

PL Instrukcja użytkownika Symulator Racecopter FPV

Nr zam. 1511393

Zastosowanie zgodne z przeznaczeniem

Symulator Racecopter FPV jest urządzeniem dodatkowym (konwerterem) do symulatora lotu, który, w połączeniu z szerszym oprogramowaniem (właściwym programem symulacyjnym; niezawarty w przesyłce), umożliwia podobny do lotu helikoptera widok FPV („First Person View”). Przy tym można połączyć własne zdalne sterowanie (nadajnik oraz odbiornik) z konwerterem zawartym w przesyłce. Konwerter zostanie następnie podłączony do wolnego portu USB Państwa komputera. Dołączone oprogramowanie pomaga w kontroli funkcjonalności oraz kalibracji dyspozycji sterowniczych.

Ze względów bezpieczeństwa i zgodności z certyfikatem przebudowa i/lub modyfikacja produktu jest zabroniona. Korzystanie z produktu do celów innych niż wcześniej opisane może prowadzić do jego uszkodzenia. Ponadto, niewłaściwe użytkowanie może spowodować powstanie zagrożeń takich jak zwarcie, pożar itp. Należy uważnie przeczytać instrukcję użytkownika i zachować ją na przyszłość. Przedmiot należy przekazywać osobom trzecim wyłącznie razem z instrukcją użytkownika.

Niniejszy produkt zgodny jest z obowiązującymi normami krajowymi i europejskimi. Wszystkie nazwy firm i produktów są znakami towarowymi ich właścicieli. Wszelkie prawa zastrzeżone.

Zawartość zestawu

- Konwerter
- Zestaw kabli
- Płyta CD z oprogramowaniem
- Instrukcja użytkownika



Aktualne instrukcje użytkownika

Należy pobrać aktualne instrukcje użytkownika za pomocą łącza www.conrad.com/downloads lub przeskanować widoczny kod QR. Należy przestrzegać instrukcji przedstawionych na stronie internetowej.

Wyjaśnienie symboli



Symbol z wykrzyknikiem w trójkącie oznacza ważne zalecenia tej instrukcji, których należy bezwzględnie przestrzegać.



Symbol strzałki pojawia się w miejscach, w których znajdują się dokładne wskazówki i porady dotyczące eksploatacji.

Zasady bezpieczeństwa



Należy uważnie przeczytać instrukcję użytkownika i przestrzegać zawartych w niej zasad bezpieczeństwa. W przypadku niezastosowania się do zasad bezpieczeństwa i zaleceń bezpiecznej obsługi, nie ponosimy żadnej odpowiedzialności za powstałe szkody materialne i osobowe. W powyższych przypadkach gwarancja/reklamacja traci ważność.

- Ze względu na bezpieczeństwo oraz certyfikat zabronione jest wprowadzanie nieautoryzowanych zmian i/lub modyfikacji produktu. Nie należy rozmontowywać produktu, ponieważ nie zawiera on żadnych części nadających się do demontażu lub obsługi przez użytkownika. Ponadto w takich przypadkach rękojmia/gwarancja wygasa!
- Ten produkt nie jest zabawką i nie należy dopuścić, aby znalazł się w rękach dzieci!
- Gniazdko nie może zostać zawiłoczone ani zamoczone.
- Należy przestrzegać zaleceń instrukcji użytkownika dołączonej do układu zdalnego sterowania.
- Nie wolno dopuścić do tego, aby opakowanie było łatwo dostępne, może okazać się ono niebezpieczną zabawką dla dzieci.

Podłączanie odbiornika do konwertera



Konwerter obsługuje wszystkie powszechne systemy zdalnego sterowania z S-Bus, PWM (modulacją szerokości impulsów) oraz PPM (modulacją położenia impulsu) i może zostać podłączony do wejścia USB komputera.

Aby obsługa symulatora była możliwa, odbiornik oraz nadajnik muszą być ze sobą połączone (oraz gotowe do użytku).

- Należy podłączyć zestaw kabli zawartych w przesyłce do konwertera. Nie należy stosować przy tym nadmiernej siły. Tylko jedna pozycja wtyczki zestawu kabli jest dopasowana.
- Trójbiegunowa, okablowana serwo-wtyczka służy do podłączania do odbiornika S-Bus lub PPM i musi zostać włożona do odpowiedniego wyjścia odbiornika. W ten sposób zapewnione zostanie zasilanie odbiornika (czarny kabel = minus; czerwony kabel = plus), jak również przeniesienie danych (biały kabel = łącze do transferu danych).
- Jeśli posiadają Państwo odbiornik PWM to trójbiegunowa, okablowana serwo-wtyczka, jak również inna, jednobiegunowa, okablowana wtyczka, muszą zostać włożone do gniazda odbiornika.

Ze względu na to, że każdy producent instalacji zdalnego sterowania ma swój własny system, nie możemy podać żadnych danych odnośnie dokładnej kolejności. Należy również przestrzegać instrukcji dotyczących podziałów kanałów pojedynczych funkcji zawartych w instrukcji użytkownika zdalnego sterowania. Trójbiegunowa, okablowana serwo-wtyczka odnosi się do konwertera kanału 1.

Instalowanie oprogramowania

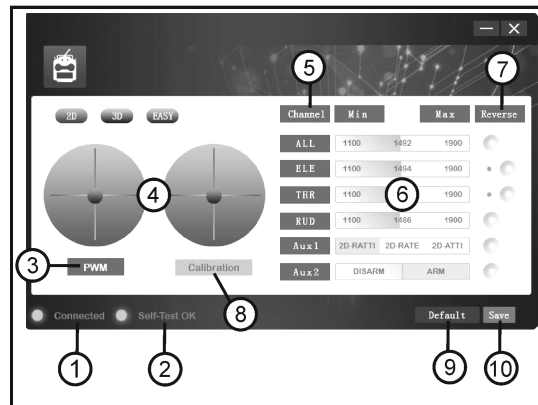
Należy zainstalować oprogramowanie zawarte w dostawie (zobacz CD) na komputerze. W tym celu należy wybrać przycisk „zastosowanie” za pomocą podwójnego kliknięcia. Należy postępować zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi na ekranie. To oprogramowanie posłuży jako kontrola funkcjonalności oraz do kalibrowania zdalnego sterowania. Należy do tego zwracać uwagę na wskazówki w niniejszej instrukcji użytkownika.

Instalowanie oprogramowania symulatora

Należy zainstalować odpowiednie oprogramowanie symulacyjne (niezawarte w przesyłce) na komputerze. W tym celu należy ściągnąć bądź zakupić z internetu bądź od właściwych sprzedawców bezpłatnie (bądź płatnie) oprogramowanie symulacyjne (np. FPV Freerider; Liftoff; Hotprops_Launcher itp.). Należy postępować zgodnie ze wskazówkami na ekranie lub zgodnie z instrukcją obsługi producenta oprogramowania.

Informacje dotyczące użytkownika

Należy włączyć komputer. Należy podłączyć konwerter do wolnego gniazda USB komputera. Należy uruchomić oprogramowanie zawarte w przesyłce. Ukazuje się interfejs pokazany na następującej ilustracji (w nowszych wersjach oprogramowania wygląd może się odpowiednio zmieniać). Należy włączyć nadajnik zdalnego sterowania.



W tym interfejsie można sprawdzić, czy konwerter został należycie rozpoznany przez komputer (1 - zielony i „Connected”), czy autotest oprogramowania/konwertera zakończył się sukcesem (2 - zielony i „Self-Test OK”), który system modulacji został rozpoznany (3 – S-Bus; PWM; PPM) oraz jak został w danej chwili rozpoznany drążek sterowniczy zdalnego sterowania oprogramowania (4 - ustawienie drążka).

W prawej połowie interfejsu można zobaczyć oznaczenia poszczególnych kanałów (5) i ich wartość regulacji (6). Pod „Reverse” (7) można w razie potrzeby odwrócić każdy kanał („Servo Reverse”).

Za pomocą przycisku („Calibration”) (8) można kalibrować nadajnik zdalnego sterowania za pomocą oprogramowania. Pomaga to przy późniejszej eksploatacji przy użyciu właściwego oprogramowania symulatora, ponieważ dokonuje się tym samym pierwszego ustawienia podstawowego. Należy w tym celu postępować zgodnie ze wskazówkami na ekranie, na którym wcześniej wybrana została opcja „Calibration”.

Jeśli chcą Państwo dokonać nowych ustawień bądź cofnąć dopiero co przeprowadzone ustawienia, należy kliknąć „Default” (9), aby przywrócić ustawienia podstawowe.

Po zakończeniu procesu kalibracji, należy zapisać te ustawienia (10 - „Save”). Następnie można ponownie zamknąć to oprogramowanie i uruchomić oprogramowanie symulacyjne (np. FPV Freerider). Należy teraz postępować zgodnie ze wskazówkami instrukcji użytkownika producenta symulatora i uruchomić oprogramowanie symulatora.

→ Wszystkie elementy opisanego interfejsu (1 - 10) służą do obsługi symulatora FPV Racecopter. Nieważne elementy (np. 2D; 3D itd.) nie funkcjonują przy niniejszym urządzeniu (są kompatybilne z inną wersją symulatora).

Jeśli nowa wersja oprogramowania stanie się dostępna, można ją znaleźć w dziale pobierania produktów na stronie www.conrad.com. Jeśli chodzi o oprogramowanie symulatora (np. FPV Freerider), również zalecamy szukanie i instalowanie nowych aktualizacji od producenta.

Utylizacja



Urządzenia elektroniczne zawierają surowce wtórne; pozbywanie się ich wraz z odpadami domowymi nie jest dozwolone. Produkt należy zutylizować po zakończeniu jego eksploatacji zgodnie z obowiązującymi przepisami prawnymi.

Dane techniczne

Napięcie robocze Konwerter	5,0 V/DC (USB 2.0/3.0)
Napięcie robocze Odbiornik	ok. 4,6 V/DC
Wymagany system operacyjny	od Windows XP
Waga	ok. 5 g
Wymiary (Dł. x Szer. x Wys.)	ok. 53,5 x 17,2 x 6,4 mm