

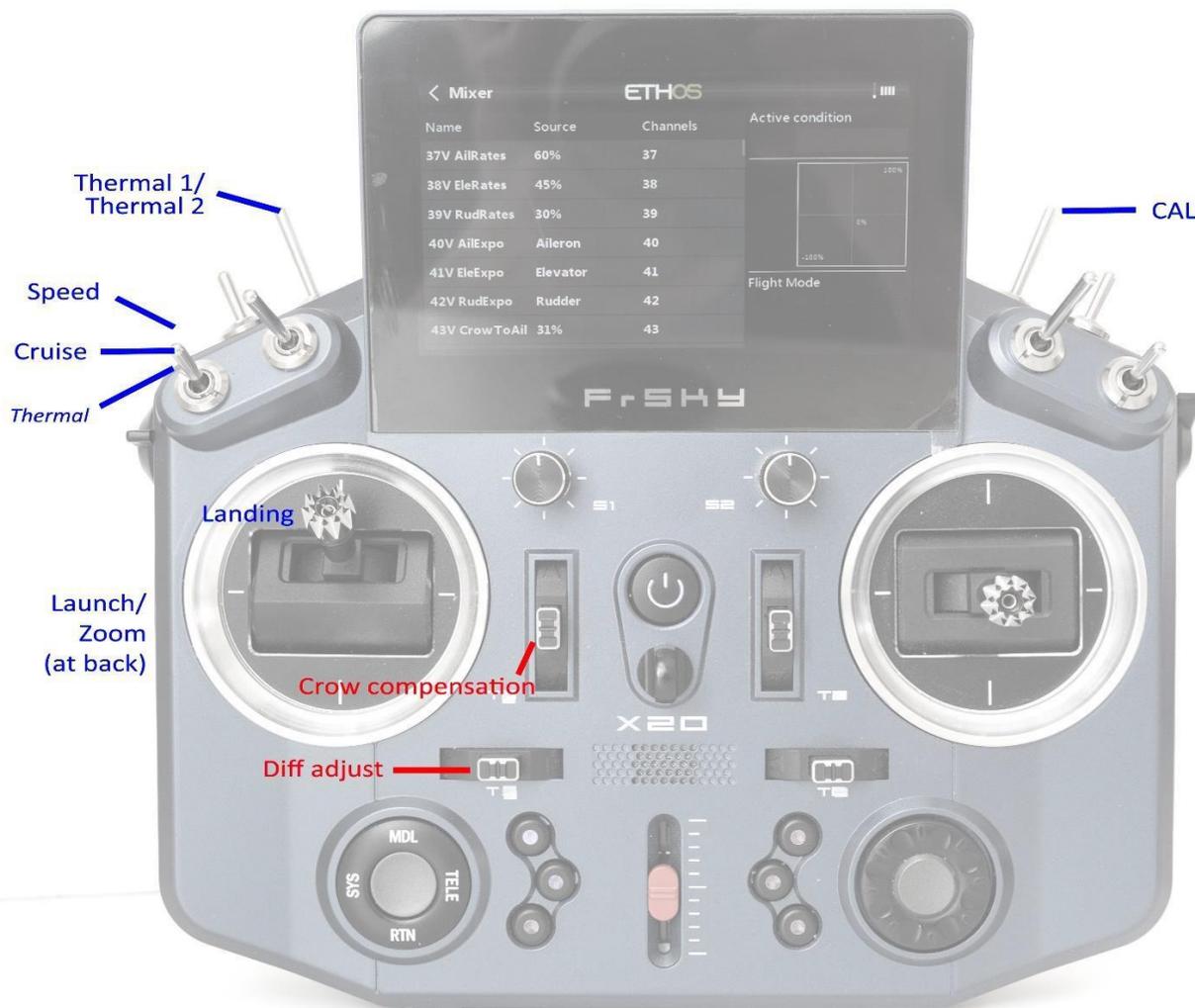
# *DLG per Ethos*

## *Template per DLG a quattro servi*

Versione 1.2

# Guida all'installazione

Mike Shellim  
08 february 2023



# CONTENUTI

---

1	Introduzione	2
1.1	Descrizione	2
1.2	Contenuto della confezione	2
1.3	Requisiti	2
2	Panoramica	3
2.1	Modalità stick e assegnazioni degli interruttori	3
2.2	Modalità di volo	3
2.3	Assegnazione dei servi	3
2.4	Tabella miscelatore	3
2.5	Timer di volo	4
2.6	Modalità CAL	4
2.7	Funzionamento di base	4
2.8	La sequenza di volo	5
2.9	Zoom Uscita sicura (nuovo comportamento nella v1.1)	5
3	Preparazione del trasmettitore	5
3.1	Trasferimento del modello al trasmettitore	5
3.2	Telemetria	5
3.3	Familiarizzazione	5
4	Calibrazione delle uscite	6
4.1	Impostare la rotazione del servo	6
4.2	Regolare i punti finali e i centri del servo	6
5	Configurazione della corsa e dei mixer	8
5.1	Escursioni (corsa)	8
5.2	Expo	8
5.3	Diffusione degli alettoni	8
5.4	Disassamento del timone	8
5.5	Offset di lancio dell'ascensore	9
5.6	Corsa del freno	9
5.7	Freno=>elevatore ('Compensazione')	9
5.8	Camber/Reflex	9
5.9	Elevatore => alettone ('Snapflap')	9
5.10	Alettone=>Freno	9
6	Note di volo	10
6.1	Regolazione dell'assetto del passo in modalità atterraggio	10
7	Personalizzazione della configurazione	10
7.1	Modifica dell'interruttore principale della modalità di volo	10
7.2	Come configurare l'allarme batteria	10
7.3	Configurazione del selettore di modalità termica 1/termica 2	10
7.4	Disabilitazione di Thermal 2	11
7.5	Sostituzione dell'interruttore di lancio	11
7.6	Sostituzione dell'interruttore CAL	11
7.7	Modifica dell'interruttore della sottomodalità CAL	11
7.8	Inversione dello stick del freno	11
7.9	Annuncio dell'altezza di lancio	11
7.10	Impostazione del campo di regolazione della diffusione	11
7.11	Regolazione della banda morta dello stick del freno	11
7.12	Apportare le proprie modifiche	12
8	Dichiarazione di non responsabilità	12

# 1 INTRODUZIONE

---

## 1.1 DESCRIZIONE

DLG è un modello completo per DLG a quattro servi. È veloce da configurare e completamente personalizzabile. Viene fornita una documentazione completa.

Specifiche:

### **APPLICAZIONE**

- Per alianti DLG con due servi alari
- Qualsiasi modalità stick
- Interruttori liberamente assegnabili

### **RICHIAMO DELL'ALTEZZA DI LANCIO**

- Richiamo opzionale dell'altezza di lancio (utilizzando la telemetria ALT)

### **7 MODALITÀ DI VOLO**

- Lancio seguito da Zoom
- Crociera, termica1, termica2, velocità
- Atterraggio
- Conferma vocale

### **REGOLATORI IN VOLO**

- Regolazione del differenziale degli alettoni (per FM)
- Regolatore per la compensazione dei freni

### **SNAPFLAP**

- Snapflap, preimpostato per modalità di volo.

### **CALIBRAZIONE DELLA SUPERFICIE DI CONTROLLO**

- Modalità speciale "CAL" per una rapida calibrazione
- Curva di bilanciamento a 5 punti per i flap

### **FRENI DI ATTERRAGGIO**

- adeguamento della compensazione
- soppressione automatica all'uscita dallo Zoom

### **MISC**

- Timer di volo
- Miscela di alettoni e timone
- Canali 7,8,9 liberi per altre funzioni

Ora iniziate il vostro corso verso una grande configurazione DLG! Ma prima, ecco le regole d'oro per il successo:

- **LEGGERE QUESTE ISTRUZIONI UNA VOLTA PRIMA DI INIZIARE!**
- **SEGUIRE LE ISTRUZIONI IN SEQUENZA!**

## 1.2 CONTENUTO DELLA CONFEZIONE

Cosa è incluso nel file ZIP:

Nome del file	Descrizione
dlg120x.bin	Modello di file
dl1***.wav	File audio
dlg_ethos_12_SetupGuide.pdf	Guida alla configurazione (questo documento)
dlg_ethos_120_SettingsRef	Riferimento alle impostazioni

## 1.3 REQUISITI

Sono richiesti i seguenti elementi:

- Trasmettitore con Ethos 1.4.2 o successivo
- Un interruttore momentaneo sul lato corretto, per il lancio

## 2 PANORAMICA

### 2.1 MODALITÀ STICK E ASSEGNAZIONI DEGLI INTERRUTTORI

È possibile utilizzare qualsiasi modalità stick.

Le assegnazioni predefinite degli interruttori sono adatte all'X20. *Se si utilizza una radio diversa, verificare che gli interruttori siano del tipo corretto e, se necessario, riassegnarli.*

Funzione	Tipo di interruttore	Predefinito	Come riassegnare
Interruttore principale della modalità di volo	3 posizioni	SA	vedi sezione 7.1
Modalità di lancio	Momentaneo	SI	vedere la sezione 7.4
Modalità CAL	Momentaneo	SH	vedere la sezione 7.5
Sottomodalità CAL	2 o 3 posizioni	SA	vedere la sezione 7.6
Modalità Thermal1, Thermal2	2 o 3 posizioni	SF	vedi sezione 7.2
Freni/modalità di atterraggio		Stick dell'acceleratore	[risolto]
Regolazione del differenziale degli alettoni		Trimmer del timone	[risolto]
Regolazione della compensazione del freno		Trimmer dell'acceleratore	[risolto]

### 2.2 MODALITÀ DI VOLO

Ci sono 7 modalità di volo: Lancio, Zoom, Crociera, Termica1, Termica2, Velocità e Atterraggio.

Lancio e Zoom hanno la massima priorità. L'atterraggio ha la priorità su termica, crociera e velocità.

Modalità di volo	ID	Interruttori di attivazione (sono mostrati i valori predefiniti)	Priorità
Lancio	FM2	SI↓ (interruttore momentaneo)	Alto
Zoom	FM3	Segue la modalità di lancio. Ascensore giù per uscire	Alto
Atterraggio	FM4	Stick dell'acceleratore ↓ (attiva i freni)	Medio
Crociera	FM0	SA -	Basso
Velocità	FM5	SA ↑	Basso
Termico 1	FM6	SA ↓ e SF↑	Basso
Termico 2	FM7	SA ↓ e SF↓	Basso

### 2.3 ASSEGNAZIONI DEI SERVI

Canale	Funzione
1	Timone
2	Ascensore
3	Alettone sinistro
4	Alettone destro

I canali destro e sinistro non sono intercambiabili: *assicurarsi che siano collegati correttamente!*

## 2.4 TABELLA MISCELATORE

La tabella seguente mostra i miscelatori in ciascuna modalità di volo. I regolatori di miscela sono tra parentesi.

Modalità di volo	Diff	Ail=> Rud	Freni	Freno Comp	Disassamento del timone	Camber/ Reflex	Snapflap
Lancio	✓ (Rud trim)	✓			✓	✓	✓
Zoom	✓ (Rud trim)	✓				✓	✓
Atterraggio	✓ (Rud trim)	✓	✓	✓ (Assetto Thr)		✓	✓
Termico1/2	✓ (Rud trim)	✓				✓	✓
Velocità	✓ (Rud trim)	✓				✓	✓
Crociera	✓ (Rud trim)	✓				✓	✓

## 2.5 TIMER DI VOLO

Il timer1 funge da timer di volo.

- Per resettare e avviare: rilasciare l'interruttore di lancio
- Per fermarsi: tirare e tenere premuto l'interruttore di lancio

## 2.6 MODO CAL

CAL è una modalità di volo speciale per (a) calibrare i limiti e i centri dei servi e (b) bilanciare gli alettoni destro e sinistro. In modalità CAL, i valori degli stick vengono passati direttamente alle uscite, in modo da poter visualizzare l'intera gamma di movimenti dei servi.

Per attivare la modalità CAL:

1. Applicare tutto l'alettone sinistro e tutto l'elevatore e tenere premuto.
2. Tirare e rilasciare SH
3. Rilascio di adesivi.
4. Ascoltate la conferma vocale.
5. Selezionare la sottomodalità appropriata ("Calibrazione" o "Calibrazione flap neutro").

Modalità secondaria	Interruttore	Descrizione
Calibrazione	SA- o SA↑	per la calibrazione dei punti finali e dei centri. <b><i>Gli alettoni si muovono in passi del 25%, per facilitare la regolazione del tracciamento.</i></b>
Calibrare il neutro dell'aletta	SA↓	per la calibrazione dell'offset neutro degli alettoni

Per uscire dalla modalità CAL, tirare SH.

## 2.7 FUNZIONAMENTO DI BASE

### Rifiniture

- Il trim degli alettoni è condiviso in tutte le modalità di volo.
- Il trim dell'elevatore è indipendente dalla modalità di volo.
- Il trim del timone viene riutilizzato per regolare il differenziale, in base alla modalità di volo.
- Il trim dell'acceleratore viene riutilizzato per regolare la compensazione dei freni (solo in modalità atterraggio).

### Compensazioni di lancio

- L'offset di lancio del timone è preimpostato
- L'offset di lancio dell'elevatore viene regolato con il trim dell'elevatore.

### Differenziale degli alettoni

- La differenza degli alettoni è regolabile tramite il trim del timone, per ogni modalità di volo.

### Preset di campanatura

- La campanatura/riflessione è preimpostata in base alla modalità di volo

### Compensazione del freno (freno=>miscela ascensore)

- La compensazione alla massima frenata può essere regolata in volo, tramite il trim dell'acceleratore.
- La compensazione con il freno parziale può essere regolata tramite una curva.

### Alettone=>miscela del timone

- Il mix alettoni=>ruder è preimpostato, per modalità di volo.

### Snapflap

- Lo snapflap (elevatore=> ail) è preimpostato, per modalità di volo.

## 2.8 LA SEQUENZA DI VOLO

La sequenza di volo è la seguente:

1. Ruotare il modello tirando l'interruttore di lancio. Il modello è in modalità di lancio.
2. Quando il modello lascia la mano, rilasciare l'interruttore di lancio. Il modello entra in modalità Zoom.
3. In prossimità della cima della salita, **spingere in avanti lo stick dell'elevatore**. Il modello esce dalla modalità Zoom.
4. Una volta usciti dalla modalità Zoom, la modalità di volo è determinata dall'interruttore della modalità di volo e dallo stick del motore.

*Novità della 1.1:* Quando si esce dalla modalità Zoom, i freni vengono soppressi - vedere la sezione successiva.

## 2.9 ZOOM USCITA SICURA (NUOVO COMPORTAMENTO NELLA V1.1)

L'uscita sicura dallo Zoom impedisce che i freni si attivino improvvisamente quando si esce dalla modalità Zoom.

Se lo stick è lontano dalla posizione zero quando si esce dalla modalità Zoom, viene emesso un avviso acustico. I freni rimangono retratti e viene selezionata la modalità di volo successiva a priorità inferiore (Crociera, Termica1, Termica2 o Velocità). Lo stick del freno sarà di nuovo attivo dopo essere tornato alla posizione zero.

# 3 PREPARAZIONE DEL TRASMETTITORE

---

## 3.1 TRASFERIRE IL MODELLO AL TRASMETTITORE

Iniziate trasferendo il modello sul vostro trasmettitore:

### Stabilire una connessione USB

1. Entrare in modalità Bootloader.
2. Collegare al PC tramite USB. La scheda SD del tx dovrebbe apparire come un'unità esterna.

### Copiare i file

1. Decomprimere il file *dlg-ethos-110.zip* in una directory dell'unità locale.
2. Copiare i file audio (.wav) nella cartella della **scheda SD:\audio** (*non* nella sottocartella della lingua).  
*Nota: la V1.1 aggiunge un file audio supplementare, quindi non saltate questo passaggio se fate l'aggiornamento!*
3. Copiare il file del modello *dlg110x.bin* nella cartella della **scheda SD:\models**
4. Terminare la connessione USB e riavviare il trasmettitore.
5. Attivare il modello 'DLG v110

## 3.2 TELEMETRIA

Con il ricevitore collegato e alimentato, verificare che il trasmettitore riceva la telemetria. In caso di problemi, provare a riscoprire i sensori come segue:

1. Aprire il menu **TELEMETRIA**
2. Scegliete "Elimina tutto".
3. Scegliete "Scoprire nuovi sensori".

## 3.3 FAMILIARIZZAZIONE

Utilizzando il trasmettitore da solo, esercitatevi come segue:

- Attivare le modalità **Lancio**, **Zoom**, **Termica1**, **Termica2**, **Crociera**, **Velocità** e **Atterraggio** (vedere Sezione 2.2).  
**CONSIGLIO:** iniziare con lo stick dell'acceleratore completamente spinto in avanti.
- Attivare la modalità **CAL** e le sottomodalità (vedere Sezione 2.6)
- Avvio/arresto/ripristino del timer di volo (vedere Sezione 2.5)
- Verificare che i suoni funzionino correttamente. In caso contrario, verificare che i file audio si trovino nella posizione corretta.

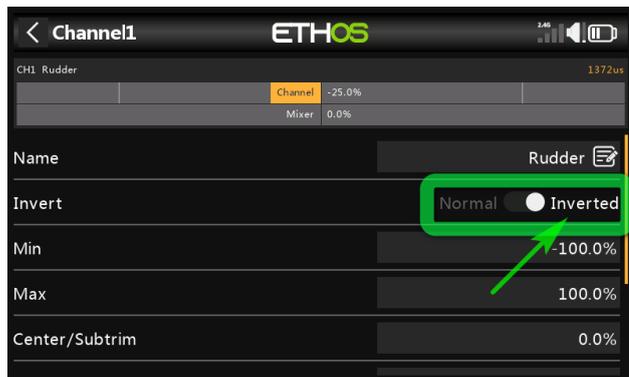
## 4 CALIBRAZIONE DELLE USCITE

In questa sezione si imposta la gamma operativa dei servi.

### 4.1 IMPOSTARE LA ROTAZIONE DEL SERVO

Innanzitutto, controllare e regolare la rotazione del servo:

1. Accendere il trasmettitore (non accendere ancora il ricevitore)
2. Muovere gli stick degli alettoni, dell'elevatore e del timone (nota: *lo stick dell'acceleratore non avrà alcun effetto*).
3. Se un servo si muove nella direzione sbagliata, aprire il menu Uscite e invertire il canale:



### 4.2 REGOLARE I PUNTI FINALI E I CENTRI DEL SERVO

Il compito successivo è quello di impostare i limiti di funzionamento dei servi e di far coincidere con precisione gli alettoni. **Tutte le regolazioni vengono effettuate in modalità CAL.**

Nota:

- I limiti del canale devono essere impostati al massimo (limitati dalla geometria del collegamento).
- Le regolazioni vengono effettuate utilizzando le curve - lasciare *Min*, *Max* e *Subtrim* ai valori predefiniti.
- Con Ethos (a differenza della versione OpenTX), è necessario fare degli esperimenti per capire quale dei due punti regolare. I punti alternativi sono indicati tra parentesi (). Provate il primo punto, se non succede nulla usate quello alternativo.

Canale	Procedura di calibrazione
CH 1 - Timone	<p>Calibrare il canale del timone</p> <ol style="list-style-type: none"><li>1. Attivare la modalità CAL</li><li>2. Aprire il menu <b>OUTPUTS</b></li><li>3. Evidenziare il canale del timone (default CH1)</li><li>4. Scorrere fino al campo <i>Curva</i>, scegliere <i>Modifica</i></li><li>5. Con lo stick del timone al centro, regolare il punto 2 in modo che il timone sia centrato.</li><li>6. Spostare lo stick a destra (→), quindi impostare il punto 3 (o 1) per il massimo movimento possibile a destra.</li><li>7. Spostare lo stick a sinistra (←), quindi impostare il punto 1 (o 3) per lo spostamento massimo a sinistra.</li><li>8. Controllare l'uguaglianza della corsa a sinistra e a destra, riducendo l'uno o l'altro lato se necessario.</li></ol>

Canale	Procedura di calibrazione
CH 2 - Ascensore	<p>Calibrare il canale dell'ascensore.</p> <p><b>!!! IMPORTANTE: in modalità CAL, l'elevatore si muove in direzione opposta al normale!!!</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Attivare la modalità CAL</li> <li>2. Aprire il menu <b>OUTPUTS</b></li> <li>3. Evidenziare il canale dell'ascensore (default CH2)</li> <li>4. Scorrere fino al campo <i>Curva</i>, scegliere <i>Modifica</i></li> <li>5. Con lo stick Ele al centro, regolare il punto 2 in modo che l'elevatore sia centrale.</li> <li>6. Spostare lo stick in avanti (↑), quindi regolare il punto 3 (o 1) per il limite <i>superiore</i>.</li> <li>7. Spostare lo stick indietro (↓), quindi regolare il punto 1 (o 3) per il limite <i>inferiore</i>.</li> <li>8. Controllare che la corsa dell'ascensore sia uguale in alto e in basso, riducendo uno o l'altro lato se necessario.</li> </ol>
CH 3 - Tenente Ail	<p>Calibrare l'alettone sinistro:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Attivare la modalità CAL, selezionare la sottomodalità "Calibrazione".</li> <li>2. Aprire il menu <b>OUTPUTS</b></li> <li>3. Evidenzia il canale dell'alettone sinistro (CH3 predefinito)</li> <li>4. Scorrere fino al campo <i>Curva</i>, scegliere <i>Modifica</i></li> <li>5. Lo stick dell'acceleratore è completamente arretrato (↓), regolare il punto 1 (o 3) per il punto finale <i>inferiore</i>.</li> <li>6. Stick dell'acceleratore completamente in avanti (↑), regolare il punto 3 (o 1) per il punto finale <i>superiore</i>.</li> </ol>
CH 4 - Rt Ail	<p>Quindi, calibrare l'alettone destro in modo che corrisponda esattamente all'alettone sinistro:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Attivare la modalità CAL, selezionare la sottomodalità <b>Calibrazione</b> (interruttore SA-)</li> <li>2. Aprire il menu <b>OUTPUTS</b></li> <li>3. Evidenziare il canale dell'alettone destro (CH4 predefinito)</li> <li>4. Scorrere fino al campo <i>Curva</i> e premere <i>Modifica</i>.</li> </ol> <p>Regolare i punti da 1 a 5 in modo che corrispondano esattamente all'alettone lasciato:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>5. Stick completamente arretrato, regolare il punto 1 (o 5)</li> <li>6. Stick ½ indietro, regolare il punto 2 (o 4)</li> <li>7. Attenersi al centro, regolare il punto 3 (o 3)</li> <li>8. Portare il bastone su ½ avanti, regolare il punto 4 (o 2)</li> <li>9. Stick completamente in avanti, regolare il punto 5 (o 1)</li> </ol> <p>Per far coincidere i punti finali sui lati destro e sinistro, potrebbe essere necessario ridurre uno o più punti finali per l'alettone sinistro.</p>
Disassamento degli alettoni	<p>Successivamente, calibrare l'offset degli alettoni:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Attivare la modalità CAL</li> <li>2. Selezionare il sottomodulo "calibrare il neutro degli alettoni" (interruttore SA↓)</li> <li>3. Passare al menu <b>MIXER</b>.</li> <li>4. Scorrete fino al mixer <b>V_AilNeutral</b> e aprite l'editor di mix.</li> <li>5. Regolare il <i>peso</i> in modo che gli alettoni seguano il profilo neutro.</li> </ol> <p>Se gli alettoni non sono allineati con precisione, rifare la calibrazione dell'alettone sinistro (vedi sopra), facendo attenzione ai punti ai lati della posizione neutra.</p>

Controllare il funzionamento:

1. Uscire dalla modalità CAL – 2. Verificare che le superfici di controllo di alettoni, elevatore e timone si muovano

nel senso corretto. **Si noti che lo stick dell'acceleratore non funziona ancora.** Non preoccupatevi se il movimento è eccessivo: verrà ridotto nella sezione successiva.

## 5 CONFIGURAZIONE DELLA CORSA E DEI MISCELATORI

Nella sezione finale, si impostano la corsa dei controlli e i mixer. Tutte le impostazioni sono memorizzate nei mix VAR, raggruppati in cima all'elenco dei mixer. Le regolazioni si effettuano tramite il campo *Peso*.

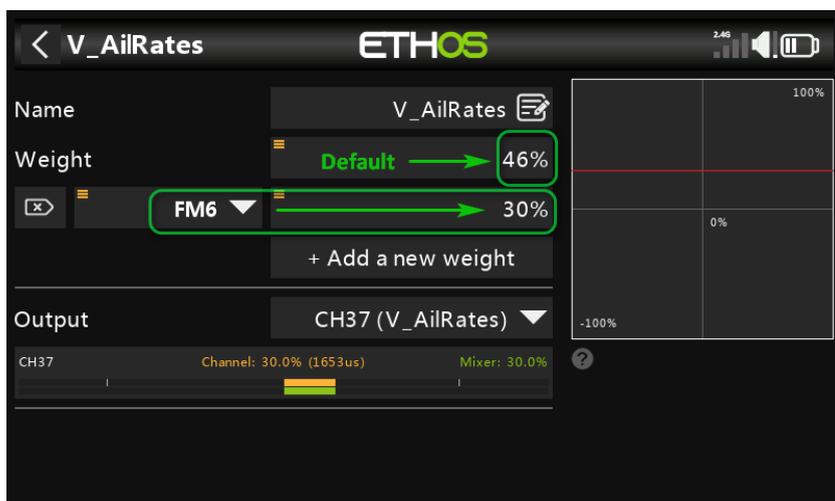
### 5.1 ESCURSIONI (CORSA)

La corsa di controllo è impostata nei seguenti mix VAR:

- **V\_AilRates** - per la velocità degli alettoni. Solo per il movimento verso l'alto (il movimento verso il basso è regolato tramite Diff).
- **V\_EleRate** - per la velocità dell'ascensore
- **V\_RudRates** - per la velocità del timone

Il primo valore è la tariffa predefinita. È possibile aggiungere altre righe per le Escursioni specifiche della FM.

**SICUREZZA:** assicurarsi sempre che il tasso predefinito fornisca un controllo sufficiente. **Non impostarlo mai a zero!**



### 5.2 EXPO

Expo viene regolata nei seguenti mix di VAR:

- **V\_AilExpo** - per l'esposizione degli alettoni
- **V\_EleExpo** - per la fiera degli ascensori
- **V\_RudExpo** - per l'esposizione del timone

Il primo peso è quello predefinito. Aggiungere l'expo specifico per FM come per i tassi di controllo.

### 5.3 AILERON DIFF

Il differenziale degli alettoni ("diff") determina la quantità relativa di discesa degli alettoni. Maggiore è il differenziale, minore è la corsa verso il basso. Il differenziale è regolabile in volo tramite il trim del timone.

- Trim completamente a sinistra: discesa = 30%
- Centro di regolazione: corsa verso il basso = 80%
- Trim completamente a destra: corsa verso il basso = 130% (più verso il basso che verso l'alto!)

La regolazione dipende dalla modalità di volo: *ricordarsi di regolare in modo diverso per ogni modalità di volo!*

### 5.4 OFFSET DI LANCIO DEL TIMONE

Contrasta la rotazione del modello dopo il lancio. Regolare nella miscela **V\_RudOffset**

## 5.5 OFFSET DI LANCIO DELL'ASCENSORE

Attivare la modalità di lancio e regolare il trim dell'elevatore.

## 5.6 FRENO DI TRASCINAMENTO

La corsa degli alettoni dovuta ai freni è regolata nella miscela **V\_BrakeTravel**. Regolare questo valore con i freni completamente dispiegati.

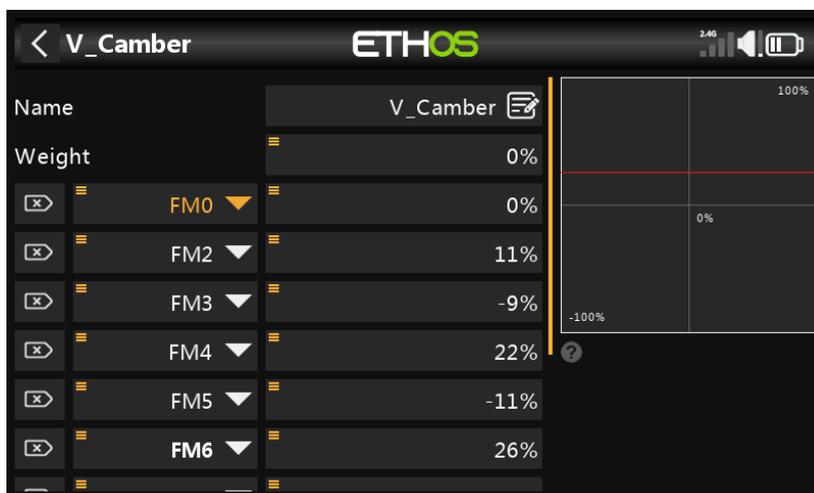
## 5.7 FRENO=> ASCENSORE ('COMPENSAZIONE')

La compensazione del freno viene regolata in volo tramite il trim dell'acceleratore (vedere sezione 6.1). Il massimo è impostato in

**V\_MaxBrComp** - l'impostazione predefinita è l'80% della corsa disponibile dell'elevatore verso il basso e non deve essere regolata.

## 5.8 CAMBIO/REFLEX

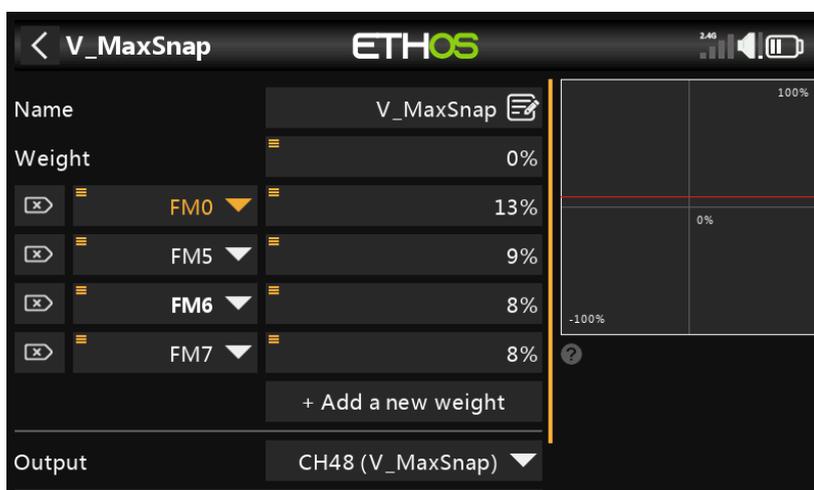
Le preimpostazioni della campanatura sono memorizzate nella miscela **V\_Camber**. La prima riga è quella predefinita (= zero). È possibile aggiungere altri valori per le singole modalità di volo. Durante la regolazione, attivare prima la modalità di volo desiderata: la riga attiva è evidenziata in **grassetto**.



## 5.9 ELEVATORE => ALETTONE ('SNAPFLAP')

Lo snapflap è impostato nella miscela **V\_MaxSnap**.

Il primo valore è quello predefinito (zero). È possibile aggiungere valori specifici FM per **Crociera**, **Velocità**, **Termica1** e **Termica2**. Durante la regolazione, attivare prima la modalità di volo desiderata: la linea attiva è evidenziata in **grassetto**.



## **5.10 ALETTONI=>RUVIDO**

Questa miscela può essere utile per l'ingresso in curva. La forza è impostata nella miscela **V\_AilToRud**.  
L'impostazione predefinita è zero. Regolare come per la campanatura di cui sopra.

## 6 NOTE DI VOLO

### 6.1 REGOLAZIONE DELL'ASSETTO DEL PASSO IN MODALITÀ ATTERRAGGIO

Il trim dell'angolo d'inclinazione in modalità Atterraggio è composto da due elementi: il trim di base (fisso) e la compensazione del freno (variabile). Per regolare il trim in volo, seguire questa sequenza:

1. Per prima cosa, regolare l'assetto di base: applicare circa il 5% di freno (quanto basta per entrare in modalità atterraggio) - quindi regolare il passo utilizzando il trim **dell'elevatore**.
2. Quindi, regolare la compensazione. Applicare il freno al 100%, quindi regolare il passo utilizzando il trim **del motore**:
  - Ritorno del trim dell'acceleratore = compensazione zero
  - Trim del motore in avanti = compensazione massima (80% dell'elevatore in discesa con freno massimo)

Se necessario, è possibile regolare con precisione la compensazione modificando la curva CV7:BrC. *Modificare solo i punti 2 - 4*. La curva predefinita è una tipica forma a "S" che si adatta alla maggior parte dei modelli.

## 7 PERSONALIZZAZIONE DELLA CONFIGURAZIONE

Questa sezione descrive come personalizzare la configurazione. La personalizzazione può essere effettuata in qualsiasi momento.

### 7.1 CAMBIARE L'INTERRUTTORE PRINCIPALE DELLA MODALITÀ DI VOLO

Un interruttore a 3 posizioni è usato per selezionare Cruise, Speed e Thermal1/2. Le assegnazioni sono definite in due interruttori logici come segue:

Funzione	Punto di menu	Assegnare a	Predefinito
Modalità velocità	INTERRUTTORI LOGICI→SW_FM_SPEED→VALORE1	Interruttore a 3 posizioni	SA↑
Modalità termica	INTERRUTTORI LOGICI→SW_FM_THERMAL→VALORE1		SA↓

In entrambe le linee deve essere utilizzato lo stesso interruttore a 3 posizioni. La terza posizione (non assegnata) attiva la modalità Cruise.

### 7.2 COME CONFIGURARE L'ALLARME BATTERIA (NUOVA NELLA 1.2)

L'allarme batteria bassa è disabilitato normalmente. Quando abilitato riproduce un allarme vocale "batteria recente bassa" ogni 7 secondi, appena il voltaggio scende sotto la soglia configurabile. Per configurare e attivare l'allarme batteria bassa :

1. Vai al menu INTERRUTTORI LOGICI, apri LSW41:RXBAT\_LOW.
2. Imposta la sorgente su 'LiPo' o 'RxBat' come richiesto (potresti dover scoprire nuovi sensori)
3. Imposta *Value(X)* alla soglia del voltaggio pacco batteria.
4. Vai al menu FUNZIONI SPECIALI, apri SF15 (riproduci traccia RXBAT\_LOW).
5. Imposta *Stato* su 'abilitato' e imposta l'intervallo di riproduzione (default 7 secondi).

### 7.3 CONFIGURAZIONE DEL SELETTORE DI MODALITÀ TERMICA 1/TERMICA 2

Per impostazione predefinita sono disponibili due modalità termiche alternative Thermal\_1 e Thermal\_2. Il selettore può essere a 2 o 3 posizioni (SF predefinito). Per cambiare il selettore, modificare il selettore logico come segue:

Funzione	Punto del menu	Assegnare a	Predefinito
Selezione termica_2	INTERRUTTORI LOGICI→SW_TH2→VALORE1	Interruttore a 2 o 3 posizioni	SF↓

Le restanti posizioni del commutatore selezionano la Termica 1.

## 7.4 DISABILITAZIONE DEL TERMICO 2

Se si preferisce, è possibile disabilitare completamente thermal\_2. In questo caso, sarà disponibile solo thermal\_1.

Funzione	Punto del menu	Valore	Predefinito
Abilitazione termica 2	MISCELATORE→V_THERM2ENABLE→PESO	0 = disabilitato 1 = abilitato	Abilitato

Se la modalità Thermal\_2 è disattivata:

- il selettore di modalità Thermal1/Thermal2 non è più utilizzato e può essere riassegnato per altri scopi.
- si potrebbe voler cambiare il file audio per Thermal\_1 in modo che dica solo 'thermal' o 'slow' - i file WAV alternativi sono forniti nel pacchetto, da assegnare nel menu **FUNZIONI** speciali=>SF8.

## 7.5 SOSTITUZIONE DELL'INTERRUTTORE DI LANCIO

Per modificare lo switch per la modalità di lancio, modificare uno switch logico come segue:

Funzione	Punto di menu	Assegnare a	Predefinito
Modalità di lancio	INTERRUTTORI LOGICI→MOM_LAUNCH→VALORE1	Qualsiasi interruttore momentaneo	SI↓

**SICUREZZA:** l'interruttore deve essere di tipo momentaneo, non utilizzare un interruttore normale!

## 7.6 SOSTITUZIONE DELL'INTERRUTTORE CAL

Per modificare il selettore della modalità CAL, modificare un selettore logico come segue:

Funzione	Punto di menu	Assegnare a	Predefinito
Interruttore e CAL	INTERRUTTORI LOGICI→MOM_CAL→VALORE1	Qualsiasi interruttore momentaneo	SH↓

**SICUREZZA:** l'interruttore deve essere di tipo momentaneo, non utilizzare un interruttore normale!

## 7.7 CAMBIARE L'INTERRUTTORE DELLA SOTTOMODALITÀ CAL

L'interruttore della sottomodaltà CAL seleziona le modalità "normale" e "neutra" degli alettoni. Per cambiare l'interruttore, modificare un interruttore logico come segue:

Funzione	Punto di menu	Assegnare a	Predefinito
Interruttore sottomodaltà CAL	INTERRUTTORI LOGICI→SW_CAL_NEUTRAL→VALORE1	Qualsiasi interruttore a 2 o 3 posizioni	SA↓

## 7.8 INVERSIONE DELLO STICK DEL FRENO

Per impostazione predefinita, la frenata zero avviene con lo stick del motore in avanti. Per invertire lo stick:

1. Aprire il menu **MIXER**
2. Vai al mixer ThrWDeadband
3. Nel campo sorgente, premere a lungo e selezionare l'opzione

*Negativo.* Il freno zero corrisponde ora alla parte inferiore della corsa dello stick.

## 7.9 ANNUNCIO DELL'ALTEZZA DI LANCIO

L'altezza di lancio è la differenza tra l'altezza al momento del lancio e l'altezza massima raggiunta fino a 3 secondi dopo l'uscita dalla modalità Zoom.

L'annuncio dell'altezza di lancio richiede la telemetria dell'altitudine. Configurare come segue:

Funzione	Punto del menu	Nota
Abilitazione del callout	Funzioni speciali→SF10	<i>Disabilitato: Stato=Disabilitato</i> <i>Abilitato: Stato=Abilitato, Valore=Telemetria→Altitudine</i>
Ritardo di chiamata	COMMUTATORI LOGICI→ RALLENTAMENTO DELLO ZOOM→ Durante	Predefinito=3sec

## 7.10 IMPOSTAZIONE DEL CAMPO DI REGOLAZIONE DIFFERENZIALE

L'intervallo predefinito di regolazione della diff è compreso tra -30% e +70%. Può essere modificato modificando i punti finali della curva 'DiffRng'.

## 7.11 REGOLAZIONE DELLA BANDA MORTA DELLO STICK DEL FRENO

Lo stick del freno incorpora una certa banda morta per evitare l'azionamento accidentale. La quantità di banda morta può essere regolata come segue:

Funzione	Punto del menu	Valore	Predefinito
Banda morta dello stick del freno	CURVE→ThrDb	Punto di regolazione 2→X per la banda morta richiesta	85

## 7.12 APPORTARE LE PROPRIE MODIFICHE

Se si desidera apportare modifiche personali, studiare la documentazione di Excel e assicurarsi di comprendere le implicazioni di qualsiasi modifica. Il flusso di lavoro consigliato è il seguente:

- Impostare il modello come descritto in questa guida.
- Backup del lavoro
- Applicate le modifiche in modo incrementale, eseguendo test e backup man mano che procedete.

## 8 DISCLAIMER

---

Sebbene questa configurazione sia ben testata, spetta al pilota assicurarsi che i comandi rispondano correttamente in tutte le condizioni. L'autore non è responsabile per le conseguenze di eventuali bug nella configurazione o nella documentazione o come risultato di cambiamenti in Ethos.

***Testate accuratamente la vostra  
configurazione prima del primo volo e  
dopo qualsiasi modifica!***

***In caso di dubbio, non  
volare!!!***

Se trovate degli errori in questo documento o avete delle domande, potete contattarmi tramite <http://rc-soar.com/email.htm>. Per le domande di carattere tecnico, si prega di fornire le seguenti informazioni:

- Tipo di trasmettitore
- Versione Ethos
- Versione modello

DLG Volo sicuro!

- Mike Shellim

Traduzione Versione Italiana - Marco Gualtierio Sanna