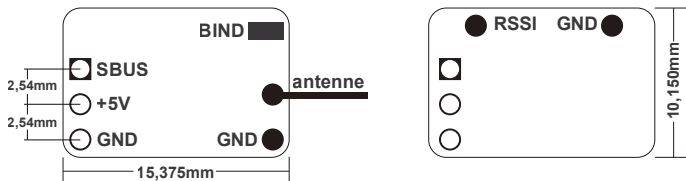




## Généralités :



## Caractéristiques

Dimensions : 15\*10\*3,5mm (L x l x H)

Poids : 1g

Nombre de voies : jusqu'à 16 voies en SBUS (MLI<sup>(1)</sup>) sur Voie1~Voie15, RSSI sur la Voie16 pour le Contrôleur de Vol<sup>(2)</sup>)

Plage de tension de fonctionnement : 3,5~10V

Courant de fonctionnement : 20mA@5V

Portée du récepteur : >600m

Avec sortie RSSI présente sur le circuit : Analogique 0~3,3V

Possibilité de mettre à jour le micrologiciel (Firmware)

Compatibilité : mode D16 FrSky

## Procédure d'appairage (Binding)

L'appairage (ou "Binding") est le processus qui permet d'associer de façon unique un récepteur particulier à un module de transmission.

Un module de transmission peut être appairé à plusieurs récepteurs (dans le cas où ils ne sont pas utilisés simultanément).

Un récepteur peut uniquement être appairé à un seul module de transmission.

Suivre les étapes ci-dessous pour accomplir l'intégralité de la procédure d'appairage :

1. Mettre en marche l'émetteur tout en maintenant appuyé le bouton F/S du module (veuillez vous référer au manuel d'utilisation du module pour connaître la position exacte du commutateur). Relacher le bouton. La LED rouge de votre module XJT doit clignoter, indiquant que l'émetteur est prêt à s'appairer au récepteur.
2. Brancher la batterie du récepteur XM tout en maintenant appuyé le bouton BIND sur le récepteur. La LED du récepteur doit clignoter, indiquant que le processus d'appairage est achevé.
3. Eteindre l'émetteur et le récepteur.
4. Mettre en marche l'émetteur et connecter la batterie du récepteur. La LED verte sur le récepteur indique que le récepteur reçoit les commandes issues de l'émetteur. L'appairage du récepteur/module d'émission n'a pas besoin d'être réitéré, excepté si l'un des deux éléments est remplacé.

## Failsafe

Le Failsafe est une fonctionnalité de sécurité qui prend le contrôle des voies pour leur attribuer une position prédéterminée chaque fois que le signal de commande est perdu durant un laps de temps. Le XM possède une fonction failsafe pour chacune de ses voies. Suivre les étapes ci-dessous pour attribuer une position de failsafe pour chacune des voies :

1. Appairer en premier lieu le récepteur et mettre en marche l'émetteur et le récepteur;
2. Déplacer les commandes pour obtenir la position de failsafe désirée pour chacune des voies;
3. Appuyer brièvement sur le bouton BIND du récepteur (moins d'une seconde). La LED verte doit clignoter deux fois, confirmant ainsi que la position failsafe a été enregistrée dans le récepteur.

Pour désactiver la fonctionnalité failsafe, ré-appairer le récepteur.

Il est recommandé de configurer le Failsafe lors de la première utilisation du système, ou lorsque le récepteur a été ré-appairé.

Suivre les étapes ci-dessous pour configurer le failsafe.

**Option-1 :** Comment configurer le failsafe pour obtenir une position des voies personnalisée dans le cas d'une perte de signal :

- 1) Appairer le récepteur avec le module de transmission et mettre en marche l'émetteur et le récepteur
- 2) Déplacer les commandes pour obtenir la position de failsafe désirée pour chacune des voies;
- 3) Appuyer brièvement sur le bouton BIND du récepteur (moins d'une seconde). La LED verte doit clignoter deux fois, confirmant ainsi que la position failsafe a été enregistrée dans le récepteur.

**Option-2 :** Comment configurer le failsafe pour obtenir une absence de signal en sortie des voies dans le cas d'une perte de signal (nécessaire pour certains Contrôleur de Vol<sup>(2)</sup>):

- 1) Arrêter l'émetteur, mettre en marche le récepteur, puis appuyer brièvement sur le bouton BIND du récepteur (moins d'une seconde). La LED verte doit clignoter deux fois, confirmant ainsi que la position failsafe a été enregistrée dans le récepteur.

**Note : Si le failsafe n'est pas configuré, par défaut le failsafe maintiendra la dernière position connue avant la perte du signal. Dans ce cas, votre modèle peut s'éloigner et causer des blessures.**

(1) MLI signifie Modulation de Largeur d'Impulsion et correspond à la traduction de PWM (Pulse Width Modulation)

(2) Contrôleur de Vol est la traduction de FC (Flight Controller)