

Manual de instrucciones para Pro OSD Expander Documento versión 3,7

Gracias por su compra. Este manual de instrucciones le guiará a través de la instalación y operación de su OSD Pro Expander (OSD Pro).

La versión electrónica de este manual está disponible en la sección de Productos Manuales de la ficha de apoyo en los <http://www.eagletreesystems.com> . El manual en línea incluye las actualizaciones que se hicieron después de la impresión. **Por favor, lea todo el manual antes de comenzar.**

Si después de leer el manual, tiene alguna duda o problema, visite nuestra página web de soporte para obtener información sobre la forma de obtener respuestas a sus preguntas, las 24 horas del día.

Guía de inicio rápido

Recomendamos que la mayoría de los clientes empezar con configuración básica del OSD Pro, y luego proceder como se desee para utilizar las funciones más avanzadas. Una Guía de inicio rápido, que completa este manual, se incluye con el producto. La última versión de la guía de inicio rápido está disponible en la sección de Productos Manuales de la ficha de apoyo en los <http://www.eagletreesystems.com> .

Lista de componentes de equipo.

La lista de componentes de equipo, debe incluir lo siguiente: El Expander OSD Pro, cinco (5) a los conectores macho servo, el registrador electrónico, cable de la batería de reserva (con las unidades enviadas recientemente), una versión impresa de este manual, y una versión impresa de la de inicio rápido Guía.

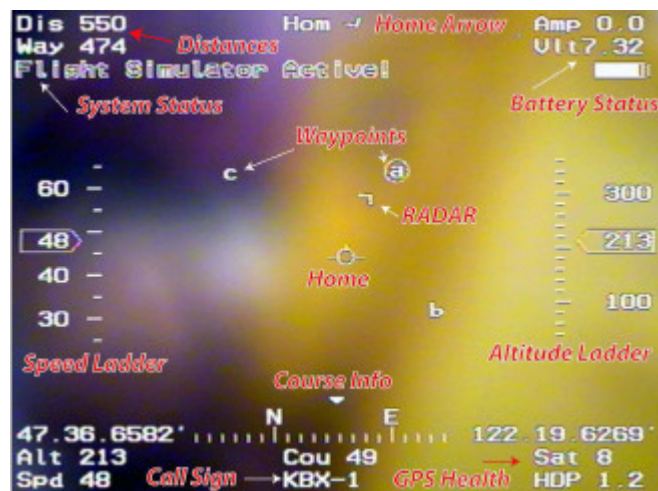


Lo que tiene el OSD Pro.

El OSD Pro es un gráfico potente, modular, totalmente configurable de vídeo / audio en pantalla (OSD) del dispositivo, proporcionando, mensajes de voz, alarmas, barómetro acústico con compensación de la energía total,

Inicio, Flecha de posición, Horizonte artificial, regreso a casa, a prueba de fallos (falsafe), Radar, puntos de paso (waypoints), un simulador de vuelo para las pruebas, y muchas otras características. La información que se muestra puede ser tan simple o avanzada según nuestro gusto, dependiendo de cómo configurar la pantalla, y en el que los sensores opcionales de Eagle Tree están conectados.

Pantalla principal.



Para utilizar el OSD Pro, necesita el OSD Pro Expander, y el registrador electrónico V3 o registrador de datos. Para hacer uso completo de la OSD Pro, también necesita nuestro GPS Expander. Varios sensores opcionales y accesorios están disponibles de Eagle Tree a mejorar aún más el OSD Pro, como nuestro altímetro barométrico, sensor de velocidad Pitot, sensores de temperatura, y muchos más. Tenga en cuenta que estos sensores adicionales conectar con el registrador electrónico V3 o grabadora, en lugar de conectarlos directamente a la OSD Pro.

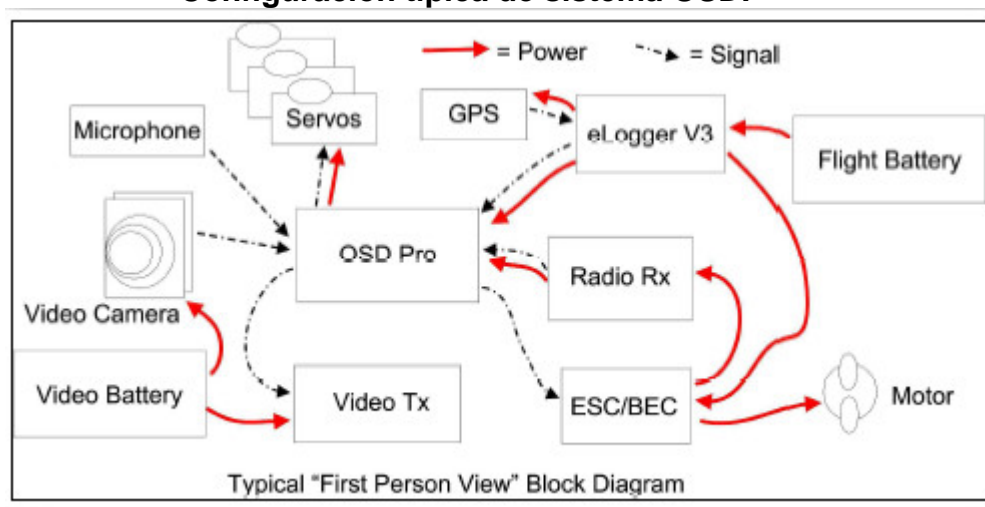
Al conectarlo a un registrador de datos o registra electrónico V3, el OSD Pro Eagle Tree, superponed datos en su canal de vídeo, que muestra los parámetros que desea ver en la pantalla de vídeo. El OSD Pro es normalmente conectado entre la salida de vídeo compuesto de la cámara de vídeo, y la entrada de vídeo compuesto de su transmisor de vídeo o DVR. El OSD Pro es compatible con NTSC y PAL modos de vídeo, el modo de vídeo se detecta automáticamente.

En la imagen siguiente muestra una típica "FPV" Configuración de a bordo. El cableado puede variar dependiendo del hardware de vídeo, sistema de alimentación, etc.





Configuración típica de sistema OSD.



Precauciones generales de seguridad.

Además de las advertencias y otras precauciones en este manual, siempre las siguientes precauciones deben ser observadas:

- 1) El OSD Pro está diseñado sólo para uso recreativo, y no está destinada a ser un sistema de navegación para su industrial o comercial. Debes usar siempre un persona que visione su modelo, si sus ojos no están en su modelo. Cualquier uso de la Pro OSD para tratar de navegar en el modelo o utilizar este modelo fuera de la Línea de visión (VLS) no es compatible, y se realiza bajo su propia responsabilidad.
- 2) Si usted nunca ha realizado un vuelo de FPV y antes de hacer funcionar un modelo de RC, usted necesitará la ayuda de un aeromodelista con experiencia. Los clubes RC son grandes, póngase en contacto con una persona con experiencia, y recibir el entrenamiento requerido. Este requisito es especialmente cierto para "FPV" volando, lo cual puede ser más difícil de lo visual de sólo vuelo.
- 3) Nunca opere su modelo de avión, o cerca de edificios, de líneas telefónicas o energía, u otros obstáculos. Nunca opere el avión, o cerca de otras personas.
- 4) Modelos de radio control y accesorios no son juguetes y deben mantenerse alejados de los niños, sin la supervisión de un adulto.



Pasos a seguir.

Instalación y uso de su OSD Pro debe ser muy fácil y agradable si usted sigue estos pasos:

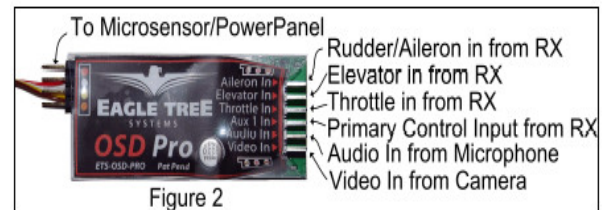
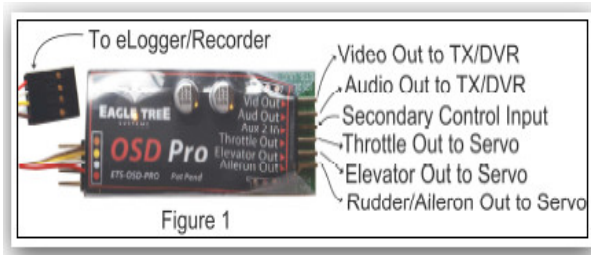
1. En primer lugar, leer los manuales para su registra electrónico V3 (V3 eLogger) o grabadora, su GPS Expander, y cualquier otros sensores Eagle Tree, para familiarizarse con la conexión y el funcionamiento de estos dispositivos.
2. Lea este manual para entender las advertencias, determinar la secuencia de instalación y configuración, etc, de la OSD Pro.
3. Instale o actualice a la aplicación para Windows y el firmware de su grabadora de Pro OSD y como se describe en la "Solicitud de Windows y de actualización del Firmware" a continuación.
4. Configure su registra electrónico V3 (V3 eLogger) o grabadora como se describe en los manuales para los que, si no lo ha hecho. NOTA: Se recomienda encarecidamente que se establece la "volumen de datos de captura" de su registra electrónico V3 (eLogger V3) o grabadora a 10 muestras por segundo, a la mejor velocidad de actualización OSD Pro y el rendimiento.
5. Instalar y configurar el OSD Pro como se describe a continuación. Tenga en cuenta que algunas características de la Pro OSD se configuran con la aplicación de Windows, algunas funciones (las que pueden cambiar más a menudo) se configuran ya sea con el OSD Pro menú en pantalla o con la aplicación para Windows. Algunas funciones, como los CRT, y Artificial Horizonte Indicador (IAH) de calibración, sólo se pueden configurar utilizando el OSD Pro menú en pantalla.
6. Rango de prueba y disfruta.

IMPORTANTE: Es poco probable que la instalación de la OSD Pro afectará a su modelo de radio de alcance o de control. Pero, como siempre después de hacer un cambio de la electrónica a su modelo, es muy importante que usted realice una prueba de alcance y la función de prueba de su modelo una vez que el OSD Pro está instalado para asegurar que no hay ningún problema en el sistema. Asegúrese de que su "antena recogida" rango de operación es dentro de las especificaciones del fabricante. Consulte al fabricante de Radio y manual para el procedimiento correcto para su equipo.





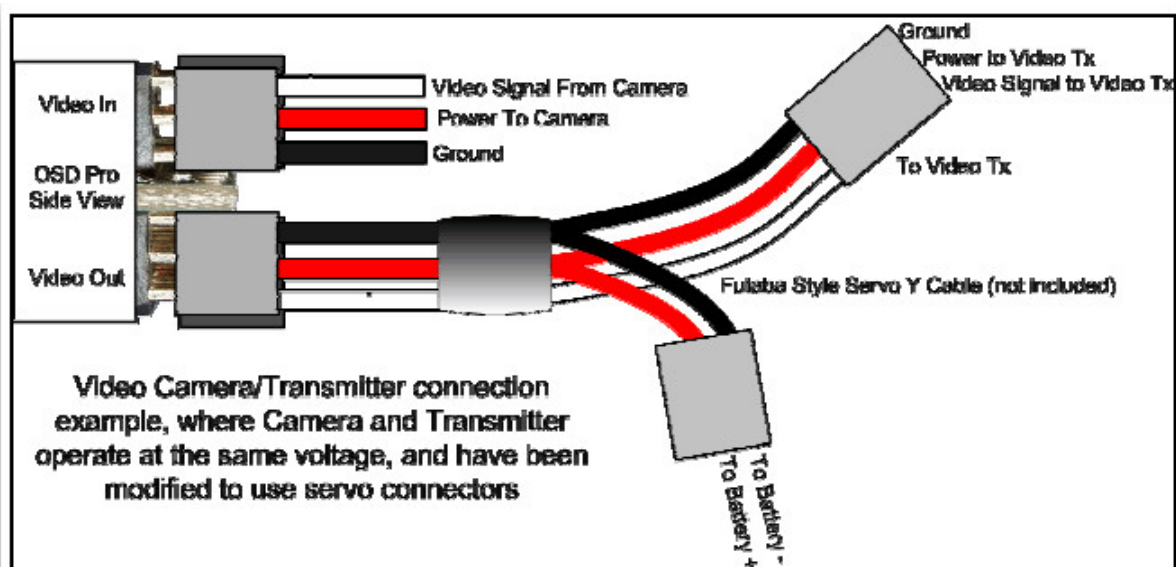
Conexión del Hardware OSD Pro.



Conexión de la OSD Pro para su cámara y grabadora de vídeo / Transmisor.

Dos conectores de 3 pines OSD Pro se utiliza para enviar la señal de vídeo compuesto de entrada y salida de la OSD Pro. La entrada y la salida son compatibles con el estándar de 75 ohmios equipo de vídeo compuesto (NTSC o PAL). Ver las figuras 1 y 2 anteriores, mostrando la parte superior e inferior de la OSD Pro. El "Video Out" conexión pasa a su transmisor de vídeo (o DVR) y el "Video In" conexión se conecta a la salida compuesta de la cámara. Tanto para el video y conexiones de salida de vídeo, el conector de la placa de circuito más cercano será la masa, el conector central es el positivo, y el conector superior es la señal. La tierra y los conectores de señal son los únicos utilizados por el OSD PRO, pero los conectores de alimentación están conectadas entre sí internamente en el OSD PRO, para su conveniencia. Nota: Eagle Tree ofrece un conector opcional para cables adaptadores RCA, si es necesario.

La figura de la derecha muestra una manera de conectar la cámara de vídeo y un transmisor de vídeo, usando un cable Y de conectores. Tenga en cuenta que la cámara y el transmisor deben ser capaces de operar a la misma tensión para utilizar el diagrama.





Del uso de audio con la OSD Pro (opcional).

Si su transmisor de video (o DVR) tiene un canal de audio, conecte el "Audio Out" conector del OSD Pro a la entrada de audio del transmisor. El "Audio In" conector permiten conectar un micrófono externo a la OSD Pro, para el vuelo de oír los ruidos. Tanto para el audio y las conexiones de salida de audio, la conector de la placa de circuito más cercano será la masa, el conector central es positivo, y el conector superior es la señal. La tierra y los conectores de señal son los únicos utilizados por el OSD Pro, pero los conectores de alimentación están conectadas entre sí internamente en el OSD Pro. La salida OSD Pro es compatible con el "nivel micro" o "nivel de línea" de entrada de audio y de nivel de línea de audio. Nunca conecte un amplificado (nivel de altavoz) de la señal de audio a la presentación en pantalla de entrada de audio Pro.

El OSD Pro incorporado en los anuncios de voz y los sonidos acústicos barómetro se envían a través de la salida de audio. Si hay un micrófono conectado a la OSD Pro, la salida del micrófono se dirige a la salida de audio cuando no se están haciendo anuncios. Cuando es hora de que un anuncio de voz, o el barómetro está sonando, la salida de audio se activa automáticamente. Ver la configuración del PC y la información en pantalla el menú a continuación para configurar las opciones de audio. Nota: el "Silencio de audio externo" debe estar establecido en ON en el OSD Pro Audio menú en pantalla para utilizar un micrófono externo a través del Pro OSD.

Conexión de OSD Pro para su modelo de Radio Receptor, menú para la instalación y configuración (opcional).

IMPORTANTE: Nunca conecte el receptor los canales de la OSD Pro si su receptor es alimentado por más de 15 voltios.

Dos canales de entrada del receptor (Aux1 / Up-Down y Aux2/Select) son necesarios para configurar el OSD Pro través de los menús en pantalla. Sólo un canal del receptor (Aux1) debe ser dedicado a la OSD Pro. El canal de otro receptor, Aux2, puede ser compartido entre el OSD Pro y con otras características de su modelo, bajo ciertas circunstancias. Vea la sección "En pantalla de menú de configuración" más abajo para obtener más información acerca de cómo los canales AUX1 y AUX2 se utilizan.

Si bien no es necesario desalojar Aux1 y Aux2 conectados a su receptor después de la configuración en pantalla, es mucho más conveniente. Muchas de las características avanzadas del OSD Pro son configurables a través de los menús, y la característica de RTH generalmente requiere de pruebas en vuelo y configuración, a través de los menús.

IMPORTANTE: nunca utilizar este modelo con sólo uno de los canales Aux1o Aux2 conectado.

Cualquiera de conectar ambos, o ninguno. Tenga en cuenta que el mensaje "No se detecta el receptor" se mostrará brevemente en la pantalla de inicio OSD Pro si los canales Aux1 y Aux2 no están conectados.





Los canales Aux1 y Aux2 están conectados a su receptor a través de dos de los conectores machos. El "tipo de conectores Futaba" final de cada conector se enchufa en el OSD Pro, y el "conectores Universal / JR" en su receptor. Tenga en cuenta que el conector Futaba aplica la polaridad correcta cuando se conecta a la OSD Pro.

Lo ideal sería que tanto el Aux1 y AUX2 se conectan a dos interruptores de palanca en su radio, como el engranaje "o" Aux "interruptores de palanca. Pero, interruptores rotativos también funciona bien, cuando se gira cerca de sus extensiones.

NOTA: algunos de radio 3 interruptores de posición no puede funcionar correctamente con la presentación en pantalla OSD Pro. Si tiene problemas para acceder a los menús con un interruptor de 3 posiciones, por favor, intente un interruptor de 2 posiciones. Eagle Tree planea lanzar un nuevo firmware para los interruptores de 3 posiciones.

Tenga en cuenta que el OSD Pro generalmente ignora la entrada del canal Aux2 menos que el canal Aux1 es manipulado para acceder al modo de menú, como se describe en la sección de los menús del manual. Así pues, usted puede salir de la OSD Pro conectado a los dos canales, y el movimiento Aux2 no afectará a la OSD Pro a menos que se manipulan los canales Aux1 en primer lugar, para acceder al modo menú. La única excepción es si se han definido varias páginas de la pantalla principal. En este caso, Aux2 se cambiará entre las páginas, cuando fuera de conmutar el modo de menú.

Si es necesario cambiar la configuración de OSD Pro en vuelo, que tendría que ser capaces de manipular canal Aux2 después de manipular el canal Aux1 para acceder al modo menú. Si uno de sus canales de radio puede ser manipulado con sólo un efecto marginal en el vuelo (cámara quizás pan o tilt), que el canal puede ser compartido con la entrada Aux2 OSD Pro.

Tenga en cuenta que el OSD Pro puede tomar una pequeña cantidad de energía (hasta unos 200 mA de corriente) del receptor. Esta cantidad suele ser muy pequeña en comparación con la cantidad de energía, incluso un servo único y pequeño puede consumir. El OSD Pro también tiene el poder de su conexión a la registra electrónico V3 (eLogger V3) o grabadora. Percibe que la fuente de alimentación tiene un voltaje más alto, y utiliza esa fuente de energía. El suministro de 5V registra electrónico V3 (eLogger V3) de la OSD Pro.





Conexión de la OSD Pro para el control de su modelo de superficies para el Retorno a Inicio / operación a prueba de fallos (Opcional / Avanzado)

Si usted va a utilizar el retorno a punto de partida o prueba de fallos o características de la OSD Pro, su aceleración, el ascensor, y alerones / servos del timón conectarse a las salidas de la OSD Pro, como se muestra en la Figura 1. Vea la sección "Modo de seguridad general" más abajo para más información. Sobre la base de informes de clientes, se recomienda conectar el timón en el alerón o la conexión del timón en lugar de los alerones, si el avión tiene dos alerones y el timón.

Tenga en cuenta que "ala volante" que utilizan modelos elevón o vtail mezcla son compatibles. El elevador y alerones / entradas y salidas servo del timón se utilizan para los canales izquierdo y derecho, en estos modos. Por favor, consulte la sección Modo de seguridad para más detalles.

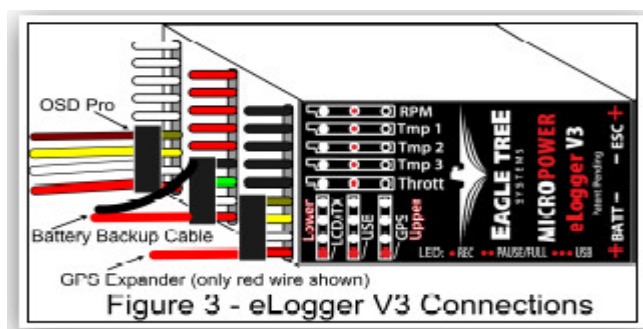
El alerón / timón, elevador y los insumos del acelerador a la OSD Pro (que se muestra en la Figura 2) están conectados a sus respectivas producciones de su receptor de radio, con 3 de los incluidos hombres a los conectores macho. Para todos los de la OSD Pro entradas y salidas servo, los conector más cercanos al circuito son de tierra, los conector del medio son el positivo, y el conector de arriba son de la señal. Tenga en cuenta que cuando el final de la Futaba incluye macho a macho se conecta se conecta a la OSD Pro, la polarización es forzada.

Cuando esté conectado como se describe anteriormente, los servos Recibiréis la fuerza del receptor de radio, como si estuvieran conectados directamente al receptor. La entrada y la salida de pines de alimentación del servo de la OSD Pro conectar entre sí internamente.

IMPORTANTE: si su receptor no es compatible con failsafes, y su modelo tiene 4 o más superficies de control, medidas adicionales pueden ser necesarios para utilizar la función de CRT. Por favor vea la CRT "con receptores de no-segura" la sección en la sección Modo de seguridad a continuación.

NOTA: las conexiones servo descritos anteriormente no son necesarios si usted no desea usar las funciones de seguridad.

Uso del **OSD Pro** con sistemas de estabilización, como el **FMA Co-piloto**
Si piensa utilizar Volver a función en el punto de partida con un sistema de estabilización, por favor consulte la sección "Conexión del sistema de estabilización" en el modo de seguridad de parte del manual.





Conexión de la OSD Pro registro electrónico V3 o registro de datos (Elogger V3).

Los cuatro pines de cable con conector negro en el enchufe, OSD Pro en el "LCD TX-puerto de su eLogger V3, como se muestra en la Figura 3. Si usted tiene un Power Panel u otros sensores, los que pueden "encadenar" a los pines en el OSD Pro, con la polaridad como se indica en la etiqueta del OSD Pro, como se muestra en la Figura 2.

El expansor de GPS se conecta a la fila superior de pines, como se muestra en la Figura 3.

El cable de la batería de copia de seguridad se conecta al puerto USB de la eLogger v3 (cuando el USB no está en uso), y un BEC de 5 V, o un canal receptor de repuesto. Nota: si la tensión de alimentación en el cable de batería de respaldo es mayor que 5.8V, el expansor de GPS no puede funcionar correctamente. Si usted no tiene un canal receptor de repuesto, un cable en Y se puede obtener que le permitirá compartir la conexión con un canal receptor de ocupados.

Nuestros más recientes envíos OSD Pro han incluido el cable de batería de respaldo. Si usted no tiene el cable, se puede adquirir en su proveedor habitual o nuestro sitio web. El manual de instrucciones para el cable se puede encontrar en:

<http://www.eagletreesystems.com/Support/Manuals/BatteryBackup.pdf>

Si no conecta cualquiera de las entradas OSD Pro en su receptor, el cable de batería de reserva es siempre necesaria, como regulador interno de la eLogger V3 temporalmente se puede cerrar, lo que hará la presentación en pantalla para desactivar temporalmente, dando como resultado de exposición temporal de pérdida de vídeo.

Tenga en cuenta que si usted está usando un paquete de 3 s o menos la batería, y se va a conectar una o más de los insumos OSD Pro en su receptor, el cable de la batería de copia de seguridad puede no ser necesario (pero se recomienda). Esto se debe a la OSD Pro atraerá a algunos de su energía del receptor, resultando en reducción de la carga en el regulador de la eLogger V3. El OSD Pro no se apagará en este caso (sin pérdida de vídeo), pero el regulador eLogger V3 brevemente tendría que cerrar, resultando en pérdida breve de actualización de datos de la OSD Pro.

Registrador de datos

Los cuatro pines de cable con conector negro en el enchufe, OSD Pro en la "FCC TX" puerto de su registrador de datos como se muestra en la Figura 4. Asegúrese de que usted lo conecta en la ubicación correcta en la grabadora, y con la polaridad correcta.

NOTA: si está utilizando la Gaviota de telemetría inalámbrica en el momento mismo que el OSD Pro, el transmisor de telemetría inalámbrica debe conectarse a la "cadenita" puerto macho de la OSD Pro.

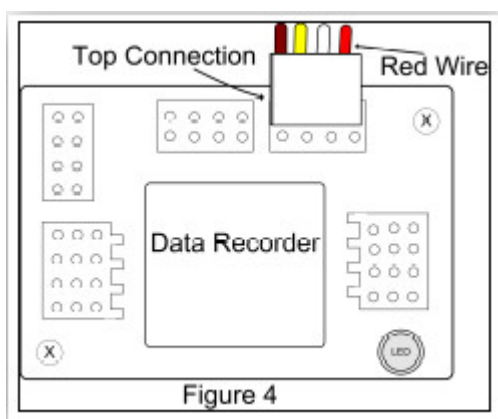
Si está utilizando el transmisor inalámbrico de 2.4GHz Gaviota de telemetría con el OSD Pro, es necesario hacer clic en "Opciones avanzadas, opciones de hardware





personalizado" y marque la casilla "Estoy utilizando la Gaviota de 2,4 GHz con un expansor de OSD" casilla de verificación en el software de Windows.

IMPORTANTE: si usted no planea sobre la conexión de un transmisor a la Gaviota "Daisy Chain" conexión de 4 pines macho de la OSD Pro, asegúrese de cubrir los expuestos 4 pines del conector con cinta adhesiva, o de lo contrario, evitar cortocircuitos a otros objetos metálicos. Al tocar el conector de 4 pines expuestos a otros objetos de metal dañará la grabadora cuando está encendido.



Aplicación para Windows y actualización de firmware.

Para utilizar el OSD Pro, debe actualizar a Eagle Tree de aplicación para Windows versión 7.40 o superior. Para actualizar, descargar la última aplicación desde la página de soporte de nuestro sitio web, ubicado en:

<http://eagletreesystems.com/Support/apps.htm>

Después de conectar el OSD Pro al eLogger V3 / grabador, y descargar e instalar la última aplicación para Windows, el firmware de su tanto eLogger V3 / grabador y el OSD Pro tendrá que ser actualizado. Para actualizar el firmware, haga clic en "Hardware, Firmware de Control" y haga clic en el primer botón "Actualizar" para el eLogger V3/ grabador, y repetir este proceso para actualizar el firmware del OSD Pro.

Nota: como nuevas características y corrección de errores que se disponga de la OSD Pro, los cambios se pueden descargar desde nuestro sitio web. Por favor visite nuestro sitio web periódicamente nuevas versiones de software.

Conexión del Módulo GPS eLogger V3 o grabadora de datos

Conecte el GPS a la expansión de eLogger v3 o grabadora como se describe en el manual de instrucciones del módulo GPS. Además, es importante que el GPS se monte tan lejos de su transmisor de vídeo posible. Esto es porque algunos transmisores de vídeo energía de radiofrecuencia que se encuentra en la misma frecuencia que las señales del satélite GPS. Esto puede causar que el módulo GPS para recibir una mala señal del GPS, o ninguna señal en absoluto. Este problema es más común con 900MHz transmisores de vídeo. Una buena descripción de las causas y soluciones de este problema se encuentra aquí:





http://www.dpcav.com/data_sheets/whitepaper_RFI.pdf

Configuración de la OSD Pro con la aplicación para Windows.

Algunas de las características de la OSD Pro se configuran con la aplicación para Windows. Después de actualizar la aplicación para Windows y la actualización del firmware, haga clic en "Hardware, Parámetros optar por mostrar el video OSD" para configurar el menú OSD Pro.

Si el hardware está conectado correctamente, el programa de instalación de vídeo OSD pantalla de la utilidad (la pantalla de configuración) que se muestra en la Figura 5 debería aparecer. Si no aparece, y un mensaje de error aparece en su lugar, por favor consulte la sección de solución de problemas de este manual.

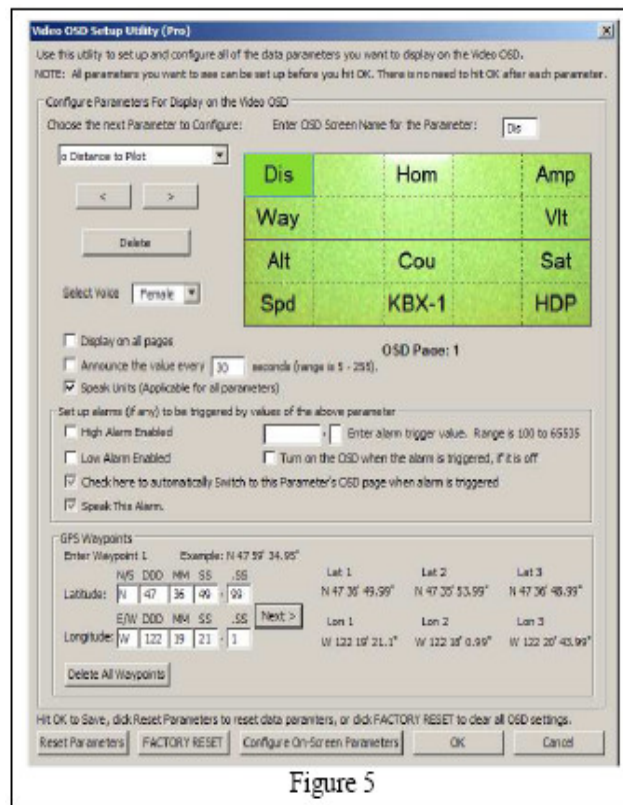


Figure 5

Parámetros de Configuración de pantalla en el vídeo OSD.

La pantalla OSD Pro principal, como se muestra en la figura principal de la pantalla, es compatible con dos filas de texto de usuario configurable parámetros de datos basada en la parte superior de la pantalla, y dos filas de parámetros en la parte inferior de la pantalla. Cada fila puede tener un máximo de 5 parámetros, para un total de 20 parámetros.

NOTA: Los parámetros son los más fáciles de leer si se colocan con (a lo sumo) 3 parámetros por línea, como se muestra en la Figura 5.

La pantalla de configuración de pantalla simulada verde corresponde a las filas y las columnas de estas cuatro líneas de parámetros. Para configurar un parámetro para mostrar, haga clic en "Elegir el parámetro al lado de Configurar". Este menú desplegable le permite elegir un parámetro para mostrar en la pantalla OSD. Los





parámetros disponibles dependen del tipo de grabadora, y los sensores que ha instalado. El OSD Pro puede tener más de una "página" de los parámetros definidos para la pantalla principal. Así, prácticamente infinita de configuración es posible. La página actual se va a configurar es indicado por la "Página de OSD: I" de texto debajo de la pantalla simulada. Use la flecha izquierda y derecha debajo del menú desplegable para cambiar de página OSD en la pantalla simulada.

NOTA: Si más de una página pantalla OSD Pro ha sido configurado, activando el interruptor de su radio Aux2/Select (si está configurado) en el modo en el menú no hará que la visualización de la página para avanzar a la siguiente página. Además, una opción para cambiar entre las páginas cronometrada pantalla principal se describe en los menús en pantalla de la sección de abajo.

Una vez que un parámetro se selecciona en el menú desplegable, que aparecerá en la siguiente ubicación disponible en la pantalla simulada. Para cambiar la ubicación de la página para mostrar el parámetro, haga clic en el lugar con el ratón, y arrastrar el parámetro a la ubicación deseada.

Si hay un parámetro que desea mostrar en todas tus páginas principales OSD Pro, haga clic en el parámetro en la pantalla simulada, y haga clic en la pantalla "en todas las páginas" casilla de verificación. Tenga en cuenta que esto no tiene efecto si se han definido una sola página principal.

El campo de texto llamado "Enter OSD Nombre de pantalla para el parámetro" indica la etiqueta de 3 dígitos que se muestra al lado de este parámetro en el menú OSD. Puede cambiar esta discográfica 3 dígitos para que sea lo que quieras.

Si por alguna razón usted desea borrar todos los parámetros que usted haya programado, haga clic en "Reset Parmeters" y configurar de nuevo.

Anuncio de los parámetros de voz.

Una potente característica de la OSD Pro es su capacidad para hablar del estado de los parámetros seleccionados para ti, así que no hay que mirar los números de la ambas voces masculinas y femeninas se proporcionan (actualmente sólo en Inglés). Elegir esta opción con "Seleccione Voz".

Para configurar un parámetro para el anuncio del periódico, resalte el parámetro en la pantalla simulada, y marque la casilla "Anuncio este valor cada X segundos". A continuación, seleccione el período para el anuncio. Y si desean escuchar las unidades que habla para todos los parámetros hablados, marque la casilla "Habla" Unidades caja.

Por ejemplo, si ha configurado la altitud que se habla cada 30 segundos, y haga clic en la opción Hablar unidades, el OSD Pro hablará "metros de altitud XYZ" cada 30 segundos (asumiendo que su sistema está configurado para métrica).

Tenga en cuenta que si el deseo de tener un parámetro que habla solamente, pero no se visualiza en la pantalla principal, simplemente coloque el parámetro que se muestra en una página que no va a utilizar. Por ejemplo, si usted tiene sus





parámetros en página 1 y desea que periódicamente Altitud hablado, pero no se muestran en una sola página, el lugar de altitud en la página 2.

Configuración de alarmas para parámetros.

La pantalla de configuración OSD Pro hace fácil para la configuración de alta o baja alarmas en el disparo del umbral para los parámetros que ha configurado. Estas alarmas pueden ser utiliza para alertar de posibles problemas, antes de que se agrave.

Hay 3 formas en el que OSD Pro puede avisarle si un parámetro se ha llegado a su nivel de activación:

- 1) El parámetro se muestra en "video inverso" en la pantalla, con un signo de exclamación "!" junto a él.
- 2) De manera opcional, el parámetro se puede hablar cuando una alarma para que se active. Esto ocurrirá si no ha configurado anuncios de periódico de ese parámetro. Un "beep" se juega antes de que la alarma se hable, lo que le permite diferenciar una alarma hablado de un anuncio de periódico.
- 3) Si la pantalla OSD se apaga a través de los menús en pantalla, puede configurar el menú OSD se encienden automáticamente cuando un particular alarma se dispara.
- 4) Si tiene varias páginas de visualización definidas, puede hacer que el OSD Pro volver automáticamente a la página que contiene el parámetro que ha disparado la alarma.

Por ejemplo, si desea configurar una alarma de baja tensión de 10 voltios, y desea que la pantalla OSD Pro permanecer apagado hasta que se volvió una tensión inferior a 10 voltios se detecta, y desea que el parámetro que habla cuando se produce la alarma, lo haría lo siguiente:

- 1) Introducir la tensión "parámetro" a la pantalla simulada.
- 2) Con el parámetro de tensión resaltada en la pantalla simulada, haga clic en "Low Alarma Activada" e introduzca "10,0" para el valor de disparo de alarma.
- 3) Haga clic en la ruta, en el Pro OSD cuando la alarma se dispara." Opción".
- 4) Haga clic en la "Marque aquí para cambiar automáticamente a la página OSD Pro este parámetro es cuando la alarma se dispara" la opción (si se asume que ha configurado más de una página).
- 5) Haga clic en el botón "speak" Esta alarma" opción".





Luego, mientras está en marcha el avión, la pantalla OSD Pro se puede apagar con los menús en pantalla, y se apagará de nuevo, la tensión de pantalla en vídeo inverso, y hablar "Pack <Beep> Tensión 9,9 voltios" cuando una tensión inferior a 10 voltios se detecta.

NOTA: Si dos o más condiciones de alarma se producen simultáneamente, sólo la última condición que ocurre, será señalizado. Si el último requisito para activar una alarma se va, la siguiente condición de alarma activa, será señalizado, etc

Programación de puntos GPS.

Nota: Vea la sección de Waypoints para obtener más información sobre el uso de Waypoints. Para programar un punto de referencia, introduzca la latitud y longitud en el "Waypoints GPS" de la pantalla de configuración, a continuación, haga clic en "Siguiente". Ese punto de referencia se guarda, y puede introducir la ubicación de la siguiente waypoint. Además, una vez se definen puntos de referencia, se pueden modificar seleccionando con el botón Siguiente. "Eliminar todos los waypoints" El botón borra los puntos de referencia que ha introducido.

Configuración de los parámetros de Menú en Pantalla.

Haga clic en la opción Configurar "en pantalla los parámetros del menú" si usted prefiere utilizar la aplicación Windows para configurar los ajustes normalmente ajustados con el menú en pantalla.

Nota: los asistentes en la pantalla (como RTH instalación y configuración IAH) no se puede completar con la aplicación de Windows.

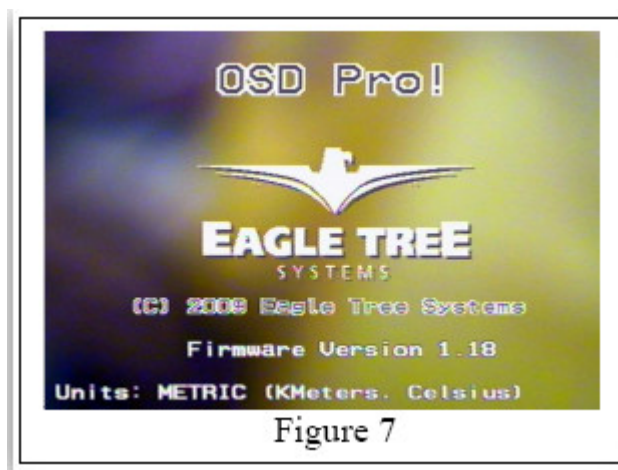
Finalización de la instalación de Windows.

Una vez que haya definido los parámetros deseados, alarmas y puntos de referencia, haga clic en el botón OK para descargar los ajustes de la OSD Pro. Tenga en cuenta que la primera vez que descargar los ajustes después de actualizar el software de Windows, o cada vez que cambia entre Hombre y Mujer de voz, la descarga de la configuración llevará mucho más tiempo de lo normal (unos 30-55 segundos). Normalmente, el tiempo de descarga sea inferior a 10 segundos.

Funcionamiento de la OSD Pro.

Después de conectar y configurar su OSD Pro como se describe arriba, deberá ver la pantalla principal del OSD Pro en su receptor de vídeo, como se muestra en la figura principal de la pantalla. Antes de la pantalla principal, la pantalla de inicio, como se muestra en la figura 7, debe aparecer durante unos 3-5 segundos. Si la pantalla de inicio se mantiene desde hace más de este período de tiempo, o no hay información OSD aparece en todos, por favor consulte la sección de solución de problemas.





Características de “Radar”.

La característica RADAR es una nueva e intuitiva que hace más fácil seguir la pista de la ubicación de sus modelos en relación con el punto de salida y la dirección de la relación de viajes de su modelo a la dirección que el piloto está haciendo frente. Véase la figura principal de la pantalla. El indicador circular en el centro de la pantalla marca el punto de despegue, en un mapa "bird's eye view". La ubicación del RADAR y la dirección del indicador de recorrido (en la doble flecha) indican dónde usted está en relación con el punto de salida. La dirección se puede configurar hasta en los menús en pantalla se describen a continuación.

A medida que su modelo se mueve en relación al punto de salida, en la doble flecha se mueve respecto al centro de la pantalla. Además, la dirección en la doble flecha está apuntando indica la dirección del modelo está viajando, relativa al punto de salida. Por lo tanto, si su modelo está volando hacia su punto de salida, en la doble flecha apuntará hacia el punto de salida, independientemente de dónde se encuentra en la pantalla. La característica RADAR es la mejor manera de seguirle la pista de dónde se encuentre en relación con el punto de salida, como una ayuda para el pilotaje.

Horizonte Artificial pantalla.

Cuando se conecta la FMA Directa DPC-4 X / Y el sensor de horizonte (ya sea con o sin la estabilización FMA para PC), una línea de horizonte artificial se puede visualizar en la pantalla de vídeo.

La información sobre cómo conectar el FMA directa sensor al sistema OSD Pro, y configurar la pantalla Artificial Horizonte, se pueden encontrar en este documento:

<http://www.eagletreesystems.com/support/manuals/FMA-OSD-Pro.pdf>

Puntos de paso.

El OSD Pro incluye una pantalla de gran alcance, gráficos de hasta 3 puntos de referencia, en la pantalla principal, como se muestra en la figura principal de la pantalla. Estos se muestran en relación a la posición "Inicio", similar a la



característica RADAR descrito anteriormente. Cuando el OSD Pro es inicializado, el primer punto que ha entrado es el punto de ruta activo (en el círculo), y la "Distancia al waypoint" parámetro (si elige para visualizarla) indica la distancia hasta el primer punto. A medida que cada punto de control se alcanza el punto de referencia definido se convierte en el siguiente punto de ruta activo (se convierte en un círculo), y la distancia Waypoint indica la distancia hasta el siguiente waypoint. Después de todos los puntos de referencia definidos se han alcanzado, el orden se invierte punto de referencia, y se convierte junto al último waypoint el waypoint activo.

NOTA: la presentación en pantalla de forma autónoma OSD Pro no volará a waypoints y los puntos de ruta debe estar dentro de Visual Línea de visión (VLS) de "Punto de partida". VLS se define como 5280 pies (1609 metros). Por lo tanto, se debe tener cuidado para asegurarse de que no configura puntos de interés más allá de la distancia VLS de la ubicación que a su vez su modelo en. Waypoints más lejos que VLS no aparecerá en la pantalla principal, y un mensaje de error aparecerá.

Simulador de Vuelo.

El OSD Pro simplifica y construido en el simulador de vuelo de pruebas la vuelta a la función de Inicio, así como las alarmas de prueba, instrucciones de voz, y otras características. Tenga en cuenta que deben tener todos los 5 de los canales de servo OSD Pro está conectado a su receptor, y el "Modo de seguridad Mago" se debe ejecutar, antes de usar el simulador. Ver la Prueba CRT / Ajuste de Procedimientos para obtener información sobre el uso del simulador. El simulador es compatible tanto tradicionales, las aeronaves de ala fija, y vtail o elevón aeronaves controladas.

NOTA: la aplicación del simulador es simplista. No es un simulador basado en las leyes de la física. Así, el funcionamiento del modelo en el aire podría ser muy diferente de las características observadas en el simulador!

Configuración de la OSD Pro con los menús en pantalla.

Un conjunto de gran alcance, intuitivo de menús se proporciona con la OSD Pro, para la configuración en su casa, en el campo, o incluso durante el vuelo. Para invocar los menús y cambiar los parámetros del menú, el Aux1 (arriba / abajo) y Aux2 (Seleccionar) canales de radio se utilizan. Estos están conectados como se describe en la sección de configuración anterior.

Para invocar el modo de menú, haga clic en el arriba / abajo de canal hacia arriba.

Nota: "arriba" puede ser "hacia abajo", dependiendo de cómo sus canales de control se configuran en su radio. Después de hacer clic, el menú principal debe aparecer, como se muestra en la Figura 8. Una vez que esté en el modo de menú, el botón arriba / abajo para resaltar el parámetro a cambiar. El ">" cursor del menú a la izquierda de los elementos de menú indica que el tema actualmente es





resaltado. Al mover el botón arriba / abajo en cualquier dirección hace que el orden del día, menú a destacar

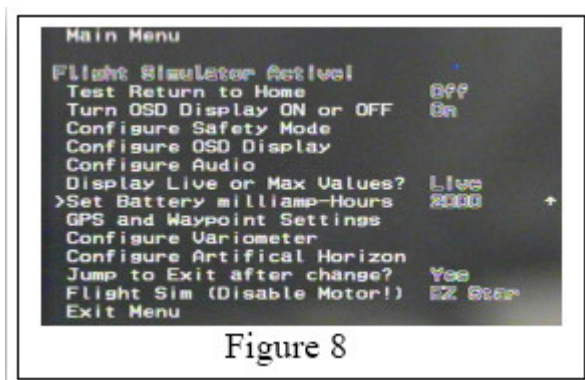


Figure 8

Para modificar el elemento de menú resaltado, haga clic abajo en el canal Seleccione invoca el modo de edición para ese artículo. El modo de edición se indica con una flecha arriba o abajo a la derecha del elemento resaltado (la flecha de dirección). Ahora, cuando usted mueve el arriba / abajo arriba o hacia abajo rápidamente, el valor del artículo será o bien aumentar o disminuir, dependiendo de si la flecha de dirección es el punto hacia arriba o hacia abajo. Este método de entrada le permite aumentar o disminuir rápidamente el valor de un elemento, ya que cada uno y cada movimiento hacia abajo de las teclas Up / Down interruptor cambiará el tema.

Para cambiar la flecha de dirección de arriba hacia abajo, mueva el arriba / abajo, y se deja durante más de un segundo. A continuación, la flecha de dirección apuntará hacia abajo, moviendo el rápido arriba / abajo el interruptor se reducirá el valor del artículo. Por el contrario, a punto de la flecha de dirección arriba, salir del arriba / abajo el interruptor en la posición UP para más de un segundo.

Nota: todos los que aparecen en pantalla los ajustes del menú (con excepción de los magos) también se puede configurar con la aplicación de Windows, como se describe en la información de la aplicación de Windows anterior.

Descripción de los menús en pantalla.

Menú Principal

El menú principal se muestra en la Figura 8, con los siguientes valores:

- **Volver a la portada de prueba:** ver la sección Modo de seguridad para obtener más información.
- **Restablecer Posición inicial:** restablece el Punto de partida "posición". Este punto es útil si el GPS está a la deriva considerablemente después de la posición inicial de su punto de partida esté finalizado.
- **Gire Visualizador o desactivar:** convierte la pantalla principal encendido o apagado. Cuando está apagado, no hay información OSD Pro es visible, pero las alarmas se pueden programar para encender la pantalla principal



- de nuevo. Además, anuncios de voz siguen siendo activa cuando la pantalla principal está apagado.
- **Configurar Modo de seguridad:** Inicia el modo de seguridad del menú de configuración, que se describe a continuación.
 - **Configurar Visualizador:** Inicia el menú OSD Pro de pantalla de configuración, se describe a continuación.
 - **Configurar Audio:** lanza el menú de configuración de audio, se describe a continuación.
 - **Display en vivo o valores Máximo:** Determina si los valores máximos en vivo o se muestran en la pantalla principal. Si Máximo se ha seleccionado, los valores máximos (tensión mínima) detectados desde la OSD Pro fue accionado se muestran. Hay una flecha hacia arriba (o abajo de la tensión) que se muestra a la izquierda de los parámetros, lo que indica que se tiene el valor máximo (mínimo) los valores. Los valores máximos de algunos parámetros no están disponibles, que se indica mediante un "*" para el valor de dicho parámetro.
 - **Ajuste de la batería miliamperios-hora:** Establece la capacidad mAh de su batería. Este parámetro, junto con el sensor de corriente eLogger V3, se utiliza para mostrar el nivel de la batería gráfica. Advertencia: Las baterías tienen a menudo inferior a su capacidad mAH declaró al descargarlos a tasas elevadas.
 - **GPS, radar y Configuración Punto de referencia:** Inicia el GPS / radar / Waypoint menú de configuración.
 - **Configurar barómetro:** Inicia el menú de configuración del barómetro.
 - **Configurar Artificial Horizonte:** lanza el menú de configuración Horizonte Artificial.
 - **Ir a la salida después del cambio:** Si este es el valor de YES, el cursor saltará menú para salir del menú "después de un elemento de menú se cambia. Si su valor es ON, los avances cursor del menú y la opción de menú siguiente.
 - **Simulador de Vuelo (Deshabilitar motor!):** Ver el "Flight Simulator" a continuación.
 - **Salir del menú:** Vuelve a la pantalla principal (Sale el modo de menú) cuando se selecciona.

NOTA: lea cuidadosamente la sección de Modo de seguridad general antes de cambiar estas configuraciones!

- **Modo de seguridad Ejecutar Asistente:** Así se invoca el modo de asistente de configuración de seguridad, se describe a continuación.
- **Restablecer Cruise Sticks & Throtl:** recapturas alerones del modelo / timón, elevador, y la configuración del acelerador a nivel de vuelo. Estos ajustes son capturados durante el asistente de modo de seguridad, pero a veces estos deben ser recapturado, si usted tiene trimea su avión.
NOTA: el acelerador tiene que fijarse en "velocidad de crucero" cuando se selecciona esta opción!
- **Seleccione el Modo de seguridad:** Selecciona una de las opciones de seguridad de modo. Ninguno: no hay modo de seguridad activado. A prueba





de fallos: selecciona el modo a prueba de fallos. Rtrn Inicio: selecciona el modo de seguridad Volver a Portada.

- **Elija un modelo de control Tipo:** Selecciona el tipo de superficies de control que utiliza en su modelo. Por "tradicionales" modelos de ala fija, que utilizan alerones / timón y elevador, seleccione "Standard". Para los modelos que utilizan elevón vtail o mezcla, tales como "alas volantes elija" "elevón".
- **Elegir Tipo de receptor:** Establece el tipo de radio / receptor que está utilizando. Hay dos opciones. PPM /No FS: esta opción se debe elegir si su receptor deja de controlar los servos si se apaga la radio (o servos empiezan a moverse al azar). PCM / FS: esta opción se debe elegir si su receptor mantiene la posición del servo último (o entra en una posición a prueba de fallos) cuando la radio se apaga. La mayoría, pero no todos, radios 2.4GHz (como Spektrum y radios Futaba 2,4 GHz) son PCM. Si no está seguro de la modalidad, apague el radio, y mueva suavemente uno de los brazos de servo mientras que el receptor sigue siendo alimentado. Si se mueve el servo sin resistencia y se mantiene en la nueva posición, o su servos empezar a moverse aleatoriamente, seleccione "PPM /No FS" modo receptor. De lo contrario, elija la opción "PCM / FS" modo.
- **Número canales a prueba de fallos en RX:** Si su equipo no tiene canales programados a prueba de fallos, se configura en "No caps FS." Si su receptor sólo admite prueba de fallos del acelerador, y que ha programado una posición del acelerador a prueba de fallos con la radio, seleccione "1 SM Chns". Si su equipo admite posiciones a prueba de fallos en el ascensor, alerones / timones, y los canales de aceleración, y que ha programado puestos a prueba de fallos en todos estos, seleccione "3 FS Chns".
ADVERTENCIA: si utiliza una radio PCM, y elegir "No FS CHS," el modo de seguridad seleccionado se activará cada vez que la radio palos no se desplacen durante un corto período de tiempo. Por lo tanto, se recomienda encarecidamente que failsafes programa en su receptor, y seleccione 1 o 3 canales a prueba de fallos en este elemento de menú.
- **Velocidad de crucero:** Este parámetro establece el deseado (óptimo) la velocidad de crucero de su modelo (o conjunto "0" para desactivar esta función). Establezca este parámetro en la velocidad aproximada a la que el modelo mantiene el nivel de vuelo (ya sea MPH o K / H, en función de unidades). Esta debe ser la velocidad de la modelo para que se mantenga el nivel de vuelo. Tenga en cuenta que al ejecutar el Asistente de Modo de seguridad, y se le pide que puso el acelerador de velocidad de crucero, debe ajustar su posición de regulador de velocidad para que se establece una velocidad a la que la modelo mantiene el nivel de vuelo, suponiendo que no se están haciendo turnos. Por lo tanto, su aceleración durante el Asistente para configuración de Modo de seguridad debe dar lugar a una velocidad de cerca que usted ingrese aquí para la velocidad de crucero. **IMPORTANTE:** La característica principal de esta opción es tratar de evitar el estrangulamiento en una inmersión, ya que durante una inmersión de velocidad del modelo presumiblemente superior a la configuración de velocidad de crucero. Si se establece a un valor distinto de cero, RTH no del acelerador hasta su "Climb" Ajuste de la aceleración si la velocidad actual de





su modelo es mayor que el valor que estableció aquí para velocidad de crucero.

- **Altitud de crucero (300/120):** Establezca este parámetro en la altitud deseada, que la vuelta a la característica principal debe tratar de mantener. Si hay obstáculos entre el modelo y el punto de partida que tienen una mayor elevación que este ajuste, el modelo se puede bloquear en ellos, así que considere esto en su configuración. Por supuesto, nunca, establezca este valor por encima del límite legal de vuelo, para su área. Esta configuración es en pies si usted tiene configurado su sistema para las unidades de inglés, o en metros si está configurado para las unidades métricas. Los valores predeterminados de (inglés, Métrica) se muestran en el elemento de menú en paréntesis.
- **Altitud de error (100/40):** Esta configuración tiene dos propósitos. En primer lugar, esta opción controla la ventana tolerable de altitud por encima y por debajo del ajuste de altitud de crucero, denominado "Ventana Altitud de crucero". Por ejemplo, si Cruise altitud se establece en 300, y la altitud de error fue establecido en 100, el Crucero Altitud ventana sería entre 200 y 400. Nunca establecer este valor de manera que este valor, cuando se añade a "Cruise Altitude" por encima de los parámetros, excede el límite legal de vuelo, para su área. En segundo lugar, esta configuración también se utiliza como límite a la entrada del terreno de juego controlador PID. Véase más adelante. Los valores predeterminados de (inglés, Métrica) se muestran en el elemento de menú en paréntesis.
- **Tamaño de ganancia proporcional (50):** Este parámetro ajusta la entrada proporcional al ascensor controlador PID. El valor por defecto se muestra entre paréntesis. El ascensor controlador PID examina la diferencia entre la altitud actual y la deseada Cruise Altitude. Si la diferencia es mayor que el error Altitud configuración anterior, la diferencia se limita a la altitud de error. A continuación, el controlador del ascensor se multiplica esta diferencia por el valor de Pitch proporcional de ganancia.
- **Tamaño de derivados de ganancia (50):** Este parámetro ajusta la entrada de derivados que el ascensor controlador PID. Los valores más altos de este entorno húmedo (reducir) la climbrate. El efecto de este parámetro es mayor que la altitud de crucero se aproxima, lo que reduce rebasamiento. Aumentar este parámetro si el modelo "marsopas" entre demasiado altos y demasiado baja, durante la prueba. Disminuya el valor si el modelo deja de subir demasiado pronto o demasiado bruscamente.
- **Gire límite proporcional (20):** esta opción permite controlar el error máximo que el controlador de la partida aceptará como insumo. El controlador de la partida examina el título actual, y el título a casa. Si la diferencia de estos títulos es mayor que Gire límite proporcional, el Ttrin proporcional de los valores límite se utiliza en su lugar. El valor por defecto se muestra entre paréntesis.
- **Girar a la ganancia proporcional (50):** Este ajuste amplifica la entrada proporcional a la partida del controlador. El valor por defecto se muestra entre paréntesis. El controlador de partida determina la partida actual y el rumbo deseado para el hogar. La diferencia en las partidas (limitado por Gire





proporcional límite como se describió anteriormente) se multiplica por la ganancia proporcional vuelta.

- **Girar a la ganancia derivada (50):** Este parámetro ajusta la entrada de derivados que el título controlador PID. Los valores más altos de este entorno húmedo (reducir) la velocidad de giro. El efecto de este parámetro aumenta a medida que la casa correcta la partida se acerca, lo que reduce rebasamiento. Aumente el valor de este parámetro si el avión continúa girando después de llegar al punto de partida correcta partida. Disminuya el valor si el modelo deja de girar demasiado pronto, o deja de girar con demasiada brusquedad.
- **Girar a la ganancia integral (50):** Este ajuste controla la entrada de integrante de la partida controlador PID. El título controlador PID analiza el tiempo que está tomando para a su vez a la casa correcta partida. Como pasa el tiempo durante el giro, el alerón / timón de dirección se gira cada vez más, para aumentar la velocidad de giro en el tiempo. Normalmente, el impacto de la ganancia integral debe ser pequeña. Pero, si un fuerte viento u otro factor es mantener el avión la llegue a su punto de partida en un tiempo razonable, ganancia integral seguirá aumentando la velocidad de giro.

Modo de asistente de seguridad.

Antes de ejecutar el asistente de modo de seguridad, comprobar que su modelo de motor este desconecta o con otra seguridad de paro.

NOTA: sólo ejecutar el Modo de seguridad.

El asistente para cuando su modelo este en el suelo!

Cada pantalla del asistente de modo de seguridad que requiere que usted haga un ajuste en su radio se mida el tiempo, y permanece en la pantalla durante aproximadamente 10 segundos. Asegúrese de que ha completado el ajuste antes de que el temporizador de cuenta en 0, y asegurarse de que mantenga el ajuste hasta que aparezca la pantalla siguiente. Si usted comete un error al ejecutar el Asistente Modo de seguridad, sólo ejecutarlo más tarde.

- **Lea RTH Manual / Pulse SELECT:** Asegúrese de que ha leído completamente este manual y, a continuación, haga clic en el interruptor Aux2/Select.
- **Desconecte el motor / Pulse SELECT:** Asegúrese de que ha desconectado el motor, y haga clic en el interruptor Aux2/Select.
- **Ajuste el nivel de vuelo:** Fije su alerón / timón, elevador, regulador de velocidad y las posiciones donde normalmente se deben fijarse por el nivel de vuelo, y mantenerlos allí hasta que aparezca la pantalla siguiente. Tenga en cuenta que si está utilizando a prueba de fallos Modo de seguridad, el alerón / timón y elevador de posiciones que elija en este paso a ser la posición del OSD Pro utiliza para el modo a prueba de fallos.
- **Apagar el transmisor ahora:** Dé vuelta a su transmisor, y dejarlo apagado hasta que aparezca la pantalla siguiente.
- **Gire transmisor de nuevo ahora:** Gire el transmisor de nuevo.





- **Mov timón de dirección y alerones Stick Izquierda:** Mueve el timón de dirección y alerones se adhieren a la posición que usted utiliza para hacer girar a la izquierda normal. No le dé más joystick izquierdo que lo haría normalmente durante el vuelo! El OSD Pro función CRT no se superará dicho timón / alerón izquierdo posición de turno, o la posición correspondiente gire a la derecha, cuando se trata de dirigir el modelo. Por lo tanto, la cantidad de joystick izquierdo suministrarle establecerá un saque de banda máximo de los alerones / timón durante la CRT.
NOTA: durante este paso, el OSD Pro también examina la posición del ascensor. Si la radio está programada para el alerón ascensor mezcla, simplemente no será registrada durante este paso, y una cantidad proporcional del ascensor se aplicarán durante RTH vueltas. Si su equipo no lo hace la mezcla, pero quiere CRT para proporcionar hasta ascensor al girar, mover su ascensor se adhieren a la cantidad deseada de ascenso (lo que corresponde a la plena Alerón / timón izquierdo de la palanca) en este paso.
- **Mov Elev TX STICK Down (Suba):** Mover el stick del timón a la baja, a la posición que usted utilizaría para subir normal. No le dé más abajo palo (subida) de lo que haría normalmente durante el vuelo! Tenga en cuenta que este paso los resultados hasta en el ascensor-. El OSD Pro función CRT nunca superará el ascensor hasta la posición o el ascensor correspondiente posición de abajo, cuando se trata de subir o bajar el modelo. Por lo tanto, la cantidad de abajo te pegas la oferta establecerá un saque de banda máxima del ascensor durante el CRT.
- **Colocar el acelerador para el motor apagado:** Ajuste del regulador de velocidad a la posición que se apaga el motor. Tenga en cuenta que si está utilizando a prueba de fallos Modo de seguridad, la posición de aceleración que elija en este paso se convierte en la posición de la OSD Pro utiliza en el gas cuando está en modo a prueba de fallos. **IMPORTANTE:** tenga en cuenta que si RTH se invoca, y la señal GPS no es adecuado, el OSD Pro configurar el acelerador en esta posición. Por lo tanto, si su modelo está en el suelo, y se apaga el transmisor o prueba de CRT, el acelerador podría ponerse en la posición de motor apagado. Si el motor totalmente apagado no es elegido para la posición de motor apagado, el motor arrancará!
- **Colocar el acelerador para la escalada:** Ajuste el regulador de velocidad a la posición que normalmente se utiliza para subir el modelo.
- **Asistente completa. Haga clic en Seleccionar:** Esta es la última página del asistente. Haga clic en el interruptor de Aux2/Select para volver al menú de configuración de seguridad.

GPS y Ajustes Menú puntos de referencia.

Esta página de menú le permite configurar el GPS y la configuración de punto de referencia.

- **Mostrar Lat-Lon Posición:** Este artículo le permite elegir el momento de latitud y longitud de la situación se muestra en la pantalla principal. Las opciones son:





o Nunca: nunca se muestra la posición o Dificultad: ubicación se muestra cuando el CRT o modos a prueba de fallos de seguridad se invocan, o si una alarma se ha activado o Mín Alt: Se muestra la posición de problemas, y además, si la altitud del modelo es menor que el ajuste que hizo en el "Cruise Altitude" elemento de la Configuración de seguridad del menú de modo o Distancia: ubicación se muestra para el apuro, Bajo Alt y, además, si se excede la distancia del modelo de la casa del máximo "Radio RADAR" en el menú Configuración de pantalla OSD. o Siempre: información de posición se muestra siempre.

- **Habilitar RADAR Mostrar:** Seleccione SÍ para activar la función de RADAR, se ha descrito anteriormente en el manual.
- **Hasta RADAR de dirección (grados):** Este parámetro establece la dirección de la función UP RADAR. Por ejemplo, si usted vuela su modelo de modo que su cuerpo se enfrenta a 15 ° N, que se ponga esto en 15. Esto se traduce en el icono de radar de vuelo en la pantalla OSD Pro principal cuando se está volando el modelo en la dirección que está siguiendo. Normalmente, la pista es perpendicular a la dirección que está siguiendo.
- **Establecer RADAR máxima Radio:** Determina el radio máximo para el radar y la pantalla de Waypoint. Ponga esto a la distancia máxima fuera de casa que normalmente vuelan. Por ejemplo, si normalmente volar un máximo de 5000 pies de distancia de su punto de partida en cualquier dirección, ponga esto en 5000. Si el modelo supera esta distancia, el icono cambiará de RADAR de vídeo normal para invertir de vídeo, para indicar que está fuera de rango. Del mismo modo, si se han definido puntos de interés que excedan este radio máximo, que se mostrará en vídeo inverso.
- **Mostrar waypoints en RADAR:** Establecer como SÍ si desea mostrar los puntos de ruta que ha entrado en la Utilidad de instalación de Windows en la pantalla principal.
- **Conjunto Mínimo Básico de satélite Cuenta:** Ponga esto en un valor distinto de cero si desea especificar el número mínimo de satélites que deben estar a la vista, antes de la ubicación principal y la altitud de las definiciones. Esta opción es útil si usted encuentra que, en su área, el módulo GPS inicialmente informes de altitud algo válido o información de posición hasta que un cierto número de satélites a la vista.
- **Exigir 3D GPS solución:** Ponga esto en SÍ, si usted desea esperar hasta que un punto de GPS en 3D se consigue, antes de la ubicación principal y la altitud de las definiciones. Si está utilizando el GPS de altitud en lugar de un sensor de altura barométrica, por regla general debe ser el valor de YES, como la altitud GPS por lo general no se precisa menos que una solución 3D es alcanzado.
- **Establecer los límites máximos HDOP:** Horizontal Dilución de Precisión (DHS) es una medida de la calidad de fijar el expansor de GPS. Cuanto menor sea este número, mejor será la solución. El DHS puede variar con una variedad de factores, incluyendo la posición de los satélites a la vista respecto a la otra. Como regla general, HDOP menos de 2,0 es altamente deseable. HDOP menos de 1.3 es deseable, pero no siempre es posible. El valor predeterminado de 9,9 básicamente convierte a esta marque. Si te





- gustaría tener una cierta calidad de fijo que hay que alcanzar antes de la ubicación casa y la altitud se terminen, ponga esto en un valor inferior a 9,9.
- **Distancia al piloto como LOS?:** Establecer como Sí si desea que la línea de la vista a distancia (altura calculada utilizando, así como la distancia de tierra) que se muestra con la distancia al piloto de visualización. Poner no si desea que la distancia del suelo.
 - **Segundos de espera después de conexión GPS:** Ponga esto en un valor distinto de cero si desea especificar el número de segundos que deben transcurrir desde el GPS adquiere su primer satélite, antes de la ubicación principal y la altitud de las definiciones.

Configurar Menú OSD Pantalla.

Estos elementos de menú OSD Pro para configurar las opciones de las funciones de visualización.

- **Establecer página Interruptor de tiempo (segundos):** Si ha configurado varias páginas de los parámetros de datos utilizando la Utilidad de configuración de Windows, y desea cambiar entre las páginas de datos cada pocos segundos, establezca este parámetro en el número de segundos entre los switches página.
NOTA: Además de esta opción, activando el interruptor de su radio Aux2/Select (si está configurado) en el modo en el menú no hará que la visualización de la página para avanzar a la siguiente página.
- **Mostrar Airspeed Escalera:** Establecer como Sí si desea mostrar la escala de velocidad en la pantalla principal. La escala de velocidad oscila entre 0 y 999, y muestra tanto en millas por hora, o K / H, dependiendo de sus unidades escogidas.
- **Mostrar Altitud Escalera:** Establecer como Sí si desea mostrar la escala de altitud en la pantalla principal. La escala de altitud varía desde -999 hasta 9999, y muestra en pies o metros, dependiendo de sus unidades escogidas.
- **Mostrar gráfica Brújula:** Establecer como Sí si desea mostrar la brújula gráfica en la pantalla principal.
- **Mostrar punto de mira:** Establecer como Sí si desea mostrar el punto de mira en el centro de la pantalla.
- **Mostrar gráfica de la batería:** Ponga esto en SÍ, si desea mostrar la gráfica de la batería en la pantalla principal. No se olvide de establecer la capacidad de mAh de su batería en la pantalla del menú principal también.
- **Ajuste horizontal de la pantalla Shift:** Este ajuste le permite ajustar la posición horizontal de los datos del OSD Pro en la pantalla de vídeo. El aumento de este parámetro hace que los datos OSD Pro para desplazamiento a la derecha en la pantalla.
- **Ajuste vertical de la pantalla Shift:** Este ajuste le permite ajustar la posición vertical de los datos del OSD pro en la pantalla de vídeo. El aumento de este parámetro hace que los datos OSD Pro para cambiar a la baja en la pantalla.
- **Estrecho de pantalla (consulte el manual):** Este ajuste comprime la pantalla OSD Pro horizontal, disminuyendo el ancho. No afecta a la anchura de vídeo. Pruebe esta opción si su DVR o la pantalla no le permite ver todos





los datos en pantalla, incluso después de ajustar el desplazamiento horizontal de la pantalla.

NOTA: Si selecciona esta opción, y encuentra que su OSD Pro es de repente tiene problemas de visualización, support@eagletreesystems.com correo electrónico.

- **Encendido / apagado de pantalla con Aux2?:** Establecer como Sí si desea girar la pantalla principal y fuera, moviendo el interruptor Aux2. Tenga en cuenta que el uso de esta opción probablemente requeriría el canal Aux2 que estará dedicado a la presentación en pantalla de Pro, y no se comparte con otros equipos.
- **Ajuste OSD texto blanco Nivel:** Ajusta el nivel de blanco del texto y gráficos OSD Pro. Normalmente, esto no tiene por qué ser cambiado de la configuración predeterminada de "7".
- **Ajuste OSD Texto Negro Nivel:** Ajusta el nivel de negro del texto y gráficos OSD Pro. Normalmente, esto no tiene por qué ser cambiado de la configuración predeterminada de "0".
- **Habilitar EagleEyes Telemetría:** Esta función permite la incrustación de datos de telemetría digital para nuestros EagleEyes FPV Estación Terrena. Visite nuestro sitio Web para obtener más información.
- **Mostrar deflexiones Servo:** Esta opción de visualización pueden ayudar a afinar CRT y otros ajustes. Se muestra el presente Alerón / timón, elevador y las compensaciones del acelerador del servo. Las compensaciones oscilan entre los extremos de aproximadamente -2000 a 2000. Cero se corresponde con la configuración de palo neutral que usted indicó en la Sticks "Set para el nivel de vuelo" de pantalla del Asistente Modo de seguridad.

Sensores Configurar y Unidades.

Los sensores y el menú de Configuración de unidades tienen las siguientes opciones:

- **Utilice Alt Baró de CRT / Escalera:** Ajuste este elemento en Sí sólo si tiene un altímetro barométrico (ya sea el Micro sensor altímetro, o una grabadora de datos de vuelo). Cuando el valor de YES, el altímetro barométrico se utilizará para la escala de altitud, el barómetro acústico, y para el regreso a la entrada principal de altitud. Establezca este elemento a ON si usted está utilizando el GPS para la medición de altitud.
- **Uso de Pitot SPD para CRT / Escalera:** Ajuste este elemento en Sí sólo si tiene un tubo de Pitot / sensor de velocidad estáticos (ya sea la velocidad del aire Micro sensor, o una grabadora de datos de vuelo). Cuando el valor de YES, el tubo de Pitot / velocidad estática se utilizará para la escala de velocidad, el total de la función de la Energía de la barómetro acústico, y para el regreso a la entrada principal la velocidad aérea. Establezca este elemento a ON si usted está utilizando el GPS para la medición de la velocidad del recorrido.
- **Utilice Temp 1 entrada para RSSI:** Esta característica avanzada indica al OSD Pro que se ha conectado la salida analógica RSSI de su receptor compatible en la patilla central de la "temperatura 1" de su eLogger o





grabadora. Cuando se configura el Pro OSD para mostrar el "sensor de temperatura de un parámetro", no se convertirá en una temperatura, si esta opción está establecida.

- **Las unidades para todas las velocidades:** Normalmente, todas las velocidades (GPS, pitot / estática) se muestran en las unidades por defecto, elegido en virtud del "software, seleccione Unidades de medida" en el software. Sin embargo, esta opción le permite reemplazar la configuración predeterminada. Por ejemplo, utilice esta opción si desea configurar las unidades por defecto al sistema métrico, pero quieren velocidad en millas por hora o nudos. Seleccione "Default" para esta opción si desea que las unidades por defecto que se utilizarán (MPH o km / h).
- **Las unidades para todas las distancias:** Normalmente, todas las distancias (distancia a la casa, la distancia al punto de interés, y el radio RADAR) se muestran en las unidades por defecto, elegido bajo "de software, seleccione Unidades de medida" en el software. Sin embargo, esta opción le permite reemplazar la configuración predeterminada. Por ejemplo, utilice esta opción si desea configurar las unidades por defecto al sistema métrico, pero quieren distancias exhibidas en los pies. Seleccione "Default" para esta opción si desea que las unidades por defecto que se utilizarán (pies o metros).
- **Unidades de todas las altitudes:** Normalmente, todas las alturas (GPS, barométrica) se muestran en las unidades por defecto, elegido en virtud del "software, seleccione Unidades de medida" en el software. Sin embargo, esta opción le permite reemplazar la configuración predeterminada. Por ejemplo, utilice esta opción si desea configurar las unidades por defecto al sistema métrico, pero quieren altura está representada en los pies. Seleccione "Default" para esta opción si desea que las unidades por defecto que se utilizarán (pies o metros).

Audio Menú de configuración.

El menú de configuración de audio tiene las siguientes opciones:

- **Silenciar voz Alertas:** desactiva todas las alertas de voz, cuando el valor de YES.
- **Ajuste de volumen de voz Alertas:** Establece el volumen de las alertas de voz. Tenga en cuenta que la finalidad del control de volumen para que coincida con el volumen de las alertas de voz con el volumen de los sonidos de vuelo (si utiliza un micrófono), y con el volumen del barómetro acústico. En general, este valor debe establecerse lo más bajo posible para evitar la saturación del preamplificador de salida.
- **Silenciar barómetro:** Silencia el barómetro acústica, cuando el valor de YES.
- **Ajuste de volumen barómetro:** Establece el volumen del barómetro acústico. Tenga en cuenta que la finalidad del control de volumen para que coincida con el volumen del barómetro con el volumen de los sonidos de vuelo (si utiliza un micrófono), y las alertas de voz. En general, este valor





- debe establecerse lo más bajo posible para evitar la saturación del preamplificador de salida.
- **Silenciar audio externo:** Silencia el micrófono, cuando el valor de YES. Nota: debe estar a YES si usted no está usando un micrófono. De lo contrario un zumbido puede ser escuchado.
 - **Ajuste de audio externo de volumen:** Ajusta el volumen de la entrada para micrófono externo. Tenga en cuenta que la finalidad del control de volumen para que coincida con el volumen del micrófono con el volumen del barómetro acústico, y con el volumen de las alertas de voz. En general, este valor debe establecerse lo más bajo posible para evitar la saturación del preamplificador de salida.

Configurar Menú horizonte artificial.

La información sobre cómo conectar el FMA directa sensor al sistema OSD Pro, y configurar la pantalla Artificial Horizonte, se pueden encontrar en este documento:

Configurar barómetro.

Su OSD Pro contiene un barómetro sofisticados tonos diferentes, empleando electrónica Remuneración Total de la Energía. Barómetros Basic no son compatibles con la energía total, lo que significa que "térmicas" palo son reportados por el barómetro si usted descender o ascender debido al movimiento del ascensor. Norma barómetro total de energía a reducir los efectos de mover el ascensor por el control de la altura de la aeronave, lo que requiere una investigación adicional para ser montado. El sistema OSD Pro utiliza los cambios de velocidad para calcular la energía total, sin necesidad de sonda de campo adicional.

El barómetro produce un tono variable, que cambia a medida que ascender o descender a un ritmo diferente. Al subir, el tono se rompa, con la frecuencia del tono aumenta a medida que aumenta la tasa de ascenso. Al descender, el tono será continua, con la frecuencia de tono decreciente a medida que su ritmo de aumento de descenso.

El barómetro utiliza cualquiera de altitud GPS o un altímetro barométrico opcional. Utiliza bien el tubo de Pitot velocidad o la velocidad del GPS para los cálculos de energía total. Los tipos de sensores utilizados son seleccionados en los sensores Configurar "y Unidades de menú".

La sensibilidad del barómetro depende directamente de la sensibilidad del altímetro. En general, si desea utilizar el barómetro para "oler térmica" con una vela, se recomienda utilizar el menú OSD Pro con cualquiera de nuestros "Flight Data Recorder Pro" o "Grabadora de Glide de datos". Estos registradores han altímetros muy sensible.

Varios parámetros del barómetro son ajustables, en este menú. El menú de configuración barómetro tiene las siguientes opciones:

- **Establecer Vario promediado Segundos:** Esta opción controla el período de promedio del barómetro, en l0ths unidades de un segundo. Para una respuesta más rápida, menores períodos son recomendables, pero en la



más áspera del aire períodos más largos puede ser necesario para evitar falsas alarmas.

- **Establecer Vario mínima Sinkrate:** esta opción controla la sinkrate mínimo. Normalmente, esto se establece en la norma sinkrate de su vehículo, es decir, la velocidad a la que se desciende en el aire suave sin térmicas. Cuando se desciende a un ritmo superior a ese sinkrate, el barómetro empieza a sonar.
- **Establecer Vario mínima Climbrate:** esta opción controla la climbrate mínimo. Cuando se asciende a un ritmo mayor que este climbrate, el barómetro empieza a sonar.
- **Ajuste de ganancia Vario Señal acústica:** Esta configuración cambia la cantidad que el tono cambia a medida que aumenta climbrate / disminuye. Si usted no está escuchando lo suficiente el cambio, aumentar este parámetro, y viceversa para el cambio de frecuencia demasiado.
- **Ajuste de la Energía Total Comp Percnt:** ajusta la escala de la energía total de cálculo de Compensación. 100% significa que la energía cinética se convierte en energía potencial directamente, es decir, cualquier cambio en la velocidad aérea se supone negar directamente cualquier cambio de altura. A menos de 100% limita la velocidad que el cambio afecta a la energía total, y el aumento por encima de los aumentos 100% de la cantidad.
- **Apagado cuando Vario Motor Running:** Esta opción desactiva los tonos barómetro cuando el motor está en funcionamiento, basado en el consumo de amperaje del motor. Esto es útil para "planeadores de motor." El barómetro se apaga cuando la corriente del motor es aproximadamente más de 1,5 amperios.

Información general de seguridad de modo.

Por favor, lea toda esta sección, y comprender el funcionamiento y limitaciones de los modos, antes de activar un modo de seguridad!

MODO DE SEGURIDAD IMPORTANTE INFORMACIÓN:

- CRT es una función avanzada que requieren ajuste y calibración de piloto, y se usa únicamente a su propio riesgo.
- **ADVERTENCIA:** Debido a RTH puede aumentar la posición del acelerador, el motor PUEDE ARRANCAR CON MODELO DE REPENTE SU en el banco, o en el suelo, CUANDO RTH se dispara! RTH intentos para evitar un arranque del motor en esta situación, mediante el examen de la velocidad y la altitud del modelo. Pero, si el GPS u otros sensores son erróneos altitud y / o erróneos velocidad, CRT todavía podría arrancar el motor en el suelo. Siempre asuma que el motor puede comenzar en cualquier momento, cuando el modo CRT ESTA HABILITADO!
- Cuando se activa la CRT, si la calidad de GPS no es bueno, RTH programará el acelerador a la configuración que ha entrado por "Motor Off durante el Asistente Modo de seguridad.





- Se recomienda encarecidamente que se establece la "Tasa de captura" de su eLogger V3 o grabadora a 10 muestras por segundo, ya que esta opción controla la velocidad a la que el OSD Pro recibe información del eLogger V3 / grabador. Cuanta más información recibida por la característica de RTH, mejor.
- CRT es una característica de seguridad de último recurso, en caso de perder contacto por radio con su modelo. Nunca confiar en la función CRT de volar o navegar por el modelo. No vuele fuera de rango recomendado por el fabricante, o volar VLOS exterior (Visual Line of Sight).
- Cuando está activada, se activará el modo de seguridad basado en el Pro. Como el OSD determina cuándo Modo de seguridad se debe invocar la sección de abajo. Lea esta sección con cuidado!
- CRT funciona mejor con muy estable, auto corrección de aviones, y no funcionará sin problemas con alas volantes, aviones acrobáticos, helicópteros, o similar.
- Recomendamos el uso del timón de RTH, si su avión está equipado con alerones y timón. Esto se debe a que hay menos bancos, con timón gira que con el alerón vueltas.
- El rendimiento del CRT puede variar dependiendo de las condiciones de vuelo, el tipo de célula, el grado en que se ha configurado para su modelo, la calidad de GPS, y otros posibles factores.
- Nunca intencionalmente apague la radio para poner a prueba RTH en el aire. Existe la posibilidad de que su receptor no se enlace con la radio, especialmente con las radios de 2,4 GHz, lo que podría resultar en un accidente. Utilice siempre la "Prueba CRT" elemento de menú para probar CRT en el aire.
- CRT no participarán si los parámetros de calidad de la señal GPS están por debajo de la calidad mínima se especifica en la sección "Configuración de GPS y punto de referencia" del menú. Modo de seguridad a prueba de fallos se dedicará en su lugar.
- CRT NO se involucren plenamente si su altura es inferior a 60 metros sobre el nivel feet/20 suelo, o si su velocidad es inferior a 3 millas por hora o 3 K H.
- Si habitualmente vuelan cerca del rango máximo de su receptor, y han abandonado periódicos enlace desde el que son capaces de recuperarse después de la ejecución del modelo lento, Modo de seguridad podrán ejercer cuando no se desea. Modo de seguridad no está destinada a ser utilizada rutinariamente si vuelan más allá del alcance máximo de su receptor.
- Se recomienda encarecidamente que no RTH modo de ser utilizado por pilotos sin experiencia, hasta que se siente cómodo con todos los aspectos del vuelo.

Hay dos modos de seguridad: a prueba de fallos modo





En el modo a prueba de fallos, el OSD Pro devuelve los servos en una posición predeterminada a prueba de fallos, si el contacto por radio se pierde. Si su receptor soporta múltiples failsafes programable, la seguridad a prueba de fallos modo no es particularmente útil. Si usted tiene un receptor que no tiene capacidad a prueba de fallos, y no es titular de los servos en la última posición (su servos se mueven al azar si se pierde la señal de radio), o una radio con sólo 1 a prueba de fallos programable, a continuación, el modo de seguridad a prueba de fallos puede ser utiliza para establecer un mecanismo de seguridad en las tres superficies de su control, en caso de pérdida de señal de la radio. La posición de los servos se elige a prueba de fallos durante el Asistente Modo de seguridad, se ha descrito anteriormente en este documento. El "Nivel de Vuelo" alerones / timón de dirección y la configuración de ascensor usted ha indicado, y el acelerador "Motor Off" ajuste que se indica en el asistente se registran para su uso como las configuraciones de prueba de fallos Modo a prueba de fallos.

Modo volver punto de partida.

Volver al punto de partida (RTH) intenta recuperar su modelo, si usted pierde el contacto por radio. Tanto los modelos tradicionales de ala fija, y elevón o modelos vtail, como volar las alas, son compatibles.

El RTH utiliza implementaciones mejoradas de Proporcional, Integral, Derivativo (PID) para ajustar los controladores de altitud de la modelo y dirección. En concreto, un controlador PID se utiliza para girar, y un controlador PD se utiliza para la escalada. Más información sobre los controladores PID está disponible aquí: [http://en.wikipedia.org/wiki/PID controlador](http://en.wikipedia.org/wiki/PID_controlador).

El uso de controladores PID curso de GPS, la velocidad, la información de altitud y otros para tratar de devolver el modelo de Punto de partida.

NOTA: una versión posterior del firmware (descargable desde nuestro sitio web) prestará apoyo a un algoritmo de RTH reforzado que también utiliza la detección de actitud para mejorar la función de CRT.

También tenga en cuenta que el uso de la Co-FMATM pilotTM puede mejorar el funcionamiento del CRT. Vea la sección anterior de la configuración de este equipo opcional.

Además, RTH manipula el acelerador para controlar la altitud y la velocidad de crucero.

Cómo funciona el OSD Pro Determina cuando Modo de seguridad, es conveniente recurrir

El OSD Pro supervisa constantemente el receptor para determinar si el seleccionado el Modo de seguridad debe ser invocado. Las cosas que desencadenan Modo de seguridad varían entre los tipos de receptores.





Para los receptores que no cuenten con los servos en la última posición o una posición segura cuando se pierde la señal (los servos, o bien van cojera o se mueven al azar cuando el transmisor está apagado), las miradas OSD Pro para los impulsos malos (los pulsos de la duración mal) , o la ausencia de pulsos. Si es suficientemente mala o falta de pulsos son evidentes en un corto período de tiempo, modo de seguridad se invoca, hasta que la tasa de error se reduce a un buen nivel.

IMPORTANTE: si su receptor no es compatible con failsafes, y su modelo tiene cuatro o más controles de vuelo, medidas adicionales pueden ser necesarios para utilizar el modo de las características de seguridad. Dado que el OSD Pro tomará el control de sólo tres controles, el control de sesiones se deja conectado directamente a su receptor. Si el receptor pierde la señal, y no admite prueba de fallos, el control cuarta podía moverse al azar o permanecer en su última posición. Por ejemplo, si el avión ha timón, alerones, profundidad y aceleración, y conecta el timón, elevador y el acelerador de la OSD Pro, el canal de alerones, que está conectado directamente al receptor, podría moverse al azar si el receptor pierde la señal y doesn No apoyo a prueba de fallos. Una posible solución a este problema es comprar una "unidad de servo no seguro" que se conecta entre el canal cuarto receptor y el servo cuarta, que ofrezca un funcionamiento a prueba de fallos si el receptor pierde la señal.

Para los receptores que tratan de tener la última posición de los servos cuando la señal se pierde, pero sin puestos a prueba de fallos programados, Modo de seguridad se activa cuando no se mueven los servos durante un corto período. **Esta configuración no es recomendable, ya modo de seguridad se activará si no se mueven de su transmisor palos por unos segundos, incluso si su enlace de radio es bueno!**

Para los receptores con el acelerador a prueba de fallos programado, Modo de seguridad se invoca cada vez que el canal del gas alcanza el receptor de posición del acelerador a prueba de fallos (el que se programan en el receptor al manual de instrucciones de su receptor) durante más de un breve período. Para evitar el Modo de seguridad de la activación por error durante el vuelo normal, asegúrese de que su receptor a prueba de fallos del acelerador está programado para que la posición de prueba de fallos no se encuentre en vuelo normal. Una forma de hacerlo es situar temporalmente los canales de su receptor del acelerador a la "recorrido del servo extendida" o similar, y luego programar su prueba de fallos del acelerador a una posición de apagado extrema. A continuación, entregar su receptor viaje normal servo del acelerador, de modo que la posición del acelerador a prueba de fallos aún apague el motor, pero no puede ser alcanzado si mueves el stick de gas off. Las posiciones a prueba de fallos utilizado por el receptor se detectan durante el Asistente para Modo de seguridad.

Para los receptores con 3 + failsafes, Modo de seguridad se invoca cada vez que los tres canales del receptor (acelerador, alerones / timón, elevador) alcance la posición de prueba de fallos desde hace más de un breve período. Las posiciones a prueba de fallos utilizado por el receptor se detectan durante el Asistente para





Modo de seguridad. Como el anterior, se recomienda que modifique su prueba de fallos aceleración de modo que la posición del acelerador a prueba de fallos no se puede encontrar en vuelo normal.

Con la vuelta al punto de partida con sistemas de estabilización.

La característica Volver al punto de partida puede ser mejorado significativamente si un sistema de estabilización, como el Co-FMA pilot, se utiliza. Las entradas del sistema de estabilización de servo normalmente se conectan a las salidas servo de la OSD Pro. Entonces, los servos están directamente conectados a la salida del sistema de estabilización.

Si está utilizando el FMA Co-pilot CPD4 , hay dos problemas que pueden surgir. El primer problema es que el equipo CPD4 , aparentemente, no puede manejar recibiendo pulsos de dos o más servomotores simultáneamente. Futaba receptores PCM envía pulsos simultáneos servo, y FMA requiere el uso de un tampón "servo" (que venden) para retrasar ligeramente uno de los pulsos de entrada.

El OSD Pro envía los pulsos del servo al mismo tiempo por defecto (como los receptores PCM Futaba hacer), lo que podría confundir al copiloto a menos que el tampón "servo" hardware está instalado en una de las conexiones de los servos. Si se establece la w FMA copiloto / o parámetro de amortiguamiento del servo en el menú de configuración Horizonte Artificial "Sí", hace que el Pro OSD para sesgar los pulsos de los servos en el modo de CRT. Por desgracia, esto hace que los mensajes de voz automáticamente se apagan durante RTH modo (incluida la "pérdida de señal!" El anuncio de que normalmente se producen cuando se invoca el modo de RTH). Ese es el único inconveniente de establecer esta opción de "Sí". Tenga en cuenta que se cree que el último producto FMA II Co-piloto no tiene este inconveniente.

En segundo lugar, otro posible problema puede ocurrir con la Co-piloto, si se utiliza un canal receptor de repuesto para el control de su ganancia. Si utiliza un canal de servo de repuesto para configurar de forma remota la ganancia, y el receptor pierde la señal, una de tres cosas puede ocurrir:

- a) Si la radio no envía pulsos a todos cuando se pierde la señal del receptor, lo que ocurre con la Co-piloto es desconocido. Esto es cierto con o sin el OSD Pro conectado.
- b) Si la radio es PCM y ha failsafes, pero no se ha establecido la prueba de fallos del canal auxiliar a algo razonable para el Co-piloto (o si no existe un marco a prueba de fallos disponibles en ese canal), la estabilización estará de nuevo en un estado desconocido. Una vez más, esto es cierto, con o sin el OSD Pro conectado.
- c) Aunque se ha definido la prueba de fallos para el canal de recambio a un valor razonable para el co-piloto de, un problema todavía puede ocurrir, ya que los impulsos del receptor al del copiloto no se sincronizan con los pulsos de la OSD Pro el Co-piloto, durante el modo de RTH. El copiloto de vez en





cuando puede fallo (que se mueve violentamente los servos) cada vez que el pulso de ganancia servo momentáneamente se solapa con uno de los pulsos de CRT. De nuevo, esto se debe a la carencia percibida en la recepción de impulsos CPD4 dos o más servomotores simultáneamente. Si, durante las pruebas de RTH modo, se observa excursiones servo unos segundos de distancia, uso de la ganancia de ajuste manual para su copiloto.

Pruebas RTH / Procedimiento de Ajuste.

Por favor, siga estas pautas para el ajuste de la vuelta a la función de Inicio de tu avión.

a) La configuración inicial y los ensayos ordinarios de timón / alerones de control usando el simulador (modelo en el banco con el motor desconectado).

- 1) Con el motor de su modelo desconectado, y con el modelo en el banco, ejecutar el Asistente para seguridad en el menú Configuración de modo de seguridad.
- 2) Seleccione "Return to Home" como el modo de seguridad deseado en el menú de configuración Modo de seguridad.
- 3) Elegir Tipo de receptor en el menú de configuración Modo de seguridad.
- 4) Indique el número de canales a prueba de fallos con el apoyo de su receptor en el menú de configuración Modo de seguridad.
- 5) Ajuste la altitud de crucero, velocidad de crucero y la configuración de altitud de error en el menú de configuración Modo de seguridad, como se describió anteriormente.
- 6) Ajuste de ganancia la Vuelta y Vuelta Derivada Integral parámetros de ganancia en el menú Modo de seguridad a "0".
- 7) Seleccione "Visualizar deflexiones Servo" en el menú Configurar Visualizador. Esto mostrará el movimiento de los servos, en relación con el "cero" puntos establecidos para el nivel de vuelo durante el Asistente. Estos valores se muestran tanto en modo normal y el modo de seguridad.
- 8) Invoca el Simulador de Vuelo en el menú principal, eligiendo uno de los perfiles de vuelo simulador que es muy similar a su avión. Nota: si usted tiene un modelo que utiliza elevón vtail o mezcla, elegir la opción "Funjet". El mensaje de "Active Flight Simulator" deberá aparecer en la parte superior de la pantalla.
- 9) Ahora, el icono de avión debe desplazarse por la pantalla, y la velocidad indicada y la altura deben modificar, basado en el timón de dirección y alerones, acelerador y la configuración del transmisor ascensor. Si el icono de avión no está bien torneado, escalada, o cambio de velocidad basado en los insumos de su transmisor, algo ha ido mal. Por favor, consulte la sección de solución de problemas de nuevo.





- 10) A medida que avanza su transmisor de palos, las superficies de control de su modelo debe moverse, por supuesto, en la dirección correcta.
- 11) Seleccione el retorno a la portada de prueba "en el menú principal, y lo puso en" Ambos ". A continuación, salir de los menús.
- 12) Unos segundos después de salir de los menús, el mensaje "RHT Comprometido: mover palos para detener la prueba" debe aparecer en la parte superior de la pantalla, asumiendo que no se están moviendo su transmisor palos. Esto indica que el modo de prueba está activo. Si este mensaje no aparece, consulte la sección de solución de problemas.
- 13) **NOTA: RTH no manipular el acelerador a menos que su altura está por encima de unos 60 pies (20 m). Esto es cierto incluso cuando se utiliza el simulador. Asegúrese de que su altitud es de lectura de 60 pies o más antes de realizar estas pruebas, o el control del acelerador se desactivará.**
- 14) Al mover el transmisor de palos, el mensaje debe cambiar a "RHT Comprometido: Comunicado de palos para la prueba." Esto indica que la prueba se ha suspendido temporalmente, de devolver el control del modelo para usted.
- 15) Asegúrese de que todas las superficies el modelo de control de moverse correctamente con los movimientos de su dispositivo USB.
- 16) Vuela en el icono de plano fuera de punto de partida, por lo que es una distancia considerable (más de unos pocos pies o metros) de su punto de partida en el simulador, y señalando a unos 180 grados fuera de su punto de partida.
- 17) Cuando no se mueven los palitos de una activa uno o dos segundos, y el modo de prueba, el icono de avión debe comenzar a girar hacia su casa. Observar el timón de su modelo o alerones para asegurarse de que se desvía en la dirección correcta, basada en la dirección en el icono de avión se está convirtiendo en la pantalla. Si la superficie se está moviendo en la dirección incorrecta, vuelva a ejecutar el Asistente de Modo de seguridad, y preste especial atención a las instrucciones.
- 18) Si los alerones o mover el timón poco (o nada), y en su juicio no moverse lo suficiente como para convertir su modelo de manera significativa en el aire, aumentar el ajuste de ganancia proporcional vuelta y repetir la prueba. Del mismo modo, si los alerones o el timón de dirección han deformación excesiva, disminuya el valor de la vuelta ajuste de ganancia proporcional y repita la prueba. Si usted encuentra que los ajustes muy grandes de la vuelta ajuste de ganancia proporcional es necesario, aumente el valor del límite proporcional vuelta. Del mismo modo si los valores bajos, incluso de la curva de ganancia proporcional mover los alerones o el timón demasiado, disminución de la Vuelta proporcional parámetro Límite.





19) Repita las pruebas anteriormente mencionadas, comenzando en el paso 12, pero eligen las partidas que son diferentes de 180 grados, para asegurar que el timón o alerones vuelta en la dirección correcta, tanto para la izquierda y girar a la derecha.

b) el ensayo grueso del elevador y el control del acelerador, utilizando el simulador (modelo en el banco con el motor desconectado).

NOTA: Puesto que usted no será capaz de ver los movimientos del acelerador en los modelos eléctricos, considere sustituir temporalmente las órdenes del acelerador ESC con un servo, conectado a la salida del acelerador de su receptor, y observar el movimiento del servo como se mueve el acelerador. Un cable "Y" podría ser necesaria si el ESC poderes de su receptor a través de la conexión del acelerador.

- 1) Completar el paso a), y asegurarse de que "Flight Simulator" está habilitado y que "Volver a la portada de prueba" se pone en "Ambos".
- 2) En el menú Modo de seguridad, ajuste "Pitch derivados de ganancia" a "0". Esto desactiva el amortiguamiento.
- 3) Vuela en el icono de plano fuera de punto partida, por lo que es una distancia considerable (más de unos pocos pies o metros) del punto de partida, a continuación, seleccione el icono de avión para que esté volando hacia su casa (flecha apuntando hacia arriba en casa).
- 4) Colocar el acelerador en el transmisor y el ascensor se pega a reducir la altitud en el icono de avión a muy por debajo de la ventana de altitud de crucero, pero por encima de unos 60 pies (20 metros). Luego, suelte los palos. Unos segundos después de salir de los menús, el mensaje "RHT Comprometido: mover palos para detener la prueba" debe aparecer en la parte superior de la pantalla, y usted debería ver un aumento en la altitud, hasta la altitud de crucero llega a la altura de la ventana. En su modelo, usted debe ver movimiento correcto del ascensor (hasta la desviación). Si el ascensor se está moviendo en la dirección incorrecta, vuelva a ejecutar el Asistente de Modo de seguridad, y preste especial atención a las instrucciones. **NOTA:** RTH no manipular el acelerador a menos que su altura está por encima de unos 60 pies (20 m). Esto es cierto incluso cuando se utiliza el simulador. Asegúrese de que su altitud es de lectura de 60 pies o más antes de realizar estas pruebas, o el control del acelerador se desactivará.
- 5) Si el ascensor se mueve hacia arriba ligeramente, y en su juicio no moverse lo suficiente como para aumentar significativamente la altitud de la modelo en el aire, aumentar el tono proporcional de ganancia y repita la prueba. Del mismo





modo, si el ascensor ha deformación excesiva, disminución de este valor y repita la prueba.

- 6) Si ha conectado un servo a la salida del acelerador de su receptor como se sugirió anteriormente, coloque el acelerador de su transmisor y el ascensor se pega a reducir la altitud en el icono de avión a muy por debajo de la ventana de Cruise Altitude, pero por encima de unos 60 pies (20 metros), y hacer Asegúrese de que su configuración de resultados del acelerador en el simulador que muestra una velocidad que es inferior a la velocidad que ha elegido para velocidad de crucero en el menú Modo de seguridad (a no ser que haya seleccionado "0" para la velocidad de crucero. A continuación, suelte los palos y observar el servo del acelerador cuando RTH modo de encaje. El servo debe aumentar lentamente a la posición que ha elegido para "acelerador Climb" al ejecutar el Asistente para la Seguridad modo, y debe moverse en la misma dirección se movió cuando manualmente aumento del regulador de velocidad en su transmisor. Si el servo se No se mueva en esa dirección, o no se mueve para nada, vuelva a ejecutar el Asistente para la Seguridad modo, y preste especial atención a las instrucciones.
- 7) Colocar el acelerador en el transmisor y el ascensor se pega al aumento de la altura en el icono de avión a muy por encima de la ventana de Cruise Altitude. Luego, suelte los palos. Una vez que se involucra RTH modo, usted debería comenzar a ver una disminución de altitud, hasta la altitud de crucero llega a la altura de la ventana.
- 8) Si ha conectado un servo del acelerador a la salida de su receptor como se sugirió anteriormente, observar el servo del acelerador en este momento. El servo debe disminuir rápidamente a la configuración que ha elegido para "Motor Off" al ejecutar el Asistente de Modo de seguridad, y debe moverse en la misma dirección se movió cuando manualmente disminuyó el stick de gas en su transmisor. Si el servo no se mueve en esta dirección, vuelva a ejecutar el Asistente de Modo de seguridad, y preste especial atención a las instrucciones.
- 9) Deshabilitar el simulador de vuelo en el menú principal.

c) **Análisis y Ajuste de la controladora del subsistema de RTH Altitud (durante el vuelo).**

- 1) Completar los pasos del a) y b) anteriores.
- 2) **Importante:** NUNCA volar con el simulador de vuelo habilitado, y NUNCA aterrizar o despegar con la "vuelta de prueba a la portada" modo habilitado!





- 3) Configurar el OSD Pro para mostrar altitudes, velocidades, GPS Satélites, Campo, Casa de Flecha, brújula, GPS y HDOP, como mínimo.
- 4) También se recomienda que "Deflexiones Servo" se mostrará, para su posterior depuración de todas las cuestiones RTH, asumiendo que está grabando vídeo.
- 5) En el menú Modo de seguridad, ajuste "Pitch derivados de ganancia" a "0". Esto desactiva el amortiguamiento.
- 6) En un día tranquilo, chequeo completo el modelo de la gama, y luego volar su modelo.
- 7) Asegúrese de tener buena señal de GPS.
- 8) Cuando sea seguro hacerlo, seleccione la "Vuelta a la portada de prueba" en el menú principal, y la puso a la "altura".
- 9) Asegúrese de que usted todavía tiene el control total de su modelo. Si no, inmediatamente se "Volver a la portada de prueba" a "No", salir de los menús, ver y solucionar problemas.
- 10) Si usted tiene pleno control de su modelo, salir de los menús, y volar su modelo de modo que está volando hacia su casa, por encima de la altitud de crucero de la ventana (pero por debajo del límite de altitud legal).
- 11) Cuando sea seguro hacerlo, libere sus palos, pero esté preparado para tomar de inmediato control del modelo. El mensaje "RHT Comprometido: mover palos para detener la prueba" debe aparecer en la pantalla, y el modelo del acelerador debe disminuir, por lo que devuelve el modelo a altitud de crucero. Si el modelo no disminuye la altitud, desactivar la opción "Volver a la portada de prueba" el modo, la tierra, ver y solucionar problemas.
- 12) Una vez más, su modelo de vuelo de modo que está volando hacia su casa, y si es seguro hacerlo, disminución de la altitud de la modelo quedó por debajo de la ventana de Cruise Altitude.
- 13) Cuando sea seguro hacerlo, libere sus palos, pero esté preparado para tomar de inmediato control del modelo. El mensaje "RHT Comprometido: mover palos para detener la prueba" debe aparecer en la pantalla, y el modelo del acelerador debe aumentar lentamente hasta el nivel "Climb" Ajuste de la aceleración que ha seleccionado en el Asistente de Seguridad, que son aplicables elevador arriba, de modo que el modelo vuelve a la altitud de crucero.
- 14) Si el modelo sube muy lentamente, aumentar la velocidad de paso proporcional de ganancia, y vuelve a intentarlo. Del mismo modo, si el modelo sube muy rápido, disminuir el parámetro Pitch proporcional de ganancia.
- 15) Una vez que la modelo se sube a un ritmo razonable, determinar si se rebasa en la Montaña (marsopas) cuando el





- modelo llega a altitud de crucero. Si es así, aumentar el parámetro Pitch derivados de ganancia de "0" a unos "50".
- 16) Ajuste el Tono Derivada parámetro de ganancia hacia arriba o hacia abajo hasta que esté lo bastante alto como para que el modelo no sube y marsopas.
 - 17) Apague el retorno a la portada de prueba "antes de intentar el modo a la tierra, para asegurarse de que el modo de prueba no se invoca durante el aterrizaje.

d) **Prueba y ajuste de la CRT de la rúbrica del controlador del Subsistema (durante el vuelo).**

- 1) Completar los pasos descritos en los pasos A, B y C anteriores.
- 2) Establecer la vuelta de ganancia derivada a su vez y parámetros Integral de ganancia en el menú Modo de seguridad a "0".
- 3) En un día tranquilo, chequeo completo el modelo de la gama, y luego volar su modelo.
- 4) Cuando sea seguro hacerlo, seleccione la "Vuelta a la portada de prueba" en el menú principal, y configurarlo para que "el punto".
- 5) Asegúrese de que usted todavía tiene el control total de su modelo. Si no, inmediatamente se "Volver a la portada de prueba" a "No", salir de los menús, ver y solucionar problemas.
- 6) Si usted tiene pleno control de su modelo, salir de los menús, y volar su modelo de modo que está volando lejos de casa, aproximadamente al nivel seleccionado altitud de crucero y la velocidad de crucero.
- 7) Cuando sea seguro hacerlo, libere sus palos, pero esté preparado para tomar de inmediato control del modelo. El mensaje "CRT Comprometido: mover palos para detener la prueba" debe aparecer en la pantalla, y el modelo debe comenzar lentamente a su vez a casa.
- 8) Si el modelo se vuelve muy lentamente, aumentar la ganancia proporcional Gire y vuelva a intentarlo. Del mismo modo, si el modelo se vuelve demasiado rápida, disminución de la Vuelta ganancia proporcional. Si usted encuentra que los ajustes muy grandes de la vuelta ajuste de ganancia proporcional es necesario, aumente el valor del límite proporcional vuelta. Del mismo modo si los valores bajos, incluso de la curva de ganancia proporcional mover los alerones o el timón demasiado, disminución de la Vuelta proporcional parámetro Límite.
- 9) Si el modelo se convierte en una tarifa razonable, pero rebasa el cambio cuando el modelo llegue a la dirección de su casa, aumente el parámetro de ganancia Gire





Derivada, hasta que el modelo deja de girar cuando se apunta al punto de salida.

- 10) Ahora aumentar el parámetro de ganancia Gire Integral de "0" a unos "50". A continuación, volar su modelo, de manera que es un vuelo directo fuera de casa (cerca de 180 grados de su casa), que dará lugar a un giro máximo. Luego, observe a su vez del modelo. Si el modelo comienza a girar demasiado rápido antes de llegar a la casa partida, disminuir el parámetro de ganancia integral. Si el modelo sigue siendo comienza a girar demasiado rápido, incluso con muy baja Integral de ganancia, disminuya el ajuste de ganancia proporcional y vuelva a intentarlo.
- 11) Si el modelo no parece aumentar su velocidad de giro mucho, incluso después de cumplir casi 180 grados, aumente el parámetro de ganancia direccionales integradas.
- 12) Apague el retorno a la portada de prueba "antes de intentar el modo a la tierra, para asegurarse de que el modo de prueba no se invoca durante el aterrizaje.

Solución de problemas.

A continuación se muestra una lista de problemas que puedan surgir, y las medidas para remediarlos. Si tu problema en particular no se rige por los de abajo, consulte la página de soporte de <http://eagletreesystems.com> de opciones fáciles para obtener respuestas a sus preguntas, las 24 horas del día.

Problema: Después de que el poder de mi sistema, no veo la pantalla de inicio OSD Pro, pero luego se apaga el OSD Pro, dejando sólo la imagen de vídeo. Y / o, el OSD Pro datos sólo muestre brevemente, y entonces sólo se muestra el vídeo. O bien, la pantalla de vídeo se queda en negro poco después de encender el OSD Pro. O bien, veo las fluctuaciones grandes y rápidos cambios en el parámetro "Pack de tensión pantalla". **Solución:**

- Invocar los menús, así como confirmar que usted tiene el OSD Pro activado, en la configuración del menú principal.
- Si está utilizando el eLogger V3 con la OSD Pro, asegúrese de que está utilizando el cable de la batería de copia de seguridad tal como se describe en la sección "Conexión del OSD Pro para su eLogger V3" anterior.

Problema: Estoy teniendo problemas para conseguir un punto de GPS. O, una vez que se adquiere de GPS, es periódicamente perdido, o los valores GPS parecen moverse un poco. **Soluciones:**

- Si está usando un transmisor de 900 MHz de vídeo, es muy probable que la generación de ruidos espurios en las frecuencias utilizadas por el GPS. Una buena descripción de las causas y soluciones de este problema se encuentra aquí: hojas





http://www.dpcav.com/data/whitepaper_GPS.pdf

- Si está utilizando el eLogger V3 con el cable de batería de respaldo, y la tensión de alimentación en el cable de batería de respaldo es mayor que 5.8V, el GPS Expander no puede funcionar correctamente. Reducir la tensión a menos de 5.8V.
- Consulte a su GPS Expander manual de sugerencias para solucionar problemas de otros.

Número: soy capaz de ver el video y datos con mi tabla OSD Pro, pero estoy viendo problemas tiene tal "error interno" mensajes, datos incorrectos, o mostrar texto aleatorio.

Soluciones:

- Actualizar a nuestra última versión del software, haciendo clic en "Soporte" ficha en nuestra página web y elegir la descarga de "software más reciente" opción.
- Ejecutar

Problemática: El mensaje "OSD Junta Pro no está conectado. Conecte el OSD y vuelva a intentarlo." aparece cuando intento configurar el OSD Pro con la aplicación para Windows.

Soluciones:

- Asegúrese de que el OSD Pro está conectado correctamente, con la polaridad correcta, a la eLogger V3 o grabadora.
- Asegúrese de que el eLogger V3 o grabadora está conectado correctamente al puerto USB. El LED debe parpadear una secuencia de tres parpadeos repetir si está correctamente conectado.
- Asegúrese de que ha actualizado la eLogger V3 / firmware grabadora y OSD firmware como se describe en la "Solicitud de Windows y de actualización del Firmware" anterior.

Problema: Sólo veo una pantalla en negro, la pantalla de inicio OSD Pro, o si no la imagen de vídeo en todos, en mi monitor de video después de conectar el OSD Pro entre la cámara y el transmisor de video DVR /.

Soluciones:

- Compruebe que una imagen de video es correcta si se quita el OSD Pro del circuito, y conecte la cámara y el transmisor / DVR de cable, junto directamente.
- Asegúrese de que el OSD Pro está conectado correctamente a la eLogger / grabador, y que el LED del eLogger / Recorder es intermitente. Si el LED no





parpadea, esto significa que el eLogger / grabador de alimentación. No hay vídeo aparecerá en este caso.

- Asegúrese de que el pin 3 "Video In" conector de la OSD Pro está conectado a la salida de su cámara, con la "S" pin conectado a la salida positiva de la cámara (el pasador central para el sello RCA), y el "-" pin de la OSD Pro va a la salida negativa (tierra) de la cámara (el conector externo para el sello RCA).

- Asegúrese de que el pin 3 "Video Out" conector de la OSD Pro está conectado a la entrada de su transmisor de video o DVR, con la "S" pin conectado a la entrada positiva (el pasador central para el sello RCA), y el "-" pin del OSD Pro va a la entrada negativa (tierra - el conector externo para el sello RCA).

Problema: He conectado el OSD Pro "Audio Out" de salida a mi transmisor de video o DVR. Oigo un zumbido de sonido, o hay una distorsión en el audio.
Soluciones:

- Silenciar la entrada de audio externo como se describe en el menú de configuración de audio más arriba, si no está usando un externo (micrófono) fuente de audio al escuchar los ruidos del vuelo.

- Asegúrese de que tiene el volumen de voz, volumen externo, y el volumen barómetro establece en 1 o 2.

- La entrada de audio de algunos transmisores de video requieren una mayor impedancia de salida. Intente conectar una resistencia de 10K ohmios en serie con el OSD Pro de salida de audio y entrada de audio del transmisor de video.

Problema: El texto OSD Pro es visible cuando la cámara está encendida, pero sólo una pantalla en negro aparece cuando la cámara está apagada. Solución:

- Este es el comportamiento correcto. El OSD Pro no superposición de texto si no hay fuente de vídeo activa. Además, el OSD Pro RHT y otras funciones no funcionará si la señal de vídeo ya no está suministrado por la cámara. Una actualización de firmware se organice de manera que RTH, anuncios de voz y otras funciones si la señal de vídeo desde la cámara se pierde el vuelo.

Problema: Estoy utilizando el eLogger V3, y el video y OSD Pro texto es visible durante un tiempo, pero entonces el vídeo se queda en blanco. Si desconecto el eLogger V3 durante unos minutos y volverlo a conectar, el vídeo vuelve a aparecer. No tengo ninguna salida de mi receptor conectado a la OSD Pro.

- Solución: Si está utilizando el eLogger V3 con la OSD Pro, asegúrese de que está utilizando el cable de la batería de copia de seguridad tal como se describe en la sección "Conexión del OSD Pro para su eLogger V3" anterior.

Problemática: La información OSD muestra Pro en la pantalla de vídeo, pero no puedo conseguir los menús que aparezcan.





Solución:

- Asegúrese de que tiene tanto AUX1 y AUX2 conectado al receptor.
- Si está utilizando un interruptor en el radio que tiene un "centro", así como la posición de "apagado" y "on", asegúrese de que está cambiando de "apagado" a "on" (o viceversa) y no detenerse en la posición central.
- Considere la posibilidad de probar las salidas del receptor que está conectado a AUX1 y AUX2 con un servo, para garantizar el servo se mueve entre sus extensiones cuando se cambia.

Problemática: El OSD Pro altitud GPS no vuelve a cero correctamente, y / o la posición inicial no me parece correcto.

Solución:

- Ajuste la calidad de "arreglar necesaria" en virtud de los parámetros del GPS y el menú Waypoints, para garantizar que la calidad de GPS es bueno antes de que la posición inicial esté finalizado.

Número: estoy viendo video "manchas" o líneas en la pantalla de vídeo, que corresponde con la ubicación del texto Pro OSD en la pantalla.

Solución:

- Ajuste el OSD Pro "Negro Nivel de ajuste", como se describe en la sección "Configuración de OSD menú de la pantalla" anterior.

Problema: Tengo problemas para ajustar la característica Volver a Portada.

Solución:

- Visite nuestro foro de soporte en línea en <http://www.rcgroups.com/eagle-tree-systems-443/> . Hay una "pegajosa" post en ese foro, que describen cómo obtener ayuda con RTH y otras cuestiones OSD PRO.
- Si no puede encontrar lo que necesita en nuestro foro de soporte, considere la posibilidad de abrir un hilo nuevo en nuestro hilo OSD Pro en RCGroups "First Person View" foro, a <http://www.rcgroups.com/forums/showpost.php?p=10547604> explicar el problema que tiene. Hay muchos pilotos FPV hay que utilizar el OSD Pro, y muy probablemente algunos de ellos tendrá una configuración similar a la tuya, y será capaz de ayudarle.
- Tenga en cuenta que Águila árbol no puede ofrecer soporte telefónico o correo electrónico para el ajuste de la vuelta a la función principal, debido a las muchas variables implicadas.





Especificaciones

- Modos de vídeo: NTSC, PAL (detecta automáticamente)
- Parámetros Demostraciones: limitada sólo por los sensores que ha adquirido
- Carácter / Graphic Display de alto contraste y en blanco con el contorno personaje negro, para una visibilidad óptima.
- Número de parámetros configurables por OSD Pro de la página: máximo 20 (2 líneas en la parte superior, y 2 líneas en la parte inferior, con 5 parámetros en cada línea).
- Misa: tablero OSD Pro sólo (como cables, eLogger o GPS): aproximadamente 12g

Garantía limitada.

Eagle Tree Sistemas I, LLC, garantiza que el OSD Pro de estar libres de defectos en materiales y mano de obra por un período de un (1) año a partir de la fecha de compra original. Esta garantía no es transferible. Si su unidad requiere servicio de garantía durante este período, que reemplazará o reparará, a nuestra discreción. Gastos de envío para nosotros es su responsabilidad. Para obtener servicio de garantía, support@eagletreesystems.com .com correo electrónico para obtener instrucciones adicionales.

Esta garantía limitada no cubre:

- El Software. Consulte el acuerdo de licencia de Software para obtener más información sobre las restricciones de software.
- Los problemas que se derivan de:
o causas externas como accidentes, abuso, mal uso, o problemas con energía eléctrica o Servicio no autorizado por nosotros o uso que no esté en conformidad con el fracaso o producto instrucciones a seguir las instrucciones del producto.

ESTA GARANTÍA LE OTORGA DERECHOS LEGALES ESPECÍFICOS, Y USTED TAMBIÉN PODRÍA TENER OTROS DERECHOS QUE VARÍAN DE ESTADO A ESTADO (O JURISDICCIONES). NUESTRA RESPONSABILIDAD PARA MALFUNCIONES Y DEFECTOS EN HARDWARE ES LIMITADO PARA REPARACIÓN Y SUSTITUCIÓN COMO SE ESTABLECE EN ESTA GARANTÍA. TODAS LAS GARANTÍAS EXPRESAS O IMPLÍCITAS PARA EL PRODUCTO, INCLUYENDO, PERO NO LIMITADO A, CUALQUIER GARANTÍA IMPLÍCITA Y CONDICIONES DE COMERCIALIZACIÓN Y APTITUD PARA UN PROPÓSITO PARTICULAR, LIMITADAS EN EL TIEMPO CON EL MANDATO DEL PERÍODO DE GARANTÍA LIMITADA COMO SE DESCRIBE ANTERIORMENTE. NO HAY GARANTÍAS, YA SEA EXPRESA O IMPLÍCITA, SE APLICARÁ EL PERÍODO DE GARANTÍA YA HAYA EXPIRADO. ALGUNOS ESTADOS NO PERMITEN LIMITACIONES A LA DURACIÓN DE UNA GARANTÍA IMPLÍCITA, ENTONCES ESTA LIMITACIÓN NO SEAN APLICABLES EN SU CASO. NO ACEPTAMOS RESPONSABILIDAD MÁS ALLÁ DE LOS RECURSOS





PREVISTOS EN ESTA GARANTÍA LIMITADA O POR DAÑOS EMERGENTES O INCIDENTALES, INCLUYENDO, SIN LIMITACIÓN, CUALQUIER LIABILITY PARA RECLAMACIONES DE TERCEROS EN CONTRA USTED POR DAÑOS Y PERJUICIOS, PARA LOS PRODUCTOS NO ESTÁN DISPONIBLES PARA SU USO, POR LOS DATOS PERDIDOS O SOFTWARE LOST. NUESTRA RESPONSABILIDAD NO SERÁ MÁS QUE LA CANTIDAD QUE PAGÓ POR EL PRODUCTO QUE SEA OBJETO DE UNA RECLAMACIÓN. ESTA ES LA CANTIDAD MÁXIMA POR LA QUE SOMOS RESPONSABLES. ALGUNOS ESTADOS NO PERMITEN LA EXCLUSIÓN O LIMITACIÓN DE DAÑOS INCIDENTALES O CONSECUENTES, ASÍ QUE LA LIMITACIÓN O EXCLUSIÓN ANTERIOR NO SEAN APLICABLES EN SU CASO.

FMA, Co-Pilot, los nombres de DPC-4, Futaba y Spektrum y todas las demás marcas y productos son marcas comerciales de sus respectivos propietarios.

Esta traducción no es oficial, por lo tanto si en cualquier momento hay alguna errata como alguna frase o palabra no comprensible, informaros directamente al manual oficial.

Esta traducción puede ser modificada, para saber si hay alguna modificación ver la fecha de la traducción o versión de la misma.

