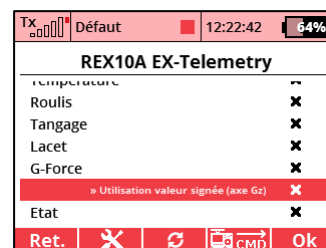
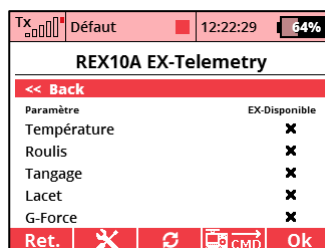
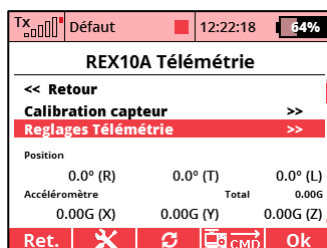


JETI REX Assist mise à jour Version 1.10 (September 2018)

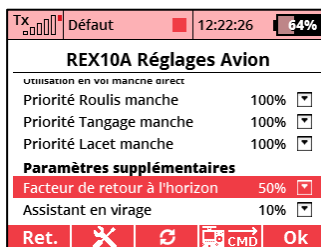
Avertissement: après la mise à jour vers la version 1.10, il est nécessaire de vérifier que tous les réglages et gains dans tous les modes de vol sont corrects. L'algorithme de stabilisation a été modifié depuis la version précédente. En vérifiant que le modèle se comporte correctement, vous pouvez éviter des réactions inattendues.

Nouvelles fonctionnalités

1. L'utilisateur peut choisir les paramètres du récepteur qui seront disponibles via le flux de données de télémétrie EX vers l'émetteur. Le paramètre Statut supplémentaire a été ajouté - il indique un nombre en fonction du mode de vol en cours (0 = assistance désactivée, 1-3 = numéro du mode de vol, 4 = failsafe).
2. Vous pouvez également choisir entre la force G absolue (uniquement la valeur positive calculée sur les 3 axes) et la force G agissant uniquement sur l'axe Z (pour déterminer correctement les charges, le nombre est positif pour les manœuvres à charge positive et négatif pour les charges négatives) .



3. Avion: le mode de vol d'entraînement a été retravaillé: la stabilisation de vol (similaire au mode normal) s'applique également en mode de vol d'entraînement, mais ne permet pas à l'avion de dépasser les valeurs maximales de roulis et de tangage spécifiées. Le retour lent à l'horizon est également appliqué dans ce mode de vol.
4. Avion: le mode de vol **Horizon** a été retravaillé: il fonctionne maintenant de la même manière que le mode Normal avec un retour supplémentaire lent en position horizontale. La vitesse et la force du paramètre Retour à l'horizon peuvent être définies dans le menu *Configuration - Paramètres de l'avion*.



5. Ajout de la fonction **assistant de virage**. Cette fonctionnalité aidera les débutants à effectuer des virages en modes de vol arbitraires simplement avec l'aide du manche des ailerons. Dans le menu Configuration - Paramètres de l'avion, définissez le pourcentage de gain de priorité aux manches (20%, par exemple), puis localisez le menu Paramètres de stabilisation / modes de vol et activez cette fonction pour les modes de vol de votre choix en cochant la case "Utiliser l'assistant". La réactivité de cette fonction dépend de la vitesse d'un avion (le coefficient doit être inférieur à des vitesses plus élevées), il faudra donc un peu d'optimisation pour optimiser les virages. Habituellement, une valeur inférieure est

meilleure qu'une valeur élevée pour le réglage initial.



6. Avion: Ajout d'un nouveau **mode de stabilisation 2D**. Dans ce mode de vol, l'assiette de l'avion est limitée par l'angle de roulis et de tangage maximum. La position du manche correspond aux angles de roulis et de tangage et vous permet de voler droit sans perte d'altitude. En option, nous vous recommandons d'activer la fonction d'assistant de virage pour effectuer des virages en douceur.
7. Ajout de l'enregistrement des événements internes
8. Dans le menu Device Explorer, il est possible d'afficher les pourcentages réels de chaque sortie du récepteur - voir le menu Configuration - REX A Outputs.



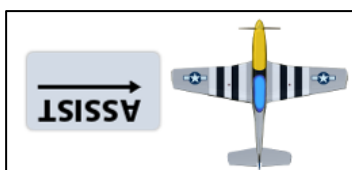
9. Multitrotor: Possibilité supplémentaire d'exécuter l'étalonnage automatique des contrôleurs après le démarrage (testé avec le micrologiciel BLHeli). Procédure:
 - Toujours enlever les hélices!
 - Locate Device Explorer - REX A - Configuration - Paramètres multi-hélicoptères. Faites défiler la liste jusqu'à «Calibrer les contrôleurs après le redémarrage ...» et appuyez sur le bouton 3D.
 - Confirmez la question en appuyant sur le bouton F5 (Oui). Maintenant, le récepteur attend son redémarrage et n'accepte aucune commande de blocage.
 - Après le redémarrage et l'initialisation, le récepteur règle toutes ses sorties moteur au maximum (par défaut, 1,9 ms). Au bout de 5 secondes supplémentaires, les sorties sont réglées sur la position d'arrêt (par défaut, 1,0 ms). De cette manière, il est possible de définir des vitesses de démarrage et de rotation pour chaque moteur simultanément.
 - Facultatif: Modifiez la valeur du paramètre de régulation minimale en cours d'exécution car le processus d'étalonnage modifie les révolutions à ce stade.



10. Multirotor: Ajout du support pour le type de châssis X8.

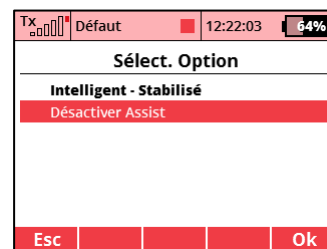
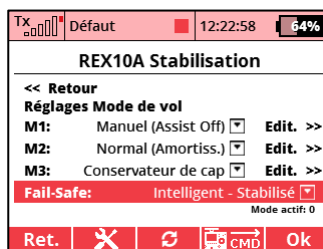


11. Nouvelle position possible du récepteur: «rotation de 270 °» dans l'axe de lacet



Modifications:

1. Correction du message «Calibrer Accel.» Qui apparaissait à plusieurs reprises sur certains appareils même après la calibration de l'accéléromètre.
2. La procédure d'initialisation est maintenant plus tolérante contre les petites vibrations lorsque la position stable est requise après le démarrage.
3. Si l'émetteur utilise 24 canaux en mode Stabilisé EX Bus, le récepteur peut stabiliser jusqu'à 16 canaux et le reste est directement copié sur la sortie série du bus EX. Ainsi, l'appareil connecté, tel que la Central Box, est capable de voir 24 canaux au maximum.
4. La sortie stabilisée du bus EX (utilisée avec la Central Box, par exemple) se comporte désormais conformément au paramètre Fail-Safe du menu Configuration de la stabilisation - Paramètres de stabilisation / Modes de vol de REX Assist:
 - Si le mode failsafe intelligent est activé, la sortie du bus EX est toujours stabilisée, même si le récepteur perd le signal (en tenant compte à la fois de la liaison RF et du signal des entrées PPM).
 - Si l'option Assist Off est définie, la sortie du bus EX est désactivée lorsque le récepteur perd le signal de la liaison RF et des entrées PPM optionnelles. Cela permet à la Central Box de basculer sur la deuxième entrée de données série.



5. L'importation des paramètres de JETI Studio fonctionne désormais correctement.
6. Le facteur de voltige (voir Configuration de REX Assist - Paramètres de l'avion) est défini sur 100% par défaut.
7. Ajout de la possibilité de formater la mémoire FLASH interne via JETIBOX. Dans JETIBOX, recherchez Paramètres - PresetToSetup (réglage d'usine) - PresetToSetup (Format). Le formatage efface complètement toutes les données et tous les paramètres. L'appairage sera également perdue.
8. Avion: la stabilisation des ailerons peut être désactivée correctement pour chaque mode de vol.
9. Multirotor: Les sorties d'asservissement standard sont maintenant activées.
10. . Si l'entrée PPM est définie mais non présente, "l'alarme de signal bas - S" sera correctement générée.
11. Avion: L'armement n'est pas possible avec une combinaison de manches connue des multirotors.
12. Les périphériques EX Bus connectés au récepteur ne sont plus marqués comme déconnectés, comme cela se produisait sporadiquement dans les versions précédentes.
13. Multirotor: les directions des moteurs sont maintenant affichées correctement pour le type multirotor Hexacopter (y)

Traduction réalisée par

Jeti-france.com

Opale-Paramodels.com

Opale Aero System SARL

23 rue de la motte

62250 Marquise – France

+33981144387

JETI REX Assist Update Version 1.09 (May 2018)

Modifications:

14. Removed function of "*Airspeed compensation*", the use of which could be in conflict with DE102013201554B3, DE102013201553B3 a US000009283490B1.