

Mix vysouvání kabiny TT, periskopu a podobně...

Turnigy 9x firmware er9x stable
Petr Staněk <snek@penguin.cz>

Zadání

- Pomalé vysouvání
- Nastavení koncových „dorazů“
- Ovládání přepínačem

Popis

- Připojíme servo do přijímače - v našem příkladu kanál 6 (**CH6**)
- Vstoupíme do editace paměti modelu ve vysílači
- Vybereme menu **MIXER** a přidáme mix
- Zvolíme a aktivujeme přepínač **AIL + Source MAX**
- Nastavíme zpoždění reakce na přepnutí **Delay 1s**
- Nastavíme rychlost přejezdu serva doraz/doraz **Slow 15s**
- Posuneme střed serva v **LIMITS** na **-100**
- Nastavíme krajní polohy, zde jako ukázka použita hodnota **90**

MIXER		5/10	
CH1	100%	ELE	
CH2	100%	ALI	
CH3	100%	THR	
CH4	100%	AIL	
CH5			
CH6	100%	MAX	AIL *
CH7			
...			



EDIT MIX		CH6	
Source		MAX	
Weight		100	
Offset		0	
Trim		OFF	
Curves		---	
Switch		AIL	
Warning		OFF	
Multpx		Add	
Delay	Down		1
Delay	UP		1
Slow	Down		15
Slow	Up		15

LIMITS		6/10	
CH1	0,0	-100	-> 100 ---
CH2	0,0	-100	-> 100 ---
CH3	0,0	-100	<- 100 ---
CH4	0,0	-100	<- 100 ---
CH5	0,0	-100	-> 100 ---
CH6	-100,0	- 90	-> 90 ---
CH7	0,0	-100	-> 100 ---
...			

Pokud vám při zapojení přijímače, škubne servo ovládané přepínačem přes krajní polohu, použijte jinou značku. Ověřena 100% funkčnost se servy Hextronik HX12K a Hitec HS-311.