties.





# 8.1 Servo's weergeven

Raadpleeg 7.1 Display Servos voor deze functie.

# 8.2 Toestand

Opmerking: deze functie is bijgewerkt voor versie 1.0.70 of late

U kunt de toestandkeuzemodus instellen. Als u verschillende besturingseffecten wilt bereiken via de schakelaar of stickpositie, kunt u deze functie instellen. Als u deze functie niet hoeft in te stellen, werkt de zender in de standaardconditie 1. Gebruikers kunnen indien nodig een nieuwe conditie in tweevoud toevoegen. Het systeem ondersteunt 5 condities en naast de standaardconditie moeten alle andere condities worden toegewezen met een bedieningselement (schakelaar/stick, enz.). Condities worden omgeschakeld via de besturing. De latere condities hebben een hogere prioriteit. De standaardconditie treedt in werking wanneer alle nieuw aangemaakte condities uitgeschakeld zijn. De huidige conditie kan worden bepaald door het conditiepictogram te bekijken dat wordt weergegeven op de hoofdinterface of de interfaces met betrekking tot conditie-instellingen.

Opmerking: Er kunnen verschillende parameters worden ingesteld voor meerdere functies van deze zender door verschillende condities te schakelen, om bedieningshandelingen uit te voeren in verschillende condities volgens verschillende instellingsparameters. De details zijn als volgt:

1. Voor Func. toewijzen kunnen verschillende toewijzingen van besturing en trim worden ingesteld voor verschillende condities, of hetzelfde voor alle condities.

2. Voor digitale trim (TR1~TR8) van Trim, kunnen verschillende trimwaarden worden ingesteld voor verschillende condities of dezelfde voor alle condities.

- 3. Voor DR-instelling kan de effectieve conditie geselecteerd worden (meerdere keuzes). De DR-effectiviteit van schakelen in verschillende omstandigheden kan verschillen.
- 4. Andere items met betrekking tot de conditie kunnen afzonderlijk worden ingesteld door verschillende condities te schakelen, en de kanaalwerking kan worden uitgevoerd volgens deze conditie. Gewoonlijk worden de serienummers en namen van de huidige toestand bovenaan deze functie-interfaces weergegeven. Deze instelitems zitten in de volgende functie-interfaces: Func. toewijzen, Kanaaloffset, Pro.Mixen, Servosnelheid, Gasklepcurve, Rolroer, Flap, Luchtrem, Lift, Spoiler, Vlinder, V-staart, Pitch-curve, Thro mixed, Swashplate-ring, Zweefstand instellen, Gyroscrop, Gouverneur.



# 8.2.1 Hernoemen

De geselecteerde conditie hernoemen.

## Instellen:

Tik op Hernoemen om de bewerkingsinterface te openen.

Tik op de tekens die u wilt gebruiken en klik daarna op Enter om te bevestigen. Het systeem ondersteunt maximaal tien tekens. Klik vervolgens op om terug te keren.





# 8,2.2 Schakelaar instellen

112

Een schakelaar instellen om tussen de voorwaarden te schakelen.

# Instellen:

Tik op Stel schakelaar in om de interface voor het instellen van schakelaars te openen.

Tik op de betreffende schakelaar en de status. Klik vervolgens op de merug te keren.

Opmerking: De bedieningsschakelaar, zoals SWA, kan ook worden geselecteerd door de bijbehorende schakelaar op de zender om te schakelen.

# 8.2.3 Een conditie creëren/kopiëren

Om een nieuwe conditie te creëren.

# Instellen:

Tik op **Nieuw/Kopi**ëren en er verschijnt een pop-up scherm. Klik op **Ja** om af te ronden. Klik vervolgens op om terug te keren.

# 8.2.4 Een conditie

# verwijderen Om een

geselecteerde conditie te

verwijderen. Instellen:

1. Tik op een conditie die u wilt verwijderen.

Klik op Verwijderen en er verschijnt een pop-upscherm. Klik op Ja om te voltooien. Klik vervolgens op om terug te keren naar de vorige interface.

Opmerking: Als er maar één groep voorwaarden is, kunt u deze niet verwijderen, er is namelijk geen functie-item Verwijderen.

# 8.2.5 De volgorde van de voorwaarden wijzigen

Wijzigt de volgorde van de voorwaarden om de prioriteit te wijzigen. De voorwaarde die overeenkomt met serienummer 5 heeft de hoogste prioriteit en nummer 4 is de volgende hoogste prioriteit.

Het systeem werkt in deze volgorde.

Instellen:

- 1. Tik op om een conditie te selecteren.
- Klik 《om de geselecteerde conditie naar voren te verplaatsen. Klik 》 om de geselecteerde conditie achteruit te verplaatsen.

Opmerkingen:

- 1. Voorwaarde 1 is de standaardvoorwaarde. Deze ondersteunt geen instellingen van de schakelaar en verandert de oder niet, d.w.z. het serienummer van de standaard conditie is 1.
- 2. Nadat de zender is ingeschakeld, beoordeelt het systeem automatisch of de schakelaar van omstandigheid 5 aan of uit staat. Als de schakelaar aan staat, werkt de zender in toestand 5. Als de schakelaar niet aan staat, beoordeelt het systeem of de schakelaar van toestand 4 aan of uit staat. Als deze aan is, werkt het systeem in toestand 4. Het systeem werkt op deze manier in deze volgorde.

















# 8.3.1 Curve-type instellen

Stel het curve-type in.

Instellen:

Ga naar de interface voor het instellen van de snelheid. Tik herhaaldelijk op EXP, SYMM om tussen de selecties te schakelen. Let op: de gegevens worden gereset wanneer het lijntype wordt gewijzigd.

# 8.3.2 Rate/EXP/Offset instellen

Stel de gerelateerde Rate, EXP en Offset in nadat een lijntype is ingesteld. Neem de Rate-instelling als voorbeeld.

Setup:

- 1. Ga naar de interface voor tariefinstelling en stel in op EXP2, LINE.
- 2. Raak Rate A aan en het geselecteerde item wordt lichtgroen.
- Klik op+ of om de juiste waarde in te stellen.

Raadpleeg de instelling van Rate voor de instelling van EXP en Offset. ellooun





#### Deze functie is beschikbaar voor versie 1.0.65 of late

8.4 DR-instelling

Stel de functie, schakelaar van DR en effectieve voorwaarde in om DR in te schakelen. De zender ondersteunt 10 DR-groepen. Wanneer 2 of meer sets van D/R zijn ingesteld op dezelfde functie en beide zijn ingeschakeld, heeft de ene na de andere hogere prioriteit.

#### Instellen:

- 1. Ga naar de DR-instellingsinterface, tik op een functievak dat overeenkomt met een DR om in te voeren.
- 2. Tik op een geschikte functie en klik vervolgens op dom terug te keren naar de vorige interface.
- 3. Tik op het functievak dat overeenkomt met de DR onder de schakelaar en stel een schakelaar in op de functie. Klik vervolgens op

om terug te keren naar de vorige interface.

4. Tik op het functievak onder Modus, tik op de modus die de DR-modus activeert. Klik vervolgens op om terug te keren naar de vorige interface.

#### Opmerkingen:

PIDOU

- 1. Wanneer alle 5 voorwaarden in de zender zijn geselecteerd, wordt Alles weergegeven.
- 2. Als sommige condities zijn geselecteerd, wordt het serienummer van de geselecteerde conditie weergegeven.
- 3. Als er geen conditie is geselecteerd, wordt Uitgeschakeld weergegeven.
- 4. De functie van koppelingsbesturing ondersteunt geen instellingen van DR.



(1) Om de interface voor het instellen van functies te openen.

(2) Om de interface voor het toewijzen van schakelaars



# 8.5 Kanaaloffset

Met deze functie kun je de offsetwaarde van elk kanaal aanpassen en kun je verschillende offsetwaarden instellen voor verschillende omstandigheden. De offsetwaarde die door het model wordt veroorzaakt, kan met deze functie worden gecorrigeerd. Een te grote offsetinstelling zal leiden tot een vermindering van de hoeveelheid controle aan één kant van het kanaal. Als de structuur van het vliegtuig sterk afwijkt, probeer dan eerst het vliegtuig aan te passen.

#### Instellen:

- 1. Tik op een kanaal dat u wilt aanpassen om het te openen.
- 2. Klik op+ of om de offsetwaarde te wijzigen naar het gewenste punt. Klik vervolgens op i om terug te keren naar de oumcenter Bailli vorige interface.







Facebook



# 8.6 Programmamixen

Opmerking: Het item TEL is toegevoegd voor versie 1.0.70 of later.

Je kunt een nieuwe speciale besturingscombo maken om de nadelen van het model te corrigeren. Je kunt een stick/knop of een functie als **Master** selecteren. Als je een functie selecteert, kun je instellen of andere mixen die bij de functie horen invloed hebben op de **Slave** van dezelfde groep en of de trim invloed heeft op de **Slave**. De functie kan worden gebruikt om de servoverandering van de Mastermapping in te stellen op het Slave-kanaal via een aangepaste curve. Je kunt een schakelaar instellen om de **Mix** in/uit te schakelen, en de vertraging instellen om de Mix-functie in/uit te schakelen. Let op: als de master is ingesteld om te versoepelen met de **functie Set by** in de Servosnelheidfunctie, zal **de Slave** ook de uitvoering van de **Master** volgen.

Hij kan voor verschillende toepassingen worden gebruikt: **koppeling** met andere mixen, aparte koppelingsinstellingen voor de master en slave met omkering van de verbindingsrichting; trimmodus in- of uitgeschakeld; en de curvemengsnelheid en mengvertraging kunnen afzonderlijk worden ingesteld voor elke groep **Mixen**.





# Masterselectie

Gerelateerde instellingen van Master instellen. Master kan worden ingesteld op een besturingselement of een functie.

Instellen:

- 1. Tik op het functievak naast Master om in te voeren.
- 3. Raak **Func.** (functie) aan om in te voeren als u **Master** wilt instellen op een functie. Tik op de gewenste functie die u wilt instellen. Klik vervolgens op**≤** om terug te keren naar de vorige interface.

Voor **Slave** kunt u alleen een functie instellen. Raadpleeg voor het instellen van de functie van **Slave** de beschrijvingen van **Master** hierboven.

Opmerking: **Als Master** is ingesteld als regelaar, zijn de Link- en Trim-functie uitgeschakeld, dat wil zeggen dat er geen Link- en Trim-items worden weergegeven.

#### Master Link/Slave Link

De link kan worden ingesteld voor **Master** en **Slave**, wanneer **Master** is ingesteld op een specifieke functie. De **Link** is om in te stellen of de masterfunctie de slavefunctie beïnvloedt wanneer deze wordt beïnvloed door andere mixen. **Slave Link** is om het resultaat te bereiken dat deze groep mixers wordt gebruikt als linkbron voor andere mixen om deze groep slavefuncties als master te selecteren.

# Instellen:

Tik op het functievak onder Master Link. U kunt herhaaldelijk klikken om te schakelen tussen NOR (normaal), REV (omgekeerd) of OFF.

Opmerking: Nor(normal) verwijst naar een voorwaartse oproep en REV(reverse) verwijst naar een achterwaartse oproep. Als Master Link op OFF staat, heeft het volume van andere functies geen invloed op Slave.

Neem de linkinstelling tussen Mix1 en Mix2 als voorbeeld.

Mix1		Mix2			
Master	Func.	ELEV	Master	Func.	AILE
muster	Link	UIT		Link	NOR/REV
Slaaf	Func.	AILE	Slaaf	Func.	THRO
oluur	Link	NOR/REV	olaal	Link	UIT

#### Master Trim

Stel de gerelateerde trim-instellingen van de

master in. Instellen:

Tik op het functievak onder Master Trim. U kunt herhaaldelijk klikken om te schakelen tussen Uit of Aan.

Opmerking: Als de trim is ingesteld op Aan, hebben wijzigingen in **de** mastertrim ook invloed op **de Slave**. Als deze op **Uit** staat, hebben wijzigingen in **de** Master-trim geen effect op **de Slave**.



微信公众号







1: FlySky0 Mix 1 maste J1 J2 JЗ RX 🔀 1: FlySky01 TX Mix 1 master AILE AILE4 SPO AILE2 FLAP NEEDLE THRO FLAP2 THR02 vcenter Ball RUDD



elpouncenter Baillie
# Paladin 🚥

# 8.6.2 Mixvertraging instellen

Stel de vertragingstijd in voor de huidige toestand vanaf de activering tot de inwerkingtreding voor de **Open vertraging** of **Sluit vertraging** van de **Mix**. Als de **Mixvertraging** moet worden ingesteld voor andere omstandigheden, schakel dan over naar andere omstandigheden voordat je instellingen maakt.

#### Instellen:

- 1. Tik op Open vertraging of Sluit vertraging.

## 8.6.3 Mengsnelheid instellen

Stel de mixfrequentie voor het kanaal in voor de huidige toestand.

Instellen:

- 1. Tik op Lijntype om de interface te openen als je het lijntype en de hoeveelheid van de stippen wilt wijzigen.
- 2. Raak het juiste item aan en klik op Ja in het pop-upmenu om te voltooien.
- 3. Tik op Rate of Offset
- 4. Tik op 《 of 》 om een punt te selecteren.
- 5. Klik op+ of om de juiste waarde in te stellen. Klik vervolgens op≰ om terug te keren naar de vorige interface.

Als de modellen de multi-aileron-, multi-elevatie- of multi-flapstructuur hebben, kun je de mix instellen via de rolroer-, flap- en elevatiemixfunctie wanneer de mixen vereist zijn voor rolroer, elevatie en flap.

# 8.7 Servosnelheid

Opmerking: deze functie is beschikbaar voor versie 1.0.65 of later.

Introduceer de instellingen van de functie **Servosnelheid**. Meestal kun je deze functie gebruiken als je de beweging van een echt vliegtuig wilt simuleren, en je kunt deze functie gebruiken om sommige manoeuvreeronderdelen in te stellen die langzaam moeten veranderen.

#### Ingesteld op functie

De easing stelt de hoofdfunctie van het model in. Na de instellingen zullen alle kanaalvolumes die gerelateerd zijn aan deze functie de easing uitvoeren.

#### Instellen op kanaal

Alle output van dit kanaal wordt verlicht.

#### Snelheid voor toestandsverandering instellen

Alle kanaalvolumes die gerelateerd zijn aan deze functie worden gedempt wanneer van de ene toestand naar de andere wordt overgeschakeld. Opmerking: De overeenkomstige functie-interfaces verschillen naargelang de modelstructuur (bijvoorbeeld een vliegtuig met of zonder staart).

RX 11: FlySky01 TX +	Servo speed
Set by channel	te openen. Tik om de interface van Instellen op
Set the speed for condition cl	hange Tik om de interface van Instellen van de snelheid voor verandering van conditie te openen.
NCO	
on a	OUN
100	
68	
	微信公众号 Bilibili Website Facebook







# 8,7.1 Servosnelheid - instellen op functie

OLINY

Dit kan de uitvoersnelheid van sommige hoofdfuncties verminderen (zoals rolroer, gashendel, richtingsroer, spoiler, enz.). De vertragingstijd van starten (**In snelheid**) en terugkeren (**Uit snelheid**) kan afzonderlijk worden ingesteld, dat wil zeggen dat de vertragingstijd kan worden gewijzigd door verschillende start- en terugkeersnelheden.

Nadat de vertraging voor de masterfunctie is ingesteld, worden alle kanaaluitgangen die aan deze functie zijn gekoppeld, gedempt. Als de **Pro. Mixes** deze hoofdfunctie als master gebruikt, worden de slave-uitgangen van dezelfde groep ook gedempt. Voor Als je bijvoorbeeld de vertragingstijd van de rolroerfunctie instelt op 2S, zullen de overeenkomstige slave-uitgangen van de rolroerfuncties zoals **rolroer naar hoogteroer, rolroer naar richtingsroer** en andere mixfuncties ook langzaam veranderen.

#### Instelling:

- 1. Tik op het item dat u wilt instellen om het in te voeren.
- 2. Tik op het functievak naast In speed en klik vervolgens op+ of om de tijd in te stellen.
- 3. Tik op het functievak naast **Uitvoersnelheid** en vervolgens op+ of om de tijd in te stellen.
- 4. Tik op het functievak naast Type en klik vervolgens op om terug te keren naar de vorige interface.

8.7.2 Servosnelheid	ingesteld	per	kan	a	2
---------------------	-----------	-----	-----	---	---

Dit kan de uitvoersnelheid van kanalen (zoals CH1, CH2, enz.) verlagen. De vertragingstijd van start en herstel kan afzonderlijk worden ingesteld, dat wil zeggen dat de vertragingstijd kan worden gewijzigd door verschillende start- en herstelsnelheden.

Je kunt deze functie gebruiken als je de beweging van een echt vliegtuig wilt simuleren of de mechanische virtuele positie van de servo wilt verzinnen.



微信公众号





Website



RX 🔀 1: FlySky01 TX 🖌 Speed - Function AILE : in 0.0s, out 0.0s ELEV : in 0.0s, out 0.0s THRC : in 0.0s, out 0.0s RUDD : in 0.0s. out 0.0s Tik om de interface voor het instellen van de snelheid te openen RX 🔀 1: FlySky0′ TX 🛛 🗲 🔋 AILE speed AIL F 100 inc →In speed: (1) $(\underline{2}) \rightarrow Out speed:$ 0.0s<u>(3)</u> ->Type: Sym. ..... SUPPEI UP SUP

> (2) Tik om **Uit snelheid te** selecteren, hoe korter de tijd, hoe sneller de snelheid.

(3) Tik om te schakelen tussen Lijn en Sym (symmetrie). Sym betekent dat de neutrale stand (verhouding: 0%) het referentiepunt is. Lijn betekent dat het laagste punt (verhouding: kleinste waarde) het referentiepunt is.

Opmerking: Herstel heeft betrekking op de waardeverandering van ver van het referentiepunt naar dichtbij het referentiepunt, die wordt uitgevoerd door het toerental Uit. Start heeft betrekking op de waardeverandering van dicht bij het referentiepunt naar ver van het referent ie punt, die wordt uitgevoerd door de In-snelheid.

Na het instellen toont de interface het volgende wanneer de **regelaar** die aan het kanaal is toegewezen, wordt ingedrukt of ingedrukt.





Met deze functie reageert de gashendel meer zoals verwacht op veranderingen in het motortoerental om de beste resultaten te behalen bij het regelen van de motor. Door middel van meerpuntscurven kunnen verschillende in- en uitvoerfactoren (maximaal 11 punten) worden ingesteld. De gasklepcurve werkt op ingangswaarden van alle bedieningshendels die zijn toegewezen aan de gasklepfunctie voor de volgende stap (Func. rate). De gasklepcurve van het meermotorenmodel werkt voor alle gashendels. Deze instelling is voor de huidige toestand. Voor de instellingen van andere toestanden schakelt u eerst over naar andere toestanden en voert u vervolgens de instellingen uit.

#### Setup:

- Tik op Lijntype om de interface te openen als je het 1. lijntype en de hoeveelheid punten wilt wijzigen.
- Tik op het gewenste item en klik op Ja in het pop-upmenu om 2. te voltooien.
- 3. Klik op Rate of Offset.
- 4. Klik op 《 of 》 om een punt te selecteren.
- 5. Tik op+ of om de juiste waarde in te stellen. Klik vervolgens op om terug te keren naar de vorige Ploonnce







Deze sectie introduceert de instellingen van de rolroer- en rolroermixfunctie. De parameterinstellingen van deze functie zijn voor de huidige conditie. Om in een andere toestand in te stellen, moet u eerst de toestand wijzigen.

Opmerking: Door de verschillende modelstructuren (bijvoorbeeld verschillend aantal rolroeren en kleppen), kan de overeenkomstige functie-interface verschillend zijn. Meestal worden maximaal vier rolroeren als voorbeeld beschreven.



# 8,12.1 Rolroer differentieel

MALI

De linker en rechter rolroeren van het vliegtuig of zweefvliegtuig kunnen onafhankelijk van elkaar worden ingesteld. De differentiële rolroerafstelling kan worden bereikt door voor elk rolroer een andere waarde voor de hoge en lage snelheid in te stellen.

Neem als voorbeeld de instelling Laag. Instelling:

- 1. Tik op het item dat overeenkomt met Laag dat je wilt instellen, Het momenteel geselecteerde functie-item wordt lichtgroen gemarkeerd.

Raadpleeg voor de instelling van Hoog de instelling van Laag.

### 8.12.2 Rolroer Lift

Stelt het hoogteroer in met de rolroerfunctie om de rolprestaties van het model te verbeteren. Alleen het vliegtuig met de twee hoogteroerstaarten ondersteunt deze functie. Je kunt de hoge en lage waarden van de twee hoogteroeren instellen om te bewegen met de rolroerfunctie.

Neem de instelling Laag als voorbeeld. Instellen:

- 1. Tik op het item dat overeenkomt met Laag dat je wilt instellen, Het momenteel geselecteerde functie-item wordt lichtgroen gemarkeerd.

Raadpleeg voor de instelling van Hoog de instelling van Laag.

### 8.12.3 Rolroer Camber Flap

Deze mixfunctie wordt gebruikt om de koppeling tussen de camberflap en het rolroer in te stellen, zodat de flap kan samenwerken met het rolroer en zo de manoeuvreereigenschappen rond de lengteas kan verbeteren.

manoeuvreereigenschappen rond de lengteas worden verbeterd.

Opmerking: deze functie is alleen beschikbaar voor het model met 2 of 4 kleppen.

Neem als voorbeeld de instelling Laag. Instellen:

- Tik op het item dat overeenkomt met Laag dat je wilt instellen, Het momenteel geselecteerde functie-item wordt lichtgroen gemarkeerd.

Raadpleeg voor de instelling van Hoog de instelling van Laag.



微信公众号







Laag geeft de lage ingangswaarde aan, d.w.z. de lage waarde van de regeling.



functies Rolroer, Flap, Elevatile or Role canel beid Roer hebben dezelfde betekenis. Functie geeft het functie-item Starcteren.





# 8,12.4 Remklep rolroer

Deze mixfunctie wordt gebruikt om de koppeling tussen de remklep en het rolroer in te stellen, zodat de klep kan samenwerken met het rolroer en zo de manoeuvreereigenschappen rond de lengteas verbeteren.

Opmerking: Deze functie is alleen beschikbaar met 4 kleppen.

Neem de instelling Laag als voorbeeld. Instellen:

- 1. Tik op het item dat overeenkomt met Laag dat je wilt instellen, Het momenteel geselecteerde functie-item wordt lichtgroen gemarkeerd.
- Klik op+ of om de juiste waarde in te stellen. Klik vervolgens op
   om terug te keren naar de vorige interface.

Raadpleeg voor de instelling van Hoog de instelling van Laag.

## 8.12.5 Rolroer naar hoogteroer

Meestal is meer lift nodig op rolroeren bij draaien/rollen. Met deze functie kun je de compensatiesnelheid van het hoogteroer instellen tijdens rolroerbewegingen, zodat het hoogteroer wordt onderworpen aan een compensatietrim volgens de ingestelde snelheid tijdens rolroerbewegingen, waardoor wordt voorkomen dat de neus van het vliegtuig naar beneden gaat.

Opmerking: Als de modelstructuur een staartloos (vliegend vleugel) vliegtuig is, kan het rolroer als hoogteroer worden gebruikt. Deze instelling beïnvloedt alle hoogteroervlakken en zelfs de rolroervlakken in het geval van een staartloos vliegtuig.

Neem als voorbeeld de instelling Laag. Instelling:

- 1. Tik op het item dat overeenkomt met Laag dat je wilt instellen, Het momenteel geselecteerde functie-item wordt lichtgroen gemarkeerd.
- 2. Klik op+ of om de juiste waarde in te stellen.
- 3. Stel een schakelaar in om deze functie in te schakelen. Tik op het vakje naast
- Start de schakelaar om de interface voor het toewijzen van de schakelaar te openen. Klik vervolgens op
- om terug te keren naar de vorige interface.

Opmerking: Raadpleeg de beschrijvingen in hoofdstuk 16 voor de instellingen van de schakelaar.

Raadpleeg voor de instelling van Hoog de instelling van Laag.

## 8.12.6 Rolroer naar roer

Deze mixfunctie wordt gebruikt om de koppeling tussen de stuurservo en het rolroer in te stellen. Deze functie kan worden ingesteld om gecoördineerder en soepeler te sturen en te rollen door de compenserende trim van de stuurservo tijdens de rolroerbeweging

Opmerking: Als er twee roeren zijn, worden zowel roer 1 als 2 beïnvloed.

Neem als voorbeeld de instelling Laag. Instellen:

1. Tik op het item dat overeenkomt met Laag dat u wilt instellen, De



Paladin 🎟







Het momenteel geselecteerde functie-item is lichtgroen gemarkeerd.

- 2. Klik op+ of - om de juiste waarde in te stellen.
- 3 Stel een schakelaar in om deze functie in te schakelen. Tik op het vakje naast Start switch om de interface voor het toewijzen van schakelaars te openen. Klik vervolgens op 🕻 om terug te keren naar de vorige interface.

Opmerking: Raadpleeg de beschrijvingen in hoofdstuk 16 voor de instellingen van de schakelaar.

(Rem) Klep3

Rolroer

Lift

Raadpleeg voor de instelling van Hoog de instelling van Laag.

erkina: Deze functie is besch

(Flac

Rolroer 3

# 8.13 Klep

Nodelboun

Baillie Dit hoofdstuk introduceert de instellingen van de flap en de bijbehorende mixen. De parameterinstellingen van deze functie zijn voor de huidige toestand. Om in een andere toestand in te stellen, moet je eerst de toestand wijzigen.

(Rem) Klep4

Rolroer 2

(Airfoil) Flap2

Rolroer 4

Juncenter Opmerking: Door de verschillende modelstructuren (bijvoorbeeld een verschillend aantal rolroeren en kleppen), kan de overeenkomstige functie-interface verschillend zijn. Meestal worden maximaal vier rolroeren als voorbeeld beschreven.

# 8.13.1 Klep instelling

Deze functie wordt gebruikt om de hoge en lage snelheid en offset van de flaps afzonderlijk in te stellen, dat wil zeggen, voor een model met meerdere flaps kunnen de beweging van de flap omhoog en omlaag en de neutrale puntpositie van elke flap afzonderlijk worden ingesteld.

Opmerking: Het aantal interfaceklepfunctie-items is gerelateerd aan de Wing throughmodellen.

Neem de instelling van Laag als voorbeeld. Instellen:

- 1. Het huidige geselecteerde functie-item wordt lichtgroen gemarkeerd.
- 2. Klik op+ of - om de juiste waarde in te stellen. Klik vervolgens op om terug te keren naar de vorige interface.

Raadpleeg de instelling van Laagvoor de instelling van Hoog en Offset.













# Paladin 🎟

# 8,13.2 Rem Naar Luchtvleugel

Deze mixfunctie wordt gebruikt om de hoge naar lage snelheid van remkleppen naar vleugelkleppen in te stellen. Deze functie wordt gebruikt om het bereik van de op/neergaande beweging van meerdere kleppen onafhankelijk van elkaar in te stellen. Opmerking: Deze functie is alleen beschikbaar met 4 kleppen.

Neem de instelling van Laag als voorbeeld. Instellen:

- 1. Tik op het item dat overeenkomt met Laag dat je wilt instellen, Het huidige geselecteerde functie-item wordt lichtgroen gemarkeerd.
- 2. Klik op+ of om de juiste waarde in te stellen.
- 3. Stel een schakelaar in om deze functie in te schakelen. Tik op het vakje naast Start switch om de interface voor het toewijzen van schakelaars te openen. Klik vervolgens op 🗹 om terug te keren naar de vorige interface.

Opmerking: Raadpleeg de beschrijvingen in hoofdstuk 16 voor de instellingen van de schakelaar.

Raadpleeg voor de instelling van Hoog de instelling van Laag.

# 8.13.3 Luchtvleugel naar hoogteroer

Deze mixfunctie wordt gebruikt om de koppeling tussen de vleugelklep en het hoogteroer in te stellen. Je kunt een compensatietrim voor het hoogteroer instellen om te voorkomen dat het vliegtuig duikt wanneer de vleugelklep wordt bediend om af te remmen.

Voor modellen met normale staart/V-staart/Ailvator (dubbel hoogteroer) is het functie-Item alleen Elevator/Elevator 2. Voor modellen met rolroeren maar zonder taart (Er is geen hoogteroerfunctie-item, het aantal rolroerfunctie-items is afhankelijk van het werkelijke aantal rolroeren), stelt u het rolroer in als hoogteroer, zodat u de functie van Aërodynamo naar hoogteroer kunt gebruiken.

Neem de instelling van Laag als voorbeeld.

Instelling:

- 1. Tik op het item dat overeenkomt met Laag dat je wilt instellen, Het huidige geselecteerde functie-item wordt lichtgroen gemarkeerd.
- 2. Klik op+ of - om de juiste waarde in te stellen. Klik vervolgens op om terug te keren naar de vorige interface.

stellin Bailink Bailink Bailink Raadpleeg voor de instelling van Hoog de instelling van Laag.



(2) Tik om de snelheid te selecteren.

RX K1: FlySky01 TX Airfoil flap to Eleva Condition 1: Normal Function LOW High Offset Elevator 0% 0% Elevator

De interface is voor het model met liften

Tik op het output rate item voor elk hoogteroer dat is gekoppeld aan de vleugelkleppen.



微信公众号







# 8,13.4 Remklep naar hoogteroer

Deze mixfunctie wordt gebruikt om de koppeling tussen de remklep en het hoogteroer in te stellen. Je kunt een compensatietrim voor het hoogteroer instellen om te voorkomen dat het vliegtuig duikt wanneer de remklep wordt bediend om af te remmen.

Opmerking: Deze functie is alleen beschikbaar met 4 kleppen.

Neem de instelling Laag als voorbeeld. Instellen:

- 1. Tik op het item dat overeenkomt met Laag dat je wilt instellen, Het momenteel geselecteerde functie-item wordt lichtgroen gemarkeerd.
- 2. Klik op+ of om de juiste waarde in te stellen. Klik vervolgens op om terug te keren naar de vorige interface.

Raadpleeg de instelling van Laag voor de instelling van Hoog en , uncenter Bai

king: deze functie is beschikbaar voor versie 1.0.65 of later

Offset.

Laag.



genuppeiu a a i

8.14 Luchtrem

Wanneer het besturingsmodel klaar is om te dalen of te landen, kan de luchtremfunctie worden gebruikt om te helpen bij het afremmen. Deze functie wordt bereikt door de offsetwaarden van de rolroeren, spoilers en hoogteroeren in te stellen.

De offsetwaarden van rolroeren, flaps, spoilers en hoogteroeren kunnen in twee sets worden ingesteld. Schakel de Airbrake in/uit en schakel tussen verschillende offsets door besturingselementen toe te wijzen.

Opmerkingen:

1. Door de verschillende modelstructuren (bijvoorbeeld verschillend aantal rolroeren), kan het overeenkomstige functiemenu verschillend zijn. Meestal worden maximaal vier rolroeren als voorbeeld beschreven.

2. Er kunnen twee remsnelheden worden gerealiseerd door een schakelaar met drie standen in te stellen met twee standen die respectievelijk overeenkomen met offset 1/offset 2.

RX 🔀 1: FlySl	ky01 TX 🗖	📑 Airbrake	C Tikon	de toewijzingsinte	rface van de schakelaar voor het in-/uitschakelen van de <b>luchtrem</b> te
Change to	offset 2 switch:	(OFF) 🗲	opene Tik om	n. I de interface voor h	et schakelen tussen Offset1 en Offset2 te openen.
Brake spee	d		x Tikop	o om de interface vo	por het instellen van de
Brake rate		vet *	Raak a Opme remsn	an on de interface king: Raadpleeg de elheid te openen.	voor het instellen van <b>de</b> beschrijvingen in hoofdstuk 16 voor de instellingen van de schakelaar.
	é				ent
	My				, w
			<b>国家第</b> 回 第5 <b>年</b> 後後		
	後行公众号 微信公众号	Bilibili	<b>Website</b>	■ Facebook	

# 8,14.1 Rem Snelheid

Stelt de parameters voor de remsnelheidsfunctie in. Je kunt de tijd instellen voor het voltooien van de actie wanneer de rem is in- en uitgeschakeld. Hoe langer de tijd, hoe langzamer de snelheid.

Neem de instelling van Offset 1-rem als voorbeeld. Instellen:

- Tik op Offset 1 rem, het momenteel 1. geselecteerde functie-item wordt lichtgroen gemarkeerd.
- 2. Klik op+ of - om de juiste waarde in te stellen. Klik vervolgens op om terug te keren naar de vorige interface.

Raadpleeg voor het instellen van Offset 2-rem en Stopremmen de instelling van Offset 1-rem.

#### 8.14.2 Remfrequentie

Stelt de offsets van AILE, Flap, Spoiler en Elevator in voor de huidige conditie. Om in een andere modus in te stellen, moet u eerst de toestand wijzigen.

Neem de instelling van Offset 1 rem van AILE als voorbeeld.

#### Instellen:

- 1. Tik op het functievak dat overeenkomt met AILE, het momenteel geselecteerde functie-item wordt lichtgroen gemarkeerd.
- Klik op+ of om de juiste waarde in te stellen. Klik 2. vervolgens op i om terug te keren naar de vorige interface.

Raadpleeg de beschrijving hierboven voor het instellen van de offsetwaarde van andere functies.

Opmerking: deze functie is beschikbaar voor versie 1.0.65 of later

#### 8.15 Spoiler

Met de spoiler, ook wel vertragingsklep genoemd, kunt u snel remmen door de druk van het vliegtuig op de grond te verhogen wanneer het vliegtuig daalt. Ondertussen kan het gebruik van de spoiler tijdens de vlucht ook zorgen voor een vertraging van het vliegtuig. Deze functie kan worden gebruikt om de opwaartse en neerwaartse bewegingen van elke spoiler en de koppeling tussen spoiler en hoogteroer in te stellen. Als de spoiler tijdens de vertraging wordt gebruikt, zal het vliegtuig de neiging hebben om te duiken. Als het hoogteroer is ingesteld, kan de vliegstand worden geregeld via de compensatoire trim van het hoogteroer. De functieparameterinstelling geldt voor de huidige toestand. Om in een andere toestand in te stellen, moet u eerst de toestand wijzigen.

#### Opmerkingen:

- 1. Door de verschillende modelstructuren (bijvoorbeeld een verschillend aantal rolroeren), kan het overeenkomstige functiemenu verschillend zijn. Meestal worden maximaal vier rolroeren beschreven als voorbeeld.
- 2. Als het om een vliegtuig met vliegerde vleugel gaat, is het item voor het instellen van de elevatie het rolroer; of gebruik de flapfunctie om interfaces voor het instellen van het





Bilibili



Paladin 🎟

2) Tik om S	tonrom	mon to color	storon			•
<u>s)</u> HK UH S	top reini	inen te sele	cteren.			
						$\sim$
					0	
				0		
			)	$\langle \circ \rangle$		
ZXIXII1 FN	ISKUN1	TX	Bra	ake rate		·
₹X <mark> X  </mark> 1: Fly	Sky01		) Bra	ake rate	- <	
x <mark>≥ </mark> 1: Fly	sky01 1: Norm	nal	Bra	ake rate	<b>-</b> <	
Condition	Sky01 1: Norm Offset1	nal Function	Offset1	ake rate	<	
Condition Function AILE	Sky01 1: Norm Offset1 0%	nal Function Flap	Offset1	ake rate	<	
Condition Function AILE AILE2	Sky01 1: Norm Offset1 0%	TX Function Flap Flap 2	Offset1	ake rate		
Condition Function ALE ALE2 ALE3	Sky01 1: Norm Offset1 0% 0%	TX Function Flap 2 Flap 2	0%			
Condition Function AILE AILE2 AILE3	Sky01 1: Norm Offset1 0% 0%	Function Flap Flap 2 FLAP3	0%			
Condition Function AILE AILE2 AILE3 AILE4	Sky01 1: Norm Offset1 0% 0% 0%	Flap 2 FLAP3 FLAP4	Offset1 0% 0% 0%			
Condition Function AILE AILE2 AILE3 AILE4 Spoiler	Sky01 1: Norm Offset1 0% 0% 0% 0% 0%	Function Flap Flap 2 FLAP3 FLAP4	Offset1 0% 0% 0%			
Condition Function AILE AILE2 AILE3 AILE4 Spoiler Fleventor	Sky01 1: Norm Offset1 0% 0% 0% 0%	Function Flap Flap 2 FLAP3 FLAP4	0%	ake rate		



Website

Facebook



Neem de instelling van Laag als voorbeeld.

#### Instelling:

- 1. Tik op het item dat overeenkomt met Laag dat u wilt instellen, Het momenteel geselecteerde functie-item wordt lichtgroen gemarkeerd.

Raadpleeg voor het instellen van Hoog het instellen van Laag.





# 8.16 Lift

pmerking: deze functie is beschikbaar voor versie 1.0.55 of hoger.

In dit gedeelte worden de instellingen van de lift en de mengfunctie beschreven. De parameterinstellingen van deze functie zijn voor de huidige toestand. Om in een andere toestand in te stellen, moet je eerst de toestand wijzigen.

#### Opmerkingen:

- 1. Door de verschillende modelstructuren (bijvoorbeeld verschillend aantal rolroeren en kleppen), kan het overeenkomstige functiemenu verschillend zijn.
- 2. De bewegingsmodus van het rolroer is niet beperkt in de menginrichting van het hoogteroer en het rolroer.

## 8.16.1 Elev. Linkage

Deze mixfunctie wordt gebruikt om de stijg- en daalsnelheden van het linker- en rechterhoogteroer afzonderlijk in te stellen.

Neem de instelling van Laag als voorbeeld. Instellen:

- 1. Tik op het functievak dat overeenkomt met Laag dat je wilt instellen, het momenteel geselecteerde functie item wordt lichtgroen gemarkeerd.

Raadpleeg de beschrijving hierboven voor het instellen van Hoog.



微信公众号





Website

 Image: State Stat

# 8,16.2 Elev. Rolroer

Deze mengfunctie wordt gebruikt om de koppeling tussen het hoogteroer en het rolroer in te stellen. Voor de modellen met hoogteroer kan het hoogteroer het rolroer homodromatisch bewegen om de lift te verhogen. Bij modellen zonder staart kan de masterregeling van rolroer 2 worden gebruikt om het rolroer homodromatisch te laten bewegen om de stijg- en daalfunctie te verkrijgen.

Opmerking: Dit functie-item is niet beschikbaar voor modellen met één rolroer. Voor modellen met meerdere rolroeren hangt het aantal rolroerfunctie-items af van het werkelijke aantal rolroeren.

Neem de instelling van Laag als voorbeeld.

#### Instelling

- 1. Tik op het functievak dat overeenkomt met Laag dat u wilt instellen, het momenteel geselecteerde functie-item wordt lichtgroen gemarkeerd.
- 2. Klik op+ of om de juiste waarde in te stellen. Klik vervolgens ор

om terug te keren naar de vorige interface.

cente

## 8.16,3 Elev. Naar vleugelklep

Deze mixfunctie wordt gebruikt om de koppeling tussen het hoogteroer en de vleugelklep in te stellen. Wanneer deze functie is ingeschakeld, zal de hoogteroer 2-masterbesturing van het model de vleugelklep proportioneel beïnvloeden, waardoor de draagkracht van het model toeneemt.

Opmerking: Voor staartloze vliegtuigen wordt rolroer 2 gebruikt in plaats van hoogteroer.

Neem de instelling Laag als voorbeeld. Instellen:

- 1. Tik op het functievak dat overeenkomt met Laag dat je wilt instellen, het momenteel geselecteerde functie-item wordt lichtgroen gemarkeerd.
- 2. Klik op+ of om de juiste waarde in te stellen.
- 3. Stel een schakelaar in om deze functie in te schakelen. Raak het vakje naast Start switch aan om de interface voor het toewijzen van schakelaars te openen. Klik vervolgens op i om terug te keren naar de vorige interface.

Opmerking: Raadpleeg de beschrijvingen in hoofdstuk 16 voor de instellingen van

de schakelaar.

Raadpleeg voor de instelling van Hoog de instelling van Laag. elpouncente

Paladin 🎟 De interface is voor het model met staartvleugels. 1: FlvSkv01 ТХ Elev aileron Condition 1 Normal Function Low High AILE 0% AILE2 AILE3 AILE4 0% 0% Tik op om de **snelheid** te De interface is voor bet model zonder staartvleugels. RX X 1: FlySky01 Elev aileron Condition 1: Normal Function LOW High 100% ALL F AILE2 100% 100% 100% AILE3 AILE4 100% NUN De interface is voor het model met staartvleugels. ✓ 1: FlySky01 τх Elev. to flap Condition 1: Normal ELEV 100 FLAP (1)Start switch (Off) (2) Down side rate Up side rate 10% te openen. (2) Tik op het item Uitvoersnelheid voor vleugelklep gekoppeld aan hoogteroer De interface is voor het model zonder staartvleugels.











# 8,16.4 Elev. Naar remklep

Deze mixfunctie wordt gebruikt om de koppeling tussen het hoogteroer en de remklep in te stellen. Als deze functie is ingeschakeld, heeft de hoogteroer/rolroer 2-masterbesturing van het vliegtuigmodel invloed op de remkleppen in de ingestelde snelheid, waardoor de lift van het vliegtuigmodel toeneemt.

Opmerking: deze functie is alleen beschikbaar voor modellen met 4 kleppen. Voor vliegtuigen zonder staart wordt rolroer 2 gebruikt in plaats van hoogteroer.

Neem de instelling Laag als voorbeeld. Instellen:

- 1. Tik op het functievak dat overeenkomt met Laag dat je wilt instellen, het momenteel geselecteerde functie-item wordt lichtgroen gemarkeerd.
- 2. Klik op+ of - om de juiste waarde in te stellen.
- 3. Stel een schakelaar in om deze functie in te schakelen. Tik op het vakje naast Start switch om de interface voor het toewijzen van schakelaars te openen. Klik vervolgens op 🗹 om terug te keren naar de vorige interface.

Opmerking: Raadpleeg de beschrijvingen in hoofdstuk 16 voor de instellingen van de

schakelaar.

Raadpleeg voor de instelling van Hoog de instelling van Laag.

# 8.17 Roer

hikbaar voor versie 1.0.65 of later

Deze sectie introduceert de instellingen van de roer- en de mixfunctie. De parameterinstellingen van deze functie zijn voor de huidige conditie. Om in een andere conditie in te stellen, moet je eerst de conditie wijzigen.

Opmerkingen: Door de verschillende modelstructuren (bijvoorbeeld verschillend aantal rolroeren en kleppen), kan het overeenkomstige functiemenu verschillend zijn.

# 8.17.1 Rudd. Linkage

Deze functie is van toepassing op het model met winglets en wordt gebruikt om de roerhoek van de winglet aan te passen. De winglets worden gebruikt om het wervelprobleem aan de vleugeltips op te lossen en zo de geïnduceerde weerstand te verminderen en de efficientie te verbeteren. De winglets worden meestal symmetrisch verticaal aan beide vleugeltips aangebracht of onder een bepaalde hoek naar buiten uitgetrokken.

Winglets verhogen de effectieve hoogte-breedteverhouding zonder de vleugelbelasting en het gewicht significant te verhogen. Hoewel de geïnduceerde weerstand effectief kan worden verminderd door de vleugel te verlengen, zal dit tegelijkertijd ook de parasitaire weerstand en de sterkte van de vleugelbelasting verhogen, wat resulteert in een onbeduidende winst. De winglets kunnen de hoogte-breedteverhouding effectief verhogen zonder de spanwiidte te vergroten.

Opmerking: Deze functie is beschikbaar voor het model met staartloze-2RUD.

Neem de instelling van Laag als voorbeeld.

Instellen:

- Tik op het functievak dat overeenkomt met Laag dat je wilt instellen, het 1. momenteel geselecteerde functie-item wordt lichtgroen gemarkeerd.
- 2. Klik op+ of - om de juiste waarde in te stellen. Klik vervolgens op terug te keren naar de vorige interface.

Raadpleeg de beschrijving hierboven voor het instellen van Hoog.













(2) Tik om de snelheid te selecteren.

De interface is voor het model zonder staartvleugels



Bilibili

# 8,17.2 Rudd. Naar rolroer

Deze mengfunctie wordt gebruikt om de koppeling tussen het richtingsroer en het rolroer in te stellen. Het wordt gebruikt om de snelheid in te stellen waarmee alle stuurvlakken die van invloed zijn op het aërodynamische vlak, veranderen afhankelijk van het aërodynamische vlak. Je kunt dit aanpassen met de twee kanten (Omhoog/Omlaag) en ondertussen kun je het effect van deze stuurvlakken op de vliegrichting corrigeren.

Neem als voorbeeld de instelling Laag. Instellen:

- 1. Tik op het functievakje dat overeenkomt met Laag dat u wilt instellen, het momenteel geselecteerde functie-item wordt lichtgroen gemarkeerd.
- 2. Klik op+ of om de juiste waarde in te stellen.
- 3. Stel een schakelaar in om deze functie in te schakelen. Tik op het vakje naast Start switch om de interface voor het toewijzen van schakelaars te openen. Klik vervolgens op om terug te keren naar de vorige interface.

Opmerking: Raadpleeg de beschrijvingen in hoofdstuk 16 voor de instellingen van de

schakelaar.

Raadpleeg de beschrijving hierboven voor de instelling van Hoog.

# 8.17.3 Rudd, Naar hoogteroer

Deze mengfunctie wordt gebruikt om de koppeling tussen het richtingsroer en het hoogteroer in te stellen. Deze functie wordt gebruikt wanneer het nodig is om de koppeling tussen het hoogteroer en het richtingsroer te realiseren, om de offset in de werprichting te corrigeren wanneer het aerobatische modelvliegtuig draait en zijwaarts vliegt. Voor staartloze vliegtuigen wordt rolroer 2 gebruikt ter vervanging van het hoogteroer om de hoogteroerfunctie te realiseren.

Neem de instelling van Laag als voorbeeld. Instellen:

- 1. Tik op het functievak dat overeenkomt met Laag dat je wilt instellen, het momenteel geselecteerde functie-item wordt lichtgroen gemarkeerd.
- 2. Tik op+ of om de juiste waarde in te stellen.
- 3 Stel een schakelaar in om deze functie in te schakelen. Tik op het vakje naast Start switch om de interface voor het toewijzen van schakelaars te openen. Klik vervolgens op 🗹 om terug te keren naar de vorige interface.

stelle Raadpleeg de beschrijving hierboven voor het instellen van Hoog.

RX 🔀 !1: FlySky01 TX Rudd. to aile. Condition 1: Normal RUDD 100 100 AILE 100 100 (1) -> Start switch (Off) Down side rate (2) Up side rate 10% (1) Tik om de interface voor het toewijzen van schakelaars te openen.

(2) Tik om het item voor de outputsnelheid voor rolroer

gekoppeld aan het richtingsroer te selecteren.

Paladin 🎟

voget



selecteren De interface is voor het model zonder staartvleugels. 1: FlySky01 TX Rudd to Ele











# 8.18 Vlinder

Opmerking: deze functie is beschikbaar voor versie 1.0.65 of late

Deze functie zorgt voor vertraging door de snelheid van rolroeren, flaps, spoilers en hoogteroer aan te passen, d.w.z. rolroeren worden omhoog gebracht en flaps worden tegelijkertijd omlaag gebracht. Deze functie is zeer effectief wanneer het model landt, d.w.z. door de snelheid van het model te verminderen, wordt er meer overtrekmarge gecreëerd aan de vleugeltip, waardoor er minder risico is op overtrekken aan de vleugeltip. En er wordt meer lift gegenereerd aan de wortel van de vleugel, waardoor er minder glijsnelheid is. De instelling van de functieparameters geldt voor de huidige conditie. Om in een andere conditie in te stellen, moet u eerst de conditie wijzigen.

Opmerkingen: Deze functie is beschikbaar voor vliegtuigen met meerdere vleugels.

Neem de instelling van AILE als voorbeeld.

Instelling:

- 1. Tik op het functievakje dat overeenkomt met de AILE die u wilt instellen, het momenteel geselecteerde functieitem wordt lichtgroen gemarkeerd.

Opmerking: Raadpleeg de beschrijvingen in hoofdstuk 16 voor de instellingen van

de schakelaar.

Raadpleeg de beschrijving hierboven voor het instellen van andere functies.

RX 🔀 1: Fly	/Sky01	ТХ		Butterfly	1	
Condition	1: Norm	nal				
Function	Rate	Function	Rate	Ctrl: None		
AILE	30%	Flap	30%			
AILE2	30%	Flap 2	30%			
AILE3	30%	FLAP3	30%	│ <del>╺</del> ╋╸ │		
AILE4	30%	FLAP4	30%			1
Spoiler	30%					
Elevator	30%	Elevator2	30%			
-	(1)		(4)	(2)		

 $(\underline{1})$  Tik om de **snelheid** te selecteren.

(2) Tik om de interface voor het toewijzen van schakelaars te openen. Opmerking: Het aantal rolroeren dat wordt weergegeven, is gebaseerd op de instellingen van de vleugelindeling.

# 8.19 V Staart

Deze functie wordt gebruikt om de snelheid van de 2 staartvinnen van de V-vormige staart aan te passen bij het sturen en bij het pitchen. Het V-vormige staartvliegtuig voert de roer- en hoogteroerbewegingen uit via 2 servo's. In dit systeem voert één van de staarten de roerfunctie uit en de andere de hoogteroerfunctie, wat overeenkomt met respectievelijk twee kanalen. Wanneer de roerfunctie wordt uitgevoerd, bewegen de twee stuurvlakken in tegengestelde richtingen. Wanneer de hoogteroerfunctie is geïmplementeerd, bewegen de twee stuurvlakken in dezelfde richting. Met deze interface kun je de hoogteroer- en roersnelheid instellen, d.w.z. de hoogteroerfrequentie is voor het realiseren van de hoogteroerfunctie en de roersnelheid is voor het realiseren van de roerfunctie.

De functieparameterinstelling is voor de huidige conditie. Om in een andere toestand in te stellen, moet u eerst de toestand wijzigen.

Opmerking: Deze functie is beschikbaar voor modellen met V Tail.

Instellen:

- 1. Tik op V Tail om de instellingsinterface te openen.
- Raak Elevatorsnelheid aan en klik vervolgens op+ of - om een geschikte waarde in te stellen.
- 3. Tik op Rudder rate en klik vervolgens op+ of om een geschikte waarde in te stellen. Klik op om terug te keren naar de vorige interface.









# Paladin m

#### Opmerking: voegt een set logische schakelaars toe. Dit is beschikbaar voor versie 1.0.65 of later.

#### schakelaars

8.20 Logische

Een logische schakelaar is een virtuele schakelaar die bestaat uit 2 tot 4 schakelaars die worden geactiveerd of gedeactiveerd volgens een wiskundige relatie.

Als er een wiskundige logische relatie bestaat tussen bepaalde schakelaarbedieningen en de andere twee schakelaarbedieningen, kan deze functie worden gebruikt om deze logica uit te drukken en te gebruiken als een logische schakelaar in de besturing. De logische schakelaar kan worden geselecteerd in elk menu waar schakelaars kunnen worden toegewezen.

Het systeem ondersteunt het instellen van vier groepen logische schakelaars in totaal. Er zijn drie logische differentiaties tussen twee schakelaars: AND, OR en XOR.

#### Instellen:

- 1. Tik op een logische schakelaar die je wilt instellen.
- Raak de bovenste Select Sw. aan en klik op One of Double en hun posities, klik dan op om terug te keren naar de vorige interface.
- Tik op een logische differentiatie die je wilt instellen: AND, OR of XOR. Raadpleeg de volgende tabel voor meer informatie over logische definities en statussen.
- 5. Schakel de schakelaars om om te controleren of alles werkt zoals verwacht.

Opmerking: De instelling van een logische schakelaar heeft alleen zin als deze is samengesteld uit verschillende andere schakelaars.

	Sch	akelaar	Logische schakelaar			
1	Schakelaa	Schakelaa	AND	OF	XOR	
C	r1	r 2				
	UIT	UIT	UIT	UIT	UIT	
	UIT	AAN	UIT	AAN	AAN	
	AAN	UIT	UIT	AAN	AAN	
	AAN	AAN	AAN	AAN	UIT	

deloounicenter Baillien



(1) en (3) Tik hier om een schakelaar te selecteren in het keuzemenu voor schakelaars.

(2) Tik hier om een schakelaar te selecteren in het keuzemenu voor schakelaars.

EN Als schakelaar 1 en schakelaar 2 actief zijn, is de logische schakelaar ingeschakeld. Als schakelaar 1 of schakelaar 2 uit is, of schakelaar 1 en schakelaar 2 zijn allebei uit, dan is de logische schakelaar uit.

OF Als schakelaar 1 of schakelaar 2 actief is, of schakelaar 1 en schakelaar 2 zijn allebei aan, dan is de logische schakelaar aan. Als schakelaar 1 en schakelaar 2 allebei uit zijn, is de logische schakelaar uit.

XOR Als schakelaar 1 of schakelaar 2 actief is, is de logische schakelaar aan, maar als schakelaar 1 en schakelaar 2 allebei actief of uit zijn, is de logische schakelaar uit.

(4) Om de statussen van schakelaar 1, schakelaar 2 en logische schakelaar 1 weer te geven.





Website



Facebook



# 8,21 Houding

OUNCE

Met deze functie kunnen maximaal 9 outputwaarden worden ingesteld voor kanalen die zijn toegewezen met attitude-functies. De uitgangswaarde van het kanaal kan worden omgeschakeld met de combischakelaa🏡

Functie-instelling:

- 1. Tik op Attitude om de instellingsinterface te openen.
- 2. Tik op het functievakje met "--" om de interface voor het toewijzen van schakelaars te openen. Tik op een schakelaar die u wilt instellen of druk/ trek aan de fysieke schakelaar op de zender. Klik op

🕻 om terug te keren naar de vorige interface. Nadat deze twee schakelaars zijn toegewezen, worden de functie en de uitgangswaarde gecontroleerd door de combischakelaar.

- 3. Wijzig de namen van de presets door op het donkergroene functievak te tikken dat je wilt wijzigen. Er verschijnt een popupmenu, je kunt op het gewenste teken tikken en vervolgens op Enter klikken om af te ronden.
- 4. Klik op+ of om de juiste waarde in te stellen. Gebruik de combischakelaar om de functie te wijzigen. Klik op≰ om terug te keren naar de vorige interface.

Opmerkingen:

- 1. De rate waarde geeft de output in percentage van een kanaal aan.
- De combischakelaar moet worden ingesteld voordat andere tarieffuncties kunnen worden geselecteerd. Je kunt 9 outputwaarden schakelen via deze combischakelaar nadat de instelling is voltooid.

3. Alleen de tuimelschakelaar kan worden toegewezen.

afun 4. Deze functie is niet beschikbaar voor zweefvliegtuigmodellen.



 $\underline{(1)}\ /\ \underline{(2)}\ \text{Tik}$  om de interface voor het toewijzen van de schakelaar te openen. "--" geeft aan dat de schakelaar niet is toegewezen.

illie

(3) Tik op het donker/lichtgroene vlak om de uitgangsnamen van de negen kanalen in te stellen.

De interface voor het toewijzen van schakelaars









Facebook

# 8.22 Telemetriebesturing

Opmerking: deze functie is beschikbaar voor versie 1.0.70 of later

Deze functie kan de transferbackgegevens omzetten in variabele waarden voor de besturing. U kunt 2 willekeurige retourwaarden kiezen om om te zetten in "TEL1" en "TEL2", en deze toewijzen als een besturing in **Functietoewijzing**, Schakeltoewijzing, Mixen en andere functies. Gebruik bijvoorbeeld de temperatuursensor om het koellichaam in te schakelen voor koeling.

Instellingen:

- 1. Tik op **Telemetriecontrole**.
- 2. Tik op de TEL die u wilt instellen om de instellingsinterface te openen.
- Selecteer een geschikte sensor en klik vervolgens op om terug te keren naar de interface voor het instellen van parameters.
- Tik op de parameter en klik op+ of om een geschikte waarde in te stellen. Klik op om terug te keren.

Opmerking: je kunt de telemetrie instellen als schakelaar, besturing of master van een mix om een slimme besturing te krijgen via de variabele gegevens van de sensor.

er Baillien

	RX 🔀 1: FlySky01	TX	Telemetry cont	rol 🖊
	TEL1: RPM-SP[60]:	100%		
$ \  \  \  \  \  \  \  \  \  \  \  \  \ $	(TEL2: None			
	RX 🔀 🚦 1: FlySky01	TX 💶 T	elemetry contro	
$\left[ \right]$	Please choose: None	1		_
	RX 🔀 1: FlySky01	TX 💶 T	elemetry contro	
	None			
$ \  \  \  \  \  \  \  \  \  \  \  \  \ $	TX voltage[0]			
			- <u>v</u> C	
	RX 1: FlySky01		elemetry contro	
	Please choose: TX vo	oltage[0]		
	TEL.: 3.6	Cont.	: - 100%	
	Down	<sup>0</sup> Nedian	100 UP	
<b>.</b>	Range: D 3 7	F 13		
(1)				
<u>(2)</u>	Neutral: 4.0			
<u>(3)</u> →	Dead-z: 4.0 ~	4.0		(_)

Paladin 🎟

(1) D: De hier ingestelde sensorgegevens worden geconverteerd naar de regelwaarde -100%; UP : de hier ingestelde sensorgegevens worden geconverteerd naar de regelwaarde 100%.

Na het instellen van de gegevens: D waarde ~ UP waarde die overeenkomt met de regelwaarde -100% (min.)~ 100% (max.)

(2) Netural: Volgens de ingestelde UP- en D-eindwaarden wordt de neutrale waarde automatisch gegenereerd en is de corresponderende uitgangsregelwaarde 0% (neutrale waarde).

Als het regelgebied dat overeenkomt met de vereiste gegevens niet symmetrisch is, kan deze waarde worden gewijzigd om de vereiste neutrale waarde in te stellen. Het instelbereik wordt beperkt tot tussen de UP- en D-waarden.

(3) De standaard neutraal heeft geen dode zone. Dit item kan worden ingesteld als je een klein bereik van waarden wilt die rond de neutraal schommelen (dit heeft geen invloed op de regelwaarde). Binnen dit bereik is de regeluitgang altijd 0% (neutrale waarde). De toegang tot de dode-zone-instelling is beperkt tot beide zijden van de neutraal en het midden van de UP- en D-eindwaarden.

Toepassingsvoorbeeld:

Gebruik de gegevens van de temperatuursensor om het koellichaam in te schakelen via de telemetriefunctie. Als de temperatuur hoger is dan 30° C, wordt het koellichaam ingeschakeld.

Het voorbereidingsproces verloopt als volgt: Installeer de temperatuursensor en sluit deze aan op de ontvangere Installeer de servo







Bilibili

**FLY**SKY

voor het regelen van het koellichaam en sluit deze aan op de ontvanger> Sluit de zender aan op de ontvanger.

Aan de zenderzijde is het nodig om de programmamixfunctie te gebruiken om dit te bereiken. De stappen zijn als volgt:

1. Ga naar de interface **Program Mixes** en voltooi de volgende instellingen.

- Selecteer een hulpkanaal als master, bijvoorbeeld hulpkanaal 18.
- Stel het servokanaal in dat het koellichaam regelt, bijvoorbeeld hulpkanaal 5. Stel het in op Slave.
- Klik op **Mix rate**. Selecteer het lijntype en selecteer het punt op de middelste positie en stel de snelheid in op de juiste waarde, bijvoorbeeld 100%.
- Wijs TEL1 toe als schakelaar om de mix te regelen.
- 2. Ga naar de Telemetriebesturingsinterface.

,UML'

• Stel TEL1 in op de temperatuursensor en stel de natuurlijke waarde in op 30.

Als de temperatuur hoger is dan 30° C, staat de schakelaar TEL1 op ON en draait Mix 10. Als de temperatuur lager is dan 30° C, staat de schakelaar op OFF, stopt de werking en stopt het kanaal met de uitvoer





# 9. Helikopter exclusieve functie-instelling

In dit hoofdstuk worden de functie-instellingen van Helicopter voornamelijk in standaardconditie besproken. Nadat u de gerelateerde modelparameters kunt instellen via Basis> Modellen, hebt u toegang tot het Model om de gerelateerde functies van het model in te stellen via Home1> Model.



## 9.7 Servosnelheid

NUO

Raadpleeg 8.7 Servosnelheid voor deze functie.





П





# 9.8 Gasklep Curve

Raadpleeg 8.8 Gasklepcurve voor deze functie.

# 9.9 Toonhoogtecurve

Pas in de huidige toestand de bewegingscurve van de helikopterneus aan zodat deze overeenkomt met de gashendeluitgang om de beste vluchtstatus te bereiken. Om in een andere toestand in te stellen, moet je eerst de toestand wijzigen. Verschillende outputsnelheden kunnen worden verkregen door meerpunts lineaire instellingen (maximaal 11 punten).

#### Instelling:

Opmerking: Voor de instelling van Rate/Offset, raadpleeg de beschrijving in Gasklepcurve hierboven. Raadpleeg voor het lijntype de beschrijvingen in hoofdstuk 16.

## 9.10 Smoorklep

Raadpleeg 8.9 Gaskleponderdrukking voor deze functie.



# 9.11 Stationair omhoog

Raadpleeg 8.10 Stationair draaien voor deze functie.

# 9.12 Gasklep vasthouden

Het snel vergrendelen van de uitgangswaarde van het gaskanaal op een vooraf ingestelde waarde door middel van één schakelaar kan helpen bij een noodlanding of kan fungeren als een gasklepvergrendelingsschakelaar om de gasklepstand op een veilige plaats te vergrendelen tijdens de inbedrijfstelling. Deze functie is niet geldig wanneer de gashendelafnameschakelaar is ingeschakeld. Wanneer de gashendelblokkering is ingeschakeld, is het mengen van de gashendel uit andere functies ongeldig. De gasklepfunctie wordt uitgevoerd na kanaalbewerkingen (Rijrichting, Bereik, Normaal en Achteruit en kanaalvertraging) met de ingestelde houdwaarden. De mixen van de throttle-functie op andere functies worden ook in werking gesteld met de waarde.

Instellen:

- 1. Raak Throttle hold aan om de instellingsinterface te openen.
- 2. Klik op+ of om een geschikte waarde in te stellen.
- 3. Klik op om de schakelaar in te stellen om de functie in/uit te schakelen.

ouncenterba Opmerking: Raadpleeg de beschrijvingen in hoofdstuk 16 voor de instellingen van de schakelaar.



RX X 1: FlySky

Throttle hold







Facebook



# 9.13 Gasklepnaald

Raadpleeg 8.11 Gasklepnaald voor deze functie.

## 9.14 Swashplate

Opmerking: Deze functie is afgeleid van de originele mixen en is alleen beschikbaar op versie 1.0.65 of later.

Stem in de huidige toestand de rolroeren, elevatie en pitch van de helikopter af op de mixen van de servo's om het beste vliegeffect te bereiken.

#### Instelling:

- 1. Tik op Swashplate-mix om de instellingsinterface te openen.
- 2. Tik op het item dat u wilt instellen.
- 3. Klik op+ of om de juiste waarde in te stellen. Klik op om terug te keren naar de vorige interface.

cent



# 9.15 Thro

# Gemengd

Stel in de huidige toestand de rolroeren, elevatie en het richtingsroer van de helikopter in op de mengsnelheid van de gashendel. Dit wordt gebruikt om de vliegbewegingen van de helikopter in alle richtingen te coördineren (vooruit, achteruit, links en rechts) om het effect van de manipulatie van de swashplate op de motor te compenseren bij het bedienen van rolroeren, hoogteroer en richtingsroer.

erkina: Deze functie is afaeleid van de originele mixen en is alleen beschikbaar op versie 1.0.65 of later

#### Instelling:

- 1. Tik op Thro mixed om de instellingsinterface te openen.
- 2. Tik op het item dat u wilt instellen.
- 3. Klik op+ of om de juiste waarde in te stellen. Klik op om terug te keren naar de vorige interface.

			Throttle mix
Condition 1:	Normai		
	Down	Up	
Aileron	- 10%	10%	
Elevator	- 10%	10%	+
Rudder	O%	O%	
Т	o throttle	1	
			_

Raak het outputsnelheidsitem aan voor gashendel gekoppeld aan rolroer, hoogteroer of richtingsroer.

# 9.16 Swashplate-ring

elbou

Beperk de bewegingshoek van de swaspplate. Verander de spoed van de helikopter door het slagbereik van rolroeren en hoogteroeren aan te passen om de helikopter in alle richtingen te laten bewegen (vooruit, achteruit, links en rechts). Als het slagbereik van rolroeren en hoogteroeren te veel verandert en de hoek van de vleugelplaat van de helikopter de limiet van de mechanische structuur overschrijdt, kan de helikopter ernstig beschadigd raken. Daarom kan deze functie de mechanische structuur van de helikopter beschermen.

Dit is een geavanceerde functie die betrekking heeft op de swashplate. Als je de mechanische structuur beschermt door de rolroer- en elevatiebewegingen te beperken via het maximale slagbereik, worden de bewegingen van de swashplate sterk beperkt. Maar deze functie stelt gebruikers in staat om meer bedieningsruimte te verkrijgen terwijl de prestaties van de functie gewaarborgd blijven.









## Instelling:

, INN

- 1. Tik op **Swashplate ring** om de instellingsinterface te openen.
- 2. Klik op+ of - om de juiste waarde in te stellen. Klik op 🕻 om terug te keren naar de vorige interface.

Opmerking: De groene cirkel is het maximale bereik van de swashplate. De lengte van de lijn geeft de hoek van de huidige swashplate aan. Als de hoek van de swashplate groter is dan de straal, wordt deze beperkt tot de waarde van de straal.



(Tik herhaaldelijk om de functie in of uit te schakelen.

# 9.17 Zweefinstelling

In de huidige toestand kan de helikopter gemakkelijk zweven door de snelheid van de gashendel en pitch aan te passen. Om in een andere toestand in te stellen, moet je eerst de toestand wijzigen.

#### Instelling:

- 1. Raak Hover adjust aan om de instellingsinterface te openen.
- 2. Tik op de functie die u wilt instellen.
- 3. Klik op+ of om de juiste waarde in te stellen.
- 4. Klik op om de interface te openen en klik op **Throttle** control om de interface voor het toewijzen van besturingselementen te openen. Klik daarna op een knop die u wilt instellen voor gashendelbediening of draai aan de fysieke knop op de zender. Klik vervolgens opy om terug te keren naar de vorige interface.

Tik op **pitch control** om de interface voor het toewijzen van besturingselementen te openen. Klik op een knop die u wilt instellen voor gashendelbediening of draai aan de natuurkundige knop op de zender.

Opmerking: Voor de bediening van de functie kunt u alleen een knop instellen.









# Paladin 🚥

# 9.18 Gyroscoop

Stel de uitgangswaarde van het gyroscoopkanaal in.

Het systeem is vooraf ingesteld met twee gyroscoopmodi waartussen je kunt schakelen met een schakelaar. U kunt schakelen tussen de modi om de gevoeligheid van het uitgangskanaal van de gyroscoop in te stellen. Het wordt aanbevolen een schakelaar met twee standen toe te wijzen om te schakelen tussen gyroscoop 1 en gyroscoop 2.

De functieparameterinstelling is voor de huidige toestand. Om in een andere toestand in te stellen, moet u eerst de toestand omschakelen.

Instellen:

- 1. Tik op Gyroscope om te openen.
- 2. Tik op om het menu te openen en wijs vervolgens een schakelaar toe om deze functie te bedienen. Wijs bijvoorbeeld SWB in de bovenste stand toe om Gyroscoop1 in te schakelen.
- 3. Zet de SWB-schakelaar in de bovenste stand en gebruik+ of - om de gevoeligheidswaarde van Gyroscopel te wijzigen.
- Zet de SWB-schakelaar in de onderste stand en gebruik + of - om de gevoeligheidswaarde van Gyroscope2 te veranderen. Klik op om terug te keren naar de vorige interface.

Opmerking: Raadpleeg de beschrijvingen in hoofdstuk 16 voor de instellingen van de schakelaar.



# 9.19 Gouverneur

Stel de outputwaarde van het Governor-kanaal in om het toerental van de helikopterpropeller aan te passen zodat de helikopter stabieler vliegt. De functieparameterinstelling is voor de huidige toestand. Om in een andere toestand in te stellen, moet u eerst de toestand wijzigen.

#### Instelling:

- 1. Tik op Governor om de instellingsinterface te openen.
- Klik op+ of om de juiste waarde in te stellen. Klik op om terug te keren naar de vorige interface.



## 9.20 Logische schakelaars

Raadpleeg 8.20 Logische schakelaars voor deze functie.

# 9.21 Telemetriebesturing

elpounce

Raadpleeg 8.22 Telemetriebesturing voor deze functie.







Website

wenter Baillie



ouwcenter Baillie

# **10.** Multicopter exclusieve functie-instelling

In dit hoofdstuk worden de functie-instellingen van Multicopter voornamelijk in standaardconditie besproken. Nadat u de gerelateerde modelparameters kunt instellen via Basis> Modellen, hebt u toegang tot het model om de gerelateerde functies van het model in te stellen via Home1> Model.

Opmerking: de functie-interface kan verschillen afhankelijk van de verschillende modelconfiguraties.



# 10.1 Servo's weergeven

Raadpleeg 7.1 Display Servos yoor deze functie.

# 10.2 Toestand

Raadpleeg 8.2 Voorwaarde voor deze functie.

# 10.3 Func. Rate (AFR)

Zie 8.3 Func. Rate(AFR) voor deze functie.

# 10.4 DR-instelling

Raadpleeg 8.4 DR Setup voor deze functie.

# 10.5 Kanaal-offset

Raadpleeg 8.5 Channel Offset voor deze functie.

# 10.6 Pro. Mixen

Raadpleeg 8.6 Pro. Mixes voor deze functie

# 10.7 Servosnelheid

Raadpleeg 8.7 Servosnelheid voor deze functie.











INC

Raadpleeg 8.8 Gasklepcurve voor deze functie.

## **10.9** Gashendel vasthouden

Raadpleeg 9.12 Gashendel vasthouden voor deze functie.

# 10.10 Houding

Modelbouwcenter Baillien

odebourner baillien







Modelpourventer Baillie

Paladin 🚥

Modelp





Jouwcenter Baillie

# 11. Auto exclusieve functie-instelling

In dit hoofdstuk worden de functie-instellingen van **de auto** voornamelijk in de standaardtoestand beschreven. Nadat u de gerelateerde modelparameters kunt instellen via Basis> Modellen, hebt u toegang tot het model om de gerelateerde functies van het model in te stellen via Home1> Model.





De interface van het automodel met de baan





# 11.1 Servo's weergeven

Raadpleeg 7.1 Display Servos yoor deze functie.

# 11.2 Toestand

Raadpleeg 8.2 Voorwaarde voor deze functie.

# 11.3 Func. Rate (AFR)

Zie 8.3 Func. Rate(AFR) voor deze functie.

# **11.4** DR-instelling

Raadpleeg 8.4 DR Setup voor deze functie.

# 11.5 Kanaal-offset

Raadpleeg 8.5 Channel Offset voor deze functie.

# 11.6 Pro. Mixen

Raadpleeg 8.6 Pro. Mixes voor deze functie.

# 11.7 Servosnelheid

Raadpleeg 8.7 Servosnelheid voor deze functie.









# 11.8 Gasklep Curve

Raadpleeg 8.8 Gasklepcurve voor deze functie.

# 11.9 ABS

Deze functie kan worden gebruikt om pulsremmen in te stellen, waarbij de remmen periodiek worden gelost wanneer er wordt geremd, om slippen, wegdrijven of te weinig draaien als gevolg van geblokkeerde wielen te voorkomen.

Opmerking: deze functie is beschikbaar voor humveemodellen.





OUNC

Hiermee wordt het interval tussen pulsen ingesteld. Het instelbereik is 20% tot 100%. De standaardwaarde is 50%. Hoe groter de waarde, hoe langer de intervaltijd tussen pulsen.

De waarde 100% geeft aan dat het interval 0,5S is.

Instelling:

- 1. Tik op **Cyclus** om de instellingsinterface te openen.
- Klik op+ of om de juiste waarde in te stellen. 2. Klik op om terug te keren naar de vorige interface.

#### Punt

Dit wordt gebruikt om de startpositie van de pulsremfunctie in te stellen. Het instelbereik is 20% tot 100%. De standaardwaarde is 30%. Hoe hoger de waarde, hoe dichter de stickpositie die de pulsremfunctie activeert bij de volledige rempositie is. 0%-100% is de volledige verplaatsing van de gashendel.

Instelling:

- 1. Tik op Cycle om de instellingsinterface te openen.
- 2. Klik op+ of - om de juiste waarde in te stellen. Klik op om terug te keren naar de vorige interface.

## Duty

Om de lengte van de rem - ontkoppelingscyclus bij pulsremmen in te stellen tussen -4 en +4. Standaard: 0. Wanneer de waarde wordt gewijzigd, worden de pieken en dalen van de remcyclus aangepast. Standaard: 0. Wanneer de waarde wordt gewijzigd, veranderen de piek- en dallengtes van de blokgolf van de rempuls overeenkomstig. Je kunt de verhouding tussen remmen en loslaten aanpassen. De verhouding is 1:1 als de cycluslengte is ingesteld op "0". De verhouding is 1:2 wanneer de cycluslengte is ingesteld op "1". En de verhouding is 2:1 wanneer de cycluslengte is ingesteld op "-1".

#### Instellen:

- 1. Tik op **Cycle** om de instellingsinterface te openen.
- 2. Klik op+ of - om de juiste waarde in te stellen. Klik op⊈ om terug te keren naar de vorige



















# 11.10 Spoor mengen

#### Opmerking: Deze functie is beschikbaar voor versie 1.0.65 of later

Als deze functie is ingeschakeld, kan de regelaar die overeenkomt met het linkerspoor de veranderingen van het linker- en rechterspoor in dezelfde snelheid regelen om vooruit en achteruit te gaan, en kan de regelaar die overeenkomt met het rechterspoor de veranderingen van het linker- en rechterspoor in omgekeerde snelheid regelen om naar links en rechts te gaan. De snelheden voor vooruit, achteruit, links en rechts kunnen worden ingesteld in het functiemenu.

Opmerking: Deze functie is beschikbaar voor het spoormodel.

#### Instelling:

Nodelpr

- 1. Raak **Delay** aan om de instellingsinterface te openen.
- 2. Tik op het functie-item dat u wilt instellen. Het huidige geselecteerde functie-item wordt lichtgroen gemarkeerd.

## 11.11 Logische schakelaars

Raadpleeg 8.20 Logische schakelaars voor deze functie.

# 11.12 Telemetriebesturing

Raadpleeg 8.22 Telemetriebesturing voor deze functie.

deloounicenter Baillien

•	RX <b>I : Fly</b> Left _ Throttle	5ky01	TX <b>I</b> Right Turn	Track mixing Front: 100%	<	
	100	Left track	100	Back: 100% Right: 100%	×	
	-		+	Left: 100%	0	ile
					80	
			ر ف	<u>n</u> te		
		,ou	<i>b</i>			
MC	dell	Ų				









Facebook

uwcenter Baillie



, sie 1.0.65 of later

# 12. Boot exclusieve functie instellen

Bilibili

Website

Facebook

OLIN

Dit hoofdstuk introduceert de functie-instellingen van **Boat** voornamelijk in de standaardconditie. Nadat u de gerelateerde modelparameters kunt instellen via **Basis**> **Modellen**, kunt u naar **Model** gaan om de gerelateerde functies van het model in te stellen via **Home1**> **Model**.





# **12.9** Logische schakelaars

Raadpleeg 8.20 Logische schakelaars voor deze functie.

## 12.10 Dubbele motormix

Deze functie wordt ingeschakeld als het scheepsmodel dubbele motoren zonder roeren heeft. Met de dubbele motormixfunctie kun je het schip vooruit/achteruit of links/rechts sturen.

Opmerking: Deze functie is beschikbaar voor versie 1.0.70 of later

#### Opstelling:

- 1. Raak Dual enigne Mix aan.
- 2. Tik op het functie-item dat je wilt instellen. Het momenteel geselecteerde functie-item wordt lichtgroen gemarkeerd.
- 3. Klik op+ of om een geschikte waarde in te stellen.
- Tik op om de functie in te schakelen en klik vervolgens op om terug te keren naar de vorige interface.



## 12.11 Rudd-koppeling

Opmerking: Deze functie is beschikbaar voor versie 1.0.70 of later.

Deze functie maakt het mogelijk wanneer het scheepsmodel dubbele motoren heeft met twee roeren om de uitvoer van de roeroverbrenging te realiseren. De instelling van de functieparameters geldt voor de huidige toestand. Om in een andere conditie in te stellen, moet u eerst de conditie wijzigen.

# Instellen:

1

#### Tik op Rudd Linkage.

- Tik op het functie-item dat je wilt instellen. Het huidige geselecteerde functie-item wordt lichtgroen gemarkeerd.
- 3. Klik op+ of om een geschikte waarde in te stellen.
- Tik op<sup>™</sup> om de functie in te schakelen en klik vervolgens op<sup>™</sup> om terug te keren naar de vorige interface.



# 12.12 Telemetriebesturing

Raadpleeg 8.22 Telemetriecontrole voor deze functie.

# 12.13 Gasklep vasthouden

Raadpleeg 9.13 Gasklep vasthouden voor deze functie.

# 12.14 Gashendel

Raadpleeg 8.11 Gasklepnaald voor deze functie.

# 12.15 Gasklep Curve

Raadpleeg 8.8 Gaskromme voor deze functie.



Bilibili





menter Baillie

Facebook



Souwcenter Baillie

sie 1.0.65 of later

# **13.** Robot exclusieve functie instellen

In dit hoofdstuk worden de functie-instellingen van Robot voornamelijk in de standaardtoestand beschreven. Nadat u de gerelateerde modelparameters kunt instellen via Basis> Modellen, hebt u toegang tot het Model om de gerelateerde functies van het model in te stellen via Home1> Model.



# 13.1 Servo's weergeven

Raadpleeg 7.1 Display Servos voor deze functie.

# 13.2 Toestand

Raadpleeg 8.2 Voorwaarde voor deze functie.

# 13.3 Func. Rate (AFR)

Zie 8.3 Func. Rate(AFR) voor deze functie.

# 13.4 DR-instelling

Raadpleeg 8.4 DR Setup voor deze functie.

# 13.5 Kanaal-offset

Raadpleeg 8.5 Channel Offset voor deze functie.

# 13.6 Pro. Mixen

Raadpleeg 8.6 Pro. Mixes voor deze functie.

# 13.7 Servosnelheid

Raadpleeg 8.7 Servosnelheid voor deze functie.

# 13.8 Telemetriebesturing

Raadpleeg 8.22 Telemetriebesturing voor deze functie.









# 23.9 Spoor mengen

NNC

Raadpleeg 11.10 Trackmixen voor deze functie.

## 13.10 Logische schakelaars

Raadpleeg 8.20 Logic Switches voor deze functie.

Nodelbouwcenter Baillien

Modelpour logities

微信公众号





ModelpourventerBailie



aillie

# **14.** Systeeminstelling

De inhoud van het systeemmenu wordt voornamelijk gebruikt om verschillende systeemfuncties van de zender in te stellen, zoals scherminstellingen, geluidsinstellingen enzovoort. Ga naar de systeemfuncties via Home1> Systeem.



# 14.1 Algemene functie-instelling

Dit hoofdstuk beschrijft de instelling van de algemene functie. Om toegang te krijgen tot de algemene functie via Home1> System > Algemeen.

	RX 🔀 11: FlySky01 TX 🔳	General K	Power on auto search receiver	
	Units		Factory reset	
			TX firmware update	
	Sound		About Dolodio DI 19	
	Vibration		ADOUL Palaciin PL To	
	Startup reminder failsafe is not set			
			X	

# 14.1.1 Taal instellen

U kunt de taal kiezen uit Engels en Chinees.

Instellen:

- 1. Raak Taal aan om te openen.
- 2. Tik op een geschikte taal. Klik vervolgens op≰ om terug te keren.

# 14.1.2 Eenheden

Kies welke eenheden je wilt gebruiken voor lengte en temperatuur.

Lengte kan metrisch en imperiaal systeem kiezen. De standaardinstelling is metrisch. Temperatuur kan worden geselecteerd in Celsius en Fahrenheit. De standaardinstelling is Celsius.

Website

Instellen:

Tik op **Eenheden** om een geschikt item in te voeren en klik erop. Klik vervolgens op**⊈** om terug te keren.









TX

Imperial

Fahrenheit

Length

Temperature

RX X 1: FlySky01


Bilibili

微信公众号

Website Facebook

\_\_\_\_\_



#### 14.1.7 Fabrieksinstellingen

1110

Zet de zender terug naar de fabrieksinstellingen. Alle gegevens, inclusief alle modelgegevens en systeeminstellingen, worden gereset.

#### Instellen:

Tik op Fabrieksreset en klik op Ja in het pop-up scherm. Vervolgens wordt de zender teruggezet naar de fabrieksinstellingen.



RX 🔀 1: FlySky01

Updating the transmitter

firmware may cause model

data to be restored to

factory defaults.

Are you sure?

Soumcente

About Paladin PL18

Yes

Vibration

Power\_on

Factory I

TX firm⊮

inter Baillie

#### 14.1.8 Firmware zender bijwerken

Updaten van de firmware van de zender. Als u de firmware van de zender wilt bijwerken, gebruikt u deze functie om de zender eerst in de bijwerkmodus te zetten en vervolgens de firmware van de zender bij te werken.



#### Setup:

- 1. Download de nieuwste firmware en open deze.
- 2. Sluit de PC en de PL18-zender aan via de micro-USB-kabel.
- 3. Tik op TX firmware update via System> General, een popupscherm verschijnt. Klik op Ja om de zender in de updatestand te zetten.
- 4. De update-interface in de pc wordt rechts weergegeven, alleen ter referentie. Klik op Update om te beginnen.
- 5 tranmitter wordt weer ingeschakeld wanneer het De updateproces voltooid is. Verwijder vervolgens de USB-kabel en sluit de firmware af.

#### Opmerkingen:

- 1. De firmware van de zender kan ook worden bijgewerkt door FlyskyAssistant. Zorg er in dat geval voor dat de zender alleen op de PC is aangesloten.
- 2. Als meer dan één firmware tegelijkertijd wordt geopend, kan slechts één software de zender herkennen.

#### 14.1.9 Over Paladin PL18

Om systeeminformatie te bekijken, inclusief productnaam, softwareversie, datum van software-uitgave en hardwareversie.

Instellen:

Tik op Over Paladin PL18 om te bekijken.







# Paladin 🚥

#### 14.2 Weergave-instelling

In dit hoofdstuk wordt de instelling van de displayfunctie beschreven. Om toegang te krijgen tot de displayfunctie via Home1> Systeem > Display.



### 14.2.1 Time-out achtergrondverlichting

Wijzigt hoe lang het duurt voordat het scherm wordt uitgeschakeld wanneer het niet wordt gebruikt. De standaardinstelling is 30 seconden. U kunt naar wens een geschikte tijd instellen.

Instellen:

- 1. Tik op Time-out achtergrondverlichting om te openen.
- 2. Tik op het item dat u wilt instellen. Klik vervolgens op om terug te keren.

Opmerking: Als je het scherm langer aan laat, verbruikt het meer stroom en gaat de batterij mogelijk minder lang mee.

# 14.2.2 Helderheid achtergrondverlichting

Past de helderheid van de achtergrondverlichting van het scherm aan.

Instellen:

- 1. Tik op Helderheid achtergrondverlichting om in te voeren.
- Klik op +/- om een geschikte waarde in te stellen. Klik vervolgens op≰ om terug te keren.

Opmerking: Als je de helderheid hoger zet, verbruik je meer stroom en gaat de batterij minder lang mee.

#### 14.2.3 Stand-by time-out

Stelt de tijd van de stand-by time-out in.

Instellen:

- 1. Raak Stand-by time-out aan om dit te openen.
- Tik op het item dat je wilt instellen. Als u dit niet wilt instellen, klikt u op None (Geen). Klik vervolgens op ≤ om terug te keren.



aillie













#### 14.2.4 Automatisch uitschakelen

Om de functie in/uit te schakelen die de zender uitschakelt als deze niet op een ontvanger is aangesloten en niet wordt gebruikt.

Instellen:

- 1. Tik op Auto shutdown om te openen.
- 2. Tik op het item dat je wilt instellen. Als je dit niet wilt instellen, klik je op Geen. Klik vervolgens op⊠ om terug te keren.

RX X 11: ElySky01	
None	
5 minutes	۲
10 minutes	$\bigcirc$
20 minutes	$\bigcirc$
30 minutes	$\bigcirc$

### 14.3 Qucik Access Instelling

Deze functie wordt gebruikt om de snel omhoog, omlaag, naar links en naar rechts schuivende schermfuncties van de hoofdinterface in te stellen. Gebruikers kunnen de schuifscherminterface aanpassen aan hun behoeften. De standaardinstelling is Geen.

Instellen:

- 1. Tik op Qucik access en klik op het item dat u wilt instellen om de volgende interface te openen.
- 2. Tik op het item dat u wilt instellen. Klik vervolgens op dom terug te keren.

Opmerking: Wanneer u de hoofdinterface verschuift, verschuif dan vanaf het gebied zo dicht mogelijk bij de boden van de hoofdinterface. Schuif bijvoorbeeld vanaf de rechterschuif van de hoofdinterface in de afbeelding.

RX 🔀 !1: FlySky01

Model Select

2

Custom Menu

П

Website

Bilibili

Jouwce

微信公众号

**FLY** RY

Paladin 🚥

Routine 18ch

o

100 - 100 

-27

Þ

Facebook



# Paladin 🎟

#### **14.4** Positieschakelaar instellen

Deze functie wordt gebruikt om in te stellen of het een schakelaar met twee standen of een schakelaar met drie standen wordt voor SWE, SWF,

SWG en SWF, als je de schakelaar in deze vier schakelaars wilt vervangen.

#### Instellen:

- 1. Raak Instelling schakelaars aan om te openen.
- 2. Tik herhaaldelijk op de schakelaar die je wilt instellen om te wisselen tussen 3 niveaus of 2 niveaus. Klik vervolgens op om terug te keren.

RX 🔀 1: FlySky01	TX 🛄	Swtiches setup	<
SWE		3 levels	
SWF		2 levels	
SWG		2 levels	
SWH		2 levels	

illie

# 14.5 Stokkalibratie

Wordt gebruikt om de sticks (J1-J4) en de knoppen (VRA-VRE) te kalibreren.

Instellen:

- 1. Raak Stick Calib. aan om de kalibratie-interface te openen. Plaats de sticks en knoppen die op de interface zijn gemarkeerd in de centrale positie.
- Nadat je op Calibrate hebt geklikt, verschijnt het bericht 2. "Please move the sticks and knobs to the maximum and minimum travel'
- Duw alle staafjes J1-J4 in de richting 3. links/rechts/vooruit/achteruit naar de maximale of minimale verplaatsing.
- Draai alle knoppen VRA-VRE in de richting rechtsom/linksom 4. naar de maximale of minimale verplaatsing.
- Nadat je de stokken en de knoppen tot respectievelijk de maximale en minimale slag hebt gedraaid, klik je op🛿 om terug te keren.
  - Als het pop-upscherm "Calibration succeeds" (Kalibratie geslaagd) verschijnt, klik je op Exit (Afsluiten)
  - Als de kalibratie mislukt, raak je **Ja** aan om opnieuw te kalibreren. Om de kalibratie-interface automatisch af te sluiten, raak je Nee aan.



# 14.6 Bereiktest

Wordt gebruikt om te testen of de draadloze communicatie tussen de zender en de ontvanger normaal is en of er sprake is van radiostoring in de omgeving.

wenter Baillie Aangezien de werkelijke afstand tussen zender en ontvanger ver weg is, is het moeilijk om zender en ontvanger enkele honderden meters uit elkaar te plaatsen om te controleren of de RF-module normaal werkt. Door deze functie te gebruiken, kan de theoretische afstand tussen zender en ontvanger worden teruggebracht tot 30-40 meter. Wanneer deze functie is ingeschakeld, kan worden getest of de zender en ontvanger op korte afstand normaal werken, zodat de testtijd wordt bespaard.

Opmerking: Deze functie is alleen van toepassing op RF FRM301.

Instellen:

- 1. Zorg ervoor dat de zender en de ontvanger normaal verbonden ziin.
- 2. Ga naar de bereiktestinterface en trek de SWH-knop
- 3. Eén persoon staat op zijn plaats met het model in de hand,



Bilibili



Facebook



en de andere persoon houdt de zender vast en verwijdert zich geleidelijk tot 30-40 meter en loopt rond met deze afstand als straal gecentreerd op dit model.

- 4. Zorg ervoor dat de antenne van de zender niet geblokkeerd wordt. De antenne van de ontvanger is in een hoek van 90 graden geplaatst en er is geen interferentie tussen de zender en de ontvanger in de open ruimte.
- 5. Let op de signaalsterkte van de zender. Als de signaalsterkte hoog en stabiel is, betekent dit dat de radiofrequentie van dit systeem normaal werkt.

Opmerking: deze functie is van to

# RX I: Flysky01 TX Range test Pull the switch(SWH) to reduce the power of the transmitter. Power is normal. Signal: none RSSI: none

# 14.7 Helpcentrum

Om de gebruikershandleiding te verkrijgen via deze functie. Gebruikers kunnen contact met ons opnemen via de sociale accounts die in de interface worden vermeld.

ie 1.0.65 of later

#### Instellen:

vogelp

- 1. Tik op Helpcentrum om te openen.
- 2. Tik op het item dat u wilt bekijken, waarna de bijbehorende QR-code wordt weergegeven.

	1: FlySky01	TX 💶	Help Center	1
	Manual			$\left  \right\rangle$
	Official Website	<u> </u>		
	Facebook	N.		
	You Tube	2		
	X(Twitter)			
	61			
	J.			
)				





# 🛂 5. Aangepaste menu-instelling

Met deze functie kunt u het sorteren en verbergen van menu-items in het menugebied aanpassen. U kunt voorrang geven aan veelgebruikte functies boven zelden gebruikte functies en minder gebruikte functies verbergen. Standaard zijn alle functieitems zichtbaar.

Instellingen:

- 1. Tik op het menu Bewerken.
- 2. Tik op het item dat je wilt verplaatsen, namelijk het item in de markeringskleur is geselecteerd. Klik op **Omhoog verplaatsen** of **Omlaag verplaatsen** om de volgorde in de lijst te wijzigen.

Opmerking: rechts bevindt zich een functievakje. Als je het selectievakje inschakelt, betekent dit dat het functie-item wordt weergegeven. Als u het niet selecteert, betekent dit dat het functie-item verborgen is.

Verplaats bijvoorbeeld Func. toewijzen naar de tweede positie:

- 1. Tik op menu Bewerken.
- 2. Klik op Func. toewijzen.
- 3. Klik eenmaal op Verplaats omlaag om te voltooien.



(2) Tik om het geselecteerde item omhoog te verplaatsen.

(3) Tik om het geselecteerde item omlaag te verplaatsen.





# **26.** Dezelfde algemene bedieningsitems instellen

In dit gedeelte worden de stappen beschreven voor het instellen van enkele algemene bedieningsitems in de functie-instellingen.

#### 16.1 Schakeltoewijzing

OUN

Opmerking: deze functie is van toepassing op versie 1.0.65 of later.

Hoe een schakelaar voor bepaalde functies instellen.

#### 16.1.1 Normale ON/OFF-schakelaar instellen

Als de functie geen schakelaarbediening nodig heeft, kan deze worden ingesteld op "--" waarbij de status wordt ingesteld op **Openen** of **Sluiten**. Op dat moment is de functie uitgeschakeld of ingeschakeld. Bij het uitvoeren van de trainerfunctie kan de schakeltoestand van de leerlingafstandsbediening via deze functie worden ingesteld.

Instellen:

- 1. Ga naar de interface voor de schakeltoewijzing.
- 2. Klik op Openen om te schakelen tussen Openen of Sluiten.
- Klik op -- om de schakelaar te annuleren als een fysieke bediening op de zender is toegewezen.

Opmerking: Actieschakelaars ondersteunen de instelling van Normaal AAN of Normaal UIT niet. In de interface van een dergelijke schakeltoewijzing kunt u op -- tikken om alleen de schakeltoewijzingsfunctie uit te schakelen, bijvoorbeeld om de polariteit van de sensor te wissen, de timerschakelaar in/uit te schakelen, enzovoort.

#### 16.1.2 Positieschakelaar instellen

Voor twee- en driestandenschakelaars kunt u elke positie instellen op **Openen** of **Sluiten**.

Instellen:

- 1. Ga naar de interface voor het toewijzen van schakelaars.
- 2. Schakel de corresponderende fysieke bediening op de zender of tik op de naam van de bediening in de interface om de bediening te selecteren, bijvoorbeeld SWD.
- Tik op Open of Dicht van een willekeurige schakelpositie om de juiste aan- of uitstatus van deze positie in te stellen.

Opmerkingen:

- 1. Behalve SWH zijn alle schakelaars die beginnen met "SW" voor positieschakelaars. SWH is een veerschakelaar. Het wordt aanbevolen om andere positieschakelaars in te stellen als AAN- of UIT-schakelaar voor functies.
- De schakeltoewijzingen voor de timer en sensor zijn hetzelfde als hierboven. Deze schakelaarfunctie is echter "Actieschakelaar". Dat wil zeggen, de actie schakelen van de positie "OFF" naar de positie "ON" is een geldige actie en deze functie is een eenmalige schakelaar.







Website



Bilibili



kunt het gele hysteresisinterval voor de rand instellen. Wanneer de bedieningspositie zich in het hysteresisinterval bevindt, blijft de vorige toestand behouden. **Box** heeft geen hysteresisinterval. Je kunt 2 grenswaarden instellen voor het aan/uit-gebied. Wanneer de schakelaar zich buiten dit gebied bevindt, is de schakeltoestand tegengesteld aan de toestand binnen dit gebied. Je kunt de AAN- of UIT-positie schakelen door **Posit**. of **Reve**.







OFF

VRB

NC

Line

Post

Website

VRA

J4

JЗ

HYS

Up 50%

**VRC** 

VRE

J1



- Setup:
- Open de interface voor de schakeltoewijzing.
- Schakel de corresponderende fysieke bediening op de zender of tik op de naam van de bediening in de interface om de bediening te selecteren, bijvoorbeeld VRD.
- 3. Schakel de typemodus door op HYS te tikken.
- Draai de VRD naar een geschikte positie en tik op ON/UP in het groene functievak rechts om deze positie in te stellen op ON/UP.
- Draai de VRD naar een andere geschikte positie en tik op OFF/DN(Down) in het groene functievak rechts om deze positie in te stellen op OFF/DN.
- 6. Klik op **Posit.** om de status van de schakelaar om te keren.

#### 16.1.4 Instelling logische schakelaar

Biedt de interface voor het selecteren van logische schakelaars. Gebruikers kunnen de overeenkomstige componentschakelaars en logische relaties van logische schakelaars weergeven en kunnen op het voorbeeldvak klikken om de interface voor het instellen van logische schakelaars te openen om de logische schakelaars opnieuw in te stellen.

Instellen:

- 1. Ga naar de interface voor het toewijzen van schakelaars.
- Klik op LSW en er verschijnt een pop-upscherm. Klik op de logische schakelaar die je wilt instellen en tik vervolgens op het gebied om de interface voor het instellen te openen. Vervolgens kun je een nieuwe logische schakelaar instellen.
- Opmerking: Logische schakelaar aan/uit schakelt een functie in of uit.



#### 16.2 Lineaire

Opmerking: deze functie is van toepassing op versie 1.0.65 of later

#### instelling

Beschrijf de lineaire instellingen van de gasklepcurve en elke mixfunctie. Zoals **lineaire type**- of curve-type-instelling (**Throttle cut, Pitch curve, Throttle needle** en **Pro. mixes**).

#### Instelling:

- 1. Klik op Lineair type om de instellingsinterface te openen.
- 2. Klik op het juiste lineaire type en de juiste punten. Klik vervolgens op
  - om terug te keren.
  - Klik op /<>> om het punt te selecteren. Het huidige geselecteerde punt wordt groen weergegeven.
  - Klik op+ /- om de waarden van Rate en Offset te wijzigen.

#### Opmerkingen:

- 1. Nadat het lineaire type is gewijzigd, worden de lineaire parameters van voor de wijziging overschreven.
- 2. De lijn kan worden verschoven langs de Y-as door de offsetwaarde in te stellen.









Bilibili



### Hoe zenderuitgangsfuncties worden verwerkt

Dit hoofdstuk bevat de functionele rekenkundige logica van de Paladin PL18.

Deze figuur laat zien hoe het systeem de uitgangsfunctie van de zender verwerkt en hoe de verschillende configuratiekeuzes/instellingen de uitgangsfunctie beïnvloeden.

Wanneer u een bedieningselement van een zender, zoals een knuppel of schakelaar, beweegt, wordt de uiteindelijke uitgangswaarde van het kanaal berekend en uitgevoerd in de volgorde die wordt weergegeven volgens de instelfunctie: Func. Rate (AFR)/ DR setup> Instellen per functie> Trim> Mixen> Kanaaloffset> Reverse> Einde kanaal> Subtrim> Kanaalbereik

> Instellen per kanaal.

Opmerkingen:

- 1. De mixen omvatten de functiemengsels zoals rolroer naar roer en programmeermengsels. Het bedieningsresultaat wordt uitgevoerd via Reverse, Channel End dat wordt gesuperponeerd met andere bedieningsresultaten van het kanaal met de Channel Range functiebediening en Set by channel functiebediening.
- 2. Wanneer Master of Programming mixen is ingesteld op een functie, wordt Slave vertraagd als Set by Function is ingesteld voor deze functie.
- Nadat de waarde van de trimregelaar is berekend door Trim Rate en Trim Mode, wordt deze gesuperponeerd met andere waarden van dit kanaal, zoals Subtrim, voordat het kanaalbereik wordt berekend.

deloounicenter Baillien











elpouncenter Bailline

Nodelpour logumenter Baillien

Dit hoofdstuk beschrijft de specif	caties van de Paladin PL18 zender.
Product Model	PL18
Productnaam	Paladin
 Aantal kanalen	18
Compatibele RC-modellen	Vliegtuigen, helikopters, zweefvliegtuigen, multicopters, auto's, boten en robots.
RF	2,4GHz ISM
Maximaal vermogen	< 20 dBm (e.i.r.p.) (EU)
RF-protocol	AFHDS 3
Afstand	Meer dan 3500m (luchtafstand zonder interferentie)
Resolutie	4096
ngangsvermogen	1S (3,7V) * 4300mAh (ingebouwd)
Oplaadaansluiting 🔷	Micro USB/Draadloos Laden
Dplaadtijd	4h@5V*2A/7h@5V*2A (Draadloos opladen)
Het batterijleven 💦 🗸 📿	Meer dan 8 uur
Laag Voltagealarm	Lager dan 3.65V
Antenne	Twee ingebouwde antennes
Beeldscherm	HVGA 3,5 TFT
Taal	Chinees, Engels
Simulator	USB-simulator
Gegevensschakelaar	Micro USB, BLUETOOTH, PHJACK (PPM)
Temperatuurbereik	-10°C +60°C~
ochtigheidsbereik	20%~ 95%
Online bijwerken	Ja
Kleur	Zwart
Afmetingen	214*86,5*192 mm
Gewicht	946g
Certificeringen	CE ECCID: N47ET1800 RCM

Facebook



# **19.** Inhoud van de verpakking

odelooumcenter Baillien

Dit hoofdstuk bevat informatie over de verpakking. Neem contact op met de plaatselijke dealer voor gedetailleerde configuratie vanwege de verschillende versies van de zender.

Nummer	Naam	Hoeveelheid
1	PL18 zender	1
2	Snelstartgids	1
3	FTr8B Ontvanger	1
4	Zonnescherm	1
5	Grote verdikkingsgreep	1
6	Stick	2
7	Micro USB-kabel	1
8	Schakelaar Sets	2
9	Zachte veer om de spanning van de gimbalassemblage aan te passen	4
10	Harde veer voor het aanpassen van de spankracht van de gimbal assembly	4
11	Stickers voor reclameontwerp	1
12	LOGO Stickers	
100	in odello	Jun







Facebook

# 20. Certificeringen

#### 20.1 DoC

Hierbij verklaart [ShenZhen FLYSKY Technology Co., Ltd.] dat de radioapparatuur [Paladin(PL18), FT18] voldoet aan RED 2014/53/EU. De volledige tekst van de EU DoC is beschikbaar op het volgende internetadres: www.flyskytech.com/info detail/10.html

#### 20.2 CE-waarschuwing

De ce waarschuwt dat de installatie van de antenne die in deze zender wordt gebruikt op afstand van al het personeel moet worden gehouden en niet mag worden gebruikt of samen met een andere zender mag worden gebruikt. De eindgebruiker en de installateur moeten zorgen voor instructies voor de installatie van de antenne en de gebruiksomstandigheden van de zender om te voldoen aan de vereisten voor rf-blootstelling.

### 20.3 FCC-verklaring

Dit apparaat is getest en voldoet aan de limieten voor een digitaal apparaat van Klasse B volgens deel 15 van de FCC-regels. Deze limieten zijn bedoeld om redelijke bescherming te bieden tegen schadelijke interferentie bij installatie in een woonwijk. Dit apparaat genereert, gebruikt en kan radiofrequentie-energie uitstralen en kan, indien niet geïnstalleerd en gebruikt volgens de instructies, schadelijke storing veroorzaken aan radiocommunicatie. Er is echter geen garantie dat er geen storing zal optreden in een bepaalde installatie. Als deze apparatuur schadelijke interferentie veroorzaakt bij radio- of tv-ontvangst, wat kan worden vastgesteld door de apparatuur uit en aan te zetten, wordt de gebruiker aangemoedigd te proberen de interferentie te corrigeren door een of meer van de volgende maatregelen:

- Richt de ontvangstantenne opnieuw of verplaats deze.

- Vergroot de afstand tussen de apparatuur en de ontvanger.
- Sluit de apparatuur aan op een stopcontact van een ander circuit dan dat waarop de ontvanger is aangesloten.
- -- Raadpleeg de dealer of een ervaren radio/tv-technicus voor hulp.

Om blijvende conformiteit te garanderen, kunnen wijzigingen of aanpassingen die niet uitdrukkelijk zijn goedgekeurd door de partij die verantwoordelijk is voor conformiteit, de bevoegdheid van de gebruiker om dit apparaat te bedienen nietig verklaren. (Gebruik bijvoorbeeld alleen afgeschermde interfacekabels bij aansluiting op een computer of randapparatuur).

Dit apparaat voldoet aan deel 15 van de FCC-voorschriften. Het gebruik is onderworpen aan de volgende twee voorwaarden:

- (1) Dit apparaat mag geen schadelijke storing veroorzaken.
- (2) Dit apparaat moet alle ontvangen interferentie accepteren, inclusief interferentie die ongewenste werking kan veroorzaken.

#### Let op!

ouwcenter Bail De fabrikant is niet verantwoordelijk voor radio, of tv-storing veroorzaakt door ongeoorloofde wijzigingen aan dit apparaat. Dergelijke wijzigingen kunnen de bevoegdheid van de gebruiker om het apparaat te bedienen ongeldig maken.

- 1. Verplaats alle kanalen naar de gewenste positie.
- 2. Selecteer [Alle kanalen] en vervolgens [Ja] in het bevestigingsvak.







117



#### 20.4 Milieuvriendelijke afvoer

Oude elektrische apparaten mogen niet samen met het restafval worden weggegooid, maar moeten apart worden weggegooid. De verwijdering bij het gemeenschappelijke inzamelpunt via particulieren is gratis. De eigenaar van oude apparaten is verantwoordelijk om de apparaten naar deze inzamelpunten of vergelijkbare inzamelpunten te brengen. Met deze kleine persoonlijke inspanning draagt u bij aan het recyclen van waardevolle grondstoffen en de verwerking van giftige stoffen.

LET OP: EXPLOSIEGEVAAR ALS DE BATTERIJ WORDT VERVANGEN DOOR EEN ONJUIST TYPE. GOOI GEBRUIKTE BATTERIJEN WEG VOLGENS DE INSTRUCTIES.

#### LET OP

ModelbournerBaillie Explosiegevaar als de batterij wordt vervangen een onjuiste verwijdering van een batterij in vuur of een hete oven, of het mechanisch pletten of snijden van een batterij, wat kan leiden tot een explosie; het achterlaten van een batterij in een omgeving met extreem hoge temperatuur, wat kan leiden tot een explosie of het lekken van ontvlambare vloeistof of gas; batterij blootgesteld aan extreem lage luchtdruk, wat kan leiden tot een explosie of het lekken van ontvlambare vloeistof of gas.

#### 20.5 RF-blootstellingsverklaring

Het apparaat is geëvalueerd om te voldoen aan de algemene vereisten voor RFblootstelling, Het apparaat kan zonder beperkingen worden gebruikt in draagbare blootstellingstoestanden.





