
English

Version 1.02 (April 2016)

- reduced glitches on servo outputs during startup
- all REX receivers can use 16 computed channels (servo/PPM/UDI)
- optimised EX Bus output frames (needed for some FBL systems)

Version 1.01 (December 2015)

Added:

- 24 channel support for servos and EX Bus
- outputs in JBOX/Sensor mode (E1, E2 or Ext) automatically switch to EX Bus when EX Bus compatible sensor is connected

Modified:

- increased minimal gap between UDI and EX Bus data packets
- UDI packets period is also controlled by "Output period" value (like servo outputs)

Deutsch

Version 1.02 (April 2016)

- reduziert Servozucken während des Einschaltens
- der REX Empfänger gibt bis zu 16 Kanäle im Modus „computed“ aus (Servosteckplätze/PPM/UDI)
- optimierte Ausgabe der „EX BUS“ Datenpakete für FBL Systeme

Version 1.01 (Dezember 2015)

Neu hinzugefügt:

- Unterstützung von 24 Kanälen auf den Servoausgängen und EX Bus
- Externsteckplätze (E1, E2 oder Ext.) im Mode "JetiBox/Sensor" schalten automatisch auf "EX Bus" beim Anstecken eines EX Bus-tauglichen Sensors

Modifikationen:

- Pause in UDI- und EX Bus Datenpaketen optimiert
- UDI Datenpaketdauer durch "Impulsgeschwindigkeit" einstellbar

Česky

Verze 1.02 (Duben 2016)

- omezena možnost trhnutí serv během zapnutí
- v režimu „Pocitany“ lze použít 16 kanálů pro všechny přijímače REX (pro serva/PPM/UDI)
- doplněno přednastavení linky pro ExBus pakety (vyžadováno některými FBL systémy)

Verze 1.01 (Prosinec 2015)

Doplněno:

- podpora 24 kanálů na servo výstupy a ExBus
- výstupy v režimu JBOX/Sensor (E1, E2 nebo Ext) se automaticky přepnou na ExBus, pokud je připojen ExBus kompatibilní senzor

Upraveno:

- zvětšeny minimální prodlevy mezi pakety s UDI a ExBus zprávami
- perioda zasílání zpráv UDI nastavena podle hodnoty „Výstupní perioda“ podobně jako servo výstupy