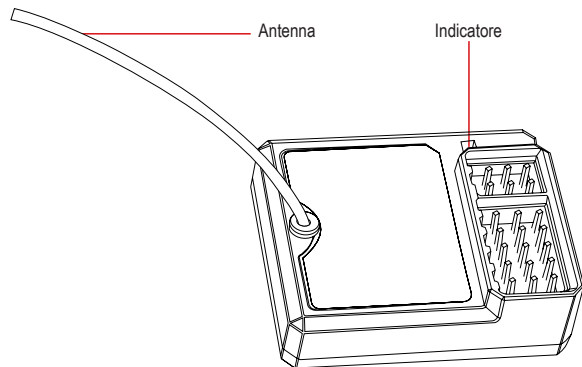


I Istruzioni operative BS-4

Introduzione

BS-4, un ricevitore a giroscopio integrato, ha 4 canali (compatibile con REELY GT4-EVO). In aggiunta alle funzioni base, può anche essere utilizzato con un trasmettitore con la funzione S.V.C. (Controllo Smart del Veicolo) per realizzare un controllo intelligente sul veicolo e assicurarsi che la macchina prosegua nella direzione prevista anche su superfici sconnesse/scivolose, o durante una curva.

Panoramica Ricevitore



Funzionamento

Collegamento

1. Accendere il trasmettitore, verificare lo standard RF e, se necessario, modificarlo su [AFDHS 2A 2-way]. Per istruzioni dettagliate, consultare il manuale del trasmettitore.
2. Impostare il trasmettitore sulla modalità collegamento. Per istruzioni dettagliate, consultare il manuale del trasmettitore.
3. Assicurarsi che il ricevitore sia spento.
4. Connettere il cavo di collegamento sulla porta **BIND/VCC** sul ricevitore. Poi connettere l'alimentazione su qualsiasi altra porta sul ricevitore. L'indicatore rosso inizia a lampeggiare rapidamente, ad indicare che il ricevitore è in modalità collegamento.
5. Attendere finché l'indicatore smette di lampeggiare, il che significa che il collegamento è terminato.
6. Scollegare il cavo di collegamento e l'alimentazione dal ricevitore. Poi connettere l'alimentazione alla porta **BIND/VCC**.
7. Verificare che tutti i servocomandi funzionino come previsto. Se qualsiasi cosa non funzionasse come previsto, ricominciare questa procedura dall'inizio.

S.V.C. Funzione

Questa funzione ha due utilizzi, la prima, è di mantenere il modello in movimento su una linea retta correggendone la sterzata, quando incontra superfici sconnesse o scivolose. La seconda, è di ridurre la spinta durante le curve al fine di evitare che il modello sbandi e aumentarne la velocità uscendo da una curva.

I seguenti parametri possono essere impostati per la funzione S.V.C.:

Guadagno sterzata

Il guadagno sterzata è quanto il sistema correggerà automaticamente la sterzata per portare il veicolo di nuovo su una linea retta. Regolando il valore si modifica la quantità di correzione applicata dal sistema, 0% è il minimo e 100% è il massimo.

Guadagno spinta

Il guadagno spinta modifica quanto la spinta sarà ridotta durante una curva, agendo più come un controllo della trazione su un veicolo di grandi dimensioni. Una volta che la macchina inizia a muoversi, la spinta si regola istantaneamente per evitare lo sbandamento, il che significa minore slittamento delle ruote su superfici scivolose e maggiore accelerazione in uscita dalle curve.

Priorità

L'impostazione di priorità controlla quanto la correzione sarà applicata quando si sterza a sinistra o a destra. Maggiore è il valore, maggiore sarà la correzione.

Reverse: Nor/Rev

Reverse è utilizzato per invertire la direzione della correzione. Dopo aver installato il ricevitore, ruotare il veicolo per verificare che le ruote svoltino nella direzione corretta. Se si ruota il veicolo verso sinistra, le ruote dovrebbero svoltare a destra, e se si ruota il veicolo a destra, le ruote dovrebbero svoltare a sinistra.

Per maggiori istruzioni operative, consultare il manuale del trasmettitore.

Specifiche

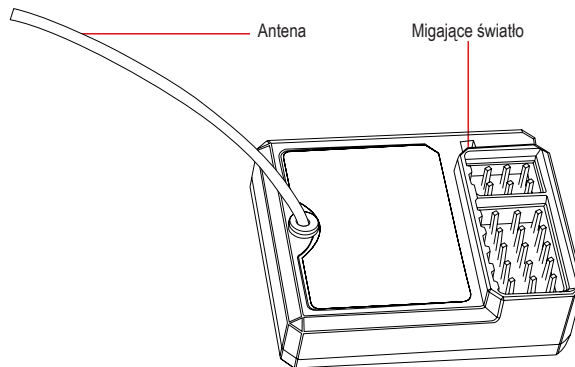
Canali	4
Range di frequenza	da 2,405 a 2,475GHZ
Numero banda	140
Consumo RF	minore di 20dBm
2.4G	AFHDS 2A
Tipo modello	macchina/barca
Tipo codice	GFSK
Potenza in ingresso	da 4,0 a 6,5 V CC
Lunghezza antenna	26 mm

PL Instrukcja użytkowania BS-4

Wstęp

Żyroskopowy odbiornik BS-4 posiada 4 kanały (kompatybilny z REELY GT4-EVO). Oprócz typowych funkcji, ten odbiornik może również współpracować z nadajnikiem, wyposażonym w funkcję S.V.C. (Smart Vehicle Control), precyzyjnie sterującą samochodem i dającą pewność, że będzie jechać w żądanym kierunku po wyboistych lub śliskich nawierzchniach lub podczas pokonywania zakrętów.

Opis ogólny odbiornika



Obsługa

Łączenie

1. Włącz nadajnik, sprawdź standard RF i, jeśli zachodzi potrzeba, zmień na [AFDHS 2A 2-way]. Szczegóły w instrukcji obsługi nadajnika.
2. W nadajniku włącz tryb łączenia. Szczegóły w instrukcji obsługi nadajnika.
3. Upewnij się, że odbiornik jest wyłączony.
4. Kable łączący podepnij do portu **BIND/VCC** w odbiorniku. Następnie podłącz zasilanie do innych portów odbiornika. Czerwona dioda zacznie szybko migać wskazując, że odbiornik ma włączony tryb łączenia.
5. Poczekaj, aż dioda przestanie migać, co będzie oznaczać, że łączenie zostało zakończone.
6. Odlącz kabel łączący i kabel zasilania od odbiornika. Następnie podłącz zasilanie do portu **BIND/VCC**.
7. Sprawdź, czy wszystkie serwonapędy działają zgodnie z oczekiwaniami. Jeśli cokolwiek działa niezgodnie z oczekiwaniami, wykonaj procedurę od początku.

S.V.C. Funkcja

Ta funkcja ma dwa zastosowania; pierwsze, to utrzymywanie modelu w ruchu prostoliniowym przez poprawianie sterowności podczas jazdy po nierównych i śliskich powierzchniach. Drugie, to dławienie przepustnicy podczas pokonywania zakrętów, aby chronić model przed wirowaniem oraz w celu zwiększenia prędkości przy wychodzeniu z wirażu.

W ramach funkcji S.V.C. można edytować niżej wymienione parametry:

Wzmocnienie sterowności

Parametr służy do określenia, jak silnie system pojazdu będzie automatycznie poprawiać sterowność, aby przywrócić ruch pojazdu po torze prostym. Modyfikowanie wartości parametru zmienia wielkość korekcji, stosowanej przez system, a 0% to minimalna korekcja, a 100% to korekcja maksymalna.

Wzmocnienie przepustnicy

Parametr służy do określenia zakresu dławienia przepustnicy na zakrętach, działając jak system sterowania trakcją w pełnowymiarowym samochodzie. Gdy samochód zaczyna jechać, przepustnica natychmiast dostosowuje się, aby zapobiegać utracie przyczepności kół z podłożem, co oznacza mniejsze kręcenie się kół na śliskich nawierzchniach i lepsze przyspieszenie przy wychodzeniu z wirażu.

Priorytet

Parametr określa wielkość korekcji, jaka będzie stosowana podczas skręcania w lewo lub w prawo. Im wyższa wartość, tym większa korekcja.

Odwrotność: Nor/Rev

Parametr służy do odwracania kierunku korekcji. Po zamontowaniu odbiornika pokręć samochodem, aby sprawdzić, czy koła skręcają we właściwą stronę. Jeśli skręcisz samochód w lewo, koła powinny skręcić w prawo, a jeśli skręcisz samochód w prawo, koła powinny skręcić w lewo.

Więcej informacji o obsłudze w instrukcji obsługi nadajnika.

Specyfikacja

Kanały	4
Zakres częstotliwości	2,405 do 2,475 GHz
Numer pasma	140
Zużycie RF	poniżej 20 dBm
2.4G	AFHDS 2A
Typ modelu	samochód/lódź
Typ kodu	GFSK
Moc wejściowa	4,0 do 6,5 V DC
Długość anteny	26 mm