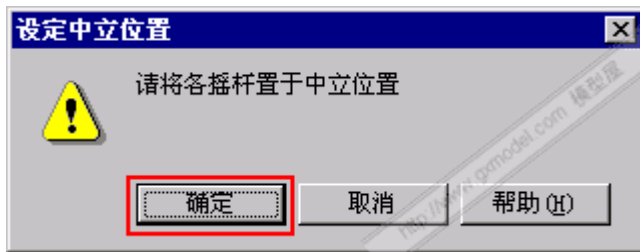
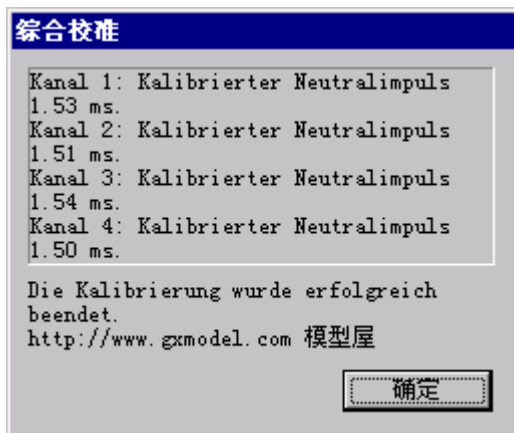


## Reflex XTR 中如何设置遥控器

在校准和设置前首先要打开你的遥控器的电源（除非你用的是 JR 的设备，可以自动启动的说），然后启动 Reflex XTR。如果是第一次启动程序的话会自动出现“设定中立位置”对话框（我用的是汉化版，大家可以在本站下载到），此时把遥控器各摇杆和微调都放到中立位置，然后点击“确定”按钮。



稍过一会校准完成后会出现下面对话框，图中显示的是中立位置时各通道的脉宽，可以看到都在 1.5ms 左右。只是 Reflex XTR 的校准过程中不校准各摇杆的最大范围。



如果是第一次启动 Reflex XTR 的话会直接出现设置的对话框，这里建议你点“取消”，先看一下各通道和你的遥控器各摇杆的对应关系再设置。



如果之前你已经运行过程序，要重新设置中立位置的话可以点击“摇控器设置”中的“设置中位置”选项。此时会出现和最上面的图片一样的画面，操作方法也是一样的。



设置完中立位置后先看一下各通道和你的遥控器的摇杆的对应关系，点击“摇控器设置”>“各通道状态显示”或按“F8”键。



然后可以看到如下对话框，试试动一下摇杆，会有一个相应的通道右侧的滑块跟着移动，把对应的关系记下来。比如我用的 T4VF 对应关系如下：

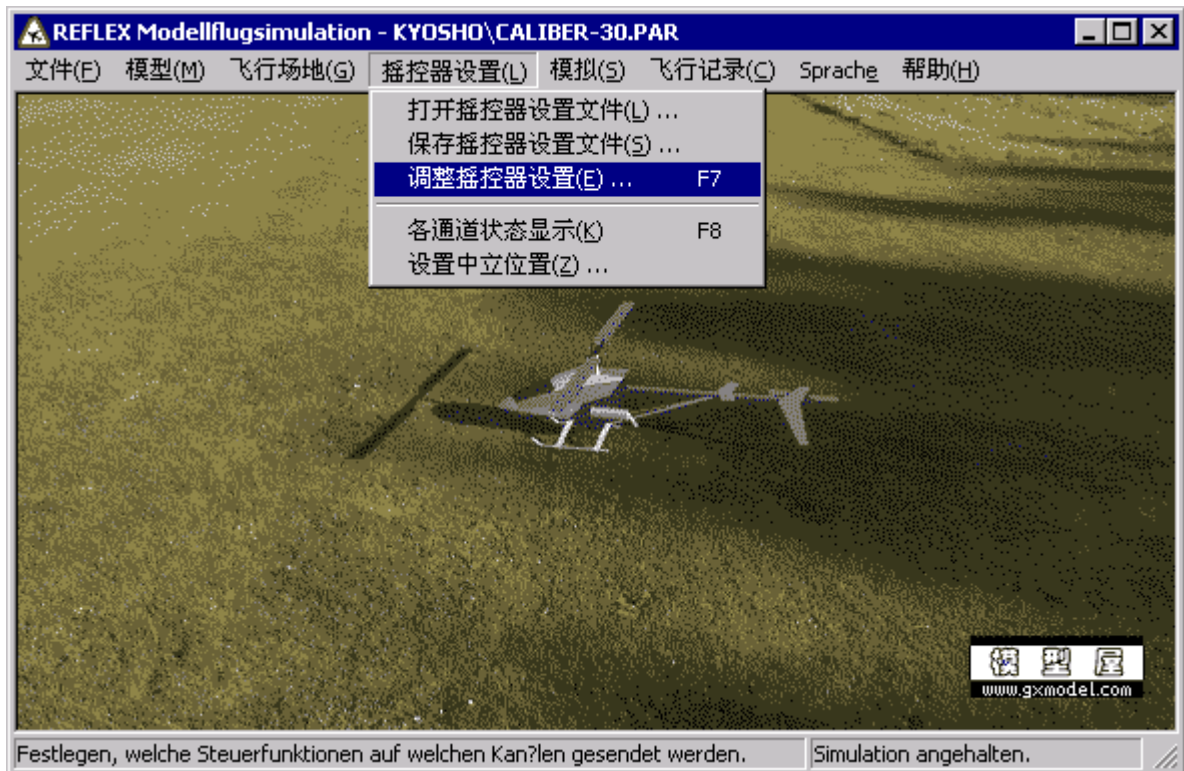


通道 1: 副翼（右手左右）

通道 2: 升降（左手上下）

通道 3: 油门（右手上下）

通道 4: 方向（左手左右）



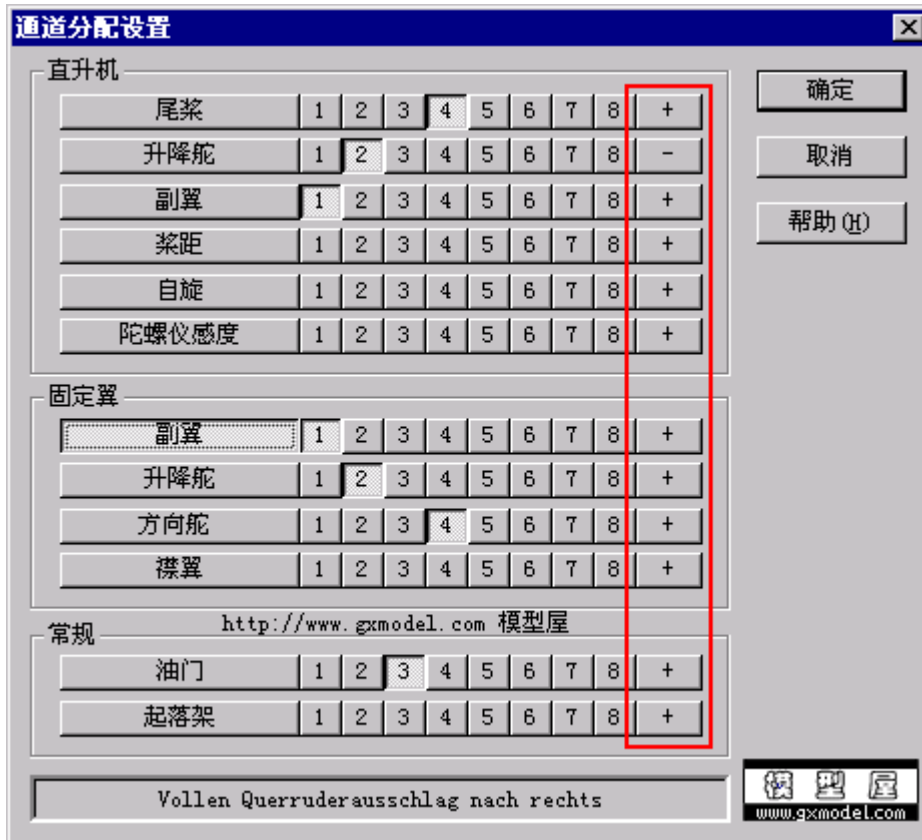
然后点对话框右上角的小“X”号关闭对话框，打开“摇控器设置”中的“调整摇控器设置”（或按“F7”键）。



按刚才所记下的对应关系设置好各通道的分配，注意直升机和固定翼的设置是分开的，油门和起落架单独在最下面，设置好后点击“确定”按钮。



然后点击“模拟>开始”或按“F4”键开始使用，试一下各通道有没有反舵的问题，如果有的话把反向的通道记下来，一会儿再改一下，注意直升机和固定翼都要试一下，两者有时反向的通道是不一样的。



试好了把需要设置反向的通道设置好，设置的方法就是点下面红框中的带有“+”号的按钮。象我的只有直升机的升降舵是反的，只把这个设置反舵就可以了。设置完成后点击确定，就可以在 Reflex XTR 中正常的使用摇控器了。另外如果你的遥控器有更多的通道的话就可以设置用来收放起落架或襟翼什么的了。