

Th9x

BEDIENUNG EURGLE TH9X NG



Autor: Thomas Husterer, Josef Glatthaar

Version: V1.1

V1.2 Firmware r46

V1.3 Firmware r59

V1.4 Firmware r150

©2010 Thomas Husterer

Inhaltsverzeichnis

Kapitel 1: Einleitung	6
Kapitel 2: Leistungsdaten	7
Kapitel 3: Menüstruktur	9
3.1 Grundkonzepte	9
3.2 Standardbildschirm	10
3.3 Menügruppe Modell spezifische Einstellungen	11
Modell Auswahl 1/7	12
Grundeinstellung des Modells 2/7	13
Expo Funktion 3/7	14
Expo Funktion Details.....	14
Mixer 4/7	15
Edit Mixer	16
Trimmwerte organisieren 5/7	17
Limits 6/7	18
Curve 7/7	18
Edit Curve.....	19
3.4 Menügruppe Globale Einstellungen, Diagnose und Kalibrierung	19
Globale Einstellungen I	19
Globale Einstellungen II (Optionen)	21
Lehrer- Schülerbetrieb	21
Software Versionsanzeige	22
Tasten und Schalter Diagnose	23
Diagnose der Analogwerte und Kalibrierung der Batteriespannungsanzeige	23
Kalibrierung der Sticks	24
Kapitel 4: Funktionen	25
4.1 Einschaltvorgang	25
4.2 Datenfluß	25
Kalibrierung	26
Expo	26
Trimm	28
Mixer	28
Kurven	29
Limit	30
4.3 Lehrer- Schüler-Betrieb	30
4.4 Laden des Flashes	31
Programmierstecker anschließen	31
Fuse Bits	31
4.5 Hintergrundbeleuchtung	32
Kapitel 5: Programmierbeispiele	33

5.1	Motorsegler bzw. Motormodell mit Seitenruder, Höhenruder und Querruder	33
	Besondere Steuerfunktionen:	34
	Erläuterung:	34
5.2	Segler mit 4 Klappen Flügel	34
	Besondere Steuerfunktionen:	35
	Erläuterung	35
5.3	Motormodell mit Einziehfahrwerk und Fahrwerksklappen	36
5.4	Hubschrauber mit 120° Anlenkung	36
5.5	Hubschrauber mit 120° Anlenkung und Pitch	36
5.6	Flugphasenschalter	37

1 Einleitung

Die Fernsteuerung Eurgle th9x, auch vertrieben unter den Labels Imax, Turborix, Turnigy, Eurgle des Herstellers FlySky ist eine sehr kostengünstige 2.4 GHz Anlage zu der auch kostengünstige Empfänger verfügbar sind. Die Anlage funktioniert eigentlich sehr zuverlässig, jedoch lässt die Software einige Wünsche offen.

Es sind sowohl einige Fehler als auch einige unschöne Einschränkungen enthalten. So lässt sich z.B. die Batterieüberwachung nicht einstellen, Die Batteriespannung wird nur sehr ungenau angezeigt, der Tasten-Beep nervt und die Wiederholrate der Tasten ist stark abhängig vom aktuellen Menubild.

Weiterhin ist die Bedienung zwar sehr strukturiert aber dadurch sind viele Tastendrucke notwendig um einzelne Funktionen zu erreichen. Gleichzeitig ist es schwierig einen Überblick über alle Einstellungen zu gewinnen, dazu muss man mühsam alle Menubilder durcharbeiten. Trotz der guten Struktur mit vielen Spezialfunktionen ist es schwierig eine korrekte Voreinstellung zu erreichen. Laut vieler Forumsberichte ist es eine langwierige Probierarbeit bis die richtige Spezialfunktion (ELEVON,FLAPERON,AILERON...) richtig parametrier ist. Dies liegt unter anderem auch an der mitgelieferten Dokumentation. Diese ist zwar sehr ausführlich, beschreibt aber leider die Zusammenhänge und Bedeutung der vielen Einstellungen nur unvollständig.

Dies war der Grund dafür, dass ich die Software komplett neu geschrieben habe. Mein Ziel war es dabei die Bedienung zu vereinfachen und komfortabler zu gestalten. Dabei habe ich bewusst auf alle Spezialfunktionen verzichtet und biete nur parametrierbare Funktionsbausteine an. Dabei sollen alle Bedienelemente gleichwertig und universell behandelt werden. Es ist also z.B. möglich den Schalter Ail-DR zu benutzen um die Hintergrundbeleuchtung zu schalten, oder das Dual Rate für den Elevator oder eben doch das Aileron.

Dieses Dokument soll die komplett neu entwickelte Software für die Eurgle th9x so beschreiben, dass der obige Anspruch auch erfüllt wird.

2 Leistungsdaten










- 16 Modellspeicher
- zweistufige beliebige Verknüpfung von Ein- und Ausgangskanälen (Mischer)
- Vordefinierte Modelltemplates
- programmierbare Servogeschwindigkeit für jeden Mischer und für jede Richtung einzeln
- 7 Übertragungskurven pro Modell (Pitchkurven)
- dynamische Speicherverwaltung, dadurch belegen nur auch tatsächlich benutzte Funktion Platz
- programmierbare Servorichtung, Servooffset(subtrim) und Servolimits
- exponentielle Trimmtasten
- für jeden analogen Eingang (4 * Steuerknüppel + 3 * Poti) einstellbare Dualrate und Expo- Funktionalität
- einstellbare Batteriewarnung, einstellbare Inactivity-Warnung
- Unterstützung Anschluss für Displaybeleuchtung. Schaltbar mit beliebigem Schalter oder im Automatikmode mit Timeout
- Lehrer- Schülerbetrieb mit einstellbaren Schülerfunktionen
- Kalibrierung der Steuerknüppel und der Potis, sowohl für positiven als auch für negativen Ausschlag.
- Timer absolut, Motorlaufzeit anteilig und Motorlaufzeit absolut für Restflugzeit
- Grafische Darstellung der THR-Werte über die Zeit
- optionale Warnings
- Tasten-Beep in vier Stufen wählbar.

■ Einstellbare Filterzeitkonstante der AD-Wandler

3 Menüstruktur

3.1 Grundkonzepte

Zur Bedienung sind sechs Tasten vorgesehen.

Taste	Beschreibung	Funktion
	Taste Links	→ Diese Taste schaltet horizontal zum Vorgänger-Menübild → oder decrementiert einen Wert.
	Taste Rechts	→ Diese Taste schaltet horizontal zum Nachfolger-Menübild → oder erhöht einen Wert.
	Taste Oben	→ Bewegt den Cursor nach oben
	Taste Oben	→ Bewegt den Cursor nach links
	Taste Unten	→ Bewegt den Cursor nach unten
	Taste Unten	→ Bewegt den Cursor nach rechts
	Taste Menu	→ Wechselt zu einem Submenü → oder bestätigt eine Eingabe.
	Taste Exit	→ Diese Taste Beendet ein Menübild und kehrt zum Übergeordneten Menübild zurück. → Falls jedoch der Cursor bereits bewegt wurde, so springt dieser beim ersten Tastendruck in die Grundstellung zurück und erst der zweite Tastendruck verlässt das Menübild
	Taste Exit	→ Kehrt sofort in den Standardbildschirm zurück

- Die Reaktion der Tasten hängt manchmal von der Dauer des Tastendrucks ab. Manchmal wird direkt beim Tastendruck eine Aktion ausgelöst, manchmal erst beim Loslassen oder nach längerem Festhalten oder sogar immer wieder solange die Taste gedrückt bleibt.
- Bei kurzem Tastendruck wird oft eine Singuläre Reaktion ausgelöst. Bei längerem Tastendruck wird ein abgestufter Autorepeat-Mechanismus aktiviert der die selbe Reaktion immer wieder ausführt. Diese Repeatfunktion wird meist abgebrochen wenn eine Stellgrenze erreicht wird oder wenn der Wert Null erreicht wird.
- LANG: In manchen Fällen wird die Aktion erst nach längerem Tastendruck ausgelöst. Dies soll z.B. im Standardbildschirm vor unbeabsichtigter Bedienung schützen. Das selbe gilt für kritische Funktionen, wie z.B. das Löschen eines kompletten Modellspeichers
- DBL: Durch die stark eingeschränkte Tastenzahl mussten einige Funktionen durch einen Doppelclick auf eine Taste ausgelöst werden.
- Typischerweise gibt es keine Undo-Funktionalität. D.h. wenn ein Wert verstellt wird, dann ist dieser sofort gültig unabhängig davon wie das Menü verlassen wird.
- ⚡ Achtung!! Zur Schonung der EEPROM-Lebensdauer werden die Einstellwerte verzögert ins EEPROM übertragen (aktuell: 1 sec nach der letzten Einstellung). Wird das Gerät innerhalb dieser Zeit ausgeschaltet, so sind die gerade geänderten Werte noch nicht abgespeichert. Zur Kontrolle wird der Speichervorgang durch einen oder mehrere kurze Beeps angezeigt.

3.2 Standardbildschirm



Bildinhalt:


- das aktuell gewählte Modell (NURI)
- Eine (Cursor)-Markierung entweder auf Th9x oder auf 'NURI'
- die Batteriespannung (6.9V)
- eventuell die verbleibende Flugzeit
- die Werte aller 8 Ausgangskanäle in % hier alle 0.0
- die Werte aller 8 Ausgangskanäle als Grafik (alternativ zu numerisch)
- Die Stellung der Soft-Trimmer als Grafik.

<i>Taste</i>	<i>Funktion</i>
 LANG	Wechsel zur Menügruppe ' Globale Einstellungen ', Seite 1
 DBL	Wechsel zur Menügruppe ' Globale Einstellungen ', zuletzt besuchte Seite
 LANG	Wechsel zur Menügruppe ' Modell-spezifische Einstellungen ', Seite 1
 DBL	Wechsel zur Menügruppe ' Modell-spezifische Einstellungen ', zuletzt besuchte Seite
 LANG	Wechsel zum ' Flugzeit-Statistik-Bild '
	Wechselt den Anzeigemodus der Ausgangskanäle zw. Grafischer Anzeige und Numerischer Anzeige
<i>Trimm Tasten</i>	Verändern die Trimmer Einstellung. <i>Achtung!! Werte sind exponentiell abgestuft.</i>
	Bewegt den Cursor nach links (auf TH9x)
	Bewegt den Cursor nach rechts (auf den Modellbezeichner)
 LANG	Wechselt in Menügruppe ' Globale Einstellungen ' oder ' Modell-spezifische Einstellungen '. Abhängig von der Stellung des Menücursors auf TH9x oder auf dem Modellnamen.
 LANG	Setzt den Timerwert auf den Startwert zurück
	Schaltet den Timeralarm ab. Der Timer läuft aber weiter.

3.3 Menügruppe Modell spezifische Einstellungen

Diese Gruppe von Menüs fasst alle Menübilder zusammen deren Inhalte abhängig vom eingestellten Modell sind. Die Menüs sind durchnummeriert und werden mit den

beiden Links-Rechts-Tasten weiter geschaltet. Im Menü 1/7 wird ein Modellspeicher ausgewählt in dem alle Einstellungen abgelegt werden.

Taste	Funktion
	Wechsel zum Vorgänger- oder Folge-Menü. Diese Funktion ist immer dann aktiv, wenn der Cursor auf der Menünummer steht (z.B. 1/7)







3.3.1 Modell Auswahl 1/7

MODELSEL free 1260 1/7			
01	HURI	68	V02
02	DOPPEL.ROT	61	V02
03	HELI	48	V01
04	SILVER	52	V01
05	EASY CUB	137	V02
06	MODEL06	36	V02

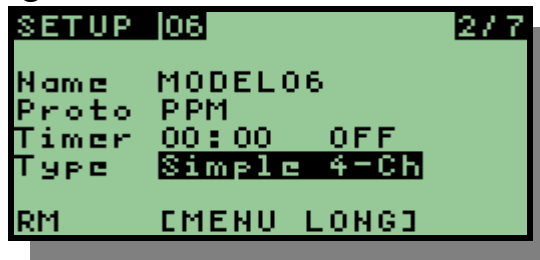
In diesem Bild wird einer von 16 Modellspeichern ausgewählt. Dazu wird einfach der Cursor auf die betreffende Zeile eingestellt. Solange der Cursor auf dieser gewählten Zeile steht beziehen sich alle Modelleinstellungen auf diesen Speicherplatz.

In Spalte drei wird der EEPROM-Verbrauch durch dieses Modell angezeigt. Spalte vier zeigt die Versionsnummer des Speicherformates dieses Modells an. Dieses Format wird jeweils bei der nächsten Änderung auf das neueste Format konvertiert.

In der oberen Zeile steht der noch vorhandene Speicherplatz. Dieser Speicherplatz wird dynamisch verwaltet. Jede Funktion, die verwendet wird braucht entsprechend Speicherplatz.

Taste	Funktion
	Modellspeicher-Auswahl durch Cursor positionieren.
	Wechsel zum Folgemenü
	Zurück zum Standardbild
	Selektiert die aktuelle Modellzeile zur weiteren Bearbeitung. (Modellname blinkt)
	Verschiebt die markierte Modellzeile nach oben oder unten.
	Dupliziert das angewählte Modell.

3.3.2 Grundeinstellung des Modells 2/7






- Im Feld Name kann der Modellname verändert werden. Dazu muss der Cursor auf 'Name' und dann auf den zu verändernden Buchstaben positioniert werden. Danach wird dieser Buchstabe verändert.
- Im Feld Proto kann ein Sender-Protokoll eingestellt werden. Hier ist im Moment nur PPM sinnvoll. Die Werte Silverlit-A - Silverlit-C sind experimentell und benötigen ein 27MHz Sendemodul.
- Im Feld Timer kann ein Countdown Wert voreingestellt werden. Dieser Wert wird dann abhängig vom gewählten Mode OFF / ABS / THR / THR% herunter gezählt.
 - ◆ OFF: Funktion ausgeschaltet
 - ◆ ABS: Der Timer läuft solange die Fernbedienung eingeschaltet ist.
 - ◆ THR: Der Timer läuft solange der Throttle Stick nicht auf Null steht.
 - ◆ THR%: Der Timer wird proportional zur Throttle Stick Stellung herunter gezählt.
- In der Zeile Type kann ein vordefiniertes Template ausgewählt werden. Dies funktioniert nur solange wie das Modell nicht vom Anwender verändert wurde. Ab diesem Zeitpunkt erscheint 'modif.' und eine Änderung des Templates ist nicht mehr möglich. falls dies doch gewünscht ist so muss das Modell vorher mit RM gelöscht werden.



- In der Position RM kann das komplette Modell gelöscht werden

	Taste	Funktion
1.		Cursor vertikal positionieren
2.	LANG	Cursor eventuell horizontal positionieren
3.		Wert verstellen
4.		Bewegt den Cursor in seine Grundstellung

5a		Menü verlassen
5b		Wechsel zu den Folgemenüs
	 LANG	Löscht das komplette Modell. Dazu muss der Cursor auf RM stehen.








3.3.3 Expo Funktion 3/7

EXPO/DR						3/7
	exp	%	sw	exp	%	
RUD	0	100	RUD	10	80	
THR	0	100	-			
ELE	0	100	-			
AIL	0	100	-			

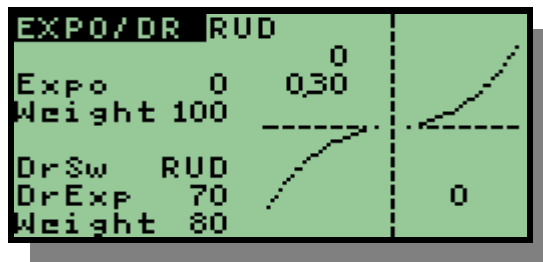
In diesem Menü kann für jeden der vier Sticks individuell eine exponentielle Kennlinie und eine Gewichtung hinterlegt werden. Die Krümmung der Kennlinie wird mit einem Wert von -100 bis +100 eingestellt. Wenn ein DR-Switch ausgewählt wird dann können sogar zwei verschiedene Kennlinien und Gewichte pro Kanal eingestellt werden, die dann mittels dieses Schalters alternativ umgeschaltet werden können. Die DR-Werte werden erst sichtbar wenn auch ein DR-Switch angewählt ist.



Eine grafische Visualisierung der Kennlinie ist im Menü **Expo Funktion Details** verfügbar.

	Taste	Funktion
1.		Cursor vertikal positionieren
1a	 LANG	Cursor horizontal positionieren
2.		Wert verstellen
3a		Wechsel in Menü Expo Funktion Details
3b		Bewegt den Cursor in seine Grundstellung
4a		Menü verlassen
4b		Wechsel zu den Folgemenüs

3.3.3.1 Expo Funktion Details



In diesem Menü können die beiden Expo-Werte und der Dual-Rate-Schalter des gewählten Kanals verändert werden. Im Diagramm wird der aktuelle Wert des zugeordneten Sticks sowohl grafisch als auch numerisch in Prozent angezeigt. Dabei wird der Stick-Wert auf der X-Achse und der Expo-Output auf der Y-Achse aufgetragen. Zusätzlich wird an der Y-Achse noch die Ableitung der Expo-Funktion angezeigt.

3.3.4 Mixer 4/7

MIXER	15	40	4/7
CH1	100%	RUD	
CH2	100%	ELE	
	100%	THR	
CH3	100%	THR	
CH4	100%	AIL	
CH5			
CH6			

Das Mixer-Menü ist das Zentrale Element in dieser Anlage. In diesem Menü können beliebige Eingangskanäle (Sticks oder Potis) auf die Ausgangskanäle der Fernsteuerung (CH1-CH8) oder X1-X4 zu-gemischt werden. Dabei können auch mehrere Eingänge auf einen Ausgang addiert werden. Im ersten Durchlauf werden die temporären Werte X1 – X4 berechnet. Danach in einem zweiten Durchlauf die eigentlichen Ausgänge. Die temporären Werte werden dazu benutzt, Mischerwerte zwischenspeichern, um komplizierte Funktionen mit wenig Aufwand platzsparend realisieren zu können.

Jede Zeile im Mischer-Menü definiert einen Eingangskanal, eine Gewichtung, eine optionale Kurve einen optionalen Schalter und eine optionale Änderungsgeschwindigkeit. Abhängig vom Wert des Schalters wird der Eingang mit der eingestellten Gewichtung auf den Ausgangskanal addiert.

Die Schalter sind sowohl normal als auch in invertierter Form verfügbar (! ELE). In der invertierten Form wird die Zeile immer dann aktiv wenn der Schalter ausgeschaltet ist.

Wenn eine Zeile angewählt ist werden in der Kopfzeile zwei Zahlen (15,40) angezeigt. Die erste Zahl entspricht dem Wert der angewählten Mixerzeile, der zweite Wert zeigt die Summe aller Mixerzeilen des Kanals bis zu der angewählten Zeile.

Kurven:

Es gibt 7 Kurven: -- , cv1 bis cv7







■ - : keine Kurve, bzw. $y=x$

■ Cv1..Cv7 Es wird die interpolierende Übertragungsfunktion genutzt.

Cv1 bis Cv3 haben 3 Stützstellen bei $x=-100, 0, 100$;

Cv4 und Cv5 haben 5 Stützstellen bei $x=-100, -50, 0, 50, 100$;

Cv6 und Cv7 haben 9 Stützstellen bei $x=-100, -75, -50, -25, 0, 25, 50, 75, 100$

	Taste	Funktion
1.		Cursor auf Zeile oder zwischen zwei Zeilen positionieren
2a		Gewichtung verstellen.
2b.		Wechsel in Menü Edit-Mixer . Abhängig von der Cursorposition wird vor dem Editiervorgang eventuell eine neue Zeile angelegt.
3.		Bewegt den Cursor in seine Grundstellung
4a		Menü verlassen
4b		Wechsel zu den Folgemenüs

3.3.4.1 Edit Mixer

```

EDIT MIX CH1
  AIL SRC
    20 PRC
    1x1 CURVE
    ID1 SWTCH
  < 0 > 0 SPEED

  RM remove [Menu]
  
```

Wie bereits erläutert werden hier alle Details einer Mixer-Zeile eingestellt.

■ SRC: wählt den Eingangskanal **RUD, THR, ELE, AIL, P1, P2, P3, X1, X2, X3, X4, MAX, FUL**.






MAX wird verwendet um den konstanten Wert 100% zu erzeugen.

FUL wird verwendet um den konstanten Wert 100% zu erzeugen.

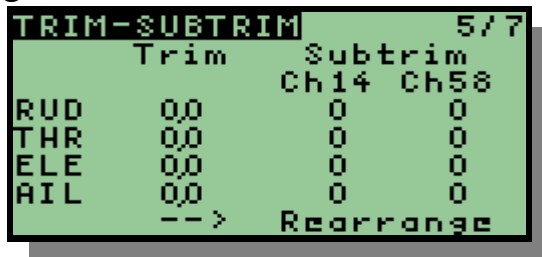
Beide unterscheiden sich wenn der Schalter auf OFF steht. Dabei wird bei MAX der Wert 0% und bei FUL der Wert -100% erzeugt.

■ PRC: Gewicht der Addition von -125% bis +125%

- CURVE: einer von acht Kurventypen wie oben beschrieben.
- SWTCH: ein Schalter. Der Wert '-' bedeutet: keine Schalterfunktion.
- SLOPE: Diese beiden Werte bestimmen die Verzögerungszeit bei fallenden bzw bei steigenden Inputwerten.
- RM: Dieses Feld wird benutzt um die komplette Zeile zu entfernen.

	<i>Taste</i>	<i>Funktion</i>
1.		Cursor vertikal positionieren
2a		Wert verstellen.
2b		Komplette Zeile löschen,. Dies geht nur wenn der Cursor auf RM steht.
2c		Kurve editieren. Dies geht nur wenn der Cursor auf CV1-CV4 steht
3.		Menü verlassen

3.3.5 Trimmwerte organisieren 5/7








	Trim	Subtrim	
		Ch14	Ch58
RUD	0.0	0	0
THR	0.0	0	0
ELE	0.0	0	0
AIL	0.0	0	0
--> Rearrange			

In diesem Menü können die aktuellen Trimmwerte aus der Standardunganzeige in SubTrim-Werte der zugeordneten Output-Channels verwandelt werden. Der Betrag der Änderung wird durch die Trimm-Werte und die Gewichte der beteiligten Mixer bestimmt. Bei Komplexen Mixerkonfigurationen kann es passieren, daß auch unerwünschte Kanäle verändert werden. Diese müssen gegebenenfalls manuell korrigiert werden,

Die Veränderung der SubTrim-Werte entspricht eigentlich einer mechanischen Korrektur der Servoanlenkung und kann diese mechanische Verstellung oft ersetzen oder ergänzen.

Der beschriebene Vorgang bewirkt, dass die Trimmwerte wieder auf Null gestellt werden und dadurch wieder ein symmetrischer Einstellbereich verfügbar wird der im Feinjustagebereich der exponentiellen Ansprechkurve zentriert ist.







	<i>Taste</i>	<i>Funktion</i>
--	--------------	-----------------

1.		Cursor vertikal positionieren
2a		Verwandelt den aktuellen Trimm-Wert (Trim) in entsprechende SubTrim-Werte. und setzt den aktuellen Wert auf Null
3.		Bewegt den Cursor in seine Grundstellung
4a		Menü verlassen
4b		Wechsel zu den Folgemenüs

3.3.6 Limits 6/7

LIMITS					6/7
	subT	min	max	inv	
CH1	0	-100	100	-	
CH2	0	-100	100	-	
CH3	0	-100	100	-	
CH4	0	-100	100	-	
CH5	0	-100	100	-	
CH6	0	-100	100	-	

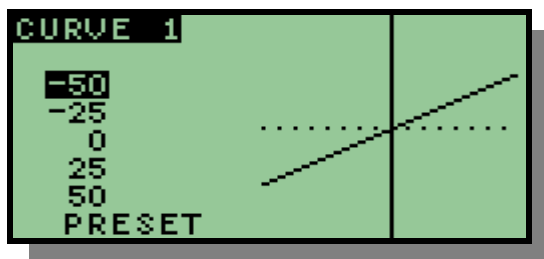
In diesem Menü werden die Überwachungs-Grenzen, ein Offset (sub Trim) sowie eine Invertierung der Stellwerte eingestellt.

	Taste	Funktion
1.		Cursor auf Zeile positionieren
2.		Cursor auf Spalte positionieren.
3.		Wert verstellen
4		Bewegt den Cursor in seine Grundstellung
5a		Menü verlassen
5b		Wechsel zu den Folgemenüs

3.3.7 Curve 7/7

CURVE					
CV1	0	0	100		
CV2	-100	0	0		
CV3	-100	0	-100		
CV4	0	0	0	0	0
CV5	0	0	0	0	0
CV6	0	0	0	0	0
CV7	0	0	0	0	0

3.3.7.1 Edit Curve



	Taste	Funktion
1.		Cursor auf Zeile positionieren
3.		<ul style="list-style-type: none"> → Zahlenwert verstellen. → vordefinierte Kurven auswählen. Dies geht nur wenn der Cursor auf PRESET steht
4		Menü verlassen

3.4 Menügruppe Globale Einstellungen, Diagnose und Kalibrierung

Diese Gruppe von Menüs fasst alle Menübilder zusammen deren Inhalte unabhängig vom eingestellten Modell sind. Die Menüs sind durchnummeriert und werden mit den beiden LINKS-RECHTS Tasten weiter geschaltet. Die wichtigsten Informationen liegen im Menü 1/6 alle weiteren Menüs sind Diagnose- und Kalibrier-Menüs die oft nur einmalig beim erstmaligen Setup benötigt werden.

Taste	Funktion
	Wechsel zum Vorgänger- oder Folge-Menü. Diese Funktion ist immer dann aktiv, wenn der Cursor auf der Menünummer steht (z.B. 1/6)

3.4.1 Globale Einstellungen I



In diesem Bild werden globale Informationen angezeigt. Die angezeigten Werte können auch geändert werden. Dazu muss mit den Oben-Unten-Tasten der Cursor positioniert werden.

Nach der Positionierung kann dann mit den Links-Rechts -Tasten der markierte Wert verändert werden.



Achtung! so lange die Cursor-Markierung auf 1/6 steht bewirken diese beiden Tasten ein Weiterschalten zum nächsten Menübild.

Bildinhalt:

- Kontrasteinstellung.
- Filter Charakteristik des AD-Wandlers. 0=kein Filter, 3=starker Filter
Bei kleinem Wert wurde an manchen Fernbedienungen ein jittern der Servos festgestellt. Bei größerem Wert erhöht sich die Latenzzeit der Stickreaktion (bie 3: ca. 30ms)
- Wahl des Lichtschalters. Die Hintergrundbeleuchtung kann mit jedem vorhandenen Schalter geschaltet werden. Außerdem kann Sie immer ein oder immer aus geschaltet sein. Eine weitere Möglichkeit ist die Wahl einer Abschaltzeit (zw. 0.5 min und 10 min). In diesem Fall wird die Beleuchtung bei jedem Tastendruck aktiviert und nach der Abschaltzeit wieder deaktiviert.








Achtung! Diese Funktion erfordert eine Hardwareerweiterung.

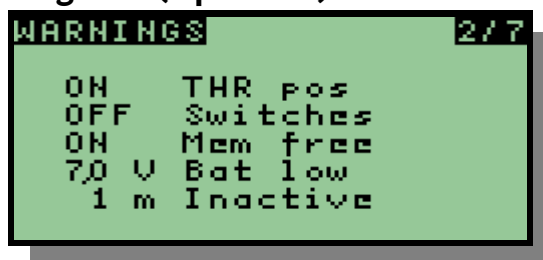
- Beep-Modes:

- ◆ 0: quiet
- ◆ 1: silent
- ◆ 2: normal
- ◆ 3: loud

- Mit Mode wird die Belegung der beiden Sticks definiert. Diese Belegung wird in allen weiteren Menüs zur Bezeichnung der Sticks benutzt. Die drei Potis werden zur Zeit lediglich mit P1 bis P3 bezeichnet. Sie können nicht umbenannt werden.

	<i>Taste</i>	<i>Funktion</i>
1.		<i>Cursor positionieren</i>
2.		<i>Wert verstellen</i>
3.		<i>Bewegt den Cursor in seine Grundstellung</i>
4a		<i>Menü verlassen</i>
4b		<i>Wechsel zu den Folgemenüs</i>

3.4.2 Globale Einstellungen II (Optionen)



In diesem Menü sind verschiedene Warnungen abschaltbar.



- Wahl der Throttle Warnung. Diese Warnung wird beim Einschalten ausgegeben wenn der THR-Stick nicht auf seiner Ruheposition steht.

Achtung!! Die Ruheposition des THR-Sticks wird bei jeder Aktivierung dieser Option automatisch ermittelt. D.h. Vor der Aktivierung muss der THR-Stick auf seine Ruheposition gestellt werden. Sollt die Warnung erscheinen obwohl, ihrer Meinung nach, der THR-Stick in seiner Ruheposition steht, dann schalten Sie die Option einfach nochmal OFF, dann wieder ON.

- Switch Warnung: Diese Warnung erscheint wenn einer der Switches beim einschalten nicht auf seiner Ruheposition (OFF) steht.
- Mem free: Diese Warnung zeigt an, dass nicht mehr genügend Platz im EEPROM zur Verfügung steht. In diesem Fall müssen Sie unbenutzte Modelle entfernen. Sie können die EEPROM-Daten aber vorher mit dem Flash-Programmer sichern um Sie später wieder zu laden.
- Batterie Warninglevel. Dieser Wert kann an den eingesetzten Batterietyp angepasst werden. 8*Alkali, 8*NiMh, 2*Lipo, 3*Lipo ..
- De Inactivity Warnung soll verhindern, dass das Gerät nach Gebrauch versehentlich nicht abgeschaltet wird. Damit wird eine Tiefentladung der Akkus vorgebeugt.

3.4.3 Lehrer- Schülerbetrieb

TRAINER					3/7
RUD	off	0	ch1	-	
THR	off	0	ch1	-	
ELE	off	0	ch1	-	
AIL	off	0	ch1	-	
Cal	0.0	0.0	0.0	0.0	

Hier kann eingestellt werden, welche Funktionen der Schüler steuern kann



Aufbau einer Zeile:

- RUD Steuerkanal des Lehrers
- off keine Schülerfunktion
- += Lehrer und Schülersteuerbefehl wird addiert
- := Schüler steuert diesen Kanal komplett selbst
- 98 prozentualer Wert der Schülerfunktion
- ch1 Steuerkanal des Schülers. Im Schülergerät muss dieser Kanal mit dem gewünschten Stick verbunden sein.
- RUD Schalter mit dem diese Zeile aktiviert oder deaktiviert werden kann
- Cal: Wenn der Schüler korrekt angeschlossen ist, so werden hier die Schüler Eingangswerte angezeigt. Mit der Taste Menu können die aktuellen Werte als Nullpunkt definiert werden. Es ist sinnvoll, dass im Schülergerät keinerlei Mixerfunktion aktiviert wird. Dies passiert alles hier im Lehrergerät.

3.4.4 Software Versionsanzeige

VERSION		4/7
SUN:	trunk-r150	
VERS:	V1.1659-thus	
DATE:	20.09.2010	
TIME:	11:01:44	



In diesem Bild wird die aktuelle Softwareversion angezeigt

	Taste	Funktion
1a		Menü verlassen
1b		Wechsel zu den Folgemenüs

3.4.5 Tasten und Schalter Diagnose

DIAG	THR 0	5/7
	RUD 0	
Left 0	ELE 0	
Right 0	ID1 0	Trim- +
Up 0	ID2 0	↔ 0 0
Down 0	AIL 0	↑ 0 0
Exit 0	GEA 0	⊗ 0 0
Menu 0	TRN 0	⊗↔ 0 0


Diese Bild zeigt die logischen Werte aller Bedientasten, Schalter und Trimmtasten.

	Taste	Funktion
1a		Menü verlassen
1b		Wechsel zu den Folgemenüs

3.4.6 Diagnose der Analogwerte und Kalibrierung der Batteriespannungsanzeige






ANA	A1	0200	0	6/7
	A2	00C8	-61	
	A3	0200	0	
	A4	0200	0	
	A5	0200	0	
	A6	0200	0	
	A7	0200	0	
	A8	0200	7,1V	

Diese Bild zeigt die binären Werte aller Analogeingänge an. Zusätzlich wird der kalibrierte Prozentwert angezeigt.

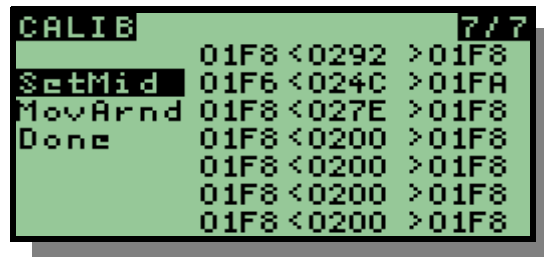
 **Achtung!!** Falls einer der Werte grösser als +100 oder kleiner als -100 wird, so ist dies kein echtes Problem. In der Mischerberechnung wird der Wert später zuverlässig begrenzt.

Es könnte jedoch ein Zeichen dafür sein, dass die Kalibrierung nicht sorgfältig genug durchgeführt wurde oder dass die Stick-Mechanik etwas verzogen ist.

Der achte Anzeigewert ist die Messung der Batteriespannung. Hier wird zusätzlich die kalibrierte Spannung angezeigt. Bei Bedarf kann diese Spannung hier korrigiert und damit kalibriert werden.

	<i>Taste</i>	<i>Funktion</i>
1.		<i>Cursor positionieren</i>
2.		<i>Batterie-Spannungswert verstellen</i>
3.		<i>Bewegt den Cursor in seine Grundstellung</i>
4a		<i>Menü verlassen</i>
4b		<i>Wechsel zu den Folgemenüs</i>





3.4.7 Kalibrierung der Sticks



In diesem Menü wird in drei Schritten die Kalibrierung der Steuerknüppel und der Potis durchgeführt.

Immer beim Verlassen der jeweiligen Position wird der Wert intern gespeichert.

D. h. Beim Verlassen der Position **SetMid** wird die Mittelposition gespeichert, beim Verlassen der Position **MovArnd** werden alle zuvor ermittelten Min- und Max-Werte gespeichert. **Done** führt zur Berechnung und Speicherung der Kalibrierwerte.

	<i>Taste</i>	<i>Funktion</i>
1.		→ Cursor auf SetMid positionieren → anschließend alle Sticks in Mittelposition bringen und festhalten.
2.		→ Cursor auf MovArnd positionieren → anschließend alle Sticks und alle Potis in alle Positionen bewegen.
4.		→ Cursor auf Done positionieren → fertig
5		Wechsel zum Menü Analogwerte und Überprüfung der Stickwerte.

4 Funktionen

4.1 Einschaltvorgang

Beim Einschalten werden mehrere Tests durchgeführt.

Zuerst werden die Daten aus dem EEPROM geladen und verifiziert. Falls das EEPROM keine plausiblen Werte enthält so wird eine Warnmeldung ausgegeben und danach das EEPROM komplett neu initialisiert

Danach wird geprüft ob noch genügend Platz im EEPROM vorhanden ist um zumindest ein neues Modell anlegen zu können. Falls dies nicht der Fall ist wird ein Fehlerbild angezeigt.

Danach wird geprüft ob sich der Throttlestick in der Ruheposition befindet. Gegebenenfalls wird ein Fehlerbild angezeigt.

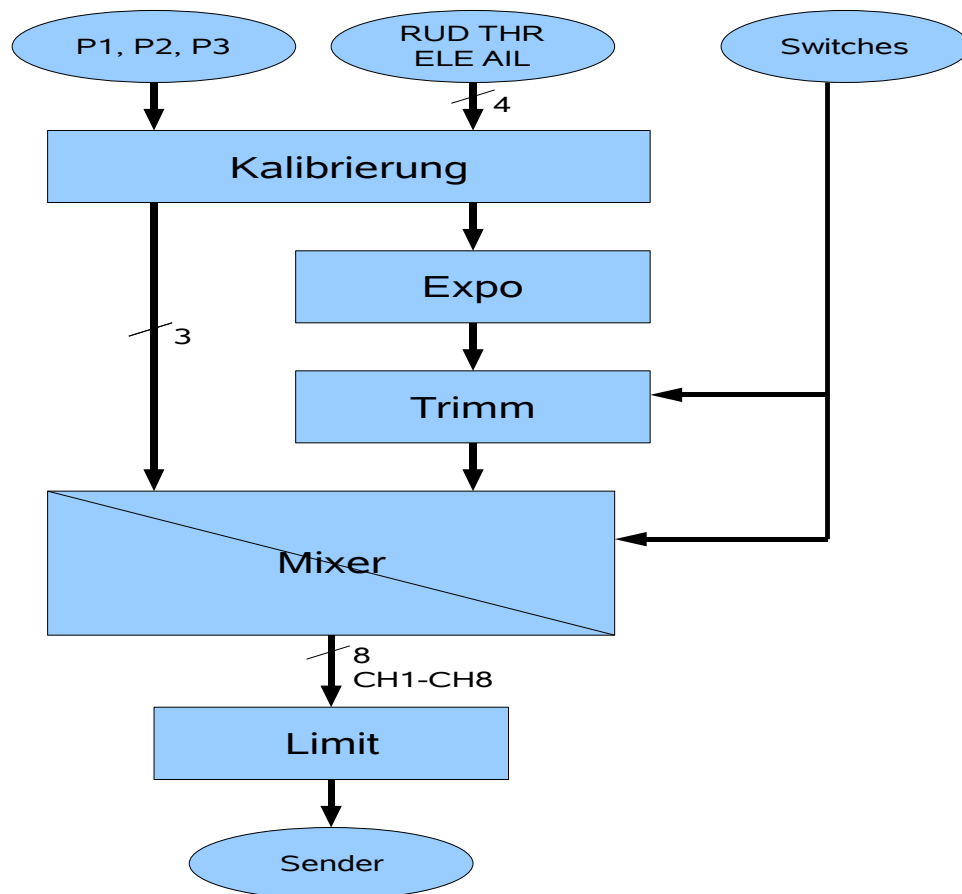


Achtung!! Die Ruheposition wird durch den Anwender festgelegt. Dies passiert immer in dem Moment, wo die Warning im Setup-Menu aktiviert wird.

Danach werden alle Schalter geprüft. Es wird erwartet, dass alle Schalter in Stellung 'aus' eingestellt sind. Sollte dies nicht der Fall sein, so erscheint das Schalter-Diagnosemenü in dem alle Schalterstellungen angezeigt werden. Mit 'Exit' gelangt man zurück ins Hauptmenü.

4.2 Datenfluß

Wie eingangs erwähnt arbeitet die Software mit einem sehr einfachen Rechenmodell. Dabei werden die Werte der Sticks und der Potis unter Berücksichtigung der Schalterstellungen in Stellwerte umgerechnet. Bei der Berechnung werden alle Eingänge gleichwertig behandelt.



Daten-Fluss-Diagramm:

4.2.1 Kalibrierung

Dieser Funktionsblock wandelt die unsigned-Werte des AD-Wandlers (0-1023) in einen Wert der symmetrisch von -512 bis +511 reicht. Dabei ist garantiert, dass die Mittelstellung der Sticks den Wert 0 liefern und dass die Vollausschläge den Wert -512 bzw. +511 liefern.

Die Poti-Werte werden entsprechend aufbereitet.

4.2.2 Expo

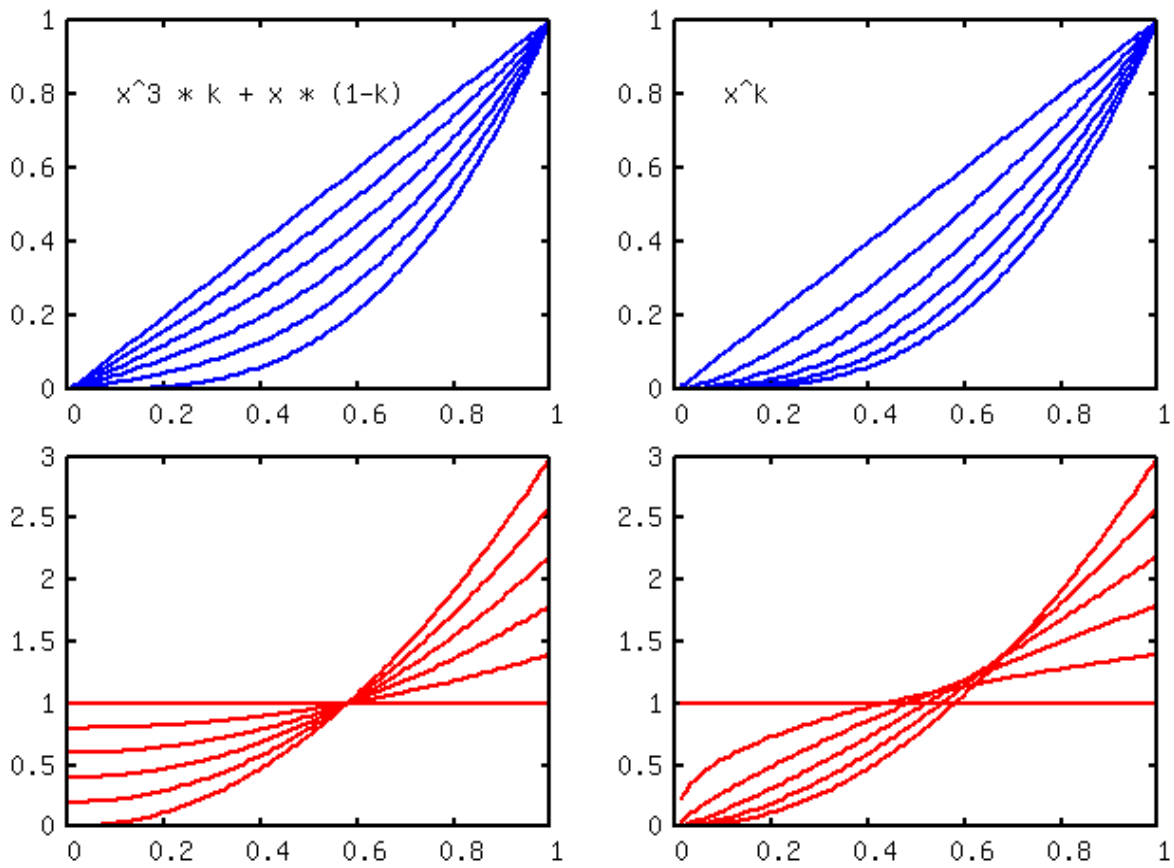
Diese Funktion bildet alle Stick-Werte in entsprechend der Parametrierung bedämpfte Stick-Werte ab. Für die Poti-Werte macht dies keinen Sinn.

Als Kennlinienfunktion wurde hier die Funktion

$$y = f(x) = x^3 \cdot k + x \cdot (k-1) \text{ gewählt. mit } 0 < k < 1$$

Diese Funktion hat einige Ähnlichkeit mit der Exponentialfunktion

$$y = f(x) = x^k \text{ mit } 1 \leq k \leq 3$$



Im Diagramm sind beide Funktionen dargestellt und zwar in blau mit jeweils 6 Werten für k . Darunter ist in rot die zugehörige Ableitung der Funktionen nach x dargestellt.

Man erkennt, daß die erste Funktion eine gut einstellbare Empfindlichkeit am Nullpunkt hat, während die Exponentialfunktion sehr schnell von Empfindlichkeit 1 auf 0 wechselt.

Der eigentliche Grund für die Wahl der ersten Funktion ist jedoch, dass diese sich sehr einfach und effizient mit Integerwerten berechnen lässt.

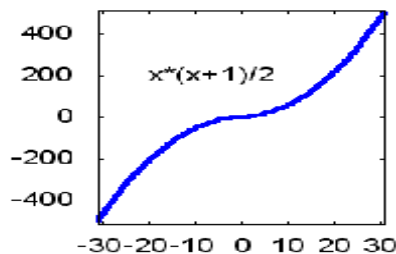
```
#define RESX  512ul
#define RESK  100ul
uint16_t expou(uint16_t x, uint16_t k)
{
    // k*x*x*x + (1-k)*x
    return ( (unsigned long)x * x * x / 0x10000 * k /
              (RESX*RESX/0x10000)
            + (RESK-k) * x + RESK / 2 ) / RESK;
}
```

In dieser Implementierung wird lediglich eine einzige echte 32-bit Integer-Division benötigt und natürlich keinerlei Fließkommaoperationen.

4.2.3 Trimm

Dieser Block addiert zu den Stick-Werten die eingestellten Trimmwerte. Diese Trimmwerte setzen sich aus zwei Komponenten zusammen.

Die erste Komponente wird direkt durch die Trimmtasten eingestellt. Dabei wird bei jedem Druck auf eine Trimm Taste dessen Wert um eins verändert. Der entstehende Wert reicht von -31 bis +31. Dieser Wert wird direkt in der grafischen Anzeige im Display angezeigt. Leider ist dieser Wertebereich in manchen Fällen zu klein. Um dieses Problem zu lösen könnte man den Wert mit einer (einstellbaren) Konstanten expandieren, dabei verliert man allerdings in der Auflösung.



Daher wurde hier als Alternative eine dynamische Auflösungsanpassung gewählt. Diese funktioniert analog zur Expo-Funktion und ist implementiert durch ein einfaches quadratisches Polynom. Dies bewirkt, dass die Wirkung der Trimmer immer weiter ansteigt wenn sich der Wert von Null weiter entfernt. Dadurch kann man mit 31 Werten fast den vollen Wertebereich der Sticks erreichen.

Wenn nach dem Einfliegen ein Wert ermittelt wurde, so kann dieser im Trimm-Menü als Basiswert übernommen werden.

Dieser Basiswert ist die zweite Komponente der Trimmeinstellung. Sie gleicht nach dem Einfliegen die groben Justagefehler des Modells aus und erlaubt im Flug eine Feinjustage des Restfehlers.

4.2.4 Mixer

In diesem Block werden die Eingangswerte gewichtet, addiert und in Channel-Werte gewandelt. Die Zuordnung von Eingängen zu Channels ist dabei beliebig. Die Channels sind mit CH1 bis CH8 bezeichnet, was direkt den Bezeichnungen auf den Empfängerbausteinen entspricht.

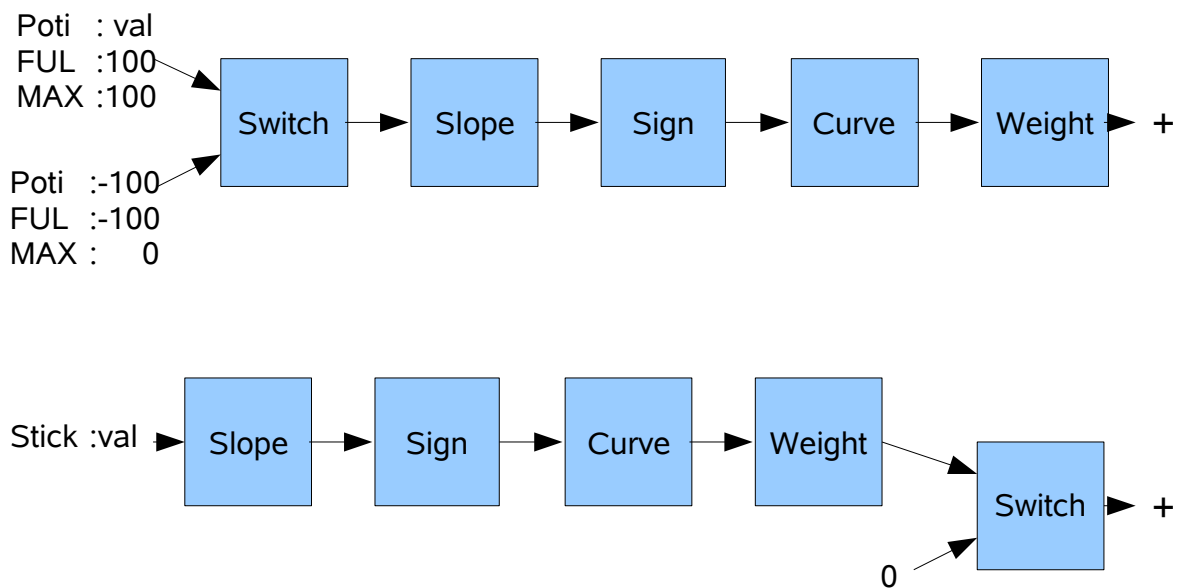
Abhängig von der Art des Eingangskanals Stick/MAX/FUL/Poti wird eine der folgenden Berechnungsketten durchgeführt. Dabei unterscheiden sich die Ketten im wesentlichen bei der Anordnung der Switches.

Falls ein Poti, MAX oder FUL gewählt ist, so wird dessen Wert oder alternativ der Wert 0(-100) durch die Berechnungskette geführt. D.h. selbst bei ausgeschaltetem Schalter wird ein Signal langsam verzögert, dann mittels Kurve umgerechnet und

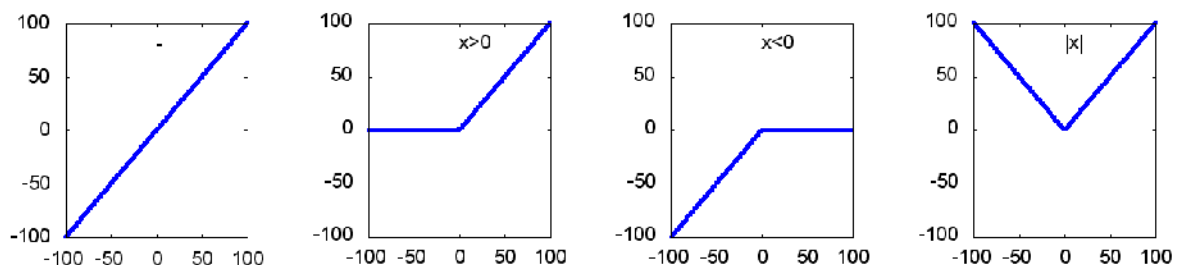
dann als Ergebnis addiert. Falls dagegen ein Stick gewählt ist so wird im ausgeschalteten Zustand das Ergebnis sofort Null.

Ein zweiter Aspekt ist der Wert den ein abgeschalteter Schalter erzeugt. Hier wurde bei Potis und bei FULL der Wert -100% fest vorgegeben, bei MAX dagegen der Wert 0%. Bei den Sticks wird das Gesamtergebnis zu Null gesetzt.

In einer zukünftigen Software wird dieses Verhalten einstellbar sein.



4.2.5 Kurven



■ - : keine Kurve, bzw. $y=x$

- Cv1..Cv7 Es wird die interpolierende Übertragungsfunktion genutzt.
 Cv1 und Cv3 haben 3 Stützstellen bei $x = -100, 0, 100$;
 Cv4 und Cv5 haben 5 Stützstellen bei $x = -100, -50, 0, 50, 100$;
 Cv6 und Cv7 haben 9 Stützstellen bei $x = -100, -75, -50, -25, 0, 25, 50, 75, 100$

4.2.6 Limit

Vor dem endgültigen Versenden der Channel-Werte werden diese noch auf Grenzüberschreitung überprüft, danach wird noch ein Subtrim addiert und danach eventuell noch invertiert. Danach werden die Werte in das gewählte Protokoll encodiert und dann versendet.



Achtung!! Der Subtrim-Wert wird nach der Limits-Prüfung addiert d.h. die Limits werden dabei möglicherweise überschritten. Dieses Verhalten ist identisch zur Originalsoftware V14

4.3 Lehrer- Schüler-Betrieb

Für diese Betriebsart werden zwei TH9X Anlagen benötigt. Eine Anlage arbeitet im Schüler-Modus, die andere arbeitet im Lehrer:Mode. Die Definition der Lehrer- bzw. Schülerrolle erfolgt über die Stellung des Power-Schalters.



- Power-Off definiert das Schüler-Gerät. Hier wird kein Sendemodul benötigt.

Achtung!! Am Schüler-Gerät muss das Sendemodul entfernt werden. Ansonsten würde das gesteckte, abgeschaltete Sendemodul das PPM-Signal am Trainer-Port derart stören dass am Lehrer-Gerät kein sicherer Empfang gewährleistet ist. .

- Power-On wird am Lehrer-Gerät eingestellt.

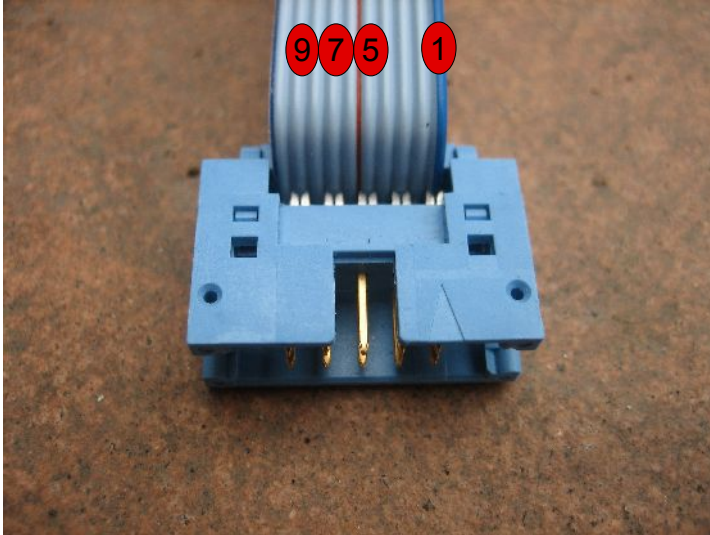
Danach werden beide Geräte mit einem Klinkenstecker-Kabel verbunden. Dabei schaltet sich das Schüler-Gerät automatisch ein.

Jetzt können im Trainer-Menü am Lehrergerät die Signale des Schülers verfolgt werden. Dazu müssen am Schülergerät alle notwendigen Sticks 1:1 auf Ausgänge gelegt werden.

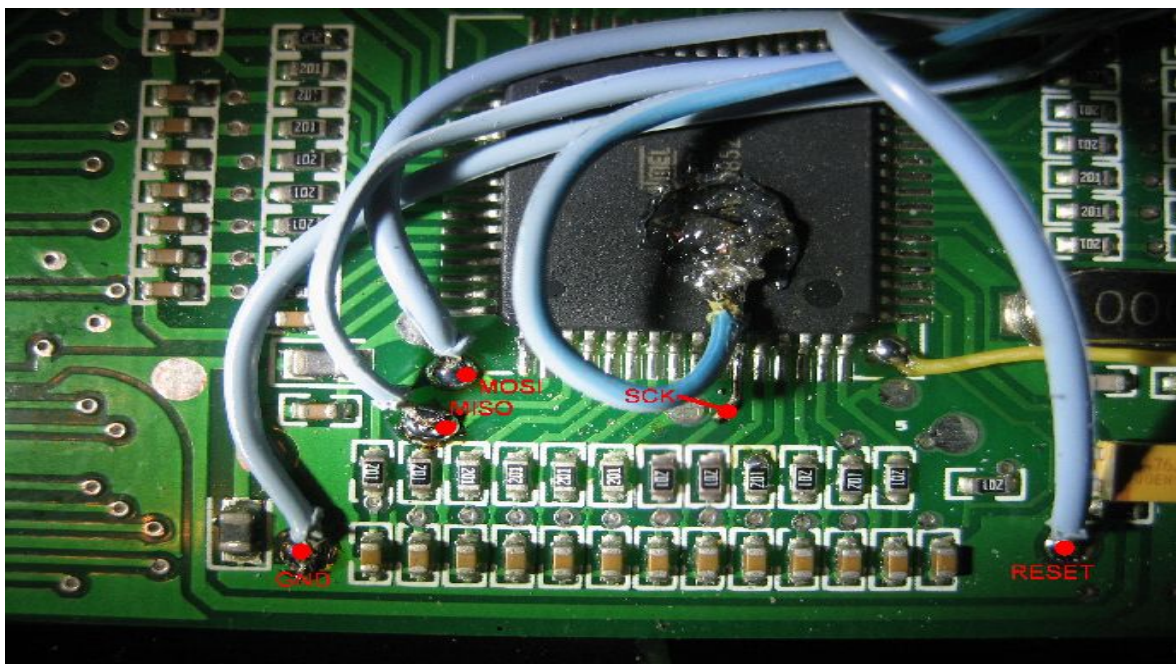
Alle weiteren Berechnungen und Einstellungen erfolgen am Lehrergerät. Die Werte der Schülers-Sticks werden alternativ oder additiv zu denen der Lehrer-Sticks verwendet.

4.4 Laden des Flashes

4.4.1 Programmierstecker anschließen



	Atmel10	Atmel6
1.	MOSI	MISO
2.	(VCC)	(VCC)
3.	-	SCK
4.	-	MOSI
5.	RESET	RESET
6.	-	GND
7.	SCK	
8.	-	
9.	MISO	
10.	GND	



4.4.2 Fuse Bits

Beim neu laden des Flashes ist es nicht notwendig die Fuses in irgend einer Weise zu ändern. Falls dies doch einmal passiert habe ich hier meine Originalwerte aufgelistet:


```

sig=1e,96,02,ff  Atmel AVR ATmega64
Lock Bits:      0xff 0b11111111
Fuses low:      0x0e 0b00001110
Fuses high:     0x89 0b10001001
Fuses ext:      0xff 0b11111111

```

4.5 Hintergrundbeleuchtung

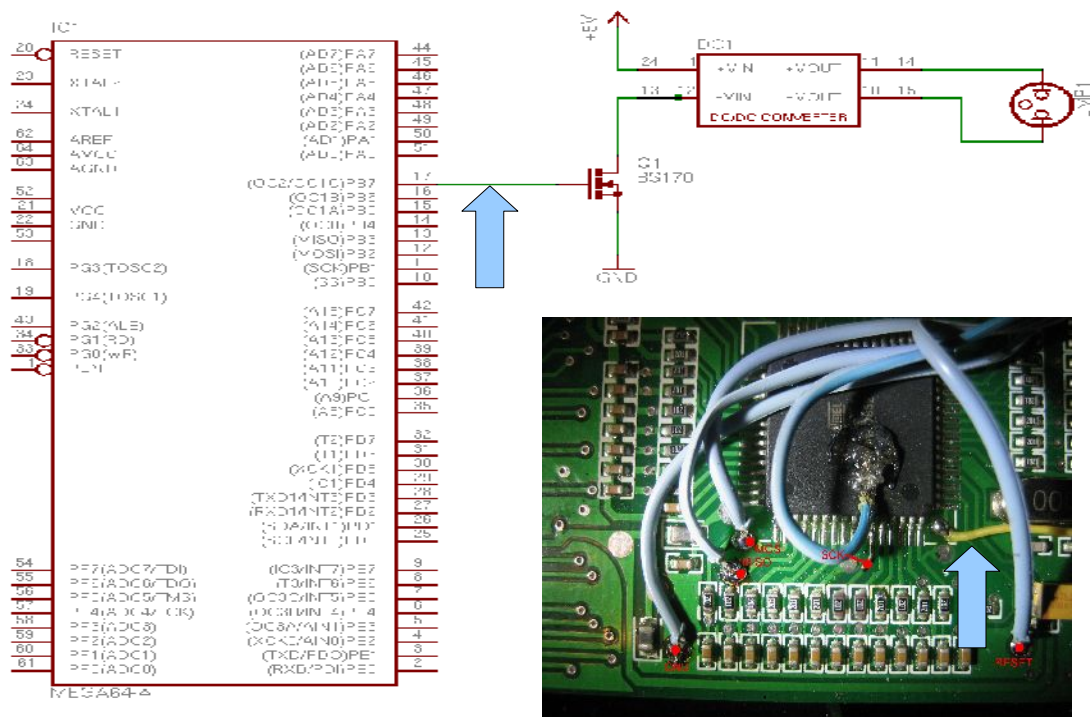
Im rcline-forum gibt es Vorschläge wie man das LCD-Display mit einer Hintergrundbeleuchtung versehen kann. z.B. Hier:

<http://www.rclineforum.de/forum/thread.php?postid=3336211#post3336211>

<http://www.rclineforum.de/forum/thread.php?postid=3414907#post3414907>

Mit wenig zusätzlichen Bauteilen kann man diese Beleuchtung softwaregesteuert ein und ausschalten. Dazu wurde ein freier Port-Pin (PB7) als Ausgang geschaltet. In den meisten Fällen reicht ein einziger FET-Transistor aus um mit diesem Ausgang den Inverter für die EL-Folie zu schalten.

Achtung! Abhängig vom Invertertyp muss dieser mit 5V oder aber auch mit einer anderen Spannung versorgt werden. Die Schaltung des FETs bleibt jedoch immer gleich. Im Bild ist die Stelle gezeigt an der der FET am Controller-Pin PB7 angeschlossen ist. (gelbe Leitung, blaue Pfeile)



5 Programmierbeispiele

Grundsätzliches:

Im Gegensatz zu anderen Sendern gibt es keine vorgefertigten Mischprogramme (Fläche, Heli). Dies soll zwar die Programmierung vereinfachen, schränkt aber die Programmiermöglichkeiten unserer Meinung nach ein. Die hier gezeigte Lösung ist sehr flexibel. Allerdings muss sich der Modellbauer über die gewünschten Funktionen unter Umständen etwas mehr Gedanken machen. Hat man das System aber begriffen ist es sehr leicht anzuwenden.

Es können alle 8 Ausgänge für beliebige Funktionen (Servos) verwendet werden. Es gibt also keine spezielle Zuordnung, wie dies bei anderen Computersendern zum Teil der Fall ist. Sinnvoll ist es aber trotzdem, die Ausgänge zu Beginn der Programmierung festzulegen und so zu belassen.

Bei den Eingängen (Steuerknüppel, Schalter, Poti) gibt es **eine** einzige Zuordnung. Diese betrifft den Timer. Der Timer kann durch den Throttle Stick gesteuert werden. Daher muss zunächst der richtige Mode gewählt werden damit das Gerät den zum Mode passenden Stick auswerten kann.

Nach Einstellung des Modus wird dann im Mixer-Menü die passende Bezeichnung für die Sticks angezeigt.

5.1 Standard 4-Kanal Flieger

Mixer			5/7
CH1	100%	RUD	Seitenleitwerk
CH2	100%	ELE	Höhenleitwerk
CH3	100%	THR	Gas
CH4	100%	AIL	Querruder

5.2 Throttle Cut

Mixer				5/7
CH3	100%	THR	!THR	Zeile 1
	-100%	MAX	THR	Zeile 2

Wenn der THR-Switch auf 'OFF' steht (kein Throttle-cut aktiv), dann wird der Ausgang CH3 durch die Zeile 1 mit dem Wert des THR-Stick versorgt. Wird dagegen der Schalter auf 'ON' gestellt, so wird nur noch Zeile 2 wirksam. Diese Zeile setzt den Ausgang fest auf den Wert $-100\% \cdot 100\% = -100\%$. D.h. der Motor wird abgeschaltet.

5.3 V-Leitwerk

Mixer				5/7
CH1	-100%	RUD		linkes Leitwerk
	100%	ELE		
CH2	100%	RUD		rechtes Leitwerk
	100%	ELE		

Die Servos der beiden Leitwerke sind an CH1 und CH2 angeschlossen und derart mit den Leitwerken verbunden, dass bei positiver Ansteuerung das Leitwerk nach unten klappt. D.h. negative Auslenkung am ELE-Stick bewegt beide Leitwerke nach oben. Der RUD-Stick bewegt beide Leitwerke gegenläufig.

Falls die Orientierung der Ruderanlenkung nicht stimmt, so kann dies im Limits-Menu durch Invertierung des betreffenden Kanals behoben werden.

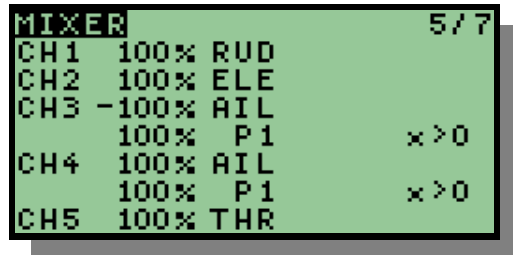
5.4 Motorsegler bzw. Motormodell mit Seitenruder, Höhenruder und Querruder

Belegung der Kanäle

Kanal 1:	Seitenruder
Kanal 2:	Höhenruder
Kanal 3:	Querruder links
Kanal 4:	Querruder rechts
Kanal 5:	Motor

5.4.1 Besondere Steuerfunktionen:

Jedes Querruder mit einem separaten Servo angesteuert, so dass diese mit P1 als Bremsklappen verwendet werden können.



The screenshot shows a green screen with black text. At the top left is the word 'MIXER' and at the top right is '5/7'. Below this, the following settings are listed:

CH1	100%	RUD	
CH2	100%	ELE	
CH3	-100%	AIL	
	100%	P1	x>0
CH4	100%	AIL	
	100%	P1	x>0
CH5	100%	THR	

5.4.2 Erläuterung:

Die Steuerfunktionen RUDer, ELEvator und THRottle werden 1:1 an die Ausgänge 1, 2 und 5 übertragen.

P1 (Bremsklappen) wird sowohl auf Ausgang (Kanal) 3 wie auch 4 gemischt. Dabei werden aber nur positive Werte berücksichtigt, da ansonsten auch in die entgegengesetzte Richtung gemischt wird.

Die Querruder (Aileron) werden für eine Ruderfläche positiv, für die andere negativ gemischt, so dass sich ein entgegengesetzter Ausschlag ergibt.

Sind allerdings die Servos spiegelverkehrt angeschlossen (was wohl der Normalfall ist) müssen die Querruder gleichsinnig und die Bremsklappen gegensinnig gemischt werden. Alternativ können auch die Ausgänge (Servokanäle) invertiert werden.

Kanal 1:	Seitenruder	1:1 Stick Seitenruder
Kanal 2:	Höhenruder	1:1 Stick Höhenruder
Kanal 3:	Querruder links	-100% Stick Querruder 1:1 Landeklappen P1
Kanal 4:	Querruder rechts	1:1 Stick Querruder 1:1 Landeklappen P1
Kanal 5:	Motor	1:1 Stick Gas (THROTTLE)

5.5 Segler mit 4 Klappen Flügel

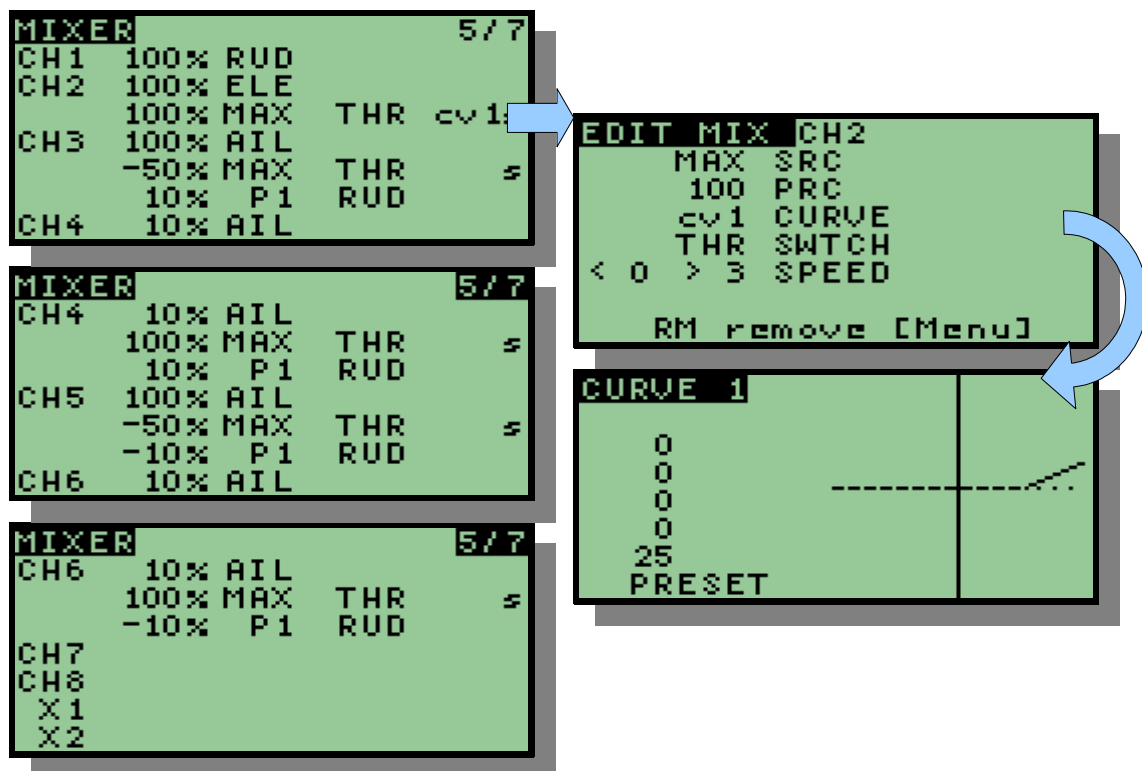
Belegung der Kanäle:

Kanal 1:	Seitenruder
Kanal 2:	Höhenruder
Kanal 3:	Querruder links außen

Kanal 4:	Klappen links innen
Kanal 5:	Querruder rechts außen
Kanal 6:	Klappen rechts innen

5.5.1 Besondere Steuerfunktionen:

- die inneren Klappen sollen als Landeklappen und für Querruderunterstützung verwendet werden.
- Die äußeren und inneren Klappen sollen über einen Flugphasenschalter auf verschiedene Mittelpositionen gestellt werden (Schnellflug, Thermikflug ...).
- Beim Setzen der Landeklappen soll das Höhenruder verzögert korrigiert werden
- Beim Landen soll die Butterfly- Stellung verwendet werden, bei der die Querruder nach oben und die inneren Klappen nach unten ausschlagen.



5.5.2 Erläuterung

Butterfly- Stellung wird über den Schalter THR aktiviert

Die Flugphasen werden mit Schalter RUD aktiviert und mit P1 eingestellt. Falls eine Höhenruderkompensation erforderlich ist, muss diese noch programmiert wer-

den. Im Beispiel ist sie nicht vorhanden. Die Servos der Tragfläche sind spiegelverkehrt angeschlossen.

Kanal 1:	Seitenruder	1:1 Stick Seitenruder
Kanal 2:	Höhenruder	1:1 Stick Höhenruder 25% bei ausgefahrenen Landeklappen; die Mischung erfolgt verzögert über Curve 1
Kanal 3:	Querruder links außen	1:1 Stick Querruder -50% Butterfly invertiert 10% P1 für Flugphasen aktiviert über RUD
Kanal 4:	Klappen links innen	Bei Betätigung des Schalters THR werden die Klappen langsam ausgefahren 10% Querruder werden dazugemischt 10% P1 für Flugphasen aktiviert über RUD
Kanal 5:	Querruder rechts außen	1:1 Stick Querruder -50% Butterfly invertiert -10% P1 für Flugphasen aktiviert über RUD
Kanal 6:	Klappen rechts innen	Bei Betätigung des Schalters THR werden die Klappen langsam ausgefahren 10% Querruder werden dazugemischt -10% P1 für Flugphasen aktiviert über RUD

5.6 Motormodell mit Einziehfahrwerk und Fahrwerksklappen

tbd

5.7 Hubschrauber mit 120° Anlenkung

CH1	72%	ELE	1
CH2	-36%	ELE	2 50% von 1
	62%	AIL	3 86% von 1
CH3	-36%	ELE	4 50% von 1
	-62%	AIL	5 wie 3

5.8 Hubschrauber mit 120° Anlenkung und Pitch

CH1	72%	ELE	1	
	30%	THR	2	
CH2	-36%	ELE	3	50% von 1
	62%	AIL	4	86% von 1
	30%	THR	5	wie 2
CH3	-36%	ELE	6	50% von 1
	-62%	AIL	7	wie 4
	30%	THR	8	wie 2

5.9 Flugphasenschalter

Wie im Beispiel 5.5.2 erläutert kann über einen Schalter, in Verbindung mit einem Poti oder einem festen Wert, ein Offset auf jeden Kanal gerechnet werden. Über die SPEED- Funktion kann dies langsam und die CURVE- Funktion verzögert realisiert werden.