



F4 6 channel transmitter user manual

Channel 5/GPS

Channel 6

Rudder trim

Throttle trim
(Left hand throttle)

Elevator trim
(Right hand throttle)

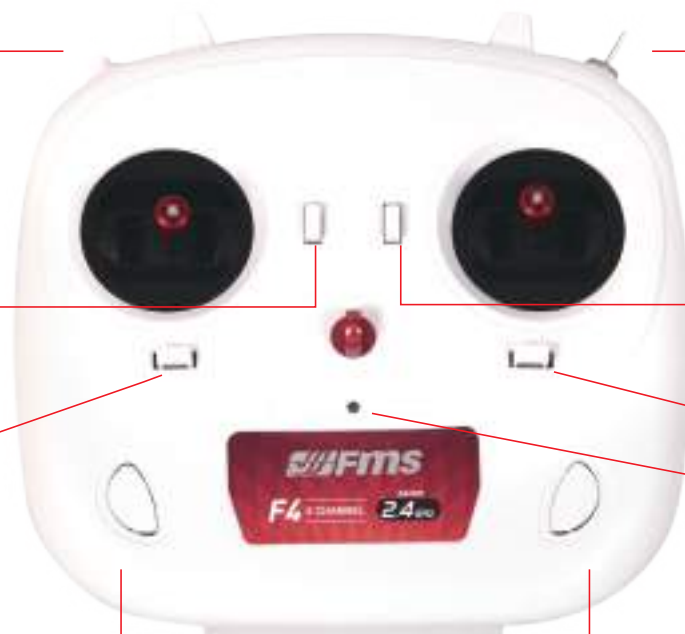
Elevator trim
(Left hand throttle)

Throttle trim
(Right hand throttle)

Aileron trim

Power status LED

Power switch (On/Off)



Receiver



Remove the battery hatch cover, place 4x "AA" cells into the battery hatch, then replace the battery hatch cover.

Instruction Manual
Bedienungsanleitung
Manuel d'utilisation
操作手册

FMSMODEL.COM

User Manual

Basic parameters

1. Designed for fixed winged aircraft, multirotor and surface vehicles
2. Transmitting power: less than or equal to 70mW
3. Transmission frequency: 2420 MHZ---2459 MHZ
4. Ground control range: greater than 300 meters
5. Transmitter power supply requirements: DC+6V (4 AA batteries)
6. Receiver power supply requirements: DC+6V

The following information is a quick and easy operating procedure for the FMS F4 2.4G remote transmitter and receiver:

1. Turn off the transmitter, connect the signal line of the ESC to the third channel of the receiver, and then connect the battery with the ESC.
2. The orange status light will flash slowly when the receiver is powered on.
3. With a small pointed object, press on the bind switch and the orange status light will flash rapidly.
4. Return the throttle to its lowest position then turn on the transmitter. Once the transmitter and receiver are paired, the status light on the receiver will turn solid.
5. Power off the entire system, connect all servos per the aircraft manual. Ensure that the polarity of each plug is correct.
6. Move each control stick and check that the servos are responding in the right direction
7. Repeat the previous steps if the system is not functioning correctly.

*Note: The M. Bus channel connects to the flight controller using a servo harness.

Precautions:

1. If you are an inexperienced pilot, seek the assistance of a flight instructor to help you with setting up your aircraft. As R/C models are not toys, improper setup and/or operation may result in serious accidents or injuries.
2. Please follow all rules and regulations when flying your aircraft as local regulations may differ from region to region.
3. Always check that your R/C system has enough range. Perform a range check by moving the control sticks and aux channel while walking away from the model. The aircraft should respond within 50 steps.
4. Ensure that the battery provides sufficient power. When the low voltage alarm sound and orange power indicator light flashes, replace the radio control battery, to ensure safe aircraft operation.
5. The FMS F4 2.4GHz transmitter pairs only to its own receivers. Receivers made by other manufacturers will not function with the FMS transmitter.

Advanced GPS flight controller manual (Applies to GPS-equipped aircraft only)

Features

1. Flight components include a 32 bit processor, 3 axis accelerometer and 3 axis MEMS gyroscope, high accuracy GPS chip integrated with 2.4GHz receivers and 12A brushless ESC
2. Controllable via a 3 position switch on the transmitter which allows the system to switch between stabilized, optimized and off modes
3. GPS return to home, fail safe and flight perimeter fence functions built in.

Advanced GPS flight controller manual (Applies to GPS-equipped aircraft only)

Functions

1. Pairing: With the transmitter turned on, power on the aircraft. Press and hold the bind button on the transmitter for 3 seconds to begin the pairing sequence (Skip if the aircraft is already paired to the transmitter).
2. Automatic systems check: With the aircraft and transmitter powered on, keep the aircraft level on the ground and keep both control sticks at their neutral position. The elevator will pitch up to signify that the aircraft is trying to obtain a GPS signal (NOTE: Ensure that the aircraft is flying at a wide open location, otherwise the GPS calibration will fail. If the GPS functionality is not needed, press and hold the return to home button on the top left hand corner of the transmitter for about 3 seconds to cancel and turn off the GPS function. If the GPS function has been successfully turned off, the elevator will cycle twice then return to its neutral position- signifying that the aircraft is ready to fly). The white status LED at the nose of the aircraft flashes when the aircraft is searching for a GPS signal. When a GPS signal has been found, the status light will turn solid. 3-9 seconds after the GPS signal is found (in which time the GPS system is verifying a stable signal), the elevator will cycle twice and return to neutral- signifying that the aircraft is ready for GPS flight. NOTE: If the aircraft has is being flown at a new location or if the aircraft hasn't flown in a while, the GPS system will take longer to verify its position.
3. GPS status LED: Under GPS mode, the status light flashes rapidly when the system is searching for satellites. The status light turns solid once a GPS signal has been found. If the aircraft is not flying under GPS mode, the status light then indicates the aircraft's current flight mode (Solid=stabilized, slow flashes= gyro off, fast flashes=optimized).
4. Stabilized mode: Triggered using the three position switch (outer position) on the transmitter, the aircraft returns to level flight whenever the control sticks are at their neutral positions.
5. Gyro off mode: Triggered using the middle position on the three position switch, the aircraft is not assisted by the electronic flight control system.
6. Optimized mode: Triggered using the inner position on the three position switch, the aircraft prevents weather-induced attitude upsets but does not interfere with the pilot inputs.
7. Return to home function: Triggered using the GPS button on the top left hand corner of the transmitter, the aircraft will return to home whenever this button is pushed- regardless of which flight mode the aircraft is operating under. To cancel, simply move any of the sticks (NOTE: The aircraft will not respond to transmitter inputs in return to home mode until 3-5 seconds after the function has been triggered). If the GPS function is turned off, the GPS button becomes the panic button- press it under any attitude and the aircraft will return to level flight.
8. Fail safe function: In any flight mode, if the receiver loses its connection to the transmitter, the aircraft will level off and initiate the return to home function. If the receiver regains contact with the transmitter, any stick movement will disengage the return to home function. (NOTE: The aircraft will not respond to transmitter inputs in return to home mode until 3-5 seconds after the function has been triggered).
9. GPS flight perimeter function: Under stabilized mode (ONLY), when the aircraft has flown in excess of 120m from the takeoff point, the aircraft will initiate the return to home function, then circle over the home point. Any stick movement cancels the flight perimeter function (NOTE: The aircraft will not respond to transmitter inputs in return to home mode until 3-5 seconds after the function has been triggered, unless the aircraft is still beyond 120m from the home point, in which case the aircraft will not give the pilot control until the aircraft is within the flight parameter).
10. GPS factory settings: Maximum flight perimeter: 120m, minimum flight altitude: 30m, circling radius: ~40m, slowest velocity: ~40km/h (The aircraft will maintain this speed by automatically controlling the throttle). When the aircraft is in any of the GPS flight modes, it follows these parameters.

FCC Information

Find a suitable flying site

FCC ID:2AUBX-F4

This device complies with part 15 of the FCC rules. Operation is subject to the following two conditions: (1) This device may not cause harmful interference, and (2) this device must accept any interference received, including interference that may cause undesired operation.

CAUTION: Changes or modifications not expressly approved by the party responsible for compliance could void the user's authority to operate the equipment.

This product contains a radio transmitter with wireless technology which has been tested and found to be compliant with the applicable regulations governing a radio transmitter in the 2.400GHz to 2.4835GHz frequency range.

Supplier's Declaration of Conformity

FC This device complies with part 15 of the FCC Rules. Operation is subject to the following two conditions: (1) This device may not cause harmful interference, and (2) this device must accept any interference received, including interference that may cause undesired operation.

CAUTION: changes or modifications not expressly approved by the party responsible for compliance could void the user's authority to operate the equipment.

NOTE: This equipment has been tested and found to comply with the limits for a Class B digital device, pursuant to part 15 of the FCC Rules. These limits are designed to provide reasonable protection against harmful interference in a residential installation. This equipment generates, uses and can radiate radio frequency energy and, if not installed and used in accordance with the instructions, may cause harmful interference to radio communications. However, there is no guarantee that interference will not occur in a particular installation. If this equipment does cause harmful interference to radio or television reception, which can be determined by turning the equipment off and on, the user is encouraged to try to correct the interference by one or more of the following measures:

- Reorient or relocate the receiving antenna.
- Increase the separation between the equipment and receiver.
- Connect the equipment into an outlet on a circuit different from that to which the receiver is connected.
- Consult the dealer or an experienced radio/TV technician for help.

Compliance Information for the European Union

CE EU Compliance Statement:

Dongguan Solid Model Technology Co., Ltd hereby declares that this product is in compliance with the essential requirements and other relevant provisions of the EMC Directive.

Dongguan Solid Model Technology Co., Ltd hereby declares that this product is in compliance with the essential requirements and other relevant provisions of the RED and EMC Directives.

Instructions for disposal of WEEE by users in the European Union



This product must not be disposed of with other waste. Instead, it is the user's responsibility to dispose of their waste equipment by handing it over to a designated collection point for the recycling of waste electrical and electronic equipment. The separate collection and recycling of your waste equipment at the time of disposal will help to conserve natural resources and make sure that it is recycled in a manner that protects human health and the environment. For more information about where you can drop off your waste equipment for recycling, please contact your local city office, your household waste disposal service or where you purchased the product.



E328

6-Kanal-Sender Anleitung

Kanal 5 / GPS

Kanal 6

Gas Trimmer (Mode 2)
Höhenruder Trimmer (Mode 1)

Höhenruder Trimmer (Mode 2)
Gas Trimmer (Mode 1)

Elevator trim
(Right hand throttle)

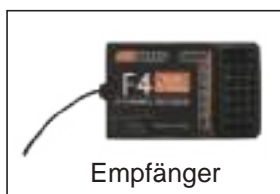
Throttle trim
(Right hand throttle)

Seitenruder Trimmer

Querruder Trimmer

LED-Statusanzeige

Ein/Aus-Schalter



Empfänger



Öffnen Sie das Batteriefach und setzen Sie 4x AA Batterien ein und verschließen Sie das Fach wieder.

Anleitung

Grundparameter

1. Konzipiert für Flächenflugmodelle, Multicopter und Bodenfahrzeuge
2. Sendeleistung: kleiner oder gleich 70mW
3. Übertragungsfrequenz: 2420 MHz---2459 MHz
4. Bodenkontrollbereich: größer als 300 Meter
5. Anforderungen an die Stromversorgung des Senders: DC+6V (4 AA-Batterien)
6. Anforderungen an die Stromversorgung des Empfängers: DC+6V

Kurzanleitung für Sender und Empfänger:

1. Schalten Sie den Sender aus, verbinden Sie die Signalleitung des Reglers mit dem dritten Kanal des Empfängers und schließen Sie dann den Akku an den Regler.
 2. Die orange Statusleuchte blinkt langsam, wenn der Empfänger eingeschaltet ist.
 3. Mit einem kleinen spitzen Gegenstand auf den Bindungsschalter drücken - die orangene Statusleuchte blinkt dann schnell.
 4. Den Gashebel wieder in die unterste Position bringen und den Sender einschalten. Sobald Sender und Empfänger gepaart sind, leuchtet die Statusleuchte am Empfänger durchgehend auf.
 5. Schalten Sie das gesamte System aus, schließen Sie alle Servos gemäß dem Flughandbuch an. Achten Sie darauf, dass die Polarität der einzelnen Stecker korrekt ist.
 6. Bewegen Sie jeden Steuerknüppel und prüfen Sie, ob die Servos in die richtige Richtung reagieren.
 7. Wiederholen Sie die vorherigen Schritte, wenn das System nicht richtig funktioniert.
- *Hinweis: Der M. Bus Kanal wird über einen Servokabelbaum mit dem Flugregler verbunden.

Anleitung

Vorsichtsmaßnahmen:

1. Wenn Sie ein unerfahrener Pilot sind, suchen Sie die Hilfe eines Fluglehrers, der Ihnen bei der Einrichtung Ihres Flugzeuges helfen kann. Da RC-Modelle kein Spielzeug sind, kann eine unsachgemäße Bedienung zu schweren Unfällen oder Verletzungen führen.
2. Bitte befolgen Sie alle Regeln und Vorschriften, wenn Sie Ihr Flugzeug fliegen, da die örtlichen Vorschriften von Region zu Region unterschiedlich sein können.
3. Prüfen Sie immer, ob Ihre RC-Anlage genügend Reichweite hat. Führen Sie eine Reichweitenkontrolle durch, indem Sie die Steuerknüppel bewegen, während Sie sich vom Modell entfernen. Das Flugzeug sollte innerhalb von 50 Schritten reagieren.
4. Stellen Sie sicher, dass der Akku ausreichend Strom liefert. Wenn der Niederspannungsalarm ertönt und die orangefarbene LED-Anzeige blinkt die Batterien der Fernsteuerung austauschen, um einen sicheren Betrieb des Flugzeuges zu gewährleisten.
5. der FMS F4 2,4GHz Sender wird nur mit seinen eigenen Empfängern gepaart. Empfänger von anderen Herstellern funktionieren nicht.

GPS-Anleitung (Gilt nur für Flugmodelle mit GPS)

Merkmale

1. 32-Bit-Prozessor, 3-Achsen-Beschleunigungsmesser und 3-Achsen-MEMS-Gyroskop, GPS-Chip integriert mit 2.4GHz-Empfänger und 12A bürstenlosem Regler.
2. steuerbar über einen 3-Positionsschalter am Sender, der es ermöglicht, zwischen 3 Modi umzuschalten.
3. GPS Return-to-Home-Funktion, Fail Safe und Flugbegrenzungszaun-Funktionen.

Funktionen

1. Bindung: Bei eingeschaltetem Sender wird das Flugzeug eingeschaltet. Drücken und halten Sie die Bindungstaste am Sender für 3 Sekunden, um die Bindungssequenz zu beginnen (Überspringen, wenn das Flugzeug bereits mit dem Sender gepaart ist).
2. automatische Systemprüfung: Bei eingeschaltetem Flugzeug und eingeschaltetem Sender das Flugzeug am Boden waagrecht halten und beide Steuerknüppel in der Neutralstellung halten. Das Höhenruder wird hochgeklappt, um zu signalisieren, dass das Flugzeug versucht ein GPS-Signal zu erhalten (HINWEIS: Stellen Sie sicher, dass sich das Flugzeug an einem offenen Raum befindet, sonst wird die GPS-Kalibrierung nicht funktionieren. Wenn die GPS-Funktionalität nicht benötigt wird, drücken und halten Sie die Taste "Zurück zur Ausgangsposition" oben links des Senders für ca. 3 Sekunden, um die GPS-Funktion abzubrechen und auszuschalten. Wurde die GPS-Funktion erfolgreich abgeschaltet, wird das Höhenruder zweimal ausschlagen und dann in seine neutrale Position zurückkehren - was bedeutet, dass das Flugzeug bereit zu fliegen. Die weiße Status-LED blinkt, wenn das Flugzeug nach einem GPS-Signal sucht. Wenn ein GPS-Signal gefunden wurde, leuchtet die Statusleuchte auf und das Höhenruder wird zweimal ausschlagen und dann in seine neutrale Position zurückkehren - was bedeutet, dass das Flugzeug bereit ist zu fliegen. HINWEIS: Wenn das Flugzeug an einem neuen Standort geflogen wird oder wenn das Flugzeug eine Weile nicht geflogen ist, braucht das GPS-System länger, um seine Position zu überprüfen.
3. GPS-Status-LED: Im GPS-Modus blinkt die Statusleuchte schnell, wenn das System nach Satelliten sucht. Sobald ein GPS-Signal gefunden wurde, leuchtet die Statusleuchte dauerhaft.
4. stabilisierter Modus: Ausgelöst mit dem Dreistellungsschalter (äußere Position) am Sender, kehrt das Flugzeug in eine stabile Lage zurück.

GPS-Anleitung (Gilt nur für Flugmodelle mit GPS)

5. Gyro aus Modus: Ausgelöst durch die mittlere Position des Dreistellungsschalters wird das Flugzeug nicht durch das elektronisches Flugkontrollsystem unterstützt.

6. optimierter Modus: Ausgelöst über die innere Position des Dreistellungsschalters wird das Flugzeug bei verschiedenen Wetterbedingungen oder Windböen in stabiler Lage gehalten. Die Eingabe des Piloten wird aber niemals gestört.

7. Return-to-Home-Funktion: Ausgelöst durch die GPS-Taste links oben am Sender, wird die Return-To-Home-Funktion ausgelöst - unabhängig davon, in welchem Flugmodus das Flugzeug gerade fliegt. Um den Vorgang abubrechen, bewegen Sie einfach einen der Knüppel (HINWEIS: Das Flugzeug reagiert 3 bis 5 Sekunden nach Auslösen der Funktion nicht auf Sendereingaben). Wenn die GPS-Funktion ausgeschaltet ist, wird das GPS zum Panikknopf - drücken Sie ihn bei jeder beliebigen Fluglage und das Flugzeug kehrt in den Horizontalflug zurück.

8. Fail-Safe-Funktion: In jedem Flugmodus, wenn der Empfänger die Verbindung zum Sender verliert, wird das Flugzeug nivelliert und die Return-Home-Funktion eingeleitet. Wenn der Empfänger wieder Kontakt mit dem Sender aufnimmt, wird jede Knüppelbewegung die Return-Home-Funktion deaktivieren. (HINWEIS: Das Flugzeug reagiert nicht auf Sendereingaben bis 3-5 Sekunden nach Auslösen der Funktion).

9. GPS-Flugbegrenzungsfunktion: Im stabilisierten Modus, wenn das Flugzeug mehr als 120m vom Startpunkt entfernt fliegt, wird automatisch die Return-Home-Funktion eingeleitet und das Flugzeug kreist dann über dem Heimatpunkt. Jede Knüppelbewegung hebt die Flugumfangsfunktion auf (ANMERKUNG: Das Flugzeug wird erst 3-5 Sekunden nach dem Auslösen der Funktion auf die Sendereingaben reagieren - es sei denn, das Flugzeug ist immer noch über 120m vom Heimatpunkt entfernt, in diesem Fall wird das Flugzeug dem Piloten die Kontrolle nicht geben, bis das Flugzeug innerhalb der Flugparameter ist).

10. GPS-Werkseinstellungen: Maximaler Flugumfang: 120m, minimale Flughöhe: 30m, Kreisradius: ~40m, langsamste Geschwindigkeit: ~40km/h (Das Flugzeug wird diese Geschwindigkeit durch automatische Steuerung des Gaspedals beibehalten). Wenn die Flugzeug in einem der GPS-Flugmodi ist, folgt es diesen Parametern.

Manuel d'utilisation de l'émetteur 6 voies

Voie 5 / GPS

Voie 6

Trim de gaz
(Gaz à gauche)

Trim de profondeur
(Gaz à gauche)

Trim de profondeur
(Gaz à droite)

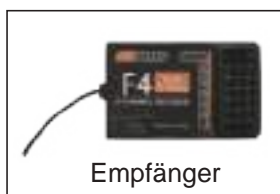
Trim de gaz
(Gaz à droite)

Trim de direction

Trim d'ailerons

LED d'état d'alimentation

Interrupteur (ON/OFF)



Empfänger



Déposez la trappe du compartiment des piles. Placez 4 piles "AA" dans le compartiment en respectant la polarité, puis remettez la trappe en place.

Manuel d'utilisation

Paramètres de base

1. Conçu pour aéronefs à voilure fixe, multirotors et pour véhicules de surface.
2. Puissance d'émission : inférieure ou égale à 70 MW.
3. Fréquence d'émission : 2 420 MHz à 2 459 MHz
4. Portée au sol : supérieure à 300 mètres
5. Alimentation de l'émetteur : 6 Volts en courant continu (6 piles AA 1,5V)
6. Alimentation du récepteur : 6 Volts en courant continu

Les informations qui suivent donnent une procédure simple et rapide d'utilisation de l'ensemble émetteur-récepteur FMS F4 2,4 GHz :

1. Eteignez l'émetteur, branchez le cordon de signal du contrôleur sur la troisième voie du récepteur, puis branchez la batterie sur le contrôleur.
2. Le LED d'état orange clignotera lentement une fois le récepteur mis sous tension.
3. A l'aide d'un objet pointu, appuyez sur le bouton d'appairage, la LED d'état orange va clignoter rapidement.
4. Placez le manche de gaz tout en bas, puis allumez l'émetteur. Une fois l'émetteur et le récepteur appairés, la LED d'état sur le récepteur s'allume fixe.
5. Eteignez l'ensemble du système (récepteur et émetteur). Branchez tous les servos selon le manuel de l'avion. Assurez-vous que la polarité est correcte sur chaque prise.
6. Après avoir allumé l'émetteur, puis alimenté le contrôleur, bougez chaque manche et vérifiez que les servos répondent dans le bon sens.
7. Recommencez les étapes ci-dessus si le système ne fonctionne pas correctement.

*NOTE : La voie M.Bus se connecte au contrôleur de vol à l'aide d'un cordon de servo.

Manuel d'utilisation

Précautions :

1. Si vous êtes un pilote inexpérimenté, recherchez l'assistance d'un moniteur pour vous aider à régler votre aéronef. Comme les modèles radiocommandés ne sont pas des jouets, des réglages ou une utilisation inadaptés peuvent entraîner des accidents ou des blessures graves.
2. Merci de respecter toutes les lois et règlements quand vous pilotez votre modèle, les règlements locaux peuvent varier selon les pays ou régions.
3. Vérifiez toujours que votre ensemble radio a une portée suffisante. Effectuez un test de portée en bougeant les manches et voies auxiliaires en vous écartant du modèle. L'aéronef doit répondre correctement à au moins 50 pas.
4. Assurez-vous que les piles ont assez de puissance. Quand l'alarme de tension faible sonne et que l'indicateur de tension orange clignote, remplacez les piles de l'émetteur pour assurer un fonctionnement en sécurité de l'aéronef.
5. L'émetteur FMS F4 2.4 GHz ne peut s'appairer qu'avec ses propres récepteurs. Les récepteurs d'autres fabricants ne fonctionneront pas avec l'émetteur FMS.

Manuel du contrôleur de vol GPS avancé (S'applique uniquement aux modèles équipés GPS)

Spécificités

1. Les éléments du contrôleur de vol comprennent un processeur 32 bits, un accéléromètre 3 axes, un gyroscope MEMS 3 axes, une puce GPS à haute précision intégrés avec un récepteur 2,4 GHz et un contrôleur brushless 12 A.
2. Contrôlable via un interrupteur 3 positions de l'émetteur, qui permet de basculer le système entre les modes stabilité, optimisé et OFF.
3. Fonctions GPS "Retour à la maison", "Fail Safe" et "Barrière virtuelle de périmètre de vol" intégrées.

Fonctions

1. Appairage : Emetteur allumé, alimentez l'aéronef. Appuyez et maintenez le bouton d'appairage de l'émetteur durant 3 secondes pour lancer la séquence d'appairage (Passer si l'aéronef est déjà appairé à l'émetteur).
2. Contrôle automatique des systèmes : Le modèle et l'émetteur étant sous tension, maintenir l'avion à plat sur le sol et laisser les manches au neutre. La gouverne de profondeur va se lever, pour indiquer que l'avion tente de recevoir un signal GPS (NOTE : assurez-vous que l'avion est dans un espace largement dégagé, sans quoi, le calibrage GPS échouera. Si vous n'avez pas besoin de la fonction GPS, appuyez et maintenez le bouton "Return to home" environ 3 secondes pour annuler et couper la fonction GPS. Si la fonction GPS a été correctement coupée, la gouverne de profondeur bougera deux fois et reviendra au neutre, indiquant que l'avion est prêt à voler). La LED d'état blanche sur le nez de l'avion clignote durant la recherche du signal GPS. Quand le signal GPS est trouvé, la LED d'état reste allumée fixe. Entre 3 et 9 secondes après avoir trouvé le signal GPS (durant cette période, le système GPS vérifie la stabilité du signal), la gouverne de profondeur bouge 2 fois, puis revient au neutre, pour indiquer que l'avion est prêt pour un vol avec GPS. NOTE : Si l'avion est dans un nouvel endroit ou s'il n'a pas volé depuis une longue période, le système GPS prend plus de temps pour vérifier sa position.
3. LED d'état GPS : En mode GPS, la LED d'état clignote rapidement quand le système recherche les satellites. La LED d'état est allumée fixe une fois le signal GPS trouvé. Si l'avion ne vole pas en mode GPS, la LED d'état indique le mode actif de l'avion (Fixe = Stabilisé, Clignotement lent = Gyro Off, Clignotement rapide = Optimisé).
4. Mode "Stabilisé" : Sélectionné à l'aide de l'interrupteur à 3 positions en position extérieure sur l'émetteur. L'avion se remet en vol à plat dès que les manches sont au neutre.

Manuel du contrôleur de vol GPS avancé (S'applique uniquement aux modèles équipés GPS)

5. Mode "Gyro Off" : Sélectionné à l'aide de l'interrupteur à 3 positions en position milieu. L'avion n'est pas assisté par le contrôleur de vol électronique.
6. Mode "Optimisé" : Sélectionné à l'aide de l'interrupteur à 3 positions en position intérieure. L'avion corrige les écarts d'attitude liés aux turbulences mais n'interfère pas avec les actions du pilote.
7. Fonction "Return to home" : Sélectionnée par le bouton GPS dans l'angle en haut à gauche de l'émetteur. L'avion revient au-dessus du point de départ quand le bouton est appuyé, quel que soit le mode de vol sélectionné. Pour annuler, bougez simplement n'importe quel manche (NOTE : L'avion ne répondra pas aux ordres sur les manches de l'émetteur durant 3 à 5 secondes après avoir activé le mode "Return to home"). Si la fonction GPS est coupée, le bouton GPS devient un "Bouton Panique" : en appuyant dessus, quelle que soit l'attitude de l'avion, celui-ci se remettra en vol à plat.
8. Fonction "Fail Safe" : Quel que soit le mode de vol, si le récepteur perd la liaison avec l'émetteur, l'avion se remet à plat et passe en mode "Return to home". Si le récepteur retrouve la liaison avec l'émetteur, n'importe quelle action sur les manches désengage la fonction "Return to home" (NOTE : L'avion ne répondra pas aux ordres sur les manches de l'émetteur durant 3 à 5 secondes après activation du mode "Return to home").
9. Fonction Barrière virtuelle GPS : En mode "Stabilisé" (UNIQUEMENT), si l'avion s'éloigne de plus de 120 mètres du point de décollage, l'avion engage la fonction "Return to home", puis se met à cercler au-dessus du point de départ. N'importe quelle action sur les manches désengage la fonction "Barrière Virtuelle" (NOTE : L'avion ne répondra pas aux ordres sur les manches de l'émetteur durant 3 à 5 secondes après que la fonction se soit activée, et la fonction ne peut pas être désactivée tant que l'avion n'est pas revenu à moins de 120 mètres).
10. Réglages d'usine du GPS : Distance maximum de la barrière virtuelle : 120 m. Hauteur de vol minimum : 30 m. Rayon de virage : ~40m. Vitesse minimum : ~40 km/h (L'avion maintient cette vitesse en contrôlant automatiquement les gaz). Quand l'avion est dans n'importe quel mode de vol GPS, il suit ces paramètres.

6通道遥控器使用说明

通道 5/GPS

通道 6

油门微调 (左手油门)
升降舵微调 (右手油门)

升降舵微调 (右手油门)
油门微调 (左手油门)

方向舵微调

副翼微调

电源指示灯

电源开关



接收器



取下电池盖，并把4节AA电池按极性装入电池盒内，然后把按极性装入电池盒内，然后把遥控器电池盖盖上

用户手册

遥控器基本参数

1. 适合使用于:固定翼飞机航模、多旋翼,电动模型/油车、电动模型/油船。
2. 发送功率:小于或等于70mW。
3. 发送频率: 2401 MHz---2479MHz。
4. 地面控制范围:大于300米。
5. 发射机供电要求: DC+ 6V (4节AAA电池)。
6. 接收机供电要求: DC+6V。

以下是FMS F4 2.4GHz遥控器发射机和接收机快速简单的操作步骤:

1. 关闭及豹机,把电调的信号线连接到接收机的第三通道然后电调连接电池通电。
2. 接收机通电之后,接收机上面的橙色指示灯会慢闪。
3. 用小螺丝刀轻轻按一下"BIND"的小白点(切记轻轻点--次),接收机上面橙色指示灯会慢闪烁变成快速闪烁。
4. 将发射机油门摇杆调到最低的位置,然后打开发射机,接收机上面橙色指示灯由快速闪烁变为常亮。
5. 接收机上面橙色指示灯常亮时,说明此时接收机已对好频,副翼伺服,升降舵伺服和方向舵伺服连接到接收器,接线方式根据用户的飞机使用说明书执行。
6. 最后确认你的发射机可以完全控制绑定的接收机,再检查每个通道正常。
7. 如果测试失败,重复整个过程。
8. 接收机上面"M.BUS"通道,接收机对频好之后,用连接线飞控,根据飞控调参软件,进行多轴飞行器的调参和校准。(M.BUS输出信号跟国际知名品牌遥控器的S.BUS信号是一样的。)

用户手册

注意事项:

- 1.如果你是一个没有经验的飞行员,请寻求一个飞行教员来帮助检查您的模型飞机, R/C模型不是玩具, 如果操作不当,并且可能导致严重的事故和伤害。
- 2.在飞行场地玩模型飞机时,请遵守当地的规定来使用您的2.4GHz遥控器。
- 3.确保你的无线系统具有足够的操作范围。请步行距离模型,并在同一时间将每一个通道辅助检查模型的控制是否运行正常。你可以走开从模型约30至50步, 而不会失去控制。
- 4.确保电池提供足够的电力。当电压过低时“哔哔”报警声音和橙色电源指示灯闪烁, 请更换遥控器电池,确保飞机飞行安全。
- 5.FMS F4 2.4GHz无线系统需要的发射机和接收机是成对的,其他工厂的发射机和接收机不能匹配。

专业GPS飞控系统说明书

功能介绍:

1. 系统采用32位处理器, 由3轴加速度计、3轴数字陀螺仪、高精度GPS设计而成, 集成了高速2.4G接收控制系统、12A无刷电机驱动系统。
2. 具备可以通过遥控器上的3段开关来切换陀螺仪自稳、陀螺仪关闭、陀螺仪增稳的功能。
3. 具备GPS一键返航、失控返航、电子栅栏等功能。

功能说明:

- 1.飞机对频: 飞机上电后, 静待约30秒, 打开遥控器, 长按遥控器左下方的对频功能键约3秒进入对频, 对频成功(已经完成对频的可忽略此步骤)。
- 2.飞机通电自检: 将飞机水平置于地面, 飞机上电并保持飞机稳定不动, 遥控器的摇杆不动, 升降舵将自动拉起一定角度用于GPS定位(注意: 飞机必须置于户外空旷地方, 否则定位不能成功。如无需GPS功能, 此时可以长按遥控器左上方的返航键约3秒来取消并关闭GPS功能。GPS功能关闭成功后, 升降舵上下动作2次并回到正常位置, 即可开始飞行)。机头的白色LED灯闪烁, 表示GPS正在搜索中; 白色LED灯长亮, 表示GPS定位成功。GPS定位成功后约3-9秒(等待GPS定位到6颗稳定卫星)以后, 升降舵再次上下动作2次并回到正常位置。注意: GPS在一段时间没有使用的情况下, 如果再次使用, 叫冷启动, 冷启动需时较长, 约需40秒。GPS在连续使用中, GPS定位很快。
- 3.机头LED灯指示说明: GPS模式下刚开机, 短闪烁表示GPS搜星定位中, 长亮表示GPS定位成功。GPS关闭状态下, 机头指示灯做模式切换指示用(陀螺仪自稳=长亮, 陀螺仪关闭=短闪烁, 陀螺仪增稳=快闪)。
- 4.自稳功能: 通过遥控器右上方的3段开关来切换, 当开关拨在最前位置时开启自稳功能, 飞行中只要摇杆回中, 飞机自动平衡飞行。
- 5.陀螺仪关闭功能: 通过遥控器右上方的3段开关来切换, 当开关拨在中间位置时关闭陀螺仪功能。
- 6.增稳功能: 通过遥控器右上方的3段开关来切换, 当开关拨在最后位置时开启陀螺仪增稳功能, 飞行中陀螺仪自动矫正飞机姿态, 保证飞行稳定, 但不干预摇杆操作。
- 7.一键返航功能: 通过遥控器左上方的GPS按键来启动, 在任何飞行姿态下, 只要按动此开关一次, 飞机立即回到平衡姿态并启动GPS返航。任意摇杆动作即解除GPS状态(注意: 在启动返航的时候遥控器的摇杆是被锁定的, 约3-5秒后, 遥控器摇杆会被释放, 玩家可以自主操作遥控器控制飞机)。在GPS关闭模式下, 这个按键做一键救机功能使用, 按下此按键, 飞机可从任意飞行姿态下立即回到平飞状态。
- 8.失控返航功能: 在任何飞行姿态下, 只要失控, 飞机立即回到平飞姿态并启动GPS返航。任意摇杆动作即解除GPS状态。(注意: 在启动返航的时候遥控器的摇杆是被锁定的, 约3-5秒后, 遥控器摇杆会被释放, 玩家可以自主操作遥控器控制飞机)
- 9.电子栅栏功能: 在自稳模式下(注意: 只有在自稳模式下才有此功能), 当飞机与起点的距离超出120米, 在没有操作指令输入的情况下, 飞机立即启动返航, 飞回起点并围绕起点盘旋, 任意摇杆动作即解除电子栅栏状态。(注意: 在启动返航的时候, 遥控器的摇杆是被锁定的, 约3-5秒后, 在飞机飞回至120米以内, 遥控器的摇杆才被释放, 玩家可以自主操作遥控器控制飞机)
- 10.GPS出厂参数: 最远电子栅栏返航距离约120米、最低飞行高度约30米、盘旋半径约40米、最低速度约40公里(飞机根据这个速度自动调节油门大小, 使飞行效率更加经济)。在GPS自动飞行过程中, 飞机按照上面设置的参数飞行。