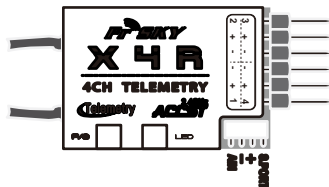


Manuale FrSky 2.4GHz ACCST X4R / X4RSB

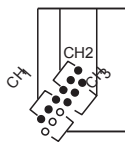
Introduzione

Grazie per aver acquistato la ricevente telemetrica full duplex FrSky X4R 4ch(X4RSB,3/16ch). Per usare al meglio e usufruire delle caratteristiche di questo prodotto, Vi invitiamo a leggere attentamente il presente manuale e impostare la ricevente come descritto in queste pagine

Visione di insieme



Uscite dei servi per sistemi convenzionali



Uscita SPORT (X4RSB) / CH4(X4R, per servi convenzionali)

LED VERDE	LED ROSSO	Stato
ACCESO	Flashing	Binding
Flashing	SPENTO	Normale
SPENTO	Flashing	Segnale perso
Flash Twice	SPENTO	Failsafe Set

Specifiche tecniche

Dimensioni: 40x22.5x6mm (Lung x Larg x Alt)

Peso: 5.8g

Numero di canali:

X4R-4ch uscite convenzionali PPM, senza porta SBUS

X4RSB-3/16ch (1~3ch in uscita tradizionale PPM, 1~16ch sulla porta SBUS)

Tensione di funzionamento: 4.0~10V

Corrente: 100mA@5V

Portata operativa: uso esterno (>1.5km)

Con uscita RSSI a bordo: Voltaggio uscita PWM (0~3.3V)

Firmware Aggiornabile

Compatibilità: Moduli FrSky Serie X (XJT etc.) & Taranis X9D in modo D16

(le riceventi X4R / X4RSB non sono compatibili con moduli tipo D8)



Caratteristiche

- Compatibilità Smart Port
- Presenza dell'ingresso analogico (AD2)
- Più leggera e di dimensioni ridotte rispetto alle X8R e X6R
- Uscita PWM RSSI (0~3.3V) per utilizzo con OSD



Smart Port (S. Port) è un'interfaccia a filo singolo full duplex di trasmissione digitale sviluppata da FrSky Electronic Co., Ltd. Tutti i prodotti compatibili con Smart Port (inclusi i moduli XJT, e i ricevitori X4R, X6R e X8R, i nuovi sensori senza hub, la nuova Smart Dashboard, etc), porte seriali di trasmissione dati e altri dispositivi di ingresso/uscita possono essere connessi, con elevata velocità di trasmissione senza limitazioni di numero e senza vincoli di ordine.

Procedura per l'associazione al trasmettitore (BINDING)

Il "Binding" è il processo mediante il quale un ricevitore si associa in modo univoco ad un modulo trasmettitore, un modulo trasmettitore può essere associato a ricevitori multipli. Un ricevitore viceversa può essere associato ad un solo modulo trasmettente.

Seguire i seguenti passaggi per completare la procedura di "Binding"

1. Accendere il trasmettitore tenendo premuto il tasto F/S sul modulo (si prega di consultare il manuale di istruzioni del modulo per la posizione dell'interruttore). Rilasciare il tasto. Il LED ROSSO sul modulo lampeggia, segnalando che il trasmettitore è pronto ad associarsi al ricevitore.
2. Collegare la batteria al ricevitore X4R tenendo premuto il tasto F/S del ricevitore. Il LED sul ricevitore lampeggia, indicando che il processo di associazione è stato completato.
3. Spegnerne il trasmettitore e il ricevitore.
4. Accendere il trasmettitore e collegare la batteria. Il LED sul ricevitore VERDE indica che il ricevitore riceve i comandi dal trasmettitore.

L'associazione modulo ricevitore / trasmettitore non dovrà essere ripetuta, a meno che uno dei due sia sostituito.

Nota: Dopo che la procedura di "Binding" è stata completata, scollegate l'alimentazione, ricollegatela e controllate che il ricevitore sia effettivamente sotto il controllo del trasmettitore

Controllo di portata

Un controllo pre-volo di portata dovrebbe essere fatto prima di ogni sessione di volo. Riflessioni da recinzioni metalliche vicine, edifici di cemento o alberi possono causare perdita di segnale, sia durante il controllo di portata che durante il volo. Seguire i seguenti passi per eseguire il controllo di portata.

1. Posizionare il modello ad una distanza di almeno 60cm (due piedi) dal terreno, appoggiandolo su una superficie non metallica (ad esempio su un tavolo di legno).
2. Le antenne del ricevitore devono essere separate nel modello, e non devono toccare la base di appoggio
3. L'antenna del modulo deve essere in una posizione verticale.
4. Accendere il trasmettitore e il ricevitore, premere il tasto F / S sul modulo XJT per 4 secondi per entrare in modalità di controllo di portata, il LED ROSSO si spegne, il VERDE LED lampeggerà velocemente. La distanza effettiva sarà diminuita a 1/30 (almeno 30m).
5. Allontanarsi dal modello, azionando contemporaneamente i comandi sul trasmettitore per confermare il normale funzionamento di tutti i comandi.
6. Premere il tasto F / S sul modulo XJT per 1 ~ 2 secondi per uscire dalla modalità di controllo portata, LED ROSSO si accenderà ad indicare il ritorno in funzionamento normale.

Failsafe / Controllo di sicurezza

Il Failsafe è una funzione utile, che fa sì, che tutti i controlli si spostino in una posizione preselezionata ogni volta che il segnale di controllo viene perso per un certo periodo di tempo. X4R supporta la funzione failsafe per tutti i canali. Seguire le istruzioni qui di seguito per impostare posizioni di failsafe per ogni canale:

1. Assicurarsi che il ricevitore e il trasmettitore siano associati e accendere sia il trasmettitore e il ricevitore;
2. Spostare i controlli alla posizione di sicurezza desiderata per tutti i canali;
3. Premere brevemente il tasto F/S del ricevitore (meno di 1 secondo). Il LED verde lampeggia due volte, indicando la posizione di sicurezza è stata impostata nel ricevitore.

Per disabilitare la funzione failsafe, riassociare il ricevitore al trasmettitore.

Raccomandazione

Si raccomanda di impostare quando il sistema viene usato per la prima volta, o il ricevitore è stato riassociato. Seguire i passi di seguito per impostare failsafe.

Opzioni avanzate:

Esiste un'altra possibilità di impostazione del failsafe, ovvero quella di non generare alcun segnale PPM sulle uscite dei servi quando il segnale viene perso, per impostare il Failsafe in questa modalità seguite le seguenti indicazioni:

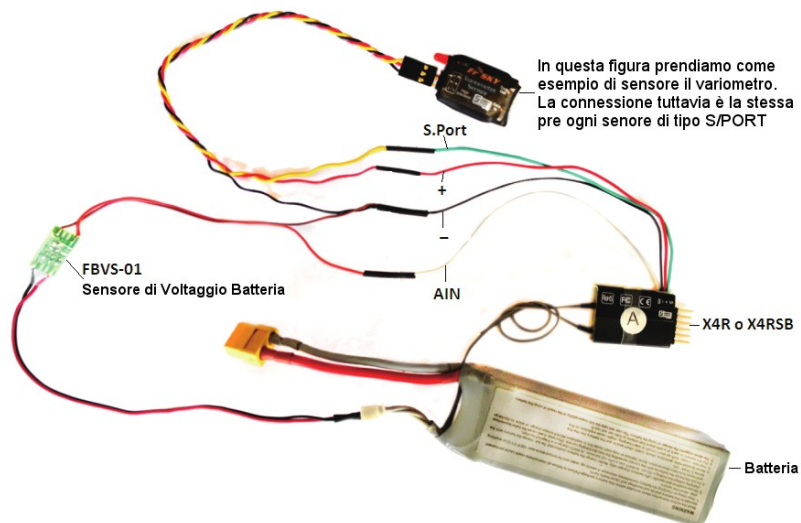
- Assicurarsi che il ricevitore e il trasmettitore siano associati e spegnere sia il trasmettitore e il ricevitore;
- Accendere il ricevitore, quindi premere brevemente il tasto F/S del ricevitore.

Nota: Se il failsafe non è impostato, di default la ricevente terrà ultima posizione ricevuta prima che il segnale si perdesse. In questo caso, esiste il serio rischio che il modello voli via con il rischio di provocare lesioni a terzi.

Per maggiori dettagli controllate la documentazione completa ed aggiornata per la X4R sul sito www.frsky-rc.com. Per altre questioni, inviate una mail al supporto tecnico FrSky: sales4tech@gmail.com. (in lingua inglese)

Manuale FrSky 2.4GHz ACCST X4R / X4RSB

Come connettere sensori Smart Port e/o FBVS-01 alla ricevente X4R/X4RSB



Sensori Smart Port con le riceventi X4R/X4RSB

Cavo Smart Port		Cavo X4R/X4RSB
Giallo	< = >	Verde/Giallo
Rosso	< = >	Rosso
Nero	< = >	Nero

FBVS-01 e X4R/X4RSB

FBVS-01		Cavo X4R/X4RSB
Rosso	< = >	Bianco
Nero	< = >	Nero

Nota: fate riferimento alla figura e alla tabella sovrastanti per le connessioni corrette. Usate un pezzo di guaina termoretraibile sulle giunzioni per evitare possibili corti circuito in volo.