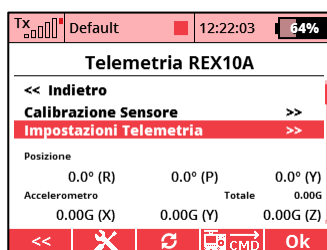


Update JETI REX Assist Versione 1.10 (Settembre 2018)

Attenzione! Dopo aver eseguito l'aggiornamento alla versione 1.10 è necessario verificare tutte le corse ed i guadagni precedentemente impostati. L'algoritmo di stabilizzazione è stato modificato rispetto la versione precedente. Verificare a terra il comportamento dell'assist per evitare sorprese.

Nuove funzioni:

1. L'utente può decidere quali parametri della telemetria verranno trasmessi dalla ricevente alla trasmittente. Aggiunto anche parametro "Stato" che trasmette il modo di volo selezionato in forma numerica. (0= Assist disattivato, 1-3= il corrispondente modo di volo, 4= FailSafe). Per la voce Forza-G è possibile scegliere tra assoluta (solamente positiva e calcolata da tutti e tre gli assi) e Forza-G solo per l'asse Z (per calcolare correttamente il valore per manovre positive e negative).



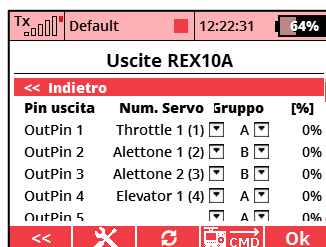
2. Aereo: la modalità **Training** è stata rivista. La stabilizzazione standard (damping) è attiva anche nella modalità Training, ma non permette al modello di superare i valori impostati di rollio e beccheggio. Viene applicato un ritorno lento all'assetto orizzontale.
3. Aereo: modalità **Horizon** rivista. Il funzionamento è stato reso simile alla modalità classica di stabilizzazione con mantenimento dell'orizzonte. La velocità ed intensità del ritorno al volo orizzontale può essere impostato nel menu *Configurazione – Impostazioni Aereo*



4. Introdotta funzione di Assistente alla virata. Questa funzione permette ai principianti di virare utilizzando esclusivamente gli alettoni. Nel menu Configurazione – Impostazioni Aereo impostare la percentuale di guadagno dell'assistenza alla virata (20% per esempio), dopo di che nel menu Stabilizzazione/Modi Volo abilitare l'assistenza nei modi desiderati cliccando su Util. Assistente Virata. La reattività di questa funzione dipende dalla velocità del modello (il coefficiente deve essere inferiore a velocità maggiori). Normalmente è meglio cominciare con valori inferiori per poi aumentare.



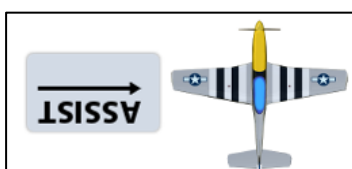
5. Aereo: aggiunta modalità stabilizzazione 2D Mode. In questa modalità l'assetto del modello è limitato da un angolo di rollio e beccheggio reimpostati. La posizione degli stick corrisponde all'angolo di rollio e beccheggio permettendo al modello di volare dritto senza perdita di quota. Consigliamo di attivare l'assistente alla virata per virare più dolcemente in questa modalità
6. Aggiunto logging per gli eventi interni.
7. Nel DeviceExplorer è possibile vedere le percentuali in tempo reale delle uscite della ricevente nel menu *Configurazione– Uscite Ricevente*



8. Multirotores: aggiunta la possibilità di avviare la calibrazione automatica dei regolatori dopo lo startup (consigliato firmware BLHeli). Procedura:
 - ATTENZIONE: Rimuovere SEMPRE le eliche!!
 - Entrare nel menu *Configurazione - Impostazioni Multirotores*. Scorrere il menu fino alla voce **Calibrare i regolatori dopo il riavvio...**
 - Confermare premendo F5(Si). Ora la ricevente attende il riavvio e non considererà alcun comando.
 - Dopo il riavvio e l'inizializzazione, la ricevente imposta tutti i motori al **massimo** (default 1.9ms). Dopo 5 secondi le uscite vengono riportate a **Gas spento** (default 1.0ms). In questo modo è possibile impostare valori di avvio e minimo per ogni motore contemporaneamente.
 - Opzionale: modificare il valore del *gas al minimo* visto la modifica di calibrazione
9. Multirotores: Aggiunto supporto per frame X8.



10. Possibilità di montaggio a 270° sull'asse dell'imbardata.

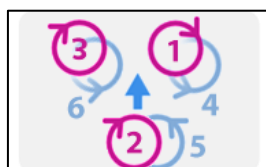


Modifiche:

1. Risolto messaggio “Calibrazione Accelerometri” che compare più volte in alcuni dispositivi dopo avere eseguito la calibrazione.
2. Il processo di inizializzazione è ora più immune a vibrazioni durante l’avvio..
3. Se la trasmittente utilizza tutti e 24 i canali la *Stabilizzazione EXBus* lavora su 16 canali e clona i rimanenti 8 per poter utilizzare il sistema assist anche su maxi modelli con programmi da 24 canali.
4. Quando si utilizza la REX Assist con centralbox l’uscita dell’EXbus dell’Assist si comporta secondo l’impostazione del fail safe della ricevente Assist impostata nel menu *Configurazione – Stabilizzazione/Modi Volo* menu:
 - Se viene attivato il Fail Safe stabilizzato l’uscita EXBus rimane sempre stabilizzata anche se la ricevente perde il segnale (considereranno entrambi i link ed il segnale PPM).
 - Se il FailSafe prevede la disattivazione dell’Assist, l’uscita EXBus viene disattivata dopo la perdita di segnale da entrambi i link e il segnale PPM esterno. Questo permette alla CentralBox di passare sulla porta RX2.



5. L’importazione di file da JETIstudio funziona correttamente.
6. Aerobatics factor (see *REX Assist Configuration – Airplane settings*) is set to 100% by default.
7. Aggiunta la possibilità di formattare la memoria Flash interna tramite JETIBox. Nella JETIBOX trovate il menu *Settings – PresetToSetup (Factory default) – PresetToSetup (Format)*. Formattando vengono cancellati tutti i dati così come il binding.
8. Aereo: La stabilizzazione degli alettoni può essere disattivata correttamente per ciascuna fase di volo.
9. Multirotore: attivate uscite Servo Standard.
10. Se viene impostato un ingresso PPM ma non è presente viene generato un allarme di segnale debole indicato con “S”.
11. Aereo: l’armamento del sistema non è possibile con una combinazione di posizionamento degli stick come per i multi rotori..
12. I dispositivi EXBus collegati alla ricevente non vengono indicate come scollegati come in casi sporadici utilizzando la versione precedente.
13. Multirotore: La direzione dei motori viene ora mostrata correttamente per I frame Esacottero (Y).



Update JETI REX Assist versione 1.09 (Maggio 2018)

Modifiche:

14. Rimossa funzione “*Compensazione Velocità*” per conflitto con DE102013201554B3, DE102013201553B3 e US000009283490B1