

Empfänger REX7 Assist programmieren für ACRO-Modell (2QR1H1S+Te)

Vor dem Binden muss im Sender ein 3-Pos-Schalter definiert und ein Servoausgang zugeordnet werden. Als Beispiel wird ein Modell mit 2QR +1H +1S – Servo verwendet mit REX 7A. Da noch ein Kanal zur Verfügung steht, wird für die QR ein zusätzlicher Kanal für die Einstellung der Gyro-Empfindlichkeit vorgesehen (kritischstes Ruder bezüglich Schwingneigung wegen grosser Fläche). So sind alle Anschlüsse besetzt, d.h. Es können keine Telemetrie-Sensoren angeschlossen werden.

Tx Normal 12:34:28 92%

Modellwahl/-modifikation

- Modell auswählen
- Neues Modell anlegen
- Grundeinstellungen
- Modellbild & Farbgebung
- Funktions+Geberzuordnung**
- Servozuordnung
- Canalinstellungen

Tx Normal 12:36:04 92%

Funktions+Geberzuordnung

Funktion	Geber	Trim	MaxTrim
1 Ailerons	P1		
2 Elevator	P2		
3 Rudder	P3		
4 Throttle	P4		
5 Gyro Mode	Sa		

Auto + - Ok

Tx Normal 12:43:51 92%

Funktions+Geberzuordnung

Funktion	Geber	Trim	MaxTrim
1 Ailerons	P1		
2 Elevator	P2		
3 Rudder	P3		
4 Throttle	P4		
5 Gyro Mode	Sa		
6 Gyro Gain Q	P5		

Auto + - Ok

Tx Normal 12:58:45 94%

Servozuordnung

1 Throttle 1	2 Querruder 1
3 Querruder 2	4 Elevator
5 Rudder	6 Gyro Mode
7 Gyro Gain QR	8 ...
9 ...	10 ...
11 ...	12 ...

Auto Ok

Tx Normal 13:13:13 94%

Geräteübersicht

- REX7A ✓ >>
- RC Schalter >>

Ok

Tx Normal 13:14:08 94%

REX7A Assistent (1/8)

<< Zurück

Fluggerätetyp Flugmodell Assist

Weiter >>

Ok

Menü **HAUPTMENÜ/Modellwahl/-Modifikation/Funktions+Geberzuordnung** einen 3-Pos-Schalter für die Stabilisierungsmodi zuordnen. Sowie ein Poti für die Stabi-Empfindlichkeit der QR. Im Menü Servozuordnung die Kanäle überprüfen und - falls unbedingt eine Änderung erfolgen soll – die Zuordnung anpassen. Empfänger mit Sender binden und Bindestecker entfernen. Zu Menü

Tx Normal 13:14:42 94%

REX7A Assistent (2/8)

<< Zurück

Modelldetails

Eigenschaften: Schaummodell

Weiter >>

Ok

Tx Normal 13:15:17 94%

REX7A Assistent (3/8)

<< Zurück

Empfängerplatzierung

Position: Kopfüber

Weiter >>

Ok

Tx Normal 13:33:45 95%

REX7A Assistent (4/8)

<< Zurück

Assist Einstellungen

- Verwende Luftgeschw.-korrektur ✗
- Gimbal verwenden ✗
- Alle Servos digital ✓

Weiter >>

Ok

HAUPTMENÜ/Modellwahl/-Modifikation/Geräteübersicht wechseln. REX7A Auswählen → 3D-T. Der Assistent ist selbsterklärend. → In Assist 1/8 auf Flugzeug einstellen, in Assist 2/8 auf Kunstflugmodell (3D), in Assist 3/8 die korrekte Einbaulage auswählen, in Assist 4/8 die Server-Art richtig setzen (falls Analogisieren eingebaut sind müssen auch diese ausgewählt werden!). in Assist 5/8 werden die Wirkungsrichtung der verschiedenen Ruder kalibriert (gemäss der Anleitung auf Bildschirm). Falls Änderungen **in der Nullpunkteinstellung** vorgenommen werden, muss die Kalibrierung **unbedingt wiederholt werden, da sonst der Stabi nicht richtig arbeitet.**

Tx Normal 13:34:32 95%

REX7A Assistent (5/8)

<< Zurück

Hauptkanalzuordnung

- » Kalibriere Querruder (Roll)...
- » Kalibriere Höhenruder (Pitch)...
- » Kalibriere Seitenruder (Yaw)...

Geber	Roll	Pitch	Yaw
0%	0%	0%	0%

Weiter >>

Ok

Tx Normal 13:52:26 95%

REX7A Zusatzkanäle

<< Zurück

Flugmoduskanal	6)	2	Edit	Lösch
Drosselkanal	N/A	0%	Edit	Lösch
Fail-Safe Kanal	N/A	X	Edit	Lösch
Assist Aus	N/A	X	Edit	Lösch

Empfindlichkeitskanäle

Roll Tuning	7)	0%	Edit	Lösch
Pitch Tuning	N/A	0%	Edit	Lösch
Yaw Tuning	N/A	0%	Edit	Lösch

Ok

Tx Normal 13:52:46 96%

REX7A Zusatzkanäle

Fail-Safe Kanal	N/A	X	Edit	Lösch
Assist Aus	N/A	X	Edit	Lösch

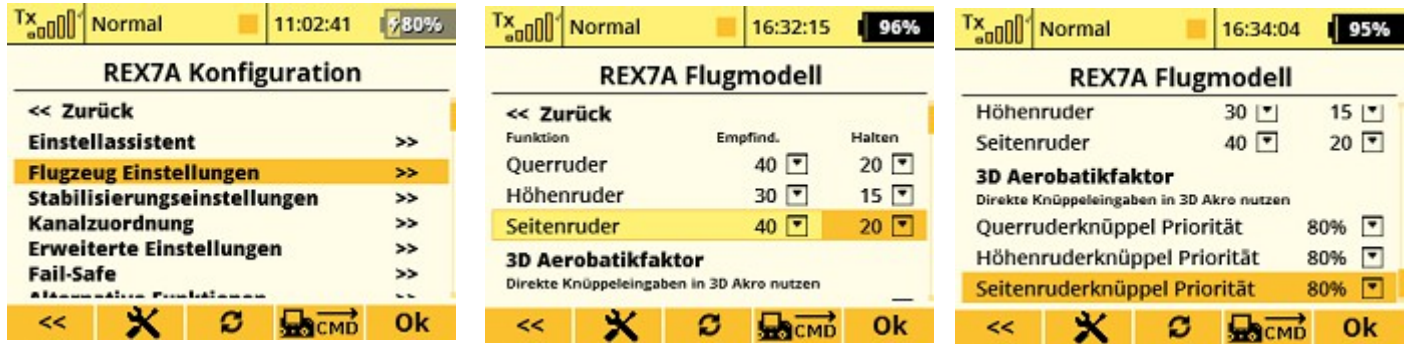
Empfindlichkeitskanäle

Roll Tuning	7)	0%	Edit	Lösch
Pitch Tuning	N/A	0%	Edit	Lösch
Yaw Tuning	N/A	0%	Edit	Lösch

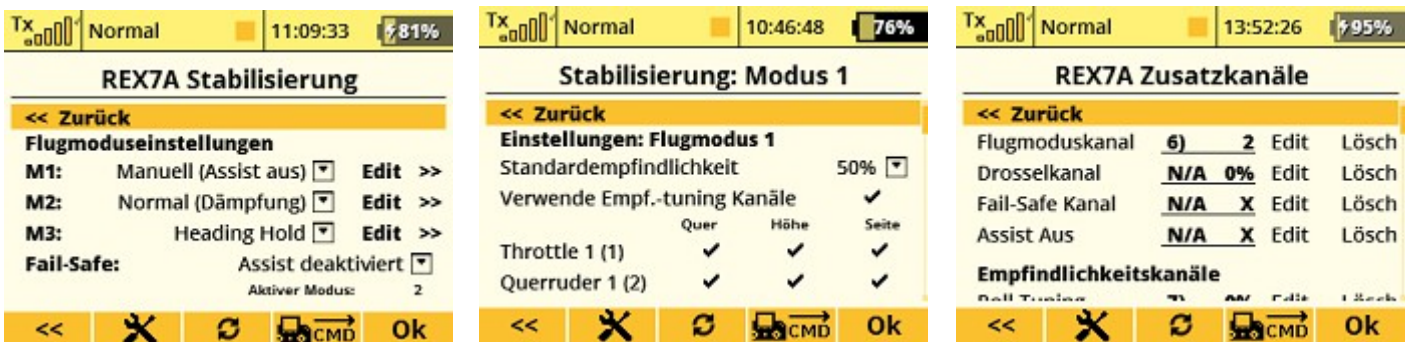
Ok

In **REX7A Zusatzkanäle** wird der Flugmoduskanal (6) und das Roll Tuning (7) zugewiesen. Der Einstellbereich des Tuning kann im Menü

Im Menü **Konfiguration/Flugzeug Einstellungen** kann die Stabi-Wirkung sowie die Reduktion des Stabifaktors bei Stick-Stellung ausserhalb der Nullstellung eingestellt werden. 80% bedeutet,



dass die Stabi-Wirkung an den Endstellungen um 80% reduziert wird. Im Menü **Konfiguration/Stabilisierungseinstellungen** können die Standardempfindlichkeit für alle Kanäle, sowie die Einwirkung auf die einzelnen Servoausgänge gesetzt werden. Die „Haken“ auf „Nicht-Ruder-Kanälen“ haben keinen Einfluss. Falls in einem Mode z.B. das Seitenrunder nicht stabilisiert werden soll, kann das in diesem Menü eingestellt werden. In Menü



Konfiguration/Kanalzuordnung können Änderungen der **Haupt und Zusatzkanäle** vorgenommen werden, in Hauptkanäle kann eine Neukalibrierung erfolgen, was nach jeder Veränderung der Neutralstellung eines Ruders unbedingt vorgenommen werden soll. In Zusatzkanäle wird der der Schalter für die Umschaltung der Stabilisierung sowie Poti für die Empfindlichkeits-Einstellung programmiert. in der



Konfiguration/Erweiterte Einstellungen können können alle Parameter eingestellt werden, welche einen Einfluss auf die Art und die Qualität der Stabilisierung einen Einfluss haben, im Menü



Konfiguration/Fail-Safe werden die Parameter festgelegt, welche bei Ausfall der Funkverbindung angewandt werden. Das Fail-Safe benötigt ebenfalls einen Kanal (beim 7-CH-Empf. Nur möglich

wenn die Empf.Einstellung auf QR weggelassen wird). Auf Fail-Safe **Position jetzt stellen..** kann die Einstellung überprüft werden, in Menü



Konfiguration/Alternative Funktionen werden die Funktion der Ausgänge definiert und können die Servoausgänge Limitiert werden. Steckplätze mit Doppelfunktion (Servo + Ext-Eingang) können hier ebenfalls konfiguriert werden. **Analog-Ausgänge (Poti) werden als Servoausgänge** definiert, **Ausgang Throttle und der Flugmode-Schalter** müssen ebenfalls als Servoausgänge definiert werden. Im Menü **Konfiguration/Ausgänge** können die Gruppen für die Übertragung festgelegt werde, d.h. welche Steuerimpulse gleichzeitig erzeugt werden.

Telemetrie

Eine Anzeige des Flugakkus lohnt sich bei allen Flugi. Dazu eignet sich der Muli-6. Die Programmierung ist einfach. Der Muli-6 wird an den Ext. Eingang gesteckt. Im Menü **Erweiterte Einstellungen/Telemetriegeber** → 1.freie Mx-Platz auswählen → 3D-T , Titel eingeben (FlyBat), Aktiv setzen, bei Sensor der Muli6M „Total Voltage“ auswählen und beim Gebertyp auf Proportional wechseln. Eine Anzeige der Zelle mit der niedrigsten Spannung ist ebenfalls von Vorteil. In Menü **Stoppuhren/Sensoren/Telemetrieanzeige** kann die Reihenfolge der Anzeige nachträglich sortiert werden (ausgewählte Anzeige mit Pfeiltaste verschieben). **ACHTUNG:** Der Muli muss vor dem Aktiv.d.Empfängers an den Lipo gesteckt werden.

