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%	Tx 0000 Normal 12:36:04 92%	Tx 000 Normal 12:43:51 92%			
Modellwahl/-modifikation	Funktions+Geberzuordnung	Funktions+Geberzuordnung			
👅 Modell auswählen	Funktion Geber Trim MaxTrim	Funktion Geber Trim MaxTrim			
🕂 Neues Modell anlegen	1 Ailerons 🖉 P1 🗄 💽	2 Elevator P P2			
	2 Elevator 🗹 P2 🗄 💽	3 Rudder 🖉 P3 🗄			
Modellbild & Farbgebung	3 Rudder 🖉 P3 🗄 🖸	4 Throttle 🖉 P4 🕂			
III Funktions+Geberzuordnung	4 Throttle 🗹 P4 🗄 💽	5 Gyro Mode 🖉 Sa 🗄			
* Convortions Geberzaoranang	5 Gyro Mode 🖉 Sa 🗧 💌	6 Gyro Gain Q 🖉 P5 🗄 💽			
Servozuorunung	Auto + - Ok	Auto + - Ok			
Tx 000 Normal 12:58:45 94%	Tx 000 Normal 13:13:13 (*94%)	Tx 000 Normal 13:14:08 94%			
Servozuordnung	Geräteübersicht	REX7A Assistent (1/8)			
1 Inrottle 1 💌 2 Querruder 1 💌	REX7A ✓ >>	<< Zurück			
1 Inrottle 1 ♥ 2 Querruder 1 ♥ 3 Querruder 2 ♥ 4 Elevator ♥	REX7A 🖌 >> RC Schalter >>	< Zurück Fluggerätetyp Flugmodell Assist			
1 Infottle 1 2 Querruder 1 3 Querruder 2 4 Elevator 5 Rudder 6 Gyro Mode	REX7A ✓ >> RC Schalter >>	<< Zurück Fluggerätetyp Flugmodell Assist			
1 Inrottle 1 2 Querruder 1 3 Querruder 2 4 Elevator 7 5 Rudder 7 6 Gyro Mode 7 7 Gyro Gain QR 7 8 7	REX7A V >> RC Schalter >>	< Zurück Fluggerätetyp Flugmodell Assist			
1 Inrottle 1 2 Querruder 1 3 Querruder 2 4 Elevator • 5 Rudder • 6 Gyro Mode • 7 Gyro Gain QR • 8 • 9 • 10 •	REX7A V >> RC Schalter >>	< Zurück Fluggerätetyp Flugmodell Assist			
1 Inrottle 1 2 Querruder 1 Image: Constraint of the second	REX7A V>> RC Schalter >>	< Zurück Fluggerätetyp Flugmodell Assist Weiter >>			

Menü *HAUPTMENÜ/Modellwahl/-Modifikation/Funktions+Geberzuordnung* einen 3-Pol-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 000 Normal 13:14:42 94%	Tx 000 Normal 13:15:17 94%	Tx_000 Normal 13:33:45 95%	
REX7A Assistent (2/8)	REX7A Assistent (3/8)	REX7A Assistent (4/8)	
<< Zurück Modelidetails	<< Zurück << Zurück Empfängerplatzierung Assist Einstellungen		
Eigenschaften: Schaummodell 💌	Position: Kopfüber 💽 Verwende Luftgeschwkorrek		
	tā İ	Gimbal verwenden X	
		Alle Servos digital	
		Weiter >>	
Weiter >>	Weiter >>		

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 0000	Normal	-	13:34:32	7 95%	TXaOD	Normal		13:52:26	†95%	TXaDO	Normal		13:52	2:46	†96%
REX7A Assistent (5/8)			REX7A Zusatzkanäle			REX7A Zusatzkanäle									
<< Zur	ück				<< Zu	rück				Fail-Sa	fe Kanal	N/A	x	Edit	Lösch
» Kalibriere Querruder (Roll)		Flugm	oduskanal	6) N/A	2 Edit	Lösch	Assist	Aus	N/A	x	Edit	Lösch			
» Kalibriere Höhenruder (Pitch)			Fail-Safe Kanal N/A X Edit Lösch			Empfindlichkeitskanäle									
* Kalib	nere seite	Roll	Pitch	Yaw	Assist	Aus	N/A	X Edit	Lösch	Roll Tu	uning	7)	0%	Edit	Lösch
	Geber	0%	0%	0%	-					Pitch 1	Funing	N/A	0%	Edit	Lösch
			Weiter	>>	Empfi	ndlichkeit	skanäl	e nav ralie	1 Sech	Yaw Tu	uning	N/A	0%	Edit	Lösch
<<	×	0	СМО		<<	×	Ø	Всмр	Ok	<<	×	Ø	₽ a	CMD	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,

Tx 000 Normal 11:02:41	80%	Tx Nor	mal	-	16:32:15	96%	TX-000	Normal		16:34:04	95%
REX7A Konfiguration		REX7A Flugmodell				REX7A Flugmodell					
<< Zurück		<< Zurück	¢				Höhen	ruder		30 💌	15 💌
Einstellassistent	>>	Funktion		Empl	find.	Halten	Seiten	ruder		40 💌	20 💌
Flugzeug Einstellungen	>>	Querruder			40 💌	20 💌	3D Aer	obatikfal	ctor		
Stabilisierungseinstellungen	>>	Höhenrud	er		30 💌	15 💌	Direkte Knüppeleingaben in 3D Akro nutzen				
Kanalzuordnung	>>	Seitenrude	er		40 💌	20 💌	Querru	derknüpp	el Priori	tät	80% 💌
Erweiterte Einstellungen	>>	3D Aerobatikfaktor				Höhenruderknüppel Priorität 80% 💌				80% 💌	
Fail-Safe	~	Direkte Knüppeleingaben in 3D Akro nutzen Seitenruderknüppel Pri				pel Prio	rität	80% 💌			
< 🗙 🛛 🔙 смр	Ok	<<	X	ø	СМВ	Ok	<<	×	Ø	СМ	Ok

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 Seitenruder nicht stabilisiert werden soll, kann das in diesem Menü eingestellt werden. In Menü

Tx 000 Normal 11:09:33 81%	Tx 000 Normal 10:46:48	Tx_000 Normal 13:52:26 \$95%			
REX7A Stabilisierung	Stabilisierung: Modus 1	REX7A Zusatzkanäle			
< Zurück	<< Zurück	< Zurück			
Flugmoduseinstellungen	Einstellungen: Flugmodus 1	Flugmoduskanal 6) 2 Edit Lösch			
M1: Manuell (Assist aus) 💌 Edit >>	Standardempfindlichkeit 50% 🝸	Drosselkanal <u>N/A 0%</u> Edit Lösch			
M2: Normal (Dämpfung) 🔽 Edit >>	Verwende Empftuning Kanäle	Fail-Safe Kanal <u>N/A X</u> Edit Lösch			
M3: Heading Hold 💌 Edit >>	Quer Höhe Seite	Assist Aus N/A X Edit Lösch			
Fail-Safe: Assist deaktiviert Aktiver Modus: 2	Querruder 1 (2)	Empfindlichkeitskanäle Doll Tuning			
< 🗙 🗯 🔂 🔂 🔿 Ok	< 🗙 🗘 妇 🖂 Ok	< 🗙 🗯 🔜 смр Ок			

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

Tx 000 Normal 21:57:04 82%	Tx 000 Normal 21:57:16 82%	Tx 000 Normal 21:58:13 82%			
REX7A Einstellungen	REX7A Einstellungen	REX7A Einstellungen			
<< Zurück	Alarmeinstellungen	Verwende Luftgeschwkorrektur			
Haupteinstellungen	Unterspannungsalarm 4.7V	Stabilisiert Drehrate bei hohem Speed			
Impulsgeschwindigke 7.5ms (133Hz)	PID Regler Einstellungen	Nutze zusammen mit MSPEED oder MGPS			
Anzahl der PPM Kanāle 8 Kanāle 💌	Funktion Proportional Integral Derivat	Totzone			
PPM/UDI Modus Direkt 💌	Drehwinkel Quer 4.000	Quer & Höhen Totzone 0.1% 💌			
Stabilisiere EX Bus Ausgang	Drehwinkel Höhe 4.000	Seiten Totzone 0.2% 💌			
Bei Verwendung einer CentralBox	Drehwinkel Seite 4.000	Eiltarn			
< 🗙 🗘 🔜 🖬 Ok					
Bei Verwendung einer CentralBox	Drehwinkel Seite 4.000 ▼ <	ciltarn ≪ 🗙 🕫 🔜cm∂ Ok			

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

Tx 000 Normal 21:58:37 82%	Tx 000 Normal 12:24:18 83%	Tx 000 Normal 12:24:37 583%			
REX7A Einstellungen	REX7A Fail-Safe	REX7A Fail-Safe			
LOW-Pass niterirequenz	<< Zurück	Stackpl 2 Aux I			
PID-Derivat Low-Pass Frequenz 20Hz	Fail-Safe Aktiv 💌	Steckpl 2 Aus			
Unterdrückt Motorvibrationen	Fail-Safe Verzögerung 1.5s	Steckpl 4 Fail-Safe 💌 8% 0.0s			
Aktivierungseinstellungen	»ran-sare-positionen jetzt stellen	Steckpl 5 Fail-Safe 💌 8% 0.0s			
Aktivierungsschalter 💌	Steckplatz Modus wert Geschw	Steckpl 6 Hold 💌			
Nur mit dem Schalter aktivieren 🗶	Chadral D Aus	Steckpl 7 Hold 💌			
	< 🗙 🕄 🔜 🖬 Ок	< 🗙 🗯 🔜 тый Ок			

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

Tx Normal	11:42:55	Tx Normal	11:43:04 \$77%
REX7A Ste	eckplatzfunktionen	REX7A Stee	kplatzfunktionen
<< Zurück		4.	JUNU 123/0 123/0
Steckplatz	Funktion Max. Limit -/+	3.	Servo 💌 125% 125%
1.	Servo 💌 125% 125%	4.	Servo 💌 125% 125%
2.	Servo 🔽 125% 125%	5.	Servo 💌 125% 125%
3.	Servo 🔽 125% 125%	6./E1	Servo 💌 125% 125%
4.	Servo 🔽 125% 125%	7./E2	Servo 💌 60% 60%
۶.	Servo 🔽 125% 125%	Ext JETIBO	X/Sensor 💌
< 🗙	C G Ok	<< 🗙	C CMD Ok

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 Throttel 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

ж

Start

Clr

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 setzten, 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.

