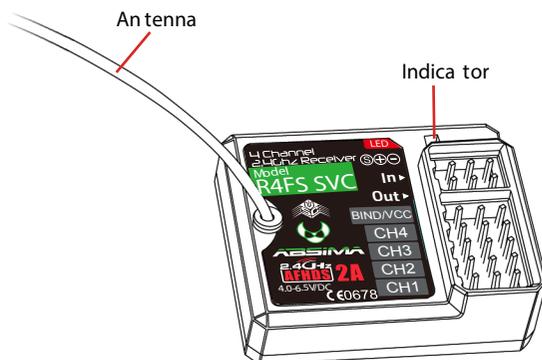


Le récepteur FS-BS4, possède la fonctionnalité Gyroscope avec 4 voies. En complément des fonctions standard, il peut aussi être utilisé comme transmetteur avec la fonction S.V.C (Smart Vehicule Control) « Gyroscope » pour corriger la trajectoire de la voiture dans la direction souhaitée sur les pistes à bosses, surfaces glissantes et même corriger la trajectoire dans les virages.

Présentation



Procédure de liaison Emetteur / Récepteur (Bind)

1. Allumer l'émetteur, définir la liaison de communication en mode AFDHS 2A. Se référer à la notice de votre radio pour plus de détail.
2. Définir le transmetteur en mode "Bind". Se référer à la notice de votre radio pour plus de détail.
3. S'assurer que le récepteur est bien éteint.
4. Mettre en place le câble spécifique "Bind" sur le port du récepteur dédié BIND/VCC. Ensuite connecter l'alimentation sur un des autres ports du récepteur en respectant la polarité. La led rouge se mettra à clignoter rapidement, indiquant que le récepteur est en mode "Bind".
5. Maintenant, allez dans le menu "de liaison du récepteur". Un nouvel écran apparaît, il appuyez sur "oui". Ensuite, vous serez automatiquement, l'opération Bind est terminée.
6. Déconnecter le câble Bind et l'alimentation du récepteur. Puis connecter l'alimentation sur le port "Bind/VCC".
7. Vérifier que les servos fonctionnent correctement.

Fonction S.V.C

Cette fonction agit sur 2 paramètres :

Le premier est de maintenir le modèle le modèle en fonctionnement en ligne droite en corrigeant les défauts de trajectoires avec la direction. Le second est de réduire l'accélération dans les virages pour éviter au modèle de pivoter sur lui-même et de permettre une meilleure vitesse en sortie de virage. Les paramètres suivants peuvent être réglés :

Calibration du Neutre

Pour calibrer le neutre de la fonction S.V.C, toucher le bouton et attendre plus de 2,5 secondes.

Inversion des sens Normal / Reverse

Le reverse est utilisé pour inverse le sens de correction de la direction. Après installation dans la voiture, faire pivoter la voiture sur elle-même et assurez-vous que la correction est faite dans le bon sens : Si vous pivotez la voiture vers la gauche, les roues doivent tourner vers la droite et inversement.

Valeurs de Correction direction

Cette fonction définit de combien la direction de la voiture sera corrigée pour maintenir celle-ci en ligne droite. Vous pouvez ajuster la valeur de correction du système : 0% sera le minimum et 100% sera le Maximum

Valeurs de Correction Gaz

Cette fonction définit de combien l'accélération de la voiture sera corrigée pour améliorer le passage en virage et améliorer la traction. Cette fonction particulièrement utile sur les pistes glissantes et bosselées.

Attention: Si la fonction SVC sur le canal 1 et le canal 2 activée, les canaux 3 et 4 ont aucune fonction.

Priorité

Le réglage de la priorité permet de régler la correction que sera réalisée en survirage ou sous virage. Plus la valeur de correction sera haute, plus la correction sera importante. Si la valeur de 100% est définie, plus la correction appliquée à la direction sera importante. Si la valeur est définie à 0%, aucune correction ne sera réalisée.

Spécification

Nombre de voies	4	
Fréquence d'échange		2.4055 à 2.475GHZ
Bande de fréquence		140
Puissance RF		weniger als 20 dBm
Système 2.4GHz		AFHDS 2A
Type de modèle RC		Voiture / Bateau
Type de Code		GFSK
Voltage d'alimentation		de 4.0 à 6.5V DC
Longueur d'antenne		26mm

Absima GmbH
Gibitzenhofstr. 127A / RG
90443 Nürnberg
Germany
Phone: +49 (0)911 / 65084130
www.absima.com