

## Jeti DC/DS-16 Update Verze 2.22 (prosinec 2013)

**Tip:** Vždy si zálohujte své modely a nastavení před provedením libovolné aktualizace. Po jejím provedení pokaždé opět zkontrolujte všechna nastavení modelů a jejich správné reakce na pohyby ovladačů. V případě nutnosti proveďte novou kalibraci ovladačů.

**Pozor:** Jestliže používáte kanál plynu s reverzovaným chodem serva, ujistěte se, že trim volnoběhu pracuje správně. Případně v nastavení *Jemné ladění/letové režimy* → *Digitální trim* změňte mód trimu na *PlynDolní*.

Ve verzi 2.20 byl změněn způsob vyhodnocování intenzity signálu z antén (RSSI) při zachování stupnice rozsahu 0-9, takže hodnoty klesají se vzdáleností lineárněji.

### Nové funkce:

1. Nový jazyk: **italština**.
2. Přibyl menu pro **nastavení gyra** i pro modely letadel. Při zakládání modelu lze aktivovat až tři nezávislé funkce pro nastavování zisku regulace stabilizačních systémů. V *Základní konfiguraci* aktivujte použití funkce gyra, dále v *Parametrech funkcí* přiřaďte této funkci libovolný přepínač a u *Přiřazení serv* zvolte libovolný výstupní kanál vysílače. Vlastní nastavení jednotlivých gyr se nachází v nabídce *Jemné ladění/let. režimy* → *Nastavení gyra*.

Tx	Default	12:22:30	57%
<b>Základní konfigurace</b>			
Počet motorů	1	↓	
Serva brzd. klapky	0	↓	
Podvozková serva	0	↓	
Použít gyro 1	Ne	↓	
Použít gyro 2	Ne	↓	
Použít gyro 3	Ne	↓	
			OK

Tx	Default	12:22:08	57%
<b>Nastavení gyra</b>			
Pozice 1	Ladění	[Gyro senz.]	
-50% ( -50 )	...	0%	G
Pozice 2	Ladění	[Gyro senz2]	
0% ( 0 )	...	0%	G
			OK

3. V nabídce *Jemné ladění* → *Letové režimy* je možné každému letovému režimu přiřadit soubor WAV, jenž se přehraje v okamžiku aktivace daného režimu.
4. V nabídce *Jemné ladění* → *Letové režimy* → *Detail letového režimu* (F4) je možné přiřadit spínač, po jehož stisku bude oznámen aktuální letový režim, resp. se přehraje příslušný WAV soubor.

Tx	Rychlost	10:21:23	100%
<b>Letové režimy</b>			
Popis	Zpoždění	Spínač	🎵
1 Termika	0.3s	Sb ✕	🔊
2 Rychlost	0.3s	Sb ✓	🔊
3 Vychozi	0.3s		🔊
			OK

Tx	Rychlost	10:21:40	100%
<b>Letové režimy</b>			
Termika			
Oznámení aktuálního let. režimu			
🔊 F_TERM~1.WAV	Spínač	Sa ✕	
Nastavit jako výchozí let. režim			
Smazat letový režim			
RESET všech letových režimů			
Zpět			OK

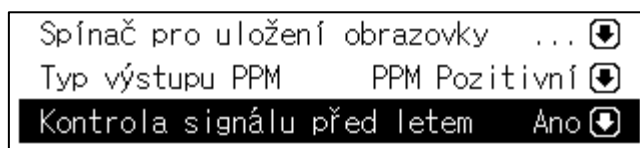
## Úpravy:

1. Zvýšena maximální dovolená hlasitost reproduktoru.
2. Nové podporované přijímače pro konfiguraci přes *Připojená zařízení*: R5L EU, R3
3. Vyřešen problém při zakládání nového modelu, kdy se u předešlého ztratila konfigurace předletových pozic a spínacích úrovní u proporcionálních ovladačů.
4. Vyřešen problém, kdy po zapnutí vysílač hlásil „Uvolněte tlačítko“ a přitom bylo tlačítko **F(5)** zablokované.
5. V nabídce *Model* → *Kalibrace serv* nyní funguje automatický výběr nastavované strany při editaci minimálních a maximálních výchylek. Příklad: Při editaci minimální výchylky u kanálu *Křídélko 1* přejed'te příslušným ovladačem zleva doprava – automaticky se nyní edituje maximální výchylka serva. Obdobně při pohybu ovladače zpět zprava doleva.
6. Modifikováno hlášení alarmu nízkého napětí/resetu přijímače. Pokud dojde k resetu přijímače (např. i po jeho zapnutí), oznámí se pouze alarm bez indikace hodnoty napětí.
7. *Připojená zařízení*: Výstupní pin č. 4 u přijímače R4 (při přepnutí vysílače do němčiny) je již možné konfigurovat jako v ostatních jazykových mutacích.
8. Opraveno hlasové oznamování čísel (čeština např. hodnoty 65 000, francouzština např. 72, 96 apod.)
9. Přidány odkazy na přehled výstupů přijímače (servo monitor) do menu Ailevator, Mix Motýlek a Mix Delta/Elevon.
10. Analyzátor telemetrických data (*Aplikace* → *Analýza dat*) nyní umí zpracovat více než 32 telemetrických veličin ze záznamu.
11. Upravena akustická signalizace klasického MVaria (bez EX).
12. Přehrávání zvuků je zastaveno vždy při založení nového telemetrického záznamu a při ukládání screenshotu na SD kartu.
13. Mix Ailevator je nyní u nových modelů ve výchozím stavu nastaven na 100% pro výškové kormidlo a 0% pro křídélka.
14. Několik senzorových veličin může být agregováno do jednoho řádku v ukládaném záznamu, zmenší se tak velikost výsledného datového souboru.
15. Režim „Učitel“ je stále aktivní, i když se odpojí primární přijímač od vysílače. PPM výstup lze v tomto případě použít např. pro připojení externího modulu.
16. Na panelu hodin lze zobrazit napětí přijímače, modelový čas a intenzitu signálu antén. Viz *Časovače/senzory* → *Detaily hlavní obrazovky*.
17. Opraven datový výstup EX protokolu na interním konektoru vysílače, např. pro připojení zařízení RCDroidBox.

## Jeti DC/DS-16 Update Verze 2.20 (říjen 2013)

### Nové funkce:

1. Vylepšené možnosti nastavování pro modely vrtulníků: **Swash Ring**, rozšíření **nastavení gyra, průvodce nastavením** modelu (viz Poznámky).
2. **Servo balancer** pro víceservová křídla (viz Poznámky).
3. Ochrana jednoduchým **heslem** proti nechtěným změnám v konfiguraci (viz Poznámky).
4. V aplikaci Připojená zařízení přidána podpora pro generování příkazů pro zařízení EX Bus (viz Poznámky).
5. Přidána podpora němčiny pro přijímače verze 3.11 a novější (podporující EX Bus). Přepínání mezi angličtinou a němčinou se aplikuje na základě použitého jazyka vysílače. Zařízení české a francouzské lokalizace se však zobrazí vždy s popisy v původním jazyce.
6. V nabídce *Časovače/senzory* → *Detaily hlavní obrazovky* je možné nastavit telemetrický údaj zobrazený na panelu digitálních hodin (viz Poznámky, sekce Servobalancer).
7. V nabídce *Systém* → *Konfigurace* přibyla možnost **kontroly síly signálu** po zapnutí modelu. Jestliže zvolíte možnost *Ano*, bude při zapnutí modelu kontrolována síla signálu přijímačových antén, a v okamžiku, kdy její hodnota bude menší než 8, zobrazí se varovné hlášení. Pro správné použití této funkce se předpokládá, že vysílač bude v okamžiku zapnutí modelu od přijímače vzdálen v rámci maximálně několika metrů. Jestliže se i přesto varovná hláška objeví, proveďte prosím test dosahu, případně zkontrolujte instalaci elektroniky v modelu.

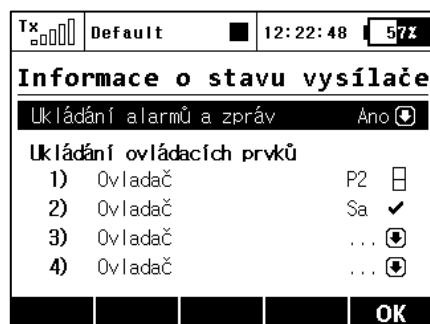


8. Do nabídky *Systém* → *Konfigurace* byly přidány možnosti nastavení interního konektoru označeného jako **PPM výstup** (viz manuál, kapitola 3.7 *Konektor PPM Out*):
  - Vypnuto – na výstupu konektoru (pin č. 4) se nebude generovat žádný signál.
  - PPM Pozitivní – na výstupu konektoru (pin č. 4) se bude generovat standardní osmikanálový signál PPM s kladnými pulzy.
  - PPM Negativní – na výstupu konektoru (pin č. 4) se bude generovat invertovaný osmikanálový signál PPM se zápornými pulzy (úroveň 0V).

- Telemetrie EX – na výstupu konektoru (pin č. 4) se bude generovat digitální signál, obsahující data telemetrie EX. Přenášejí se údaje senzorů a přijímače ve formátu specifikovaném v dokumentu [Telemetrický komunikační protokol JETI](#). Přenos je pouze jednosměrný. Jestliže připojujete zařízení RCDroidBox k vysílači, je potřeba zvolit tuto možnost.
9. Přidána funkce interního konektoru: **PPM vstup** (viz manuál, kapitola 3.7 *Konektor PPM Out*). Vysílač dokáže zpracovat až 8 kanálů vstupního signálu PPM na servisním konektoru, pin č. 1 (v návodu k verzi SW 2.0 pro DC/DS-16 označeno jako *Rezerva*). Je nutné použít 3V logiku s předřadnými ochrannými prvky. Kanál PPM vstupu je možno přiřadit k libovolné funkci pomocí standardního dialogu pro výběr ovládacího prvku. PPM vstup není svázán se systémem učitel-žák. Je možné použít se systémy typu head-tracking apod.



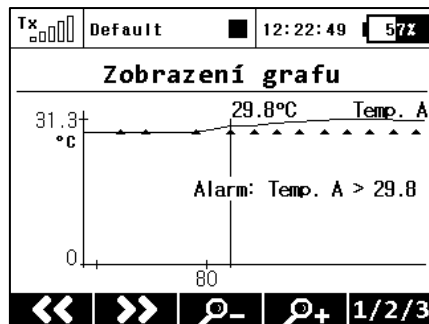
10. Přidána možnost ukládat na SD kartu servisní zprávy vysílače, alarmy a pozice až 4 ovládacích prvků (ve smyslu markeru). Data jsou pak součástí letového záznamu modelu. V nabídce *Časovače/senzory* → *Senzory/ukládání dat* najděte na položku *Informace o stavu vysílače* a stiskněte 3D tlačítko. V následující nabídce lze zvolit, zda se budou ukládat textové informace o alarmech a obecně zprávách vysílače (ve výchozím stavu vypnuto). Pozor, některé PC programy pro vyhodnocování telemetrických dat mohou textové informace vyhodnotit jako chybu v datovém souboru. Pro zobrazení je tedy vhodné použít vestavěnou funkci *Analýza dat* nebo provést aktualizaci daného programu.
- V této nabídce je rovněž možné vybrat až čtyři ovládací prvky, jejichž poloha se bude zaznamenávat do souboru na SD kartě. Lze zvolit mezi zaznamenáváním proporcionální nebo dvoustavové hodnoty (0% – 100%). Pozice ovladačů jsou zaznamenávány s pevnou periodou 0,2s. Data jsou součástí standardního záznamu telemetrie a lze je zobrazit jako ostatní parametry.



Tuto funkci lze snadno použít jako značkovac pro zvýraznění zajímavých situací během letu.

## Úpravy:

1. Opravena funkčnost digitálního trimu v módu *PlynDolní* a *PlynHorní* při reverzovaném kanálu serva.
2. Při výběru zvukových souborů se nezobrazují ty položky, které v názvu začínají tečkou. V některých systémech se jedná o skryté, resp. dočasné soubory.
3. Bezpečnostní otázka proti nechtěnému přepnutí ze (S)eparátního módu funkce do (G)lobálního byla přidána do všech nabídek v sekci *Jemné ladění/let. režimy*.
4. Po stisku tlačítka Menu se vždy zobrazí hlavní obrazovka.
5. Vylepšena podpora **RC spínače**. Jestliže použijete zařízení RC spínač, je nutné vysílač aktualizovat. Přidána podpora pro **Central Box 200** a přijímače **R3 EX**.
6. Vylepšena plynulost zpracovávání vstupu žákovského vysílače v režimu učitel-žák.
7. Přehrávání souborů v aplikaci *Audio přehrávač* není ovlivnitelné souborem spuštěným přes Zvuky na událost. Přehrávané audio soubory se nyní prolou.
8. Hlasový výstup telemetrie není přerušen v okamžiku, kdy má dojít ke zvukové indikaci libovolného časovače. Namísto toho je událost časovače indikována jedním pípnutím.
9. Alarm **nízkého napětí přijímače** je nyní akceptován podle nastavení přijímače. Tento alarm je rovněž indikován v případě resetu přijímače (např. odpojení a opětovné připojení napájení).
10. Při režimu Double Path je možné zobrazit napětí obou připojených přijímačů v telemetrickém okně na hlavní obrazovce. Zde se zobrazí i minimální a maximální napětí přijímače/přijímačů.
11. Zobrazení síly signálu pro oba přijímače v režimu Double Path v telemetrickém okně na hlavní obrazovce. K **zobrazení čtyř hodnot síly signálu** nastavte položku „Zvětšit“ na *Ano* v nabídce *Časovače/Senzory* → *Telemetrie na hlavní obrazovce* → *Anténa*.
12. Modifikováno zobrazení síly signálu – přidána procentuální úspěšnost obousměrné komunikace, která je v rozsahu 0-100%. Stav úrovně signálu v levém horním rohu displeje je nyní indikován podle procentuální úspěšnosti přenosu.
13. Upraveny úrovně vyhodnocení signálu pro přepočet na stupnici 0-9.
14. Ukládání napětí přijímače/přijímačů, intenzity signálu a procentuální úspěšnosti přenosu. Ukládání probíhá na SD kartu společně s EX telemetrií a napětím přijímače.
15. V aplikaci Analýza dat je možné smazat soubory telemetrie při procházení adresářem.
16. V aplikaci Analýza dat se po najetí kurzorem zobrazí textový popis alarmů v daném čase. Záznam textových informací na SD kartu však musí být povolen přes *Časovače/Senzory* → *Senzory/ukládání dat*.



## Poznámky:

### Vylepšené možnosti nastavování pro modely vrtulníků

#### Cyklické omezení řízení hlavy rotoru (Swash Ring)

Tx	Default	12:22:12	57%
<b>Swash Mix</b>			
Klonění	50%		
Klopení	50%		
Kolektiv	50%		
Cykl. omezení	<input checked="" type="checkbox"/>		
Hodn.	100%		
			OK

V nabídce *Model* → *Swash Mix* lze aktivovat funkci cyklického omezení pro rotorovou hlavu vrtulníku. Aktivováním této funkce dojde k omezení dráhy serv při společném plném vychýlení ovladačů klonění a klopení tak, aby celková velikost výchylky byla vždy v rámci vnitřní plochy zobrazeného kruhu. Vně kruhu se nachází jakási mrtvá zóna řízení.

Editací pole *Hodnota* ovlivňujete průměr zobrazeného kruhu, tzn. velikost maximální povolené výchylky. Nastavení je globální pro celý model.

#### Rozšířené možnosti nastavení gyra

Tx	Default	12:22:40	57%
<b>Základní konfigurace</b>			
Úhel	120°	Rotace	0°
<b>Délky pák (Serva 1-3):</b>			
100%	100%	100%	
Governor		Ne	
Použít gyro 2		Ne	
Použít gyro 3		Ne	
			OK

Nově je možné vytvořit až tři nezávislé funkce řízení zisku gyra. Ve výchozím stavu je vždy aktivní gyro č. 1, ostatní se aktivují v nabídce *Model* → *Základní konfigurace* společně s funkcí Governor.

Poznámka: jestliže dodatečnou funkci gyra aktivujete u stávajícího modelu, je třeba po opuštění *Základní konfigurace* provést přiřazení ovladače (*Parametry funkcí*) a dále zvolit vhodný výstupní kanál (*Přiřazení serv*). Samotné nastavování zisku gyr se provádí v nabídce *Jemné ladění/let. režimy* →

*Nastavení gyra.*

Tx	Default	12:22:31	57%
<b>Nastavení gyra</b>			
Pozice 1	<input type="checkbox"/>	Ladění	[Gyro sens.]
-50%	( -50 )	...	0%
Pozice 3	<input type="checkbox"/>	Ladění	[Gyro senz2]
50%	( 50 )	...	0%
Pozice 3	<input type="checkbox"/>	Ladění	[Gyro senz3]
50%	( 50 )	...	0%
			OK

V nabídce *Nastavení gyra* lze editovat u každé funkce až tři hlavní hodnoty v každém letovém režimu v závislosti na pozici řídicího přepínače.

Přesunutím přepínače do zvolené polohy se automaticky aktualizují zobrazené hodnoty v příslušném řádku. Nastavte hlavní hodnotu zisku gyra pro danou pozici (na obrázku zvýrazněno), případně přiřadte i dodatečný ovladač pro jemné doladění – zde je třeba zadat navíc i procentuální rozsah vlivu ovladače. Pro každou pozici hlavního přepínače lze samostatně

přiřadit nezávislý ovladač pro doladění zisku gyra. Výsledná aplikovaná hodnota zisku je zobrazena v závorce (-50% v našem případě).

Poznámka: Záporné hodnoty zisku gyra udávají zisk v režimu „Normal“, kladné hodnoty nastavují zisk v módu „Heading-lock“.

## Rozšířené možnosti nastavení governoru



Obdobně jako při nastavování zisku gyra lze i u funkce Governor zvolit v každém letovém režimu až tři hlavní hodnoty otáček governoru (0% znamená volnoběh, 100% má význam plného plynu). Každé pozici řídicího přepínače lze navíc přiřadit zvláštní ovladač (spínač, tahový potenciometr apod.), jímž se přesně doladí požadované otáčky – v tomto případě je nutné ještě zadat rozsah vlivu ladicího ovladače na otáčky. Výsledná aplikovaná hodnota funkce Governor je zobrazena v závorce.

Nastavení může být globální pro všechny letové režimy nebo specifické pro každý režim zvlášť.

Poznámka: Obrazovka nastavení governoru byla osamostatněna jako zvláštní položka v nabídce *Jemné ladění* a již není součástí společného menu Gyro/Governor.

## Průvodce nastavením modelu



(Hlavní menu → Průvodce nast. vrtulníku)

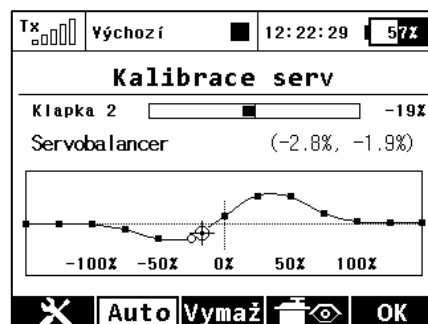
Tato nabídka zjednodušuje všechny základní úkony při zakládání modelu vrtulníku a automaticky se zobrazí po vytvoření nového modelu typu *Vrtulník*. Lze tak poměrně rychle projít všemi potřebnými kroky, přičemž výsledkem je plně nakonfigurovaný létající model. Doporučujeme postupovat od první položky shora dolů krok za krokem.

Pomocí tlačítka **F(3)** lze rychle vstoupit do menu spárování vysílače s přijímačem.

## Servobalancer (Model → Kalibrace serv)



Servobalancer po najetí kurzorem (nachází se pod položkou Reverzace serva).



Editace řídicích bodů servobalanceru.

Funkce balancování dráhy serv slouží pro velké modely, které mají řídicí plochy ovládané několika spřaženými servy. Jelikož může být každý kus serva z výroby jinak nastaven a ani montáž v modelu nemusí být vždy příliš přesná, je vhodné algoritmicky vyrovnat dráhy serv tak, aby docházelo k minimálnímu mechanickému namáhání při pohybu kormidel.

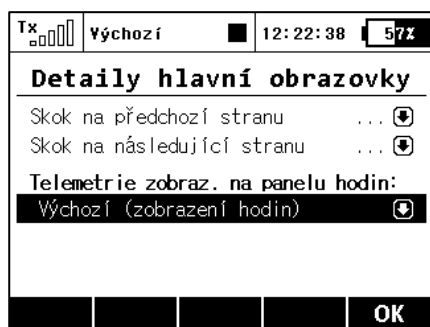
Každému výstupnímu kanálu je tedy možné přiřadit vlastní křivku, která se aplikuje jako poslední operace před odesláním výchylek do modelu. Křivka se tedy ve výsledku aplikuje i na trimy, mixy, dvojité výchylky apod., takže serva jedné plochy se vždy pohybují společně stejnou měrou.

Servobalancer dokáže upravit křivku serva maximálně o  $\pm 10\%$  s rozlišením 0,1%.

Po najetí kurzoru na graf servobalanceru stiskněte 3D tlačítko, čímž povolíte editaci křivky serva. Nyní se vždy zvýrazní jeden řídicí bod podle aktuální výchylky serva. Jestliže bude aktuální výchylka serva např. -30%, zvýrazní se nejbližší kontrolní bod v -25%. Tímto bodem je pak možné pohybovat směrem nahoru a dolů otáčením 3D tlačítka doprava, resp. doleva. V režimu „Auto“ (zvýrazněné tlačítko **F(2)**) dochází k současnému posunu okolních kontrolních bodů, takže výsledná křivka je precizně vyhlazená. Posunutím ovladače serva lze dále vybrat jiný kontrolní bod a ten pak upravovat do té doby, než bude vzájemná odchylka pozice serv při pohybu minimální.



Po stisku tlačítka **F(1)** při zvýrazněném servobalanceru se zobrazí rychlá volba, kde si můžete zvolit jeden telemetrický údaj, jenž se bude objevovat v místě digitálních hodin na horní liště displeje. Tímto si např. můžete navolit zobrazení okamžitého proudu z přijímačových baterií, jenž velmi pomůže při vyrovnávání rozdílů dráhy serv.



**Poznámka:** Nastavení zobrazeného telemetrického údaje na horní liště displeje se ukládá jako součást konfigurace modelu a po zapnutí vysílače se opět zobrazí. Alternativně je možné nastavit zobrazený údaj i v nabídce *Časovače/Senzory* → *Detaily hlavní obrazovky*. Je možné zvolit jakýkoliv jednoduchý číselný údaj, nikoli však např. GPS souřadnice ani status vysílače.



Tlačítkem **F(2) Auto** v režimu editace servolabanceru přepínáte mezi automatickým a manuálním výběrem kontrolních bodů. Při manuálním výběru kontrolních bodů stisknete 3D tlačítko pro přesun k následujícímu bodu; tlačítkem **ESC** aktivujete předchozí kontrolní bod. Při editaci v manuálním režimu pohybuje (narozdíl od automatického módu) pouze jedním kontrolním bodem, ostatní zůstávají beze změny.

Krátký stisk tlačítka **F(3) Vymaž** slouží k rychlému resetu jednoho kontrolního bodu (musí být zvýrazněn). Po delším stisku tlačítka **F(3) Vymaž** dojde k resetu celé křivky serva do výchozího stavu.

Tx	Výchozí	12:22:56	57%
<b>R9-EX Výstupy</b>			
<< Zpět			
Výstupní pin	Servo č.	Skupina	
Výstup 1	Motor 1 (1)	A	A
Výstup 2	Křídélko 1 (2)	B	B
Výstup 3	Křídélko 2 (3)	B	B
Výstup 4	Klapka 1 (4)	C	C
Výstup 5	Klapka 2 (5)	C	C
Zpět			OK

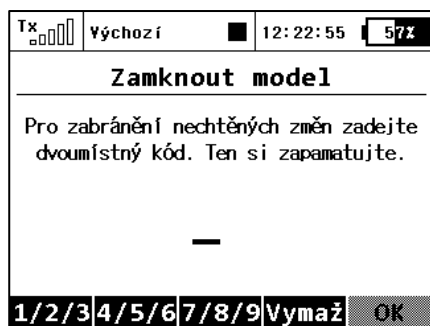
**Rada:** Jestliže používáte několik serv sprážených k ovládání jednoho kormidla modelu jako v tomto příkladu, doporučujeme na přijímači nastavit všechna serva náležející danému kormidlu do jedné skupiny výstupu (*Group A-C*). Na obrázku je toho docíleno pomocí aplikace *Připojená zařízení*. Serva tak budou přijímat řídicí pulzy ve stejný okamžik a jejich pohyb tedy bude synchronní.

**Rada:** Pro optimalizaci dráhy serv pomocí servobalanceru doporučujeme použít ampérmetr (nebo např. okamžitý proud z čidla MUI zobrazený v telemetrickém okně) a vždy sledovat, kdy je proud procházející servy co nejmenší.

## Ochrana heslem proti nechtěným změnám konfigurace



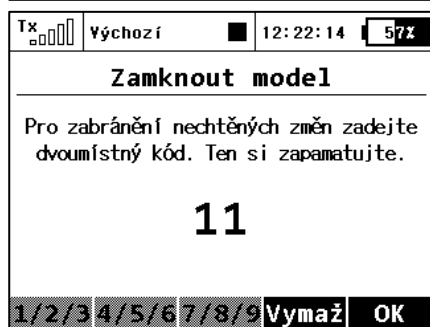
Jestliže půjčujete vysílač cizí osobě a chcete zajistit, aby v konfiguraci modelu nebyly provedeny žádné změny, které by měly vliv na funkci vysílače nebo modelu, lze s výhodou použít funkci **Zamknutí modelu**. V Hlavním menu stiskněte tlačítko **F(3)**, čímž se zobrazí dialog pro zadání jednorázového hesla.



Zde zadejte dvoumístný kód pomocí tlačítek **F(1)** „1/2/3“, **F(2)** „4/5/6“ a **F(3)** „7/8/9“. Tento kód se zobrazí na displeji a později bude sloužit pro odemknutí vysílače.

Tlačítkem **F(4) Vymaž** lze smazat zadané číslo a začít znovu.

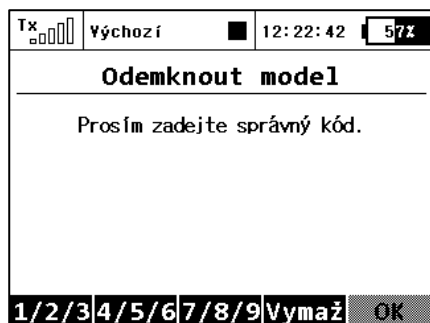
Kód si zapamatujte a stiskněte tlačítko **F(5) OK**. Nyní potvrďte bezpečnostní dotaz typu „Aplikovat změny?“.



Vysílač bude od tohoto okamžiku zamčen proti:

- změnám v konfiguraci,
- výběru modelu,
- založení nového modelu,
- kalibraci ovládacích prvků,
- logování telemetrie,
- připojení USB,
- vypnutí.

Veškerá práce s SD kartou tedy probíhá pouze v režimu čtení.



Odemknout model lze opět pomocí tlačítka **F(4)** v Hlavním menu. Nyní je potřeba zadat stejný kód jako při zamykání modelu. Potvrďte tlačítkem **OK**.

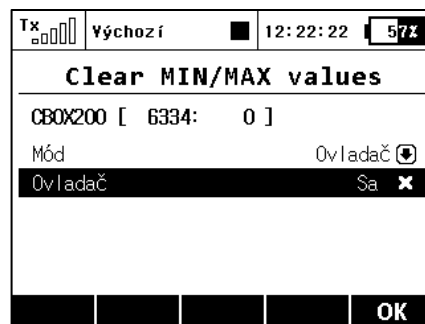
Nyní se zobrazí dotaz, zda chcete provedené změny v konfiguraci modelu uložit nebo ne. Stiskem tlačítka **F(1) NE** se všechny provedené změny zruší a dojde k novému načtení veškerých údajů z SD karty.

**Upozornění:** Tuto funkci nelze v žádném případě použít ke zvýšení bezpečnosti, např. proti odcizení vysílače. Vysílač je zamknut proti úpravám konfigurace od okamžiku zadání kódu pouze do následujícího vypnutí nebo opětovného zadání kódu. V okamžiku vypnutí (např. stiskem kombinace **POWER+ESC** nebo vytažením napájecí baterie) dochází k automatickému odblokování vysílače.

## Podpora generování příkazů pro zařízení EX Bus

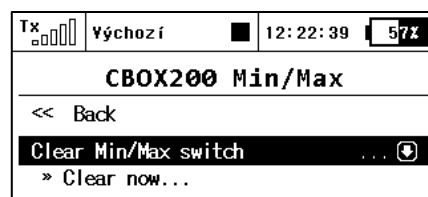


Seznam aktivních příkazů.



Spínač *Sa* je přiřazen k provedení resetu minim, maxim a změřené kapacity baterií. Pro příkaz resetu je dostupný pouze mód *Ovladač* (jako vstup se bere poloha ovladače), jiná zařízení však mohou akceptovat proporcionální hodnotu zadanou jako konstantu nebo jako číslo kanálu na vysílači.

Vysílače DC-16 a DS-16 podporují až 16 univerzálních příkazů pro bezdrátově připojená zařízení podporující EX Bus. Pro zobrazení přehledu aktivních příkazů stiskněte tlačítko **F(4) CMD** v nabídce *Model* → *Připojená zařízení*. Příkaz však musí být detekován před tím, než může být aktivován. Jako příklad použití bezdrátových příkazů lze uvést Central Box a jeho příkaz pro resetování minimálních hodnot, maximálních hodnot a kapacity baterií (*Clear MIN/MAX values*).



Stiskem 3D tlačítka se daný příkaz vloží do přehledu aktivních příkazů a je možné mu přiřadit ovladač na vysílači.

Přejděte do zobrazení minim a maxim.

V základní obrazovce nastavení Central Boxu přejděte k zobrazení maximálních hodnot telemetrie (*Telemetry Min/Max*). Zde se nachází volba pro přiřazení spínače k příkazu vymazání změřených minim a maxim (*Clear Min/Max switch*). Stisknutím 3D tlačítka nad touto položkou se dostanete do seznamu aktivních příkazů, kde je již tento příkaz vložen a je inverzně zvýrazněn kurzorem.

Stiskem 3D tlačítka se dostanete k nabídce přiřazení ovládacího prvku, jímž bude posílání příkazu pro reset dále kontrolováno. Zde jsme zvolili spínač *Sa*. Další funkce celého tohoto soukolí bude vypadat takto:

- Přesunutím spínače *Sa* do pozice *Sepnuto* vysílač detekuje, že má přeposlat do modelu příkaz k resetu minim a maxim telemetrie. Předtím je však nutno volbu potvrdit pilotem, aby nedošlo k mylnému vymazání hodnot.
- Vysílač zobrazí dialog s otázkou, zda chcete provést příkaz resetování telemetrie. Jestliže stisknete tlačítko **NE** nebo nestihnete odpovědět v časovém intervalu, dialog se uzavře a příkaz se neprovede.
- Když naopak stisknete tlačítko **ANO**, příkaz se odešle do modelu, kde jej zpracuje Central Box a resetuje svou telemetrii. Výsledek příkazu si lze zobrazit na hlavní obrazovce vysílače do okna telemetrie – položka Kapacita Central Boxu bude nyní nulová.