

## English

### Version 1.10 (March 2018)

- Telemetry support by DITEX Servos has been implemented. In the receiver configuration (either via JETIBOX or the *Device Explorer* menu at DC/DS transmitters), go to Alternative Pins Functions and select the "DITEX" output type instead of "Servo" for each receiver port where the DITEX servo is connected. Minimum required version of the DITEX servos firmware is 1.17.
- If one of the E1/E2 ports is now configured as a PPM or UDI output and the other of these ports is a PPM input with a connected satellite receiver, the data signal is generated on the PPM or UDI output even though the receiver itself loses signal from the transmitter – it takes data from the satellite.
  - If the "Direct" output type is selected in the receiver, the PPM/UDI signal is generated only if the receiver has valid data from the transmitter or satellite receiver.
  - If the "Computed" output type is selected in the receiver, the PPM/UDI signal is generated synchronously with the servo signal so that if there is no data from both PPM input and the transmitter, the Fail-Safe is applied accordingly (beneficial e. g. for multicopter flight controllers to use two receivers).

### Version 1.03 (September 2016)

- solved an issue regarding lost binding at the switch-on moment on some receivers
- default value of channels that are not used has been set to a defined value (0%)

### Version 1.02 (April 2016)

- reduced glitches on servo outputs during startup
- all REX receivers can use 16 computed channels (servo/PPM/UDI)
- optimised EX Bus output frames (needed for some FBL systems)

---

**Version 1.01 (December 2015)***Added:*

- 24 channel support for servos and EX Bus
- outputs in JBOX/Sensor mode (E1, E2 or Ext) automatically switch to EX Bus when EX Bus compatible sensor is connected

*Modified:*

- increased minimal gap between UDI and EX Bus data packets
- UDI packets period is also controlled by "Output period" value (like servo outputs)

## Deutsch

### Version 1.10 (März 2018)

- Telemetrie-Unterstützung von DITEX Servos wurde implementiert. Ändern Sie in der Empfängerkonfiguration (entweder über JETIBOX oder das Geräte-Übersicht-Menü bei DC/DS-Sendern) zu Alternative Pins-Konfiguration und wählen Sie für jeden Empfängeranschluss, an den das DITEX-Servo angeschlossen ist, den Ausgangstyp "DITEX". Die minimale erforderliche Version der DITEX-Servos-Firmware ist 1.17.
- Wenn einer der E1/E2-Ports jetzt als PPM- oder UDI-Ausgang konfiguriert ist und der andere von dieser Ports ein PPM-Eingang mit einem angeschlossenen Satellitenempfänger ist, wird das Datensignal am PPM- oder UDI-Ausgang selbst vom Empfänger selbst erzeugt verliert Signal vom Sender - es nimmt Daten vom Satelliten..
  - Wenn der Ausgangstyp "Direkt" im Empfänger gewählt ist, wird das PPM / UDI-Signal nur dann erzeugt, wenn der Empfänger gültige Daten vom Sender oder Satellitenempfänger hat.
  - Wenn im Empfänger der Ausgangstyp "Berechnet/Computed" gewählt ist, wird das PPM/UDI-Signal synchron zum Servosignal generiert, so dass bei fehlendem Datenempfang sowohl vom PPM-Eingang als auch vom Messumformer das Fail-Safe entsprechend angewendet wird (Vorteilhaft) zB für Multicopter-Flugsteuerungen, um zwei Empfänger zu verwenden).

### Version 1.03 (September 2016)

- Bindung verloren (Problem gelöst)
- Standardwert der nicht übertragenen Kanäle auf 0% gesetzt

### Version 1.02 (April 2016)

- reduziert Servozucken während des Einschaltens
- der REX Empfänger gibt bis zu 16 Kanäle im Modus „computed“ aus (Servosteckplätze/PPM/UDI)

- optimierte Ausgabe der „EX BUS“ Datenpakete für FBL Systeme

## **Version 1.01 (Dezember 2015)**

### *Neu hinzugefügt:*

- Unterstützung von 24 Kanälen auf den Servoausgängen und EX Bus
- Externsteckplätze (E1, E2 oder Ext.) im Mode "JetiBox/Sensor" schalten automatisch auf "EX Bus" beim Anstecken eines EX Bus-tauglichen Sensors

### *Modifikationen:*

- Pause in UDI- und EX Bus Datenpaketen optimiert
- UDI Datenpaketdauer durch "Impulsgeschwindigkeit" einstellbar

## Česky

### Verze 1.10 (Březen 2018)

- Implementována podpora telemetrie ze serv DITEX. V nastavení přijímače (buď přes JETIBOX nebo menu *Připojená zařízení* u vysílačů DC/DS) najedte na položku Alternativní konfigurace pinů a u každého portu přijímače, kde je připojeno servo DITEX, zvolte typ výstupu „DITEX“ namísto typu „Servo“. Je vyžadována verze firmwaru DITEX serv alespoň 1.17.
- Jestliže je nyní některý z portů E1/E2 nakonfigurován jako PPM či UDI výstup a druhý z těchto portů jako PPM vstup s připojeným satelitním přijímačem, datový signál je na PPM či UDI výstupu generován, i když přijímač samotný ztratí signál z vysílače – použijí se data ze satelitu.
  - Jestliže je v přijímači zvolen typ výstupu „Přímý“ (či „Direct“), je signál PPM/UDI generován pouze tehdy, má-li přijímač platná data z vysílače anebo ze satelitního přijímače.
  - Jestliže je v přijímači zvolen typ výstupu „Počítaný“ (či „Computed“), je signál PPM/UDI generován synchronně se signálem pro serva, takže se při současném výpadku PPM vstupu a vysílače aplikují korektně i pozice Fail-Safe (vhodné např. pro řídicí jednotky u multikoptér pro použití dvou přijímačů).

### Verze 1.03 (Září 2016)

- odstraněn problém s možnou ztrátou párování přijímače s vysílačem
- výchozí výchylky nepřenášených kanálů nastaveny na hodnotu 0%

### Verze 1.02 (Duben 2016)

- omezena možnost trhnutí serv během zapnutí
- v režimu „Pocitany“ lze použít 16 kanálů pro všechny přijímače REX (pro serva/PPM/UDI)
- doplněno přednastavení linky pro ExBus pakety (vyžadováno některými FBL systémy)

---

**Verze 1.01 (Prosinec 2015)***Doplněno:*

- podpora 24 kanálů na servo výstupy a ExBus
- výstupy v režimu JBOX/Sensor (E1, E2 nebo Ext) se automaticky přepnou na ExBus, pokud je připojen ExBus kompatibilní senzor

*Upraveno:*

- zvětšeny minimální prodlevy mezi pakety s UDI a ExBus zprávami
- perioda zasílání zpráv UDI nastavena podle hodnoty „Výstupní perioda“ podobně jako servo výstupy