

duplex

CZ Uživatelský manuál













Přijímače R4RES

1 Technická data

Základní data	R4 RES
Rozměry [mm]	40x22x7
Hmotnost [g]	8
Délka antény [mm]	2x100
Počet výstupních kanálů	4
Provozní teplota [°C]	-10 až +85
Napájecí napětí [V]	3.5–8.4
Průměrný proud [mA]	75
Přenos telemetrických dat v reálném čase	Ne
Programování	DC/DS
Podpora říjímačových satelitů (Rsat)	Ne
Výstupní výkon [dBm]	15
Citlivost přijímače [dBm]	-106

2 Nastavení přijímače R4 RES

Přijímač R4 RES obsahuje speciální typ firmware určený pro soutěžní kategorii elektricky poháněných kluzáků (**ERES**). Měření a výpočty výšky odpovídají specifikaci kategorie F5J. Nastavení a telemetrie jsou striktně omezeny dle potřeb soutěže ERES.

Tx  Default  12:43:50  72%	Tx  Default  12:44:11  72%
R4 RES	R4 RES Nastavení
Hlavní nastavení >>	<< Zpět
Fail-Safe >>	Nastavení Limiteru
ERES Nastavení >>	Vypínací výchylka motoru: 1.100ms
ERES Telemetrie >>	Vypínací výška: 90m
Stav: Připraven	Vypínací čas: 30s
ERES Max Výška: 0.0 m	Reset do výchozího nastavení...
FW Verze: 1.13	
Zpět    OK	Zpět    OK

ERES nastavení:

- Vypínací impuls motoru (ve výchozím stavu 1.100ms)
- Nastavení vypínací výšky (ve výchozím stavu 90m)
- Nastavení času vypnutí (ve výchozím stavu 30s)

Regulátor pro řízení otáček motoru musí být vždy připojen k výstupu č. 1. Tento předdefinovaný výstup není možné uživatelsky měnit.

Statusy a měřená data (nezobrazují se během letu):

- Stav, ve kterém se nachází přijímač (Připraven, Běžící, Měřící, a Hotovo neboli změřen)
- Maximální naměřená relativní výška
- 10 hodnot relativní výšky

COMPLEX RADIO CONTROL SYSTEM

Přijímač **lze konfigurovat jen v případě**, když po připojení napájení není překročena „vypínací výchylka motoru“ (výchozí nastavení **1,100 ms**). Jakmile jednou dojde k překročení impulsu pro ESC, již nelze přijímač nastavovat, až do resetu jeho napájení. **Nastavení lze provádět pouze pomocí vysílače JETI DC/DS (v menu „připojená zařízení“)**.

Pro zobrazení přijímače R4 RES v „připojených zařízeních“ je nutné mít ve složce **Devices** ve vysílači konfigurační soubor **R4RES.bin**.

Data z měření lze procházet, pokud se senzor nachází ve stavu „Připraven“ nebo „Hotovo“. Přijímač si ukládá data z posledního měření a lze je opětovně vyčíst po připojení napájení.

Ve stavu „Připraven“ lze prohlížet data z posledního měření. Daty z měření se rozumí Maximální dosažená relativní výška měřena během chodu motoru a 10s po něm, a 10 hodnot relativní výšky ukládané po 1s od zastavení chodu motoru.

Do stavu **Připraven** se přijímač dostane ihned po připojení napájení není-li překročena „vypínací výchylka motoru“.

Do stavu **Běžící** se přijímač dostane, pokud výchylka plynu překročí úroveň vypínacího impulsu motoru (výchozí nastavení **1,100 ms**).

Po zastavení motoru se přijímač dostane ze stavu **Běžící** do stavu **Měřící** a ještě po dobu 10s vyhodnocuje měření relativní výšky.

COMPLEX RADIO CONTROL SYSTEM

K zastavení motoru dojde buď:

- Dosažením nastavené výšky
- Dosažením nastaveného času
- Stáhnutím plynu motoru pod nastavenou úroveň

K zastavení motoru tedy dojde podle toho, která z podmínek nastane dříve. Po zastavení motoru nelze motor opětovně spustit, dokud nedojde k odpojení/připojení napájení přijímače a návratu do stavu Připraven.

Pro výpočet výšky se používá tlak u hladiny moře

1013,25 hPa - ISA (International Standard Atmosphere)