

Спецификация волоконно-оптической катушки FPV

1. Оптоволоконный медиаконвертер неба и земли www.cfofc.com

www.cfofc.com

Описание

Аналоговые видеосигналы и управляющие сигналы могут быть преобразованы в сигналы оптического волокна для сверхдлинных передача данных на расстояние без задержек, предотвращающая помехи беспроводным сигналам в специальных зонах..

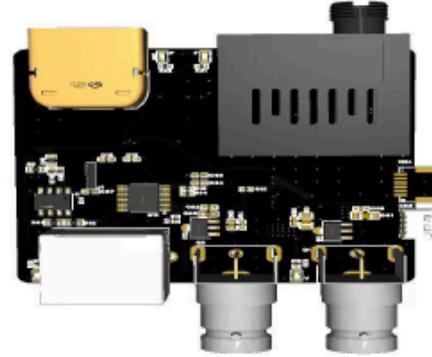
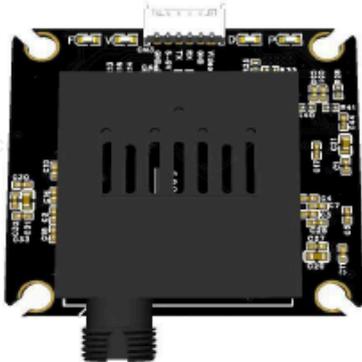
Используемый с изготовленной на заказ волоконно-оптической катушкой, он обеспечивает полет дрона на расстояние до 30 км без помех.

www.cfofc.com Передатчик / модуль Sky

www.cfofc.com

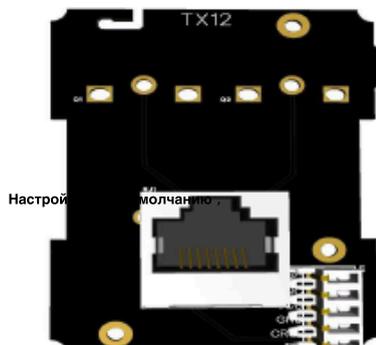
Оптоволоконный сигнал

Оптоволоконный сигнал Приемник / наземный модуль



Дополнительная высококачественная настройка: Конвертер видеоданных для контроллера полета

** Подключи и играй; Более надежное подключение



Примечания.

опция за дополнительную плату.

2. Волоконно-оптическая катушка FPV-дрона

Тип 1 Волоконная катушка с внешним модулем Sky



Тип 2 Волоконная катушка со встроенным модулем Sky



Технические параметры :

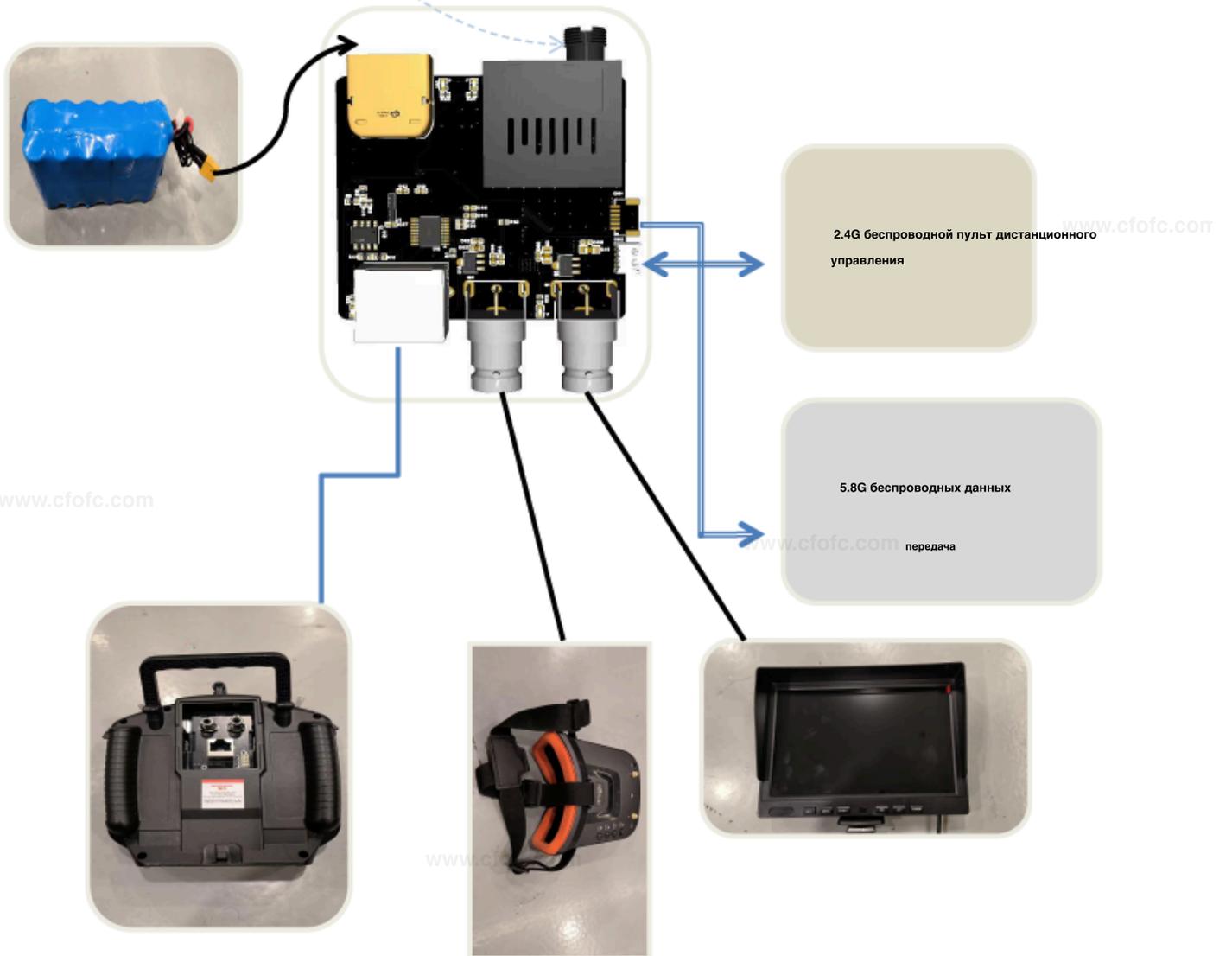
| Передатчик оптического сигнала (TX) | |
|---------------------------------------|-------------------------------------|
| Входное питание | 5-9 В |
| Интерфейсы | UART и видео 1.25 мм 6P |
| Видеопrotocolы | PAL / NTSC 1.25мм 6P |
| Протокол управления | CRSF |
| Дальность передачи | 25 км/40 км |
| | 1310 нм/1550 нм |
| | 38*38 мм |
| | 13 г |
| Длина волны | Размеры |
| Вес | Интерфейсы |
| Интерфейсы | входного питания |
| входного питания | Видеопrotocolы |
| Приемник оптического сигнала (RX) | |
| | 4S - 6S с XT60 |
| | видео BNC RCA |
| | PAL / NTSC |
| Протокол | Общая система |
| Максимальное | > 25 км |
| расстояние | |
| Длина волны , | |
| Размеры , Вес | 1310 нм /1550 нм 81 *63 *25 мм 65 г |

3. Настройка версии по умолчанию

Схема подключения модуля Sky



Схема подключения модуля заземления



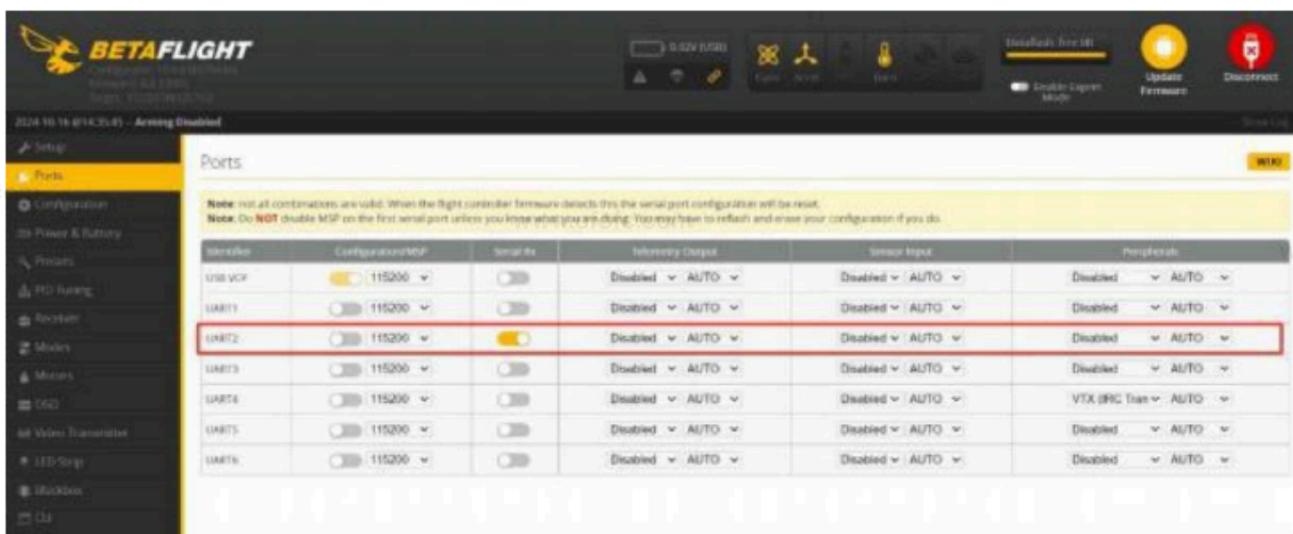
5. Инструкции по подключению и схемы

5.1 Встроенный передатчик Sky Module (TX) 1.25 мм 6P подключается к контроллеру полета.

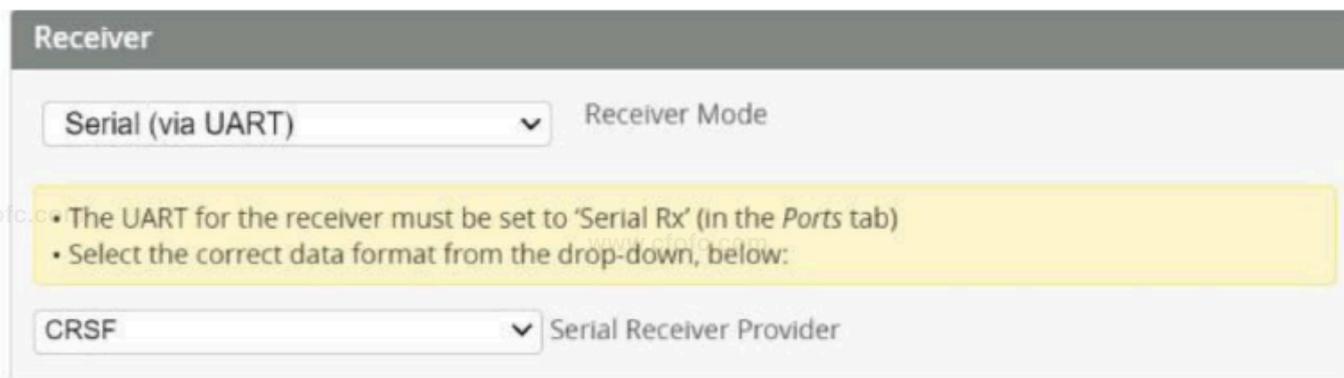
- 1 5 В-9 В ----- +5-9 (В)
- 2 постоянного тока G-----
- 3 GND (G) V----- VTX
- 4 G----- GND (G) (раздел
- 5 изображения G) R----- TX (Т)
- 6 Т----- R X (R)

5.2 Серийный номер настройки скорости /номер RXPort

После подключения встроенного модуля sky к порту UART контроллера полета убедитесь, что порт канала указан правильно. При подключении к UART2 установите UART2 в качестве порта приемника на наземной станции Betaflight .



Установите для протокола получателя значения UART и CRSF



6. Приемник наземного модуля (RX)

Важное замечание: Пульт дистанционного управления и контроллер полета работают либо в проводном, либо в беспроводном режиме, в то время как наземный модуль переключается автоматически, но одновременно допускается только одно подключение (проводное или беспроводное).

6.1 Беспроводной режим для пульта дистанционного управления

Рекомендуемый вес 2,4 Г (порт 1,25 мм 4P)

-
-
-
-



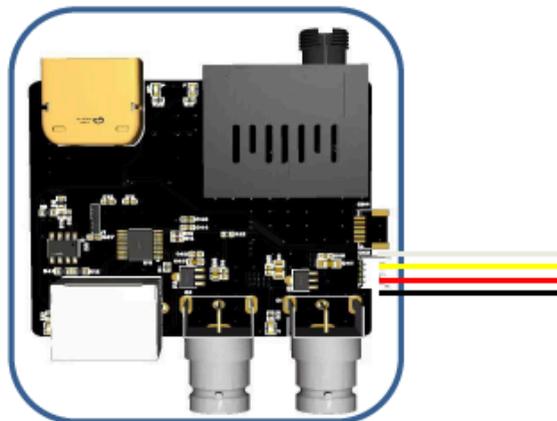
6.1.2 Сопряжение приемника с модулем RX

ELRS: При использовании приемника ELRS на модуле RX быстро включите питание модуля заземления три раза включите / выключите, чтобы перейти в режим привязки. Затем приемник начнет мигать **Зеленый** три раза, выключите, и зеленый индикатор оптоволоконного приемопередатчика также мигнет три раза, указывая на режим привязки. Затем откройте **СИСТЕМА** на панели управления выберите **Оставьте ЛРС - Вязка & Сопряжения**. Соединение будет установлено через несколько секунд, показывая индикация сопряжения на удаленный экран, а приемник загорится зеленый статически.

TBS: Для сопряжения приемника TBS сначала переключите его в режим привязки. Включите питание и нажмите кнопку, она начнет мигать зеленым. На пульте дистанционного управления перейдите в **SYS**, выберите **TBS Agent Lite**, а затем вкладка "Привязка" для сопряжения. Через несколько секунд соединение будет установлено с индикацией сопряжения на пульте дистанционного управления, а приемник статически загорится зеленым.

6.1.3 Сопряжение (связанного) приемника с модулем RX

- 5V ----- 5V
- 2 GND ----- GND
- 1 / 3 / 4 5 6
- GND ----- GND
- V ----- VCC

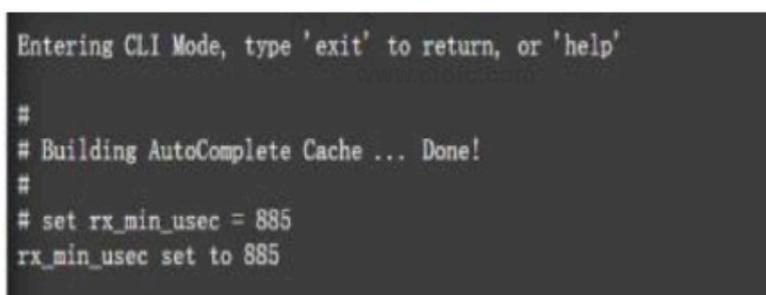
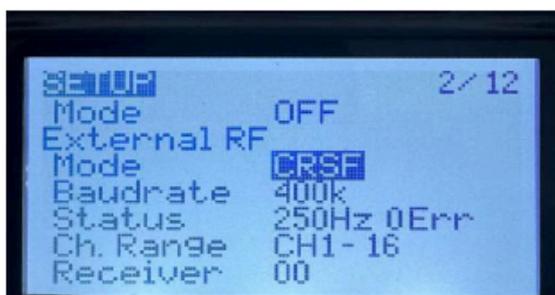


6.2 Проводной режим для пульта дистанционного управления

Рекомендуется для использования в зонах с магнитными помехами

В проводном режиме настройте пульт дистанционного управления в качестве внешнего приемника, выберите **CRSF** протокол, и установите скорость передачи данных на уровне **400K**. Подключите кабель RJ45 к аксессуару расширения и к заднему интерфейсу пульта дистанционного управления (см. Ниже) для проводного управления.

В случае, если сигнал CRSF является ненормальным, мигает синий индикатор. Если экранное меню показывает потерю RX и пульт дистанционного управления не работает должным образом, пожалуйста, проверьте **rx_min_usec**, обязательно установите его **885**, и повторите попытку через командную строку.



* Если исправить по-прежнему не удается, пожалуйста, ознакомьтесь с нашими рекомендациями в социальных сетях или обратитесь в отдел продаж за поддержкой.

6.3 Подключение видеопорта

Проводной вывод видеосигнала: Используйте кабель AV-RCA для передачи

видеосигнала непосредственно на экран. Беспроводной

Версия по умолчанию

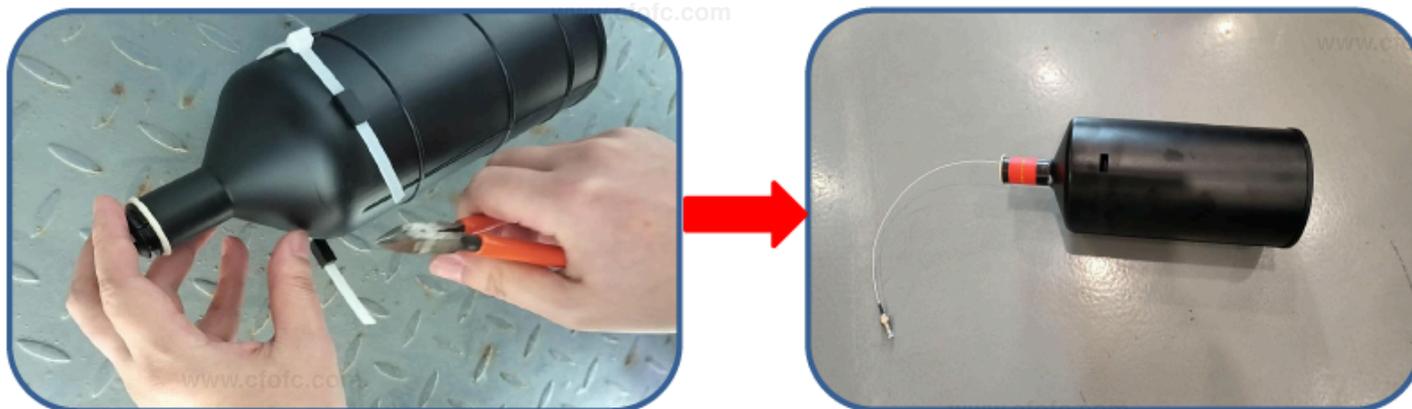


Версия высокого класса.



7. Подключение к волоконно-оптической катушке

ВАЖНО: Перед использованием волоконно-оптической катушки обязательно отсоедините **Белый** цветные фиксирующие ремешки и **Черные зажимы**, иначе волокно внутри будет повреждено.



Советы:

(1) Во время полета проверьте, является ли выход волокна ровным, и убедитесь, что выход оптоволоконного кабеля находится вдали от пропеллеров.

(2) Избегайте резкого торможения и быстрого снижения. Избегайте поворотов на небольшой угол при снижении. Избегайте быстрого снижения при поворотах. Эти операции могут привести к тому, что волокно будет легко разрезаться пропеллерами.

(3) Избегайте намотки под малыми углами изгиба при выводе волокна.

(4) Скорость полета должна регулироваться в пределах 120 км /ч.

(5) Перед полетом, пожалуйста, убедитесь, что ремень и зажимы с волокном

отстегнуты. (6) При взлете разгоняйтесь медленно, избегайте слишком быстрого разгона и поворотов под малыми углами в течение всего полета. В противном случае волокно легко запутывается в пропеллерах.