# SANWA

# USER MANUAL



# Manipulation sûre et précautions

Pour utiliser votre système R/C acheté correctement et en toute sécurité, veuillez lire attentivement ces instructions et assurez-vous de suivre les précautions. Une mauvaise utilisation du produit ou la négligence des précautions de sécurité suivantes peut causer des problèmes aux autres ou blesser l'utilisateur.

ÿ Pour des raisons de sécurité, assurez-vous de suivre chacune des précautions ci-dessous.



Si le récepteur ou un servo coule dans l'eau, ramassez-le immédiatement et séchez l'intérieur.

Lorsque l'intérieur est sec, veuillez le soumettre au service Sanwa pour inspection même s'il fonctionne normalement.



#### ! Avertissement Attention au volant

Mise en garde

#### de Manipulation de l'émetteur

Lorsque vous utilisez une voiture RC, assurez-vous de suivre les notes suivantes et évitez de causer des problèmes aux autres.

- Maintenir la carrosserie de la voiture (bateau) en parfait état et vérifier la sécurité.
- Ne faites pas fonctionner une voiture RC dans une foule ou sur une voie publique.
- Assurez-vous de débrancher le connecteur de la batterie d'alimentation et de retirer la batterie d'alimentation de la voiture après l'utilisation.
- Lorsque vous travaillez simultanément avec d'autres utilisateurs RC, assurezvous d'avoir un personnel de contrôle et suivez les instructions du personnel de contrôle.
- Essayez de ne pas interférer avec le fonctionnement des autres.
- Assurez-vous de souscrire à une assurance radiocommande.
- Pour une demande d'application d'une assurance radiocommande, renseignez-vous auprès d'une agence d'enregistrement d'opérateur radiocommande.
- Assurez-vous d'installer un "silencieux (absorbeur de son)" avec un effet silencieux sur une voiture à moteur.
- Ne démarrez pas le moteur tôt le matin.

I

Assurez-vous de nettoyer l'emplacement utilisé pour l'opération avant de partir.

#### Mise en garde À propos de l'utilisation

N'utilisez pas ce système RC à d'autres fins que le modèle réduit.

Étant donné que ce produit est fabriqué pour des modèles basés sur la loi sur la radio de chaque pays, il ne peut pas être utilisé dans des pays autres que votre lieu d'achat d'origine.

#### Mise en garde Soins quotidiens

Lorsque l'échappement du moteur ou du carburant est sur la radio, essuyez-le avec un chiffon doux et sec. Lorsqu'il est sale, veuillez l'essuyer avec un chiffon doux et propre imprégné d'eau ou de détergent neutre. Le diluant, le benzène, l'alcool, le nettoyant pour moteur, le nettoyant pour freins, etc. peuvent détériorer ou dégénérer la finition de la surface, veuillez donc ne pas l'utiliser.



Veuillez ne pas heurter, laisser tomber ou provoquer de chocs violents. De plus, si vous touchez l'émetteur, le récepteur, le servo, le régulateur de vitesse FET, etc. avec les mains appliquées avec un agent de traction des pneus, cela provoquera une panne ou une déformation du boîtier.



#### arde À propos du stockage

- Ne pas stocker dans les endroits suivants.
  - Endroit extrêmement chaud ou endroit extrêmement froid.
  - Un endroit qui est exposé à la lumière directe du soleil pendant une longue période. Surtout si vous le laissez dans un endroit où la lumière directe du soleil frappe comme dans une fenêtre de voiture fermée, la température intérieure devient 80,0 ÿ (176,0 ÿ) ou plus selon la saison, alors soyez prudent car cela peut provoquer une déformation

#### ou panne.

- Un endroit avec une humidité élevée, une mauvaise ventilation.
- ₩ Un lieu aux vibrations considérables.
- Endroits très poussiéreux soumis à de la vapeur ou à de l'air chaud.
- Un endroit qui reçoit les gaz d'échappement d'un moteur ou un endroit près du réservoir de carburant.



#### Signification de la marque

Mise en garde

de Ce que vous devez faire pour prévenir les accidents et les blessures.

Avertissement Choses que vous devez suivre afin d'éviter de tomber en panne.

# Manipulation sûre et précautions

#### Avertissement Remarque Précautions pour une utilisation en toute sécurité

- La bande de fréquence 2,4 GHz n'est pas uniquement utilisée pour le contrôle radio. Cette bande de fréquence est partagée avec la bande ISM (Industrie, Science et Médical). Il peut être affecté par les fours à micro-ondes, les réseaux locaux sans fil, les téléphones numériques sans fil, les équipements audio, le Bluetooth des consoles de jeu ou des téléphones portables et les communications à courte portée telles que VICS. Soyez également prudent si vous ne pouvez pas être affecté par les radios amateurs et les stations de radio locales pour l'identification des corps en mouvement, car cette bande de fréquences est également utilisée pour eux. Lorsqu'une interférence de fréquence radio nuisible est causée à une station de radio existante, arrêtez immédiatement la transmission de la fréquence radio et prenez une mesure pour éviter l'interférence.
- Pour le circuit RC, minimisez l'utilisation d'équipement pouvant affecter les systèmes 2,4 GHz et assurez-vous de vérifier la sécurité au préalable. Suivez également les instructions du gestionnaire de l'établissement.
- Lors de l'utilisation des modèles derrière un bâtiment ou une tour en acier, le blocage de la direction de transmission des ondes radio peut entraîner une réduction de la réponse de fonctionnement ou une perte de contrôle.
   Opérez toujours dans la plage que vous pouvez vérifier visuellement.
- Ne saisissez pas l'antenne de l'émetteur. Cela peut être dangereux car cela peut affaiblir la sortie du signal radio et réduire la plage de fonctionnement.
- Ne fixez aucune pièce métallique autour de l'antenne de l'émetteur.
- Si vous avez l'antenne de l'émetteur extrêmement proche d'un servo ou d'un contrôleur de vitesse autre que le récepteur, cela peut provoquer un dysfonctionnement mais c'est une influence d'une sortie haute fréquence forte et ce n'est pas anormal.
- Le récepteur est un instrument précis. Ne le soumettez pas à des chocs violents ou à des vibrations. Utilisez une éponge épaisse pour éviter les vibrations.
- Éloignez le plus possible le fil d'antenne du récepteur. Et gardez-le droit et étiré. Ne coupez pas la longueur supplémentaire de la ligne d'antenne et ne la pliez pas.
- Éloignez le plus possible le fil d'antenne du récepteur. Et gardez-le droit et étiré. Ne coupez pas la longueur supplémentaire de la ligne d'antenne et ne la pliez pas.
- Ne placez pas le fil d'antenne du récepteur à proximité d'une source de bruit électrique comme un fil du moteur ou un fil de batterie.
- Lors de l'installation du récepteur sur un châssis métallique ou un châssis en carbone, utilisez des couches de morceaux de ruban adhésif double pour empêcher le récepteur de toucher le châssis autant que possible.
- MT-5 n'a pas de système de mise hors tension automatique. L'émetteur ne serait pas éteint jusqu'à ce qu'il soit éteint. Assurez-vous d'éteindre l'émetteur lorsque vous avez fini d'utiliser l'émetteur. Si l'émetteur était allumé pendant une durée extrêmement longue, la batterie de l'émetteur serait trop déchargée et entraînerait des dommages. Les dommages à la batterie entraîneraient une fuite de liquide de batterie, une inflammation, une détonation, etc.
- Si vous prévoyez de stocker le MT-5 pendant une longue période, veuillez stocker l'émetteur sans brancher la batterie de l'émetteur.

INDICE

ÿStructure et Norme de l'Ensemble 5) •Définir les s	pécifications (5) ÿAvant d'utiliser•••••••	5
		6-8
<ul> <li>Réglage de la tension de la direction et de l'acco</li> <li>Réglage de la gâchette entièrement réglable (7</li> <li>delimentation è propos de la corte micro SD (8)</li> </ul>	élérateur, de la poignée (6) ) •À propos de la source ) ửà propos de la source	
et de l'installation du récepteur		9-10
•À propos du récepteur, manipulation de l'antenne (9)	•À	
propos de la configuration de la connexion (10)		
ÿ Noms de chaque partie de l'émetteur •••••••	••••••Comment	11-12
utiliser chaque fonction -		13-60
•À propos du fonctionnement des touches (13) •Télémé	tria [TÉ] ÉMÉTRIE] (40-44) •À propos de l'alarme	
de mise sous tension (13)	•LOG ILOG DATAL (40) •À	
propos du panneau d'affichage (14)	•Afficher les données	
(41) •À propos de la structure du menu (15)	•Nom des données (41)	
•À propos du menu de raccourcis (16-18)	•Exporter [.CSV] (42)	
•Sélection directe du modèle (16)	•Protéger (42)	
<ul> <li>Assistant de configuration rapide (17-18)</li> </ul>	•Supprimer (42)	
•Réglage [RÉGLAGE] (19-32)	•Réglage de la télémétrie [RÉGLAGE DE LA TÉL	ÉMÉTRIE](43)
•Taux doubles (D/R] (19)	•Réglage graphique [RÉGLAGE GRAPHIQUE]	(44)
•Vitesse [VITESSE](20)	•Commutateur de télémétrie [COMMUTATEUR DE	TÉLÉMÉTRIE]
•Courbe [CURVE] (21-24)	(44) •Modèle [MODÈLE] (45-48)	
•Fail Safe [F/S] (25)	•Sélection du modèle [SÉLECTION MODÈLE] (4	45)
•Base [BASE] (26-28)	•Nom du modèle [NOM DU MODÈLE](46)	
•Inverser [REV] (26)	•Copie de modèle [COPIE DE MODÈLE] (47)	
•Sous Trim [SUB-T] (26)	•Effacer le modèle [MODEL CLEAR] (48)	
<ul> <li>Réglage du point final [EPA] (27-28)</li> </ul>	•Système [SYSTEM] (49-60)	
•Trim [TRIM] (29-30)	• Lier [LIEN] (49-50)	
•Frein antiblocage [ALB] (31)	•Commutateur d'attribution de touche [KEY ASSIGI	N SW](51)
•Décalage [DÉCALAGE] (32)	•Affectation des touches Trim [KEY ASSIGN T	RIM] (52)
<ul> <li>Type d'accélérateur [TYPE TH] (32)</li> </ul>	•Liste personnalisée [LISTE PERSONNALISÉE]	l .
(53) •AUX [AUX] (33-36)	ÿ•AUX TYPE [AUX TYPE] (54)	
ÿ•Step AUX [STEP AUX] (33)	•Mode course [MODE COURSE] (55)	
ÿ•Point AUX [POINT AUX](33)	•Batterie [BATTERIE] (56)	
•4 roues directrices [4WS] (34)	•Sonnerie [BUZZER] (56)	
• Moteur sur essieu [MOA] (34)	•LCD [LCD] (57)	
ŷ•AUX Mixing [AUX-MIX] (35)	• DEL [57]	
ý•Code AUX [CODE AUX] (36)	•Horloge [CLOCK] (58)	
•Minuterie [TIMER] (37-39)	•Configuration [CONFIGURATION] (58)	
•Configuration [CONFIGURATION] (37,38)	•Calibrage [CALIBRAGE] (59)	
	•FIRMWARE [FIRMWARE] (60)	
• IVIINUTERIE d'INTERVAIIE [IVIINU I ERIE IN I] (39)		
<ul> <li>Minuterie de ralentissement [MINUTERIE DE REDUCTION] (39)</li> </ul>		

ÿ Attribuer une liste de fonctions ••••• ÿRX-DATA (installation du récepteur) Index ••••••••••••••••	61
vQuand cela arrive	62
FCC	63
	64
	65

# Structure et norme de l'ensemble

#### STRUCTURE DE L'ENSEMBLE

	MT-5 RX-493i PC (composant principal)	
<ÿ> Émetteur	MT-5(TX-491)	
<ÿ> Receveur	RX-493i	
<ÿ> Servomoteur	_	
ÿ> Accessoires <	Crochet de sangle x1	
	Entretoise d'angle de déclenchement x2	
	Déclencheur de frein +1/+2 x chacun 1	
	Grip Pad taille S x1	
	Couvercle anti-poussière du récepteur x1	
	Bouchon de liaison x1	
	Tuyau d'antenne x1	
	Éponge pour batterie en option x1	
	Manuel d'utilisation x1	

•Veuillez vérifier les éléments avant utilisation

# SET SPÉCIFICATIONS

<ÿ> Émetteur	
N° de produit	MT-5(TX-491)
Affichage de sortie	Affichage analogique/numérique (affichage de la tension de la source d'alimentation)
Modulation	Système à spectre étalé 2,4 GHz
Source d'énergie	AAA BATT x3 (VOLT correspondantÿ: TDC2,7 - 5,0ÿV)
Poids	382 grammes

<ÿ> Récepteur		
N° de produit	RX-493i	
Système de modulation à spectre étalé 2,4 GHz		
Taille	26.0x23.2x14.0mm	
Source d'énergie	DC3.7 ÿ 7.4V	
Poids	6,2 g	

\*Attention à la tension d'entrée.

Si une tension supérieure à la tension admissible est entrée, le transmetteur sera endommagé.

Avant d'utiliser

### **RÉGLAGE DE LA TENSION DE LA DIRECTION ET DE L'ACCÉLÉRATEUR**

Le MT-5 peut régler la tension de la gâchette de direction/accélérateur pour faire correspondre le fonctionnement de la direction/accélérateur aux préférences de l'utilisateur.

#### Réglage de la tension de direction

En insérant un tournevis à clé hexagonale (1,5 mm) à l'endroit où pointe la flèche sur l'illustration de droite et en tournant, vous pouvez régler la tension du ressort de direction.

\*La tension du ressort est la plus douce au moment où le produit est expédié de l'usine. Au fur et à mesure que vous serrez avec un tournevis à clé hexagonale (1,5 mm), la tension du ressort sera durcie.

#### Réglage de la tension de la gâchette des gaz

En insérant un tournevis à clé hexagonale (1,5 mm) à l'endroit où pointe la flèche sur l'illustration de droite et en tournant, vous pouvez régler la tension du ressort d'accélérateur.

\*Veuillez effectuer un CALIBRAGE pour la direction et l'accélérateur lors du changement de tension. (p.59)





#### **RÉGLAGE DU GRIP PAD**

Le MT-5 peut changer un coussinet de préhension de deux types de normal/petit pour s'adapter à la taille de la main de l'utilisateur.

(La taille normale est installée en usine.) Ne tirez pas avec force car il est verrouillé sur la poignée de l'émetteur avec les languettes de la poignée (à 11 emplacements).



Avant d'utiliser

### RÉGLAGE DE LA GÂCHETTE ENTIÈREMENT RÉGLABLE

#### Réglage de la position de la gâchette

Desserrez les vis de fixation de la gâchette au dos de l'émetteur. Ensuite, ajustez la vis de réglage de la position de la gâchette à l'arrière de l'émetteur pour régler la gâchette à la position de votre choix. Lorsque vous tournez la vis de réglage de la position de la gâchette dans le sens des aiguilles d'une montre, la jauge de position de la gâchette se déplace dans la direction A. En la tournant dans le sens inverse des aiguilles d'une montre, la jauge de la position de la gâchette se déplace dans la direction B.

\* La plage de mouvement de la gâchette est de 5 mm. Si vous tournez la vis avec force au-delà de la plage, cela peut provoquer un dysfonctionnement. Une fois que vous avez réglé la position de la gâchette, serrez la vis de fixation et le réglage de la gâchette est terminé.

\*Attention au sens de rotation du

vis parce que la position de déclenchement est réglée au point le plus éloigné du côté A en usine.

#### Réglage de l'angle de déclenchement

- En commutant l'entretoise d'angle A/B/C, il est possible de régler l'angle de la gâchette d'accélérateur sur cinq niveaux.
- 1) Retirer la vis de fixation de la gâchette sur l'arrière de l'émetteur.
- 2) Ajustez l'angle en changeant la direction de l'entretoise d'angle pour avoir un angle facile à utiliser.
- Une fois l'angle de déclenchement réglé, fixez la vis de fixation du déclencheur au dos de l'émetteur.









#### Réglage de la gâchette de frein

Vous pouvez régler la position de la gâchette de frein

en fonction de vos doigts en remplaçant la gâchette de frein incluse.

La taille standard, la taille +1, la taille +2 sont incluses.

- 1) Retirez la vis de fixation de la gâchette de frein.
- Sélectionnez le déclencheur de frein en fonction de vos doigts.
- 3) Fixez la gâchette de frein par la vis.

<1>Ouvrez le couvercle du

appuyant légèrement dessus.

compartiment des piles en faisant glisser le

couvercle dans le sens de la flèche tout en



#### À PROPOS DE LA SOURCE D'ALIMENTATION



All A Source and All Assurezvous de respecter les polarités correctes.



<3> Alignez la partie convexe du couvercle du compartiment à piles et la rainure du compartiment à piles, faites glisser le couvercle dans le sens de la flèche et fermez hermétiquement.

#### À PROPOS DE LA BATTERIE EN OPTION

Lorsque vous utilisez une batterie en option, vous pouvez accéder au port de charge sur le côté de la batterie à partir du couvercle du connecteur.



#### À PROPOS DE LA CARTE MICRO SD

• MT-5 est compatible avec les cartes Micro SD. En utilisant une carte Micro SD, il est possible de sauvegarder les données du modèle et

données de télémétrie. De plus, il est possible d'effectuer une mise à jour du micrologiciel à l'aide d'une carte Micro SD lorsqu'une mise à jour du micrologiciel du MT-5 est publiée. Veuillez prendre soin de la direction. La borne métallique doit être en bas.

 Après avoir inséré la carte micro SD dans le MT-5, le fichier nommé « MT-5 » est créé et le dossier nommé « MODEL » est créé. Les données du modèle sont enregistrées dans le dossier. Si les données du journal sont exportées, le dossier nommé "Log" est créé et les données nommées "csv" sont enregistrées dans le dossier.

\* La capacité de la carte Micro SD compatible est de 32 Go maximum. Les cartes Micro SD d'autres fabricants peuvent ne pas être utilisables. Veuillez utiliser la carte Micro SD de SANWA.



Lorsque la carte micro SD est insérée, cette marque sera allumée.

	-
MODEL-01	
CUSTOM C	TIMER
© SETTING ©	TELEMETRY
	MODEL
	SYSTEM

# Connexions et installation du récepteur

#### À PROPOS DU RÉCEPTEUR



#### Indication de l'état de fonctionnement du récepteur par lumière LED

Lié	Lumièn bloue altumén * Lors de la liaiton avec 2 émethors, fumiène bloue affectores à 2 encodes d'intervale.
Pas connecté	
Dans le paramètre BIND	Flush à la lumière bleue Voyant bleu clignotant
Fonctionnement en toute sécurité de la batterie	Lumière bleue et rouge allumée
	Voyant rouge allumé

#### • RX-493i

8

Le RX-493i peut évaluer la force du signal reçu et le taux de livraison des paquets de l'émetteur.

Le RX-493i peut stocker 2 numéros d'identification d'émetteur. Il est capable de combiner l'utilisation d'un émetteur individuel qui est un réglage différent dans la course d'endurance.

Si vous vous liez avec 2 émetteurs différents, le récepteur stocke les différents émetteurs et peut fonctionner par émetteurs sans re-bind.

\*NE PEUT PAS fonctionner avec les 2 émetteurs différents en même temps. 2 ID store system est uniquement compatible avec M17 ou MT-5.

La position neutre de l'accélérateur ou les quantités de fonctionnement peuvent être différentes d'un émetteur à l'autre. Veuillez ajuster chaque réglage de l'émetteur pour s'adapter à la liaison du châssis.

Lors de la configuration d'appareils compatibles SSL avec la fonction MT-5 CODE AUX, veuillez connecter l'appareil compatible SSL au port SSL.

DOIT régler le paramètre de sécurité intégrée sur chaque émetteur.

Veuillez définir le même mode RF et le même mode de réponse que le 1er émetteur lorsque vous liez le 2ème émetteur. S'il s'agissait d'un mode différent, impossible de se lier à 2 émetteurs.

\*Si le 2e émetteur était en mode RF et en mode de réponse différents du 1er émetteur, le numéro d'identification du 1er émetteur est supprimé et n'écrit que le 2e émetteur.

\*Si vous avez lié le 3e émetteur, le numéro d'identification du 1er émetteur sera supprimé.

\* Lors de la première utilisation, veuillez lier avec le récepteur. (p.49)

#### À PROPOS DE LA MANIPULATION DE L'ANTENNE

- La distance de réception peut varier en fonction de l'emplacement où le récepteur et l'antenne sont installés.
- Pour protéger la partie réception (à 3 cm du haut) du l'antenne, assurez-vous de placer l'antenne dans le tuyau d'antenne comme indiqué sur l'illustration de droite afin que le haut de l'antenne ne soit pas exposé à l'extérieur du tuyau d'antenne.
- Ne pliez pas la partie de réception de l'antenne ou le câble coaxial de l'antenne car une rupture peut se produire à l'intérieur.
- Ne tirez pas sur le câble coaxial avec force. Cela pourrait endommager l'intérieur du récepteur.
- Installez l'antenne sur une voiture RC de sorte que la partie de réception de l'antenne soit aussi haute que possible.
- Ne coupez pas ou ne coincez pas la partie de réception de l'antenne ou le câble coaxial de l'antenne car la sensibilité du récepteur pourrait diminuer.
- Maintenez l'antenne du récepteur éloignée du moteur et de l'ESC (contrôleur de vitesse FET), y compris les câbles, et élevez-la bien droite.





ÿCas de connexion du servo PGS et du SUPER VORTEX Gen2 / PRO / Stock / SV-D2 au port SSL



#### \*Veuillez consulter notre site Web pour tout autre exemple. http://www.sanwa-denshi.com

# Noter

- Si le connecteur est débranché en raison d'une vibration pendant le fonctionnement, cela peut provoquer un emballement. Connecter le connecteur du récepteur, des servos et des interrupteurs en toute sécurité.
- Étant donné que le récepteur est sensible aux vibrations, aux chocs et à l'eau, assurez-vous de prendre des mesures pour résister aux vibrations et à l'eau. La négligence de prendre ces mesures peut provoquer un emballement.
- Lors de l'installation du récepteur, éloignez le récepteur d'un châssis en carbone et d'un châssis métallique.
- Si des pièces métalliques installées sur une voiture RC se touchent, cela peut provoquer des bruits qui affectent les performances de réception et cela peut provoquer un emballement.
- Assurez-vous d'installer un condenseur anti-bruit sur le moteur à balais pour les voitures RC électriques. Sans tueur de bruit condenseur, cela peut provoquer du bruit et un emballement.
- Pour les pièces du système R/C telles que l'émetteur, le récepteur, les servos, l'ESC (contrôleur de vitesse FET) et la batterie de l'émetteur, utilisez des produits SANWA authentiques.

\*Lorsque vous combinez des produits autres que des produits SANWA authentiques, que vous modifiez, ajustez ou échangez des pièces à un endroit autre que SANWA, nous déclinons toute responsabilité.

# Noms de chaque partie de l'émetteur





# Fonction d'indicateur (RX-DATA)

- Le MT-5 peut vérifier les conditions de réception du signal à utiliser avec le RX-493i.
  - Les conditions peuvent être utilisées pour les appareils glitch et la vérification de la place du récepteur sur la voiture.

Il existe 2 types de données différents pour vérifier l'état du signal.

Force du signal reçu (RSS)

Indiquez la force du signal que le récepteur a reçu de l'émetteur.

La valeur sera modifiée en plaçant le récepteur et l'antenne, le circuit RC, les lieux d'opération.

Veillez à ce que la valeur ne diminue pas lors de la première conduite sur circuit ou du remplacement des récepteurs.

Taux de livraison de paquets (PDR)

Indiquez le taux de livraison des paquets que le récepteur a reçu de l'émetteur.

Les valeurs peuvent être diminuées lorsqu'un grand nombre de pilotes conduisent en même temps ou utilisent d'autres périphériques 2,4 GHz en même temps.

En cas de valeurs RSS trop faibles, les valeurs PDR sont également diminuées.

Comment définir et vérifier les données

1) Réglage de la force du signal reçu (RSS)

Sélectionnez RÉGLAGE TÉLÉMÉTRIE dans le menu Télémétrie à l'aide du multi-sélecteur, puis appuyez sur Entrée. Changer RX-DATA à DATA-TYPE (dans TLM1)

#### 2) Réglage de la force du signal reçu (RSS)

Sélectionnez RÉGLAGE TÉLÉMÉTRIE dans le menu Télémétrie à l'aide du multi-sélecteur, puis appuyez sur Entrée. Changer RX-DATA à DATA-TYPE (dans TLM2)

Une fois le réglage terminé, accédez à l'écran de télémétrie et pouvez voir RSS et PDR à l'écran.



À propos des valeurs de référence

Si le RSS est inférieur à 20, veuillez vérifier où et comment le récepteur est placé sur la voiture.

Veuillez modifier l'emplacement du récepteur pour augmenter les valeurs RSS.

\*Veuillez vous référer aux p.1 et p.9 pour le remplacement du récepteur.

Si le PDR est inférieur à 40, veuillez éteindre et redémarrer l'émetteur. Ensuite, veuillez vérifier à nouveau les valeurs PDR.

#### \*À propos des données de télémétrie

Si les données de télémétrie affichent "---", l'émetteur ne reçoit pas les données de télémétrie du récepteur.

Cela n'indique pas que le récepteur ne fonctionne pas et que le récepteur ne reçoit pas le signal de l'émetteur.

Étant donné que le signal de données de télémétrie du récepteur n'est pas plus fort que le signal de l'émetteur, l'émetteur peut ne pas obtenir les données

de télémétrie du récepteur en raison de la distance que le signal du récepteur ne peut pas atteindre.

Les données de télémétrie sur l'émetteur peuvent s'afficher sous la forme "---" dans ce cas.

En cas d'affichage "---" sur l'émetteur, veuillez vérifier pour voir le mouvement de la voiture par le fonctionnement de l'émetteur.

#### Affichage de la télémétrie

# Quand cela arrive...

Symptôme	Causer	Mesure
ll n'y a pas de puissance.	Les piles sont consommées. Les piles sont mal placées.	Remplacez par des piles neuves ou piles rechargées. Réinstallez les piles car la polarité est indiqué.
L'alimentation est coupée parfois.	Mauvaise connexion des connecteurs.	Apporter au service Sanwa
Longueur insuffisante	Les piles sont consommées.	Remplacez par des piles neuves ou piles rechargées. Si le problème ne peut pas être résolu, veuillez contacter le service Sanwa
L'alarme ne s'arrêtera pas.	Tension de la batterie de l'émetteur décroît.	Remplacer par des piles neuves ou rechargées piles.
ll n'y a pas de clic son lors de l'appui sur la touche.	Volume de la fonction BUZZER est désactivé (0).	Vérifiez la fonction BUZZER (P.56).
La vitesse d'asservissement est lent.	La fonction SPEED est réglée sur moins.	Vérifiez la fonction VITESSE (P.20).
	Tension de la batterie du récepteur décroît.	Remplacer par des piles neuves ou rechargées piles.
	La tringlerie du côté de la carrosserie est lourde.	Vérifiez si la tringlerie de la carrosserie côté bouge légèrement.
Angles de barre de gauche et le droit sont différents même lorsqu'ils sont aligné.	Le neutre du trim n'est pas aligné.	Alignez Trim et réinitialisez l'EPA. (P.29, 30)
Lors du fonctionnement, les servos ne seront pas travailler des deux côtés	Réglages de l'angle de barre de D/R et EPA sont trop grands.	Définissez l'une ou l'autre valeur en dessous de 100ÿ%. (P.19, 27, 28)
Le servo ne sera pas bouger lors de l'utilisation Gamiture.	Un côté du mouvement Trim la gamme est complète.	Réinitialiser le servo klaxon et le Trim centre. (P. 29. 30)
Ne fonctionne pas même si allumer l'émetteur et récepteur.	La liaison n'est pas terminée. Différents modèles de données et Lien de sécurité n°	Veuillez vérifier les données du modèle et la sécurité N° de lien sur l'émetteur. Veuillez lier avec le récepteur.

# Service et assistance

Ceci est garanti contre les défauts de matériaux et de fabrication du fabricant, selon les données d'achat d'origine. Cette garantie ne couvre pas les composants portés par l'utilisation ou les dommages causés par une mauvaise tension, une trempe, une modification, une mauvaise utilisation, un abus, une mauvaise écriture, une polarité inversée, l'humidité ou une utilisation en dehors de son champ d'utilisation prévu.

Les termes de cette garantie peuvent varier selon la région. Veuillez lire la carte de garantie incluse avec votre système de radiocommande pour des informations spécifiques sur la garantie.

Si vous avez des questions ou des préoccupations, nous sommes là pour vous aider. Si vous rencontrez un problème avec votre système de radiocommande, consultez d'abord le Guide de dépannage à la page 64.

Si vous avez besoin d'une aide supplémentaire qui ne peut pas être résolue à l'aide du Guide de dépannage, ou si vous avez des questions techniques, veuillez contacter le centre de service SANWA de votre région.

Pour une liste complète des distributeurs dans votre région, veuillez visiter www.sanwadenshi.com/rc/distributors.html.

> Pour le service en Amérique du Nordÿ: Serpent Amérique 5121 NW 79 Avenue Unité 03, Doral, Floride 33166 États-Unis Téléphone : (305)-677-3253 Télécopieur : (305)-675-0415 Courrielÿ: info@serpentarica.com

Entretien d'usineÿ: Instrument électronique Sanwa CO., LTD. 1-2-50 Yoshita Honmachi

Higashiosaka, Osaka, 578-0982 Japon Téléphone : 81-729-62-1277 Télécopieur : 81-729-64-2831

Courriel : rcintl@sanwa-denshi.co.jp

Les caractéristiques et les spécifications du produit peuvent varier selon la région. Tous les produits ne sont pas légaux pour une utilisation dans toutes les régions.



Veuillez noter que les produits achetés en dehors de l'Amérique du Nord ne peuvent pas être réparés sous garantie par Serpent America. Dans certains cas, nous pouvons effectuer des réparations pour les produits achetés à l'extérieur de l'Amérique du Nord, cependant, les frais de réparation et les frais d'expédition applicables seront applicables. Pour les demandes de garantie en dehors de l'Amérique du Nord, veuillez contacter le centre de service de votre région. Avant d'utiliser

### **RÉGLAGE DE LA TENSION DE LA DIRECTION ET DE L'ACCÉLÉRATEUR**

Le MT-5 peut régler la tension de la gâchette de direction/accélérateur pour faire correspondre le fonctionnement de la direction/accélérateur aux préférences de l'utilisateur.

#### Réglage de la tension de direction

En insérant un tournevis à clé hexagonale (1,5 mm) à l'endroit où pointe la flèche sur l'illustration de droite et en tournant, vous pouvez régler la tension du ressort de direction.

\*La tension du ressort est la plus douce au moment où le produit est expédié de l'usine. Au fur et à mesure que vous serrez avec un tournevis à clé hexagonale (1,5 mm), la tension du ressort sera durcie.

#### Réglage de la tension de la gâchette des gaz

En insérant un tournevis à clé hexagonale (1,5 mm) à l'endroit où pointe la flèche sur l'illustration de droite et en tournant, vous pouvez régler la tension du ressort d'accélérateur.

\*Veuillez effectuer un CALIBRAGE pour la direction et l'accélérateur lors du changement de tension. (p.59)





#### **RÉGLAGE DU GRIP PAD**

Le MT-5 peut changer un coussinet de préhension de deux types de normal/petit pour s'adapter à la taille de la main de l'utilisateur.

(La taille normale est installée en usine.) Ne tirez pas avec force car il est verrouillé sur la poignée de l'émetteur avec les languettes de la poignée (à 11 emplacements).



Avant d'utiliser

### RÉGLAGE DE LA GÂCHETTE ENTIÈREMENT RÉGLABLE

#### Réglage de la position de la gâchette

Desserrez les vis de fixation de la gâchette au dos de l'émetteur. Ensuite, ajustez la vis de réglage de la position de la gâchette à l'arrière de l'émetteur pour régler la gâchette à la position de votre choix. Lorsque vous tournez la vis de réglage de la position de la gâchette dans le sens des aiguilles d'une montre, la jauge de position de la gâchette se déplace dans la direction A. En la tournant dans le sens inverse des aiguilles d'une montre, la jauge de la position de la gâchette se déplace dans la direction B.

\* La plage de mouvement de la gâchette est de 5 mm. Si vous tournez la vis avec force au-delà de la plage, cela peut provoquer un dysfonctionnement. Une fois que vous avez réglé la position de la gâchette, serrez la vis de fixation et le réglage de la gâchette est terminé.

\*Attention au sens de rotation du

vis parce que la position de déclenchement est réglée au point le plus éloigné du côté A en usine.

#### Réglage de l'angle de déclenchement

- En commutant l'entretoise d'angle A/B/C, il est possible de régler l'angle de la gâchette d'accélérateur sur cinq niveaux.
- 1) Retirer la vis de fixation de la gâchette sur l'arrière de l'émetteur.
- 2) Ajustez l'angle en changeant la direction de l'entretoise d'angle pour avoir un angle facile à utiliser.
- Une fois l'angle de déclenchement réglé, fixez la vis de fixation du déclencheur au dos de l'émetteur.









#### Réglage de la gâchette de frein

Vous pouvez régler la position de la gâchette de frein

en fonction de vos doigts en remplaçant la gâchette de frein incluse.

La taille standard, la taille +1, la taille +2 sont incluses.

- 1) Retirez la vis de fixation de la gâchette de frein.
- Sélectionnez le déclencheur de frein en fonction de vos doigts.
- 3) Fixez la gâchette de frein par la vis.

<1>Ouvrez le couvercle du

appuyant légèrement dessus.

compartiment des piles en faisant glisser le

couvercle dans le sens de la flèche tout en



#### À PROPOS DE LA SOURCE D'ALIMENTATION



All A Source and All Assurezvous de respecter les polarités correctes.



<3> Alignez la partie convexe du couvercle du compartiment à piles et la rainure du compartiment à piles, faites glisser le couvercle dans le sens de la flèche et fermez hermétiquement.

#### À PROPOS DE LA BATTERIE EN OPTION

Lorsque vous utilisez une batterie en option, vous pouvez accéder au port de charge sur le côté de la batterie à partir du couvercle du connecteur.



#### À PROPOS DE LA CARTE MICRO SD

• MT-5 est compatible avec les cartes Micro SD. En utilisant une carte Micro SD, il est possible de sauvegarder les données du modèle et

données de télémétrie. De plus, il est possible d'effectuer une mise à jour du micrologiciel à l'aide d'une carte Micro SD lorsqu'une mise à jour du micrologiciel du MT-5 est publiée. Veuillez prendre soin de la direction. La borne métallique doit être en bas.

 Après avoir inséré la carte micro SD dans le MT-5, le fichier nommé « MT-5 » est créé et le dossier nommé « MODEL » est créé. Les données du modèle sont enregistrées dans le dossier. Si les données du journal sont exportées, le dossier nommé "Log" est créé et les données nommées "csv" sont enregistrées dans le dossier.

\* La capacité de la carte Micro SD compatible est de 32 Go maximum. Les cartes Micro SD d'autres fabricants peuvent ne pas être utilisables. Veuillez utiliser la carte Micro SD de SANWA.



Lorsque la carte micro SD est insérée, cette marque sera allumée.

	-
MODEL-01	
CUSTOM C	TIMER
© SETTING ©	TELEMETRY
	MODEL
	SYSTEM

# Connexions et installation du récepteur

#### À PROPOS DU RÉCEPTEUR



#### Indication de l'état de fonctionnement du récepteur par lumière LED

Lié	Lumièn bloue altumén * Lors de la liaiton avec 2 émethors, fumiène bloue affectores à 2 encodes d'intervale.
Pas connecté	
Dans le paramètre BIND	Flush à la lumière bleue Voyant bleu clignotant
Fonctionnement en toute sécurité de la batterie	Lumière bleue et rouge allumée
	Voyant rouge allumé

#### • RX-493i

8

Le RX-493i peut évaluer la force du signal reçu et le taux de livraison des paquets de l'émetteur.

Le RX-493i peut stocker 2 numéros d'identification d'émetteur. Il est capable de combiner l'utilisation d'un émetteur individuel qui est un réglage différent dans la course d'endurance.

Si vous vous liez avec 2 émetteurs différents, le récepteur stocke les différents émetteurs et peut fonctionner par émetteurs sans re-bind.

\*NE PEUT PAS fonctionner avec les 2 émetteurs différents en même temps. 2 ID store system est uniquement compatible avec M17 ou MT-5.

La position neutre de l'accélérateur ou les quantités de fonctionnement peuvent être différentes d'un émetteur à l'autre. Veuillez ajuster chaque réglage de l'émetteur pour s'adapter à la liaison du châssis.

Lors de la configuration d'appareils compatibles SSL avec la fonction MT-5 CODE AUX, veuillez connecter l'appareil compatible SSL au port SSL.

DOIT régler le paramètre de sécurité intégrée sur chaque émetteur.

Veuillez définir le même mode RF et le même mode de réponse que le 1er émetteur lorsque vous liez le 2ème émetteur. S'il s'agissait d'un mode différent, impossible de se lier à 2 émetteurs.

\*Si le 2e émetteur était en mode RF et en mode de réponse différents du 1er émetteur, le numéro d'identification du 1er émetteur est supprimé et n'écrit que le 2e émetteur.

\*Si vous avez lié le 3e émetteur, le numéro d'identification du 1er émetteur sera supprimé.

\* Lors de la première utilisation, veuillez lier avec le récepteur. (p.49)

#### À PROPOS DE LA MANIPULATION DE L'ANTENNE

- La distance de réception peut varier en fonction de l'emplacement où le récepteur et l'antenne sont installés.
- Pour protéger la partie réception (à 3 cm du haut) du l'antenne, assurez-vous de placer l'antenne dans le tuyau d'antenne comme indiqué sur l'illustration de droite afin que le haut de l'antenne ne soit pas exposé à l'extérieur du tuyau d'antenne.
- Ne pliez pas la partie de réception de l'antenne ou le câble coaxial de l'antenne car une rupture peut se produire à l'intérieur.
- Ne tirez pas sur le câble coaxial avec force. Cela pourrait endommager l'intérieur du récepteur.
- Installez l'antenne sur une voiture RC de sorte que la partie de réception de l'antenne soit aussi haute que possible.
- Ne coupez pas ou ne coincez pas la partie de réception de l'antenne ou le câble coaxial de l'antenne car la sensibilité du récepteur pourrait diminuer.
- Maintenez l'antenne du récepteur éloignée du moteur et de l'ESC (contrôleur de vitesse FET), y compris les câbles, et élevez-la bien droite.





ÿCas de connexion du servo PGS et du SUPER VORTEX Gen2 / PRO / Stock / SV-D2 au port SSL



\*Veuillez consulter notre site Web pour tout autre exemple. http://www.sanwa-denshi.com

# Noter

- Si le connecteur est débranché en raison d'une vibration pendant le fonctionnement, cela peut provoquer un emballement. Connecter le connecteur du récepteur, des servos et des interrupteurs en toute sécurité.
- Étant donné que le récepteur est sensible aux vibrations, aux chocs et à l'eau, assurez-vous de prendre des mesures pour résister aux vibrations et à l'eau. La négligence de prendre ces mesures peut provoquer un emballement.
- Lors de l'installation du récepteur, éloignez le récepteur d'un châssis en carbone et d'un châssis métallique.
- Si des pièces métalliques installées sur une voiture RC se touchent, cela peut provoquer des bruits qui affectent les performances de réception et cela
  peut provoquer un emballement.
- Assurez-vous d'installer un condenseur anti-bruit sur le moteur à balais pour les voitures RC électriques. Sans tueur de bruit condenseur, cela peut provoquer du bruit et un emballement.
- Pour les pièces du système R/C telles que l'émetteur, le récepteur, les servos, l'ESC (contrôleur de vitesse FET) et la batterie de l'émetteur, utilisez des produits SANWA authentiques.

\*Lorsque vous combinez des produits autres que des produits SANWA authentiques, que vous modifiez, ajustez ou échangez des pièces à un endroit autre que SANWA, nous déclinons toute responsabilité.

#### dix

# Noms de chaque partie de l'émetteur







#### À PROPOS DE L'ALARME DE MISE SOUS TENSION

 MT-5 affiche "Pas de fonctionnement" avec une alarme d'avertissement après 10 minutes sans volant, gâchette d'accélérateur et interrupteurs. L'alarme est désactivée si le volant, la gâchette d'accélérateur ou un interrupteur est actionné. Si vous ne les utilisez pas, éteignez l'alimentation.

\* Si l'émetteur a été allumé pendant une durée extrêmement longue, la batterie de l'émetteur serait trop déchargée et entraînerait des dommages. Les dommages à la batterie entraîneraient une fuite de liquide de batterie, une inflammation, une détonation, etc.

#### À PROPOS DU PANNEAU D'AFFICHAGE

- Chaque fonction du MT-5 vous permet de sélectionner directement une fonction avec le multi-sélecteur.
- Vous pouvez configurer chaque fonction de canal séparément.
- Lorsque vous allumez l'interrupteur d'alimentation, l'écran supérieur se lance après l'affichage de l'écran boost (lorsque le paramètre de démarrage est activé). Lors de la modification de chaque paramètre, sélectionnez le menu en utilisant le multi-sélecteur.



Affichage des menus	MODEL-01	Ĺ
d'entrée pour passer du menu si	🕾 CUSTOM 🗁 TIMER	)
		)
	THFUNCTION COMODEL	)
	C AUX C SYSTEM	]

#### À PROPOS DE LA STRUCTURE DES MENUS

• L'utilisateur peut configurer des fonctions et effectuer facilement un appel de mémoire de modèle en utilisant

chaque touche. • Le menu comprend Réglage, AUX, PERSONNALISÉ, MODÈLE, TÉLÉMÉTRIE, TH-FONCTION, MINUTERIE et SYSTÈME et les fonctionnalités associées sont incluses dans chaque menu.



## À PROPOS DU MENU RACCOURCI

• MT-5 dispose d'une fonctionnalité de menu de raccourcis qui est lancé lorsque l'utilisateur effectue une opération clé lors de l'utilisation l'interrupteur d'alimentation.

Lorsque vous allumez l'interrupteur d'alimentation tout en maintenant le bouton de retour enfoncé, il devient la sélection directe du modèle. Lorsque vous allumez l'interrupteur d'alimentation tout en maintenant l'opération Enter enfoncée, la fonction de configuration rapide se lance. La sélection directe de modèle est une fonction permettant de sélectionner rapidement un modèle à exécuter et la configuration rapide est une fonction permettant diverses configurations avec une utilisation facile lors de la configuration d'une nouvelle voiture RC.

La fonction de configuration rapide est définie dans l'ordre suivant à l'aide de l'opération Enter après le lancement.
 Sélection du modèle ÿ Sélection du type ÿ Initialisation du modèle ÿ Sélection des modes RF ÿ Sélection de la réponse
 ModeÿBINDÿSetting Base

#### SÉLECTION DIRECTE DU MODÈLE < MODÈLE DIRECT>

- Sélection directe du modèle
- 1) Allumez l'interrupteur d'alimentation en maintenant le bouton Retour enfoncé.





2) Sélection du modèle

Sélectionnez un modèle que vous souhaitez appeler avec le multi-sélecteur. •Plage de sélectionÿ: M01 ~ M20

 Déplacez le curseur sur le modèle et choisissez le modèle en saisissant l'opération.

Un message s'affiche à l'écran. Sélectionnez un modèle après l'affichage.

<1>Écran de sélection du modèle

Af	fichage du mode RF
(DIRECT MODEL)	
MOI MODEL-01	<fh5></fh5>
MODEL-01	<fh5></fh5>
MODEL-02	<fh5></fh5>
MODEL-03	<fh5></fh5>
MODEL-04	<fh5></fh5>
MODEL-05	<fh5></fh5>

<2> L'écran de confirmation Le modèle a modifier s'affiche

<pre><direct model<="" pre=""></direct></pre>	.>/ 1
MOIMODEL-01/	<fh5></fh5>
MODEL-02	
Select this	model?
NO 🗡 🖬	S

NonÿRetour à <1>.

OuiÿChanger de modèle et déplacer vers le haut.

MODEL-02	
SANWA RES	(9) FH5 TELE
[ST] D/R CUR SPD ALB	© 13:48 011c ■10/12(WED)
	DRY 4.4V
	LAP 00:00
	ST
A2 (NOR	TH

#### À PROPOS DU MENU RACCOURCI

#### ASSISTANT DE CONFIGURATION RAPIDE

Configuration rapide

1) Allumez l'interrupteur d'alimentation pendant l'opération d'entrée.



2) L'écran de configuration rapide s'affiche.

Lorsque vous effectuez l'opération Enter, l'assistant de configuration rapide est lancé.

- 3) Lorsque l'écran passe à l'écran de sélection du modèle, sélectionnez un modèle à configurer à l'aide du multi-sélecteur. Lorsqu'un modèle à définir est sélectionné, définissez-le avec l'opération Enter.
- 4) Lorsque l'écran passe à l'écran de sélection du type de voiture, sélectionnez un Type de voiture à l'aide du multi-sélecteur. Lorsqu'un type de voiture est sélectionné, définissez-le avec l'opération Enter.

#### Configuration du type

•Plage de réglageÿ: NORME DE VOITURE EP EP CAR (UNITÉ LED) EP CAR (SVZ) EP CAR (SVD) EP CAR (SV-D2) EP CAR (SV-D2) NORME DE VOITURE GP 1/5 GP VOITURE DOUBLE BR1 1/5 GP VOITURE DOUBLE BR2 CHENILLE 4WS / MOA

#### •Par défautÿ:

NORME DE VOITURE EP

\*Le fonctionnement des canaux de chaque type sera le suivant.

				-	-	-				
CH	PE CAR LA NORME	PE CAR (UNITÉ DEL)	PE CAR (SVZ)	PE CAR (SVD)	PE CAR (SV-D2)	PE CAR (SV-G2P)	GP CAR LA NORME	15 ginicalize DOUBLE BR1	15 généralete DOUBLE BR2	CHENILLE 4WS/MOA
CH1	PILOTAGE	DIRECTION	DIRECTION	DIRECTION	PILOTAGE	PILOTAGE	DIRECTION	PILOTAGE 1	PILOTAGE	PILOTAGE F
CH2	ESC	ESC	ESC	ESC	ESC	ESC	MANETTE DE GAZ	MANETTE DE GAZ	MANETTE DE GAZ	ESC F
СНЗ	AUX1	LED-ST	CODE5	CODE5	CODE10	CODE10	AUX1	PILOTAGE 2	FREIN R	PILOTAGE R
CH4	AUX2	LED-TH	CODE5	CODE5	CODE10	CODE10 C	ODE10	FREIN F	FREIN F	ESC R



\*Sélectionnez un type à utiliser selon une R/C.

- Lorsque vous décidez du type de voiture à l'aide de la touche Entrée, l'écran passe à Écran d'initialisation (initialisation du modèle). Effectuez l'initialisation après le message.
- Lorsque l'initialisation (Initialisation du modèle) est terminée, l'écran passe à l'écran de sélection du mode RF.

MT-5 est uniquement compatible avec le mode RF

FH5. •Par défautÿ: FH5

•Récepteurs compatiblesÿ: FH5

RX-491, RX-492, RX-493, RX-493i

7) Une fois le mode RF du récepteur déterminé, l'écran

passe à l'écran du mode de réponse. Réglez le mode de réponse en fonction des servos et de l'équipement à utiliser. Réglez avec la touche Haut/Bas et finalisez avec la touche Entrée.

• Plage de réglage : NOR (servo normal/analogique)

SHR (haute réponse/servo numérique) SSR (Super Réponse / SRG Servo) SUR (réponse ultra/servo PGS)

Par défautÿ: NOR (servo Normal/Analogique)

\*Si vous ne connaissez pas le mode de réponse compatible avec l'appareil, veuillez définir NOR.

\* Si vous utilisez des appareils connectés avec un mauvais mode de réponse, les appareils peuvent être défectueux ou cassés.

- 8) Lorsque le réglage du mode de réponse est terminé, l'écran passe à l'écran de configuration BIND. Suivez le message à l'écran et démarrez la liaison.
- Lorsque la liaison (BIND) est terminée, l'écran passe à la base Écran de configuration. Paramétrage complet pour chaque canal (voir P. 26-28).
- 10)Lorsque le réglage de la base est terminé, l'assistant de configuration se termine. Si vous appuyez sur le bouton Entrée, l'écran passe à l'écran supérieur.



#### IMPORTANT

- Veuillez noter que les servos analogiques ne fonctionnent pas en modes SHR/SSR/SUR. Si vous utilisez par erreur les servos analogiques dans SHR/SSR/SUR fonctionne, cela ne fonctionne pas normalement et les servos seront cassés. N'utilisez jamais de servos analogiques dans les modes SHR/SSR/SUR. Pour les servos numériques (SRG, ERB, ERS Series et Digital ERG Series), le mode NOR ou SHR fonctionne.
- Le mode SSR fonctionne uniquement pour PGS, SRG Servos, séries SUPER VORTEX/SV-PLUS, HV-12, STOCK SPECIAL et HV-01.
- Le mode SUR ne fonctionne que pour le servo PGS, SUPER VORTEX Gen2 / PRO / SV-D2. •
- Avec mode SHR/SSR/SUR, BL-RACER, BL-FORCE, F2000, F2200. F3000 F3300, SBL-01 02 et 03CL ne fonctionnent pas. Assurez-vous de les utiliser en mode NOR.
- BL-SIGMA, SV-08, HV-10, HV-12 et F2500 fonctionnent en modes NOR/SHR.
- Veuillez lire le manuel d'utilisation du contrôleur de vitesse.

DOUBLE TAUX [D/R]	RÉGLAGE
<ul> <li>Vous pouvez régler l'angle de barre lorsque vous actionnez le volant Pour correspondre à la voiture RC ou à l'état de la route, ajustez l'a * Vous pouvez régler la direction à droite et à gauche en même ten également régler le côté frein plus précisément qu'avec l'EPA.</li> </ul>	et la gâchette d'accélérateur à leur maximum. angle du gouvernail pendant que vous travaillez. nps et accélérer séparément pour les côtés haut et frein. Vous pouve:
<ul> <li>N'augmentez pas le taux de réglage des doubles taux (D/R) à partir o actionnant le volant et la gâchette d'accélérateur.</li> </ul>	de la condition dans laquelle la tringlerie se verrouille en
<ul> <li>Vous pouvez également ajuster plus précisément en ajustant les dou *Lorsque AUX1/AUX2 sont réglés sur CODE5/CODE10, le change</li> </ul>	bles taux du côté accélérateur. ment de réglage de D/R ne sera pas répercuté sur la performance.
1) Sélectionnez [RÉGLAGE] avec le multi-sélecteur et validez.	
<ol> <li>Sélectionnez les fonctions [ST/TH (H, L)/AUX1/AUX2] à régler avec la touche Select.</li> </ol>	
3) Déterminez la fonction à régler avec la touche Entrée. Réglez la valeur de DUAL RATE à l'aide du multi-sélecteur.	
4) Pendant le fonctionnement, les doubles taux de direction peuvent être ajustés avec Trim 3, les doubles taux de frein peuvent être ajustés avec Trim 4. Il est possible d'attribuer	ENTRER 🖶 🏠 ARRIÈRE Écran de sélection des taux doubles
d'autres fonctions aux Trim 3 et Trim 4 avec la fonction d'affectation de touche (P. 52).	Sélectionnez le canal par le bouton Select
*Lors de l'annulation d'une fonction sélectionnée, utilisez le bouton Retour.	DZR RATE 100% SPEED CURVE
ST/TH-H/AUX1/AUX2ÿ:ÿ0ÿ% ~ 100ÿ% TH-Lÿ: 0ÿ% ÿ 120ÿ%	F∕S BASE TRIM ⊠⊡
•Par défautÿ: ST/TH/AUX1/AUX2ÿ: 100ÿ%	entrer 🚽 🏠 Arrière
Garniture4	Écran de sélection des taux doubles de direction
Sanua Gamiture3	SETTING SED CH (STEERING) D/R RATE SPEED CURVE F/S BASE
*Assurez-vous que les	
servos ne se verrouillent pas pour faire un déclici?!	

#### SUPPLÉMENT

• Ajustez le point final de la tringlerie direction/accélérateur avant d'ajuster les doubles taux (P. 27, 28).

V	TESSE		RÉGLAG	E	
aractéristiques pour contrô affectée même lors d'une côté de l'accélérateur, un *Lorsque vous réglez AUX T	ler la vitesse des servos utilisés pour l e opération soudaine. Du côté de la dir ne montée stable d'un virage par l'accé YPE sur [CODE5/CODE10], le réglage de l	la direction et l'a rection, un travai élérateur fonctior la fonction de vites	ccélérateur. En réglant, l en virage en douceur c ine avec une puissance se du canal AUX n'affecte p	la voiture RC n devient possible économisée. pas les performan	'est pas e et du ces.
*Lorsque vous réglez la vites	sse du canal AUX, faites-le en utilisant la dir	rection/l'accélérate	ur comme référence.		
[ST]•	VITESSE DE	DIRECTION			
Ine fonction pour retarder la v	/itesse des servos de direction par rappo	ort à l'opération de	e direction. Vous pouvez	régler la vitesse	de directio
avant et arrière individuelle	ment. Pour un fonctionnement de la dire	ection plus lent qu	le le réglage, la fonction d	de vitesse ne fon	ctionne pa
) [ST (Direction)] avec la touche	e Select.		FORWARD	FORWARD	
Réglage sur le côté avant [FO	RWARD]		RETURN	RETURN	
Sélectionnez [FORWARD] a	vec la touche Enter et réglez		L	N	R
la valeur de réglage par mu	lti-sélecteur.		End' Nei	utral	'En
*Lors de l'annulation d'une fo	onction sélectionnée, utilisez la touche Reto	our.	Choisissez [ST] à l'aide du bo	uton de sélection	
•Plage de réglage : 0ÿ-100			SEL ING SED ≻CH ISTEERING	1 I	
•Par défautÿ: 0			D/R FORWA	ARD	0
			SPEED RETUR	RN	0
) Réglage du côté retour [RETL	JRN]				
Sélectionnez [RETOUR] ave	c la touche Entrée et réglez		BASE		
la valeur de réglage à l'aide	du multi-sélecteur.				
•Plage de réglage : 0ÿ-100					
Plage de réglage : 0ÿ-100     Par défautÿ: 0     *Régler pendant le fonctionn après le réglage, réglez la va	ement réel. Lorsque vous n'utilisez pas les aleur sur 0 % (linéaire). • Pour conduire une voiture RC, un fonction	fonctions ou lorsqu	l'une valeur de réglage ne p	peut pas être déte	erminée mêr
Plage de réglage : 0ÿ-100     Par défautÿ: 0     *Régler pendant le fonctionn après le réglage, réglez la va     SUPPLÉMENT	ement réel. Lorsque vous n'utilisez pas les aleur sur 0 % (linéaire). • Pour conduire une voiture RC, un fonction important et un fonctionnement excessif inutiles et permet des virages en douceu • Lorsque la vitesse de direction et la court	fonctions ou lorsqu nnement de la dire n'est pas recomma r. be de direction son	l'une valeur de réglage ne p ction adapté au mouvement ndé. La vitesse de direction	peut pas être déte : de la voiture RC 1 peut minimiser le olé.	erminée mêr est es opération
Plage de réglage : 0ÿ-100     Par défautÿ: 0     *Régler pendant le fonctionn après le réglage, réglez la va	ement réel. Lorsque vous n'utilisez pas les aleur sur 0 % (linéaire). • Pour conduire une voiture RC, un fonction important et un fonctionnement excessif inutiles et permet des virages en douceu • Lorsque la vitesse de direction et la courte VITESSE D'A	fonctions ou lorsqu nnement de la dire n'est pas recomma r. De de direction son CCÉLÉRAT	u'une valeur de réglage ne p ction adapté au mouvement ndé. La vitesse de direction : combinées, l'effet est doub	peut pas être déte de la voiture RC n peut minimiser le blé.	erminée mêr est es opération
<ul> <li>Plage de réglage : 0ÿ-100</li> <li>Par défautÿ: 0</li> <li>*Régler pendant le fonctionn après le réglage, réglez la va</li> </ul> SUPPLÉMENT [E] Une fonction pour ralentir la vita	ement réel. Lorsque vous n'utilisez pas les aleur sur 0 % (linéaire). • Pour conduire une voiture RC, un fonction important et un fonctionnement excessif inutiles et permet des virages en douceu • Lorsque la vitesse de direction et la court VITESSE D'A esse de performance des servos d'accéléra	fonctions ou lorsqu nnement de la direc n'est pas recomma r. be de direction son <b>CCÉLÉRAT</b> Iteur et retarder la	u'une valeur de réglage ne p ction adapté au mouvement ndé. La vitesse de direction : combinées, l'effet est doub EUR	peut pas être déte t de la voiture RC n peut minimiser le olé.	est est s opération
<ul> <li>Plage de réglage : 0ÿ-100</li> <li>Par défautÿ: 0</li> <li>*Régler pendant le fonctionn après le réglage, réglez la va</li> </ul> SUPPLÉMENT [E] Une fonction pour ralentir la vitt de l'accélérateur. Vous pouv	ement réel. Lorsque vous n'utilisez pas les aleur sur 0 % (linéaire). • Pour conduire une voiture RC, un fonction important et un fonctionnement excessif inutiles et permet des virages en douceu • Lorsque la vitesse de direction et la courte VITESSE D'A 2556 de performance des servos d'accéléra ez réoler la vitesse d'entrée des gaz (avant	fonctions ou lorsqu nnement de la direu n'est pas recomma r. be de direction son <b>CCÉLÉRAT</b> iteur et retarder la ) et de retour (reto	u'une valeur de réglage ne p ction adapté au mouvement ndé. La vitesse de direction : combinées, l'effet est doub EUR réponse du contrôleur de vi ur) individuellement. La fon	peut pas être déte t de la voiture RC a peut minimiser le plé.	erminée mêr est es opération nctionneme e fonctionne
<ul> <li>Plage de réglage : 0ÿ-100</li> <li>Par défautÿ: 0</li> <li>*Régler pendant le fonctionn après le réglage, réglez la va</li> <li>SUPPLÉMENT</li> </ul> [E] Une fonction pour ralentir la vitt de l'accélérateur. Vous pouv pas avec un fonctionnement	ement réel. Lorsque vous n'utilisez pas les aleur sur 0 % (linéaire). • Pour conduire une voiture RC, un fonction important et un fonctionnement excessif inutiles et permet des virages en douceu • Lorsque la vitesse de direction et la courte <b>VITESSE D'A</b> esse de performance des servos d'accéléra ez régler la vitesse d'entrée des gaz (avant de l'accélérateur plus lent que le réglage.	fonctions ou lorsqu nnement de la dire n'est pas recomma r. De de direction son <b>CCÉLÉRAT</b> iteur et retarder la ) et de retour (reto	l'une valeur de réglage ne p ction adapté au mouvement ndé. La vitesse de direction combinées, l'effet est doub <b>EUR</b> réponse du contrôleur de vi ur) individuellement. La fon	peut pas être déte de la voiture RC peut minimiser le plé. tesse contre le fo ction de vitesse n	erminée mêr est es opération nctionneme e fonctionne
<ul> <li>Plage de réglage : 0ÿ-100</li> <li>Par défautÿ: 0</li> <li>*Régler pendant le fonctionn après le réglage, réglez la va</li> <li>SUPPLÉMENT</li> </ul> [E] Une fonction pour ralentir la vita de l'accélérateur. Vous pouv pas avec un fonctionnement *Le réglage est uniquement [	ement réel. Lorsque vous n'utilisez pas les aleur sur 0 % (linéaire). • Pour conduire une voiture RC, un fonction important et un fonctionnement excessif inutiles et permet des virages en douceu • Lorsque la vitesse de direction et la court VITESSE D'A esse de performance des servos d'accéléra ez régler la vitesse d'entrée des gaz (avant de l'accélérateur plus lent que le réglage. pour le côté haut et le côté frein ne peut pas	fonctions ou lorsqu nnement de la direr n'est pas recomma r. De de direction son <b>CCÉLÉRAT</b> iteur et retarder la ) et de retour (reto s être réglé.	u'une valeur de réglage ne p ction adapté au mouvement ndé. La vitesse de direction combinées, l'effet est doub <b>EUR</b> réponse du contrôleur de vi ur) individuellement. La fon-	peut pas être déte t de la voiture RC n peut minimiser le olé. tesse contre le fo ction de vitesse n	est est s opération nctionneme e fonctionne
<ul> <li>Plage de réglage : 0ÿ-100</li> <li>Par défautÿ: 0</li> <li>*Régler pendant le fonctionn après le réglage, réglez la va</li> <li>SUPPLÉMENT</li> </ul> [E] Une fonction pour ralentir la vita de l'accélérateur. Vous pouv pas avec un fonctionnement *Le réglage est uniquement ] Sélectionnez [TH (Throttle)] a	ement réel. Lorsque vous n'utilisez pas les aleur sur 0 % (linéaire).  • Pour conduire une voiture RC, un fonction important et un fonctionnement excessif inutiles et permet des virages en douceu • Lorsque la vitesse de direction et la court <b>VITESSE D'A</b> esse de performance des servos d'accéléra ez régler la vitesse d'entrée des gaz (avant de l'accélérateur plus lent que le réglage. pour le côté haut et le côté frein ne peut pas vec la touche Select.	fonctions ou lorsqu nnement de la diren n'est pas recomma r. be de direction son <b>CCÉLÉRAT</b> teur et retarder la ) et de retour (reto s être réglé.	d'une valeur de réglage ne p ction adapté au mouvement ndé. La vitesse de direction combinées, l'effet est doub EUR réponse du contrôleur de vi ur) individuellement. La fon-	peut pas être déte t de la voiture RC n peut minimiser le olé.	erminée mêi est is opération nctionneme e fonctionne
<ul> <li>Plage de réglage : 0ÿ-100</li> <li>Par défautÿ: 0</li> <li>*Régler pendant le fonctionn après le réglage, réglez la va</li> <li>SUPPLÉMENT</li> </ul> [E] Une fonction pour ralentir la vita de l'accélérateur. Vous pouv pas avec un fonctionnement *Le réglage est uniquement jo Sélectionnez [TH (Throttle)] a Réglage sur le côté avant [FO	ement réel. Lorsque vous n'utilisez pas les aleur sur 0 % (linéaire). • Pour conduire une voiture RC, un fonction important et un fonctionnement excessif inutiles et permet des virages en douceu • Lorsque la vitesse de direction et la court <b>VITESSE D'A</b> esse de performance des servos d'accéléra ez régler la vitesse d'entrée des gaz (avant de l'accélérateur plus lent que le réglage. pour le côté haut et le côté frein ne peut pas vec la touche Select. RWARD]	fonctions ou lorsqu nnement de la diren n'est pas recomma r. be de direction som <b>CCÉLÉRAT</b> Iteur et retarder la ) et de retour (retor s être réglé.	u'une valeur de réglage ne p ction adapté au mouvement ndé. La vitesse de direction : combinées, l'effet est doub EUR réponse du contrôleur de vi ur) individuellement. La fond EFFRONTE RETOURNER	tesse contre le fo	erminée mêr est is opération nctionneme e fonctionne
<ul> <li>Plage de réglage : 0ÿ-100</li> <li>Par défautÿ: 0</li> <li>*Régler pendant le fonctionn après le réglage, réglez la vant SUPPLÉMENT</li> </ul> [E] Une fonction pour ralentir la vitu de l'accélérateur. Vous pouv pas avec un fonctionnement *Le réglage est uniquement 0 Sélectionnez [TH (Throttle)] a Réglage sur le côté avant [FO Sélectionnez [FORWARD] a	ement réel. Lorsque vous n'utilisez pas les aleur sur 0 % (linéaire). • Pour conduire une voiture RC, un fonction important et un fonctionnement excessif inutiles et permet des virages en douceu • Lorsque la vitesse de direction et la court <b>VITESSE D'A</b> esse de performance des servos d'accéléra ez régler la vitesse d'entrée des gaz (avant de l'accélérateur plus lent que le réglage. pour le côté haut et le côté frein ne peut pas vec la touche Select. RWARD] vec la touche Enter et réglez la valeur de	fonctions ou lorsqu nnement de la direr n'est pas recomma r. De de direction son CCÉLÉRAT atteur et retarder la ) et de retour (retor s être réglé.	u'une valeur de réglage ne p ction adapté au mouvement ndé. La vitesse de direction combinées, l'effet est doub EUR réponse du contrôleur de vi ur) individuellement. La fond EFFRONTE RETOURNER	t de la voiture RC peut minimiser le plé. tesse contre le fo ction de vitesse n	erminée mêl est is opération nctionneme e fonctionne
<ul> <li>Plage de réglage : 0ÿ-100</li> <li>Par défautÿ: 0</li> <li>*Régler pendant le fonctionn après le réglage, réglez la vant SUPPLÉMENT</li> </ul> [E] Une fonction pour ralentir la vitte de l'accélérateur. Vous pouv pas avec un fonctionnement *Le réglage est uniquement b Sélectionnez [TH (Throttle)] a 0 Réglage sur le côté avant [FO Sélectionnez [FORWARD] a réglage à l'aide du multi-séle	ement réel. Lorsque vous n'utilisez pas les aleur sur 0 % (linéaire). • Pour conduire une voiture RC, un fonction important et un fonctionnement excessif inutiles et permet des virages en douceu • Lorsque la vitesse de direction et la court <b>VITESSE D'A</b> esse de performance des servos d'accéléra ez régler la vitesse d'entrée des gaz (avant de l'accélérateur plus lent que le réglage. pour le côté haut et le côté frein ne peut pas vec la touche Select. RWARD] vec la touche Enter et réglez la valeur de cteur.	fonctions ou lorsqu nnement de la direr n'est pas recomma r. be de direction som <b>CCÉLÉRAT</b> Iteur et retarder la ) et de retour (reto s être réglé.	u'une valeur de réglage ne p ction adapté au mouvement ndé. La vitesse de direction combinées, l'effet est doub EUR réponse du contrôleur de vi ur) individuellement. La fond	t de la voiture RC peut minimiser le plé. tesse contre le fo ction de vitesse n y Neutre	erminée mêr est es opération nctionneme e fonctionne
<ul> <li>Plage de réglage : 0ÿ-100</li> <li>Par défautÿ: 0</li> <li>*Régler pendant le fonctionn après le réglage, réglez la va</li> <li>SUPPLÉMENT</li> </ul> [E] Une fonction pour ralentir la vitte de l'accélérateur. Vous pouv pas avec un fonctionnement *Le réglage est uniquement [ ) Sélectionnez [TH (Throttle)] a ) Réglage sur le côté avant [FO Sélectionnez [FORWARD] a réglage à l'aide du multi-séle *Lors de l'annulation d'une for	ement réel. Lorsque vous n'utilisez pas les aleur sur 0 % (linéaire). • Pour conduire une voiture RC, un fonction important et un fonctionnement excessif inutiles et permet des virages en douceu • Lorsque la vitesse de direction et la court <b>VITESSE D'A</b> asse de performance des servos d'accéléra ez régler la vitesse d'entrée des gaz (avant de l'accélérateur plus lent que le réglage. pour le côté haut et le côté frein ne peut pas vec la touche Select. RWARD] vec la touche Enter et réglez la valeur de cteur. nction sélectionnée, utilisez la touche Reto	fonctions ou lorsqu nnement de la direr n'est pas recomma r. be de direction son <b>CCÉLÉRAT</b> iteur et retarder la la ) et de retour (retor s être réglé.	u'une valeur de réglage ne p ction adapté au mouvement indé. La vitesse de direction combinées, l'effet est doub EUR réponse du contrôleur de vi ur) individuellement. La fon <u>V</u> Finir Choisissez ITHI avec le bouton	t de la voiture RC a peut minimiser le olé. tesse contre le fo ction de vitesse n Vitesse n vitesse contre le fo ction de vitesse n de sélection	erminée mêl est es opération nctionneme e fonctionne
<ul> <li>Plage de réglage : 0ÿ-100</li> <li>Par défautÿ: 0</li> <li>*Régler pendant le fonctionn après le réglage, réglez la va</li> <li>SUPPLÉMENT</li> </ul> [E] Une fonction pour ralentir la vitt de l'accélérateur. Vous pouv pas avec un fonctionnement *Le réglage est uniquement [ ) Sélectionnez [TH (Throttle)] a ) Réglage sur le côté avant [FO Sélectionnez [FORWARD] a réglage à l'aide du multi-séle *Lors de l'annulation d'une for	ement réel. Lorsque vous n'utilisez pas les aleur sur 0 % (linéaire). • Pour conduire une voiture RC, un fonction important et un fonctionnement excessif inutiles et permet des virages en douceu • Lorsque la vitesse de direction et la court <b>VITESSE D'A</b> esse de performance des servos d'accéléra ez régler la vitesse d'entrée des gaz (avant de l'accélérateur plus lent que le réglage. pour le côté haut et le côté frein ne peut pas vec la touche Select. RWARD] vec la touche Enter et réglez la valeur de cteur. unction sélectionnée, utilisez la touche Reto	fonctions ou lorsqu nnement de la direu n'est pas recomma r. De de direction som <b>CCÉLÉRAT</b> iteur et retarder la ) et de retour (retor s être réglé.	u'une valeur de réglage ne p ction adapté au mouvement ndé. La vitesse de direction combinées, l'effet est doub EUR réponse du contrôleur de vi ur) individuellement. La fon-	t de la voiture RC a peut minimiser le plé. tesse contre le fo ction de vitesse n y Neutre de sélection	erminée mêr est es opération nctionneme e fonctionne
<ul> <li>Plage de réglage : 0ÿ-100</li> <li>Par défautÿ: 0</li> <li>*Régler pendant le fonctionn après le réglage, réglez la va</li> <li>SUPPLÉMENT</li> </ul> [E] Une fonction pour ralentir la vitt de l'accélérateur. Vous pouv pas avec un fonctionnement *Le réglage est uniquement [ ) Sélectionnez [TH (Throttle)] ai ) Réglage sur le côté avant [FO Sélectionnez [FORWARD] a réglage à l'aide du multi-séle *Lors de l'annulation d'une for •Plage de réglage : 0ÿ-100	ement réel. Lorsque vous n'utilisez pas les aleur sur 0 % (linéaire). • Pour conduire une voiture RC, un fonction important et un fonctionnement excessif inutiles et permet des virages en douceu • Lorsque la vitesse de direction et la court <b>VITESSE D'A</b> esse de performance des servos d'accéléra ez régler la vitesse d'entrée des gaz (avant de l'accélérateur plus lent que le réglage. pour le côté haut et le côté frein ne peut pas vec la touche Select. RWARD] vec la touche Enter et réglez la valeur de cteur. unction sélectionnée, utilisez la touche Reto	fonctions ou lorsqu nnement de la dire n'est pas recomma r. De de direction son CCÉLÉRAT iteur et retarder la ) et de retour (retor s être réglé.	u'une valeur de réglage ne p ction adapté au mouvement ndé. La vitesse de direction combinées, l'effet est doub EUR réponse du contrôleur de vi ur) individuellement. La fon- presente RETOURNER ÿ Finir Choisissez [TH] avec le bouton SETTING	t de la voiture RC a peut minimiser le plé. tesse contre le fo ction de vitesse n	erminée mêr est es opération nctionneme e fonctionne
<ul> <li>Plage de réglage : 0ÿ-100</li> <li>Par défautÿ: 0</li> <li>*Régler pendant le fonctionn après le réglage, réglez la va</li> <li>SUPPLÉMENT</li> <li>[E]</li> <li>Une fonction pour ralentir la vité de l'accélérateur. Vous pouv pas avec un fonctionnement *Le réglage est uniquement ()</li> <li>Sélectionnez [TH (Throttle)] at ) Réglage sur le côté avant [FO Sélectionnez [FORWARD] a réglage à l'aide du multi-séle *Lors de l'annulation d'une fo e-Plage de réglage : 0ÿ-100</li> <li>Par défautÿ: 0</li> </ul>	ement réel. Lorsque vous n'utilisez pas les aleur sur 0 % (linéaire). • Pour conduire une voiture RC, un fonction important et un fonctionnement excessif inutiles et permet des virages en douceu • Lorsque la vitesse de direction et la court <b>VITESSE D'A</b> esse de performance des servos d'accéléra ez régler la vitesse d'entrée des gaz (avant de l'accélérateur plus lent que le réglage. pour le côté haut et le côté frein ne peut pas vec la touche Select. RWARD] vec la touche Enter et réglez la valeur de cteur. inction sélectionnée, utilisez la touche Reto	fonctions ou lorsqu nnement de la direu n'est pas recomma r. De de direction son <b>CCÉLÉRAT</b> iteur et retarder la ) et de retour (retor s être réglé.	u'une valeur de réglage ne p  tion adapté au mouvement ndé. La vitesse de direction  combinées, l'effet est doub  EUR  réponse du contrôleur de vi  ur) individuellement. La fon  individuellement. La fon  EFFRONTE  RETOURRER  ÿ  Finir  Choisissez [TH] avec le bouton  SED CH ETHROTTLES  DR FORWAR	tesse contre le fo ction de vitesse n veutre de sélection	erminée mêr est es opération nctionneme e fonctionne
<ul> <li>Plage de réglage : 0ÿ-100</li> <li>Par défautÿ: 0</li> <li>*Régler pendant le fonctionn après le réglage, réglez la va</li> <li>SUPPLÉMENT</li> </ul> [E] Une fonction pour ralentir la vité de l'accélérateur. Vous pouv pas avec un fonctionnement *Le réglage est uniquement [ ) Sélectionnez [TH (Throttle)] a ) Réglage sur le côté avant [FO Sélectionnez [FORWARD] a réglage à l'aide du multi-séle *Lors de l'annulation d'une for •Plage de réglage : 0ÿ-100 •Par défautÿ: 0 ) Réglage côté retour (RETURN)	<ul> <li>ement réel. Lorsque vous n'utilisez pas les aleur sur 0 % (linéaire).</li> <li>Pour conduire une voiture RC, un fonction important et un fonctionnement excessif inutiles et permet des virages en douceu</li> <li>Lorsque la vitesse de direction et la court</li> <li>VITESSE D'A</li> <li>esse de performance des servos d'accéléra ez régler la vitesse d'entrée des gaz (avant de l'accélérateur plus lent que le réglage. pour le côté haut et le côté frein ne peut pas vec la touche Select.</li> <li>RWARD]</li> <li>vec la touche Enter et réglez la valeur de cteur.</li> <li>unction sélectionnée, utilisez la touche Reto</li> </ul>	fonctions ou lorsqu nnement de la direr n'est pas recomma r. be de direction son <b>CCÉLÉRAT</b> iteur et retarder la r ) et de retour (reto s être réglé.	u'une valeur de réglage ne p ction adapté au mouvement ndé. La vitesse de direction combinées, l'effet est doub EUR réponse du contrôleur de vi ur) individuellement. La fond ur) individuellement. La fond EFFRONTE RETOURNER ÿ Finir Choisissez [TH] avec le bouton Choisissez [TH] avec le bouton SETTING SETTING SETTING SETTING SETTING SETTING SETTING SETTING SETTING	tesse contre le fo ction de vitesse n veutre de sélection	erminée mêi est us opération nctionneme e fonctionne
<ul> <li>Plage de réglage : 0ÿ-100</li> <li>Par défautÿ: 0</li> <li>*Régler pendant le fonctionn après le réglage, réglez la va</li> <li>SUPPLÉMENT</li> <li>[E]</li> <li>Une fonction pour ralentir la vita de l'accélérateur. Vous pouv pas avec un fonctionnement *Le réglage est uniquement []</li> <li>) Sélectionnez [TH (Throttle)] a</li> <li>) Réglage sur le côté avant [FO Sélectionnez [FORWARD] a réglage à l'aide du multi-séle</li> <li>*Lors de l'annulation d'une fo -Plage de réglage : 0ÿ-100</li> <li>•Par défautÿ: 0</li> <li>) Réglage côté retour (RETURN Sélectionnez [RETOUR] ave valuar par ulti-séleatour</li> </ul>	<ul> <li>ement réel. Lorsque vous n'utilisez pas les aleur sur 0 % (linéaire).</li> <li>Pour conduire une voiture RC, un fonction important et un fonctionnement excessif inutiles et permet des virages en douceu</li> <li>Lorsque la vitesse de direction et la court</li> <li>VITESSE D'A</li> <li>esse de performance des servos d'accéléra ez régler la vitesse d'entrée des gaz (avant de l'accélérateur plus lent que le réglage. pour le côté haut et le côté frein ne peut pas vec la touche Select.</li> <li>RWARD]</li> <li>vec la touche Enter et réglez la valeur de cteur.</li> <li>noction sélectionnée, utilisez la touche Reto</li> <li>l)</li> <li>c la touche Entrée et ajustez le réglage</li> </ul>	fonctions ou lorsqu nnement de la direr n'est pas recomma r. be de direction som <b>CCÉLÉRAT</b> teur et retarder la r ) et de retour (retor s être réglé.	u'une valeur de réglage ne p ction adapté au mouvement ndé. La vitesse de direction combinées, l'effet est doub EUR réponse du contrôleur de vi ur) individuellement. La fond precorre RETOURNER ÿ Finir Choisissez [TH] avec le bouton SEDICH THROTLES DAR FORWAI SPEED RETURI	tesse contre le fo ction de vitesse n veutre de sélection	erminée mêrest est opération nctionneme e fonctionne
<ul> <li>Plage de réglage : 0ÿ-100</li> <li>Par défautÿ: 0</li> <li>*Régler pendant le fonctionn après le réglage, réglez la va</li> <li>SUPPLÉMENT</li> <li>[E]</li> <li>Une fonction pour ralentir la vité de l'accélérateur. Vous pouv pas avec un fonctionnement *Le réglage est uniquement []</li> <li>Sélectionnez [TH (Throttle)] a Sélectionnez [FORWARD] a réglage sur le côté avant [FO Sélectionnez [FORWARD] a réglage à l'aide du multi-séle</li> <li>*Lors de l'annulation d'une fo -Plage de réglage : 0ÿ-100</li> <li>Par défautÿ: 0</li> <li>Réglage côté retour (RETURN Sélectionnez [RETOUR] ave valeur par multi-sélecteur.</li> </ul>	ement réel. Lorsque vous n'utilisez pas les aleur sur 0 % (linéaire). • Pour conduire une voiture RC, un fonction important et un fonctionnement excessif inutiles et permet des virages en douceu • Lorsque la vitesse de direction et la court <b>VITESSE D'A</b> esse de performance des servos d'accéléra ez régler la vitesse d'entrée des gaz (avant de l'accélérateur plus lent que le réglage. pour le côté haut et le côté frein ne peut pas vec la touche Select. RWARD] vec la touche Enter et réglez la valeur de cteur. nnction sélectionnée, utilisez la touche Reto I) c la touche Entrée et ajustez le réglage	fonctions ou lorsqu nnement de la direr n'est pas recomma r. be de direction som <b>CCÉLÉRAT</b> (teur et retarder la r ) et de retour (retor s être réglé.	u'une valeur de réglage ne p ction adapté au mouvement ndé. La vitesse de direction combinées, l'effet est dout EUR réponse du contrôleur de vi ur) individuellement. La fond EFRONTÉ RETOURNER ÿ Finir Choisissez [TH] avec le bouton SEL SCH ETHROTILET CURVE SPEED RETURI CURVE SPEED RETURI	t de la voiture RC a peut minimiser le blé. tesse contre le fo ction de vitesse n vitesse n v	erminée mêi est is opération nctionneme e fonctionne
<ul> <li>Plage de réglage : 0ÿ-100</li> <li>Par défautÿ: 0</li> <li>*Régler pendant le fonctionn après le réglage, réglez la va</li> <li>SUPPLÉMENT</li> <li>[E]</li> <li>Une fonction pour ralentir la vita de l'accélérateur. Vous pouv pas avec un fonctionnement *Le réglage est uniquement ]</li> <li>Sélectionnez [TH (Throttle)] a Sélectionnez [FORWARD] a réglage à l'aide du multi-séle</li> <li>*Lors de l'annulation d'une for</li> <li>Plage de réglage : 0ÿ-100</li> <li>Par défautÿ: 0</li> <li>Réglage côté retour (RETURN Sélectionnez [RETOUR] ave valeur par multi-sélecteur.</li> <li>Plage de réglage : 0ÿ-100</li> </ul>	ement réel. Lorsque vous n'utilisez pas les aleur sur 0 % (linéaire). • Pour conduire une voiture RC, un fonction important et un fonctionnement excessif inutiles et permet des virages en douceu • Lorsque la vitesse de direction et la court <b>VITESSE D'A</b> esse de performance des servos d'accéléra ez régler la vitesse d'entrée des gaz (avant de l'accélérateur plus lent que le réglage. pour le côté haut et le côté frein ne peut pas vec la touche Select. RWARD] vec la touche Enter et réglez la valeur de cteur. onction sélectionnée, utilisez la touche Reto I) c la touche Entrée et ajustez le réglage	fonctions ou lorsqu nnement de la direr n'est pas recomma r. be de direction som <b>CCÉLÉRAT</b> (teur et retarder la r ) et de retour (retor s être réglé.	J'une valeur de réglage ne p ction adapté au mouvement ndé. La vitesse de direction combinées, l'effet est doub EUR réponse du contrôleur de vi ur) individuellement. La fond ur) individuellement. La fond EFFRONTÉ RETOURNER ÿ Finir Choisissez [TH] avec le bouton SEE ) CH THROTTLES DOR FORWAI SPEED RETURI CURVE FASE BASE TRIM	peut pas être déte t de la voiture RC a peut minimiser le olé. tesse contre le fo ction de vitesse n y Neutre de sélection	erminée mêi est is opération nctionneme e fonctionne

Pour conduire une voiture RC, le fonctionnement de l'accélérateur qui convient au mouvement de la voiture RC est important et un fonctionnement excessif n'est pas recommandé. La vitesse de l'accélérateur peut minimiser les opérations inutiles et permet des performances fluides.
Lorsque la vitesse des gaz et la courbe des gaz sont combinées, l'effet est doublé.

COURBE	RÉGLAGE

- Fonction de rendre le volume de fonctionnement du servo variable par rapport au fonctionnement de la direction volant, gâchette d'accélérateur, AUX. Il répond rapidement lorsque la valeur définie est du côté plus (+) alors qu'il répond légèrement lorsque la valeur définie est du côté moins (-).
- L'exponentielle (EXP) du fonctionnement de la courbe et le contrôleur de débit réglable (ARC) de la position linéaire peuvent être choisi.

\*Si le type AUX est réglé sur [CODE], le réglage de la fonction de courbe du canal AUX n'affecte pas les performances.

En cas de réglage du réglage de la courbe du canal AUX, utilisez la direction/l'accélérateur comme référence.

Exponentielle (EXP)



La position à laquelle le fonctionnement est variable peut être modifiée en ajustant le réglage de POINT.



#### [ST]

#### DIRECTION EXPONENTIELLE

 Les caractéristiques de direction peuvent varier de Léger à Linéaire et à Rapide.
 Généralement, lorsque la voiture RC détecte le survirage, la valeur de réglage est réglée sur le côté moins, et lorsque la voiture RC détecte le sous-virage, la valeur numérique est réglée sur plus.

La direction exponentielle effectuera le réglage simultané L/R.

1) Sélectionnez ST avec la touche Select et réglez CURVE TYPE de ST sur [EXP] avec le multi-sélecteur.

2) Réglez la valeur de réglage avec le multi-sélecteur.

Plage de réglageÿ: -100ÿ100ÿ%Par défautÿ: 0ÿ%





Position de fonctionnement de la direction

[E]

#### **EXPONENTIEL D'ACCÉLÉRATEUR**

• Vous pouvez modifier la fonction d'accélérateur de Léger à Linéaire et à Rapide.

En général, lorsque vous conduisez sur une route glissante ou si vous constatez une suralimentation, modifiez le réglage sur le côté moins et lorsque vous conduisez sur une route à forte adhérence ou si vous constatez un manque de puissance dans le bloc d'alimentation, passez sur le côté positif. Vous pouvez régler le côté haut et le côté frein séparément.

\* La sélection du côté haut et du côté frein se fait par une opération de déclenchement.

- Sélectionnez TH avec la touche Select et réglez CURVE TYPE de TH sur [EXP] avec le multi-sélecteur.
- 2) Réglez la valeur de réglage avec le multi-sélecteur.
  - •Plage de réglageÿ: -100ÿ100ÿ%
  - Par défautÿ: 0ÿ%



## [AUX1]

# AUX1•EXPONENTIEL

• Vous pouvez modifier la fonction de fonctionnement de AUX1 de Léger à Linéaire à Rapide.

Vous pouvez définir le haut de gamme et le bas de gamme séparément.

\*Lorsque vous réglez AUX1 sur [CODE5/CODE10] dans AUX TYPE, la modification du réglage n'affecte pas les performances.

- Sélectionnez TH avec la touche Select et réglez CURVE TYPE de TH sur [EXP] avec le multi-sélecteur.
- 2) Réglez la valeur de réglage avec le multi-sélecteur.
  - Plage de réglageÿ: -100ÿ100ÿ%
  - •Par défautÿ: 0ÿ%



# [AUX2]

# **AUX2•EXPONENTIEL**

Vous pouvez modifier la fonction de fonctionnement d'AUX2 de Léger à Linéaire et à Rapide.
 Vous pouvez définir le haut de gamme et le bas de gamme séparément.

\*Lorsque vous réglez AUX2 sur [CODE5/CODE10] dans AUX TYPE, la modification du réglage n'affecte pas les performances.

 Sélectionnez AUX2 avec le bouton Select et réglez CURVE TYPE de AUX2 à [EXP] avec le multi-sélecteur.

2) Réglez la valeur de réglage avec le multi-sélecteur.

Plage de réglageÿ: -100ÿ100ÿ%Par défautÿ: 0ÿ%



	COURBE		RÉGLAGE
[ST]	CONTRÔLE DE TAUX RÉGLA	BLE DE	DIRECTION
<ul> <li>Vous pour En gén change</li> </ul>	vez changer la fonction de direction de Légère à Linéaire et à Ra éral, si vous trouvez que votre voiture RC survire, changez le ré z sur le côté plus. La commande de vitesse réglable de la direct	apide. glage sur le cô ion est un régla	té moins et si vous trouvez un sous-virage, age simultané pour L et R.
1) Sélection	nnez ST avec le bouton Select et réglez CURVE TYPE de ST su	ur [ARC] avec I	e multi-sélecteur.
2) Réglage Sélectio	du taux [RATE] nnez [RATE] avec le multi-sélecteur et ajustez la valeur de régl	age.	
•Plage ( •Par dé	de réglageÿ: -100ÿ100ÿ% fautÿ: 0ÿ%		SETTING SEL PCH ISTEERING D/R TYPE ARC
<ul><li>3) Point de Sélection</li><li>Plage</li><li>Par dé</li></ul>	réglage [POINT] onnez [POINT] avec le multi-sélecteur et ajustez la valeur de rég de réglageÿ: 1 ~ 99ÿ% fautÿ: 50ÿ%	lage.	SPEEDIRATE 10% CURVE POINT 50% F/S BASE TRIM
*Lors de l'a	nnulation d'une fonction sélectionnée, utilisez le bouton Retour.		Position de fonctionnement de la direction

[E]

# CONTRÔLE DE TAUX RÉGLABLE D'ACCÉLÉRATEUR

Vous pouvez modifier la fonction d'accélérateur de Léger à Linéaire et à Rapide.

En général, lorsque vous conduisez sur une route glissante ou si vous constatez une suralimentation, modifiez le réglage sur le côté moins et lorsque vous conduisez sur une route à forte adhérence ou si vous constatez un manque de puissance dans le bloc d'alimentation, passez sur le côté positif. Vous pouvez régler le côté haut et le côté frein séparément.

\* La sélection du côté haut et du côté frein se fait par une opération de déclenchement.

- 1) Sélectionnez TH avec le bouton Select et réglez CURVE TYPE de TH sur [ARC] avec le multi-sélecteur.
- 2) Réglage du taux [RATE]

Sélectionnez [RATE] avec le multi-sélecteur et ajustez la valeur de réglage. •Plage

de réglageÿ: -100ÿ100ÿ% •Par défautÿ: 0ÿ%

3) Point de réglage [POINT]

Sélectionnez [POINT] avec le multi-sélecteur et ajustez la valeur de réglage.

Plage de réglageÿ: 1 ~ 99ÿ%Par défautÿ: 50ÿ%

\*Lors de l'annulation d'une fonction sélectionnée, utilisez le bouton Retour.





#### [AUX2] AUX2•CONTRÔLE DE DÉBIT RÉGLABLE

Vous pouvez modifier la fonction de fonctionnement d'AUX2 de Léger à Linéaire et à Rapide.
 Vous pouvez définir le côté haut et le côté bas séparément.

\*Lorsque vous réglez AUX2 sur [CODE5/CODE10] dans AUX TYPE, la modification du réglage n'affecte pas les performances.

- Sélectionnez AUX2 avec le bouton Select et réglez CURVE TYPE de AUX2 à [ARC] avec le multi-sélecteur.
- 2) Réglage du taux [RATE]

Sélectionnez [RATE] avec le multi-sélecteur et ajustez la valeur de réglage. •Plage de réglageÿ:

-100ÿ100ÿ% •Par défautÿ: 0ÿ%

 Point de réglage [POINT]
 Sélectionnez [POINT] avec le multi-sélecteur et ajustez la valeur de réglage.



Plage de réglageÿ: 1 ~ 99ÿ%
Par défautÿ: 50ÿ%

\*Lors de l'annulation d'une fonction sélectionnée, utilisez le bouton Retour.

SECURITE ECHEC [F/S]	REGLAGE	
Fail Safe Operation est une fonction permettant de maintenir les servos dans	une position prédéterminée pour chaque canal dans le cas où le récepteur	
ne peut pas recevoir un signal de l'émetteur. Une fonction permettant de m	aintenir les servos dans une position prédéterminée pour le servo du canal	
d'accélérateur (2 canaux) dans le cas où la tension de la batterie du côté n	écepteur d'une voiture RC à moteur descend en dessous de la tension défini	
est le fonctionnement en cas de défaillance de la batterie.		
Le fonctionnement en cas de panne de batterie ne peut pas être réglé lorsque	e le canal des gaz (2ch) est réglé sur FREE/HOLD (*Battery	
Fail Safe Operation ne fonctionne que pour le canal des gaz).		
* N'utilisez pas la fonction Battery Fail Safe Operation pour les voitures RC	électriques.	
1) Sélectionnez F/S avec le multi-sélecteur et sélectionnez un canal à régler	Réglage F/S	
fonctionnement à sécurité intégrée (ST/TH/AUX1/AUX2) avec le bouton de	sélection.	
2) Entrez le canal défini et utilisez le multi-sélecteur.	D/R F/S FREE	
Le réglage du mode de sécurité change dans l'ordre FREEÿFSÿHOLD.	SPEED	
<ul> <li>Plage de réglageÿ: LIBRE/FS (-100ÿ100ÿ%)/MAINTENIR</li> </ul>	BASE	
•Par défautÿ: GRATUIT		
GRATUIT (mode gratuit)		
Lorsque le récepteur ne peut pas recevoir le signal de l'émetteur, la sortie	du signal vers le servo s'arrête et le servo sera libre.	
FS (mode sans échec)		
Lorsque le récepteur ne peut pas recevoir le signal de l'émetteur, le servo	sera maintenu dans la position définie.	
MAINTIEN (mode maintien)		
La dernière position avant que le signal de l'émetteur au récepteur ne soit	perdu sera maintenue.	
* Lors de l'utilisation avec Gyro, veuillez régler HOLD. En cas de FREE, le	Gyro pourrait mal fonctionner.	
*Lorsque le récepteur peut à nouveau recevoir le signal de l'émetteur, char	que mode de FREE/HOLD/FS est automatiquement libéré.	
3) Réglage du Fail Safe (FS)		
Déplacez-vous vers la position où le fonctionnement en mode Fail Safe es	a utilisé. Lorsque la position est déterminée, appuyez longuement sur la touc	
Entrée pour définir la position lorsque l'opération de sécurité intégrée fonct	ionne.	
*Pour des raisons de sécurité, nous vous recommandons de régler le cana	l d'accélérateur du côté frein lors du réglage du Fail Safe.	
regrage du lonctionnement en cas de panne de batterie		
Apres avoir regie la position du canal des gaz, deplacez le curseur sur [BF.	Sj pour regier la tension. Réglage F/S	
<ul> <li>Plage de réglageÿ: désactivé, 3,5ÿv ~ 7,4ÿv</li> </ul>	C⇒SETTING	
*Le fonctionnement en cas de panne de batterie est une fonction à activer		
Fail Safe Operation lorsque la tension de la batterie du récepteur est inféri	aure à la tension U/K F/S -7/5%	
définie sur une voiture Nitro.	CURVE	
N'utilisez pas la fonction Battery Fail Safe sur les voitures RC électriques.	F/S BASE	
5) Vérification du fonctionnement en mode Fail Safe		
Coupez l'alimentation du récepteur pendant que le fonctionnement en mod	e Fail Safe	
est réglé et vérifiez si le servo se déplace vers la position où le fonctionner	nent en Réglage BATT-F/S	
	BASE	RÉGLAGE
--	------	---------
--	------	---------

[BASE] est une fonctionnalité pour intégrer les fonctionnalités de la marche arrière qui détermine la direction du servo de chaque canal et le contrôleur de vitesse en fonction d'une voiture RC spécifique, le Sub Trim qui ajuste la position neutre et le réglage du point final [EPA] qui définit la quantité de fonctionnement dans une fonction (Base) pour vous permettre d'effectuer un réglage en une seule fois.

## **INVERSER** [REV]

- Ceci est utilisé lorsque le fonctionnement et le mouvement du servo sont inversés lors de l'utilisation de la direction/des gaz/ AUX1/AUX2.
- Sélectionnez BASE avec le multi-sélecteur et sélectionnez une chaîne pour régler (ST/TH/AUX1/AUX2) avec le bouton de sélection.
- 2) Entrez avec le canal à régler et utilisez le multi-sélecteur.

Le paramètre Reverse sera modifié.

- \*Lors de l'annulation d'une fonction sélectionnée, utilisez la touche Retour.
- Plage de réglage : NOR/REV
- •Par défaut : NOR



Réglage REV

## SUB TRIM [SUB-T]

- À l'aide de la fonction Sub Trim, corrigez le neutre (centre) de Steering/Throttle/AUX1/AUX2 afin que Trim puisse être utilisé en position centrale.
   Lors de l'installation d'un servo sur une voiture RC, centrez d'abord le servo avec Sub Trim avant de régler le réglage du point final.
- 1) Avant utilisation, centrez (0) chaque garniture principale.
- Sélectionnez SUB-T avec le multi-sélecteur et sélectionnez un canal (ST/TH/AUX1/AUX2) pour régler Sub Trim avec le bouton de sélection.
- 3) Déterminez en entrant l'opération dans le canal à régler.
- 4) Installez le klaxon du sauve-servo (bras de servo) le plus près possible du centre.
   \*Pour la position d'installation du palonnier de servo, suivez les instructions sur le côté de la carrosserie.
- 5) Utilisez le multi-sélecteur pour régler le centre.

•Plage de réglage : L150ÿR150(ST) H150ÿB150(TH) H150~L150(AUX1, AUX2)

•Par défautÿ: 0

## Noter

Lors de l'installation du palonnier de servo sur votre servo, fixez le palonnier de servo le plus près possible du centre et centrez-le avec Sub Trim. Si le sous-trim et le trim principal de l'émetteur sont décalés d'un côté, cela crée une bande morte (la plage dans laquelle le servo ne se déplace pas) vers le volant et la gâchette d'accélérateur.



Réglage SUB-T



À propos de Trim et Sub Trim

Trim est une fonction permettant de régler la position neutre (centre) du servo. Lorsque votre modèle ne fonctionne pas directement après l'installation du servo de direction sur le modèle, Trim ajuste le trim principal de la direction. De plus, la position neutre du carburateur sur les voitures RC nécessite un réglage neutre du servo des gaz ainsi qu'un réglage de la tringlerie après l'installation du servo. Le réglage de la position neutre est nécessaire non seulement après l'installation du servo, mais aussi pour les changements qui se produisent pendant le fonctionnement, tels que l'usure des pneus et la torsion du châssis. La garniture MT-5 comprend deux types de garniture, y compris la garniture centrale qui ajuste uniquement la position neutre sans changer l'extrémité de la

angle de fonctionnement et Trim parallèle qui déplace simultanément la fin de l'angle de fonctionnement et la position neutre. La garniture secondaire qui ajuste la position neutre (centrale) avant de fixer le palonnier de servo est la garniture parallèle et la garniture principale est la garniture centrale.

Garniture centrale (garniture principale)

Même si vous déplacez la position neutre avec Trim, la fin de l'angle de fonctionnement ne bouge pas.



•Trim parallèle (sous-trim)

Lorsque vous déplacez la position neutre avec Trim, la fin de l'angle de fonctionnement se déplace également. Lorsque le sous-trim est ajusté une fois la liaison terminée, un réajustement du réglage du point final (EPA) sera nécessaire.



BASE	RÉGLAGE

 Base [BASE] est une fonctionnalité pour intégrer les fonctionnalités de Sub Trim qui ajuste la direction du servo de chaque canal et le contrôleur de vitesse en fonction d'une voiture RC spécifique et le réglage du point final [EPA] qui définit la quantité de fonctionnement en une seule fonctionnalité (Base) pour vous permettre d'effectuer un réglage en une seule fois.

### **RÉGLAGE DU POINT FINAL [EPA]**

 Vous pouvez régler la quantité de fonctionnement gauche et droite du servo de direction lors de l'utilisation du volant/ gâchette d'accélérateur et quantité de fonctionnement du côté haut et du côté frein du servo d'accélérateur, et la quantité de fonctionnement servo de AUX1, AUX2 (3ch, 4ch).

## [ST-EPA] RÉGLAGE DU POINT DE FIN DE DIRECTION

- En raison de la tringlerie, de l'équilibre de la suspension et de la différence de diamètre de pneu, de rayon de virage à gauche et à droite peut être différent. Dans ce cas, cette fonction ajuste la quantité d'actionnement du servo de gauche et de droite afin que le rayon de virage à gauche et à droite puisse être le même.
- 1) Avant de régler le réglage du point final de direction (ST-EPA), effectuez un

réglage neutre du servo (P.26). Le réglage neutre consiste à aligner la position centrale avec

Sub Trim en allumant l'alimentation et en installant le

palonnier de servo dans la position centrale approximative.

 Sélectionnez l'un des [EPA-L/EPA-R] avec le multi-sélecteur et déterminer avec la touche Enter.

 Réglez la quantité de travail avec le multi-sélecteur.

\*Lorsque le curseur est sur l'un des

EPA-L/EPA-R, il est également possible de

déplacer le curseur par une opération de direction.

Plage de réglage : L/R 0 % ~ 150 %
Par défautÿ: G/D 100ÿ%

## [TH-EPA] RÉGLAGE DU POINT FINAL DES GAZ

 Il ajuste le point haut du contrôleur de vitesse FET, le point de freinage, le carburateur du moteur et le frein quantité d'exploitation.

 Pour une voiture nitro, faites un réglage neutre du servo (P.26) avant de régler le réglage du point final de l'accélérateur (TH-EPA).
 Le réglage du point mort consiste à aligner la position centrale avec le sous-trim en allumant l'alimentation et en installant le palonnier de servo dans la position centrale approximative.

- 2) Sélectionnez [TH/Throttle] avec le bouton Select.
- Sélectionnez l'un des [EPA-H/EPA-B] avec le multi-sélecteur et déterminer avec la touche Enter.
- 4) Réglez la quantité de travail avec le multi-sélecteur.

Lors du réglage de l'ESC (contrôleur de vitesse FET), réglez normalement

le côté haut et le côté frein à 100ÿ% et réglez

neutre, point haut et point de freinage côté ESC (la méthode de réglage est différente selon

le CES).

\*Lorsque le curseur est sur l'un des

EPA-H/EPA-B, il est également possible de

déplacer le curseur par une opération de déclenchement.

Plage de réglage : H/B 0 % ~ 150 %
Par défautÿ: H/B100ÿ%

\*Assurez-vous que les servos ne pas verrouiller pour émettre un clic



D/R

SPEED

CURVE

 Lorsque la valeur de réglage EPA est trop grande du côté entièrement ouvert du carburateur et du côté frein pour la tringlerie d'accélérateur, le servo est bloqué et cela peut

Choisissez [TH] avec le bouton de sélection

NOR

Ο

00%

100%

provoquer un dysfonctionnement du moteur et un emballement.



\*Assurez-vous que les servos ne se verrouillent pas pour faire un déclic

Noter

 Si la tringlerie est bloquée pendant une longue période, cela peut provoquer la rupture du servo.

ING

REV

SUB-T

EPA-H

EPA-B

[AUX1-EPA] •	AUX1•REGLAGE <b>DU POINT FINAL</b>		
- Vous pouvez utiliser AUX1 pour les fonctions des accessoires et régler l'angle de braquage maximum (quantité de			
fonctionnement)	avec EPA. Comme vous pouvez régler H/L séparément, un réglage précis est possible.		
*Lorsque vous re	églez AUX1 sur [CODE5/CODE10] dans AUX TYPE, l'opération ne sera pas réféchie même en ajustant		
EPA.			
1) Avant de régler le	e réglage du point final AUX1 (AUX1-EPA), effectuez un réglage neutre du servo (P. 26).		
Le réglage du po	pint mort consiste à aligner la position centrale avec SubTrim en allumant l'alimentation et en installant le		
palonnier de ser	vo dans la position centrale approximative.		

- 2) Sélectionnez [AUX1] avec le bouton Select. Sélectionnez l'un des [EPA-H/EPA-L] avec le multi-sélecteur et déterminez avec la touche Entrée.
- 3) Réglez la quantité de travail avec le multi-sélecteur.
  - $\bullet$  Plage de réglage : H/L 0 % ~ 150 %
  - Par défautÿ: H/L100ÿ%



## [AUX2-EPA] AUX2•RÉGLAGE DU POINT FINAL

- Vous pouvez utiliser AUX2 pour les fonctions des accessoires et régler l'angle de braquage maximum (quantité de fonctionnement) avec EPA. Comme vous pouvez régler H/L séparément, un réglage précis est possible.
   \*Lorsque vous réglez AUX2 sur [CODE5/CODE10] dans AUX TYPE, l'opération ne sera pas reflétée même en ajustant EPA.
- Avant de régler le réglage du point final AUX2 (AUX2-EPA), effectuez un réglage neutre du servo (P. 26). Le réglage du point mort consiste à aligner la position centrale avec le sous-trim en allumant l'alimentation et en installant le palonnier de servo dans la position centrale approximative.
- 2) Sélectionnez [AUX2] avec le bouton Select. Sélectionnez l'un des [EPA-H/EPA-L] avec le multi-sélecteur et déterminez avec la touche Entrée.
- 3) Réglez la quantité de travail avec le multi-sélecteur.
  - Plage de réglage : H/L 0 % ~ 150 %
  - Par défautÿ: H/L100ÿ%



Choisissez [AUX2] par le bouton de sélection

GARNITURE	RÉGLAGE
Pour Trim, vous pouvez régler Trim pour chaque canal et définir l'action Trim	(centre/parallèle).
GARNITURE	
• Corriger le neutre (centre) de chaque canal (ST/TH/AUX1/AUX2) avec Trim.	
Par défaut, la direction est réglée sur Trim 1 (TRM1) et la manette des gaz su	ır Trim 2 (TRM2).
1) Sélectionnez un canal (ST/TH/AUX1/AUX2) pour	SED >CH [STEERING] □ ■
réglage Trim avec le bouton Select.	D/R REV NOR
	CURVEJEPA-I / 100
<ol> <li>2) Determinez avec l'operation Enter et ajustez avec le multi-sélecteur</li> </ol>	FZS EPA-R / 100
	BASE
Plage de réglageÿ:	
STy:yL100~R100	Réglage SUB-T
	Gamiture1
AUX20:00-100-100	
Par défautÿ:	54
TOUSÿ: 0	
*Faire un réglage avec TRM1 (ST) et TRM2 (TH)	
pendant le fonctionnement. Vous pouvez modifier la position du levier Trim	
avec la fonction Key Assignments Trim (P. 52).	
Noter     Noter	ussi pour les changements qui se produisent pendant le erie (P. 26) zone morte (la plage dans laquelle le servo ne se déplace llation du palonnier de servo, fixez le palonnier de servo le
TYPE DE GARNITUI	Æ
Vous pouvez régler les performances Trim de chaque canal sur Center Trim     Per défaut. la direction est réglée cur Trim 1 (TPM1) et la manatte des gaz si	(CENT) et Parallel (PARA).
<ol> <li>Sélectionnez un canal (ST/TH/AUX1/AUX2) à régler avec le bouton Select.</li> </ol>	Selection d'un canal avec le bouton de selection
<ol> <li>2) Déterminez avec l'opération Enter et ajustez avec le multi-sélecteur. •Plage</li> </ol>	SETTING SELDOCH (STEERING) D/R TRIM O
de réglageÿ: CENT (garniture centrale)/PARA (garniture parallèle)	SPEED TYPE CENT
<ul> <li>Défautÿ: CENT(Rogner au centre)</li> </ul>	CORVE F/S CONVERT ENTER BASE TRIM 51
À propos de la garniture centrale et de la garniture parallèle	

Il existe deux types de trim, y compris le trim central qui ajuste uniquement la position neutre sans changer la fin de l'angle de fonctionnement et le trim parallèle qui déplace simultanément la fin de l'angle de fonctionnement et la position neutre. La garniture secondaire qui ajuste la position neutre (centrale) avant de fixer le palonnier de servo est la garniture parallèle et la garniture pincipale a des options de garniture centrale et de garniture parallèle. Vous pouvez sélectionner en fonction de votre objectif.

Garniture centrale

IMPORTANT

Même si vous déplacez la position neutre avec Trim, la fin de l'angle de fonctionnement ne bouge pas.



#### •Trim parallèle

Lorsque vous déplacez la position neutre avec Trim, la fin de l'angle de fonctionnement se déplace également. Lorsque le sous-trim est ajusté une fois la liaison terminée, un réajustement du réglage du point final (EPA) sera nécessaire.



### CONVERTIR

- Une fonction pour convertir le Trim qui a été ajusté dans chaque canal en Sub Trim et EPA et pour corriger le Trim au centre. Selon un paramètre, il existe un cas que vous ne pouvez pas convertir.
- 1) Sélectionnez un canal (ST/TH/AUX1/AUX2) à convertir avec le bouton Select.
- Une fois qu'un canal à définir est déterminé, lancez la fonction de conversion avec l'opération Enter.
- 3) Par exemple, si la fonction de conversion est utilisée lorsque SteeringTrim est [L20] et chaque [EPA] est de 100ÿ%, le débit sera comme indiqué sur l'illustration de droite. Trim sera centré [0] et la partie de la Le mouvement du Trim sera converti en Sub Trim et EPA.
  - \* La conversion peut être définie dans chaque canal.





r

Machine Translated by Google

# Comment utiliser chaque fonctionnalité

a fonction d'accélérateur vous permet de régler les valeurs de réglage de ALB (Anti-Lock Bra	ake), OFFSET et TH
TYPE (type de gaz) du canal de gaz.	
	FONCTION D'ACCÉLÉRATEUR
lubiocage permet un neinage stable sur une route à lable	o do virogo commo próvu
inerence. • En laison du neinage stable, vous pouvez tracer les lighe	is de vilage comme prevu.
Sélectionnez la fonction d'accélérateur avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération	n Enter.
Lors de la sélection de [ALB] avec le multi-sélecteur et de la détermination avec Enter, le	
menu passe au menu de configuration ALB.	MODEL-03
Réglage de la course (STROKE) Réglez la course de l'ALB avec le multi-sélecteur.	CUSTOM CONTINER
La course est la largeur des actions répétées au moment du freinage. •Plage de réglageÿ:	
désactivé, 1ÿ% ~ 100ÿ%	
Par défaut : OFF *ALB ne fonctionne pas lorsqu'il est éteint.	AUX BUSYSTEM
rès avoir activé la fonction ALB, veuillez attribuer ALB à SW2 par Key Assign / Le mode est sélectionné PUSH ou TOGGLE. réglage PUSH active ALB tout en maintenant SW2.	ENTRER 🖡 🏠 ARRIÈRE
réglage TOGGLE active et désactive ALB lorsque vous appuyez sur SW2.	CTH-FUNCTION
ilez vous rererer à la page 50 pour savoir comment définir le paramètre d'attribution des touches.	DALB >OFF
Point de reglage (POINT)	DOFFSET >OFF
où Al B commence à agir lors de l'actionnement du frein	GIH IYPE F7:B3
•Plage de reglagey: 5% ~ 100% •Par défautÿ: 80ÿ%	
Réglage du décalage (LAG)	
Réglez le décalage de l'ALB avec le multi-sélecteur.	
Le décalage est un paramètre de décalage temporel entre le moment où le fonctionnement	
le moment où ALB commence à agir.	
• Plage de réglageÿ: 0,00 s ~ 1,00 s	BPOINT 80%
•Par defauty: 0,00ys	DLAG 0.00s
Cycle de réglage (CYCLE)	
Réglez un cycle d'ALB avec le multi-sélecteur.	
Le cycle est un réglage de fréquence d'actions répétées pour le freinage.	
• Plage de réglageÿ: 0,01 s ∼ 1,00 s •Par défautÿ: 0,03ÿs	
Réglage du service (DUTY)	
Réglez Duty of ALB avec le multi-sélecteur. Le devoir est d'ajuster le rapport de frein ON à	OFF d'un cycle.
•Plage de réglageÿ: 20ÿ100ÿ% •Par défautÿ: 50ÿ%	
e frein antiblocage en fonctionnement, l'éclairage X et la LED de fonction s'allument.	ana i
Frein complet Position du point Neutre	Droit Cycle B A Devoir (Rapport A:B)
*ALB est activé lors du fonctionnement de la position de	Service A : Trein active Service B : frein OFF
La selat su facto an secondat	<b>`</b>

le frein antiblocage soit activé juste avant que les pneus ne se bloquent et glissent. • Si vous réglez ALB à l'aide d'un contrôleur de vitesse avec un dos sur une voiture RC, vous ne pourrez peut-être pas actionner le dos

mouvement. Lorsque vous utilisez un mouvement de recul, désactivez ALB.

DÉCALAGE	FONCTION D'ACCÉL ÉRATEUR
En déplaçant la position de l'accélérateur neutre au moment du démarrage d'un mo	teur de voiture nitro RC, il améliore la
<ul> <li>Vous pouvez fixer à une position où la vitesse de ralenti est augmentée afin que le la</li> </ul>	moteur ne s'arrête pas pendant le ravitaillement
votre voiture nitro RC.	
• En actionnant l'interrupteur qui a été réglé, vous pouvez arrêter le moteur de votre b	pateau RC.
Vous pouvez utiliser différentes sources d'alimentation avec la fonction Offset.	
ON/OFF de la fonction Offset n'est pas affecté au commutateur	
et les cles a l'usine. Lors de l'utilisation, attribuez les fonctions	
avec anectation des touches (F. 31, 32).	
1) Sélectionnez la fonction d'accélérateur avec le multi-sélecteur et	Position de décalage
déterminez avec l'opération Enter.	
2) Sélectionnez [OFFSET] avec le multi-sélecteur et déterminez	Position de décalage
avec Entrée. Il passera au menu de réglage OFFSET.	Lors du réglage plus
3) Réglage du décalage [OFFSET]	Entrée de commande de déclenchement
Activez/désactivez la fonction de décalage avec le multi-sélecteur.	Normal
Plage de réglageÿ: MARCHE/ARRÊT	Position OFFSET Position neutre
Par défautÿ: DÉSACTIVÉ	lors du réglage moins
4) Type de réglage (TYPE)	Position de décalage
Définissez le type de décalage avec le multi-sélecteur.	
Plage de réglage : I-UP (ralenti)/N-BR (frein neutre) • Par défaut : I-UP	
	DOFFSET SOFF
5) Point de réglace [POINT]	DTH TYPE F7:B3
Point de consigne du décalage avec le multi-sélecteur.	
<ul> <li>Plage de réglageÿ: 0ÿ% ÿ 100ÿ%</li> </ul>	
• Par défautÿ: 0ÿ%	
6) Réalage du bin [BIP]	
Réglez l'alarme (bip) qui se déclenche lorsque le décalage est activé.	
Place de réglacev: MARCHE/ARRÊT	DPOINT 0%
• Par défautÿ: ACTIVÉ	DBEEP OFF
*Lorsque la fonction Décalage fonctionne, l'éclairage X et la LED de	
fonction clignotent.	
	FONCTION D'ACCÉL ÉRATEUR
pouvez deplacer la position neutre de l'accelerateur et regier le	rapport de fonctionnement du cote avant et du
côté frein (arrière) sur 7:3 ou 5:5.	
reguez le type à accelerateur en fonction du regulateur de vitesse à utiliser.	
1) Sélectionnez la fonction d'accélérateur avec le multi-sélecteur et	
déterminez avec l'opération Enter.	DALB >OFF
2) Sélectionnez [TH TYPE] avec le multi-sélecteur et	DOFFSET >OFF
déterminez avec Enter.	
2) Déclara du timo d'accélératour	
3) Regrage ou type d'accelerateur	
Regiez le type d'accelerateur avec le multi-selecteur. • Plage	
de reglage : F7:B3 / F5:B5	

• Par défaut : F7:B3

\*Lorsque vous modifiez TH TYPE, l'écran passe à l'écran de confirmation et un message s'affiche. Suivez le message.



1.1

	AUX
AUX est une fonction permettant de régler les performances de AUX (STEP), POINT AUX (POINT), 4WS (4-Wheel Steering : (mélange AUX : ST ÿ AUX/TH-AUX) et CODE5/CODE10 (cor *Le réglage du TYPE AUX s'effectue dans le menu système.	AUX1 et AUX2 (3 canaux, 4 canaux). Vous pouvez choisir entre STEP Coordinate Phase, Opposite Phase). MOA (moteur sur essieu), AUX-MIX nmunication de code). Effectuez un réglage en fonction du but de l'utilisation.
STEP AUX	AUX
L'étape de réglage AUX vous permet de régler la quantité de fo	nctionnement en actionnant le trim assigné ou un interrupteur.
Par défaut, la fonction AUX est réglée sur Step AUX.	
définiesez avec l'opération Enter	
dennissez avec roperation Enter.	
2) Setting Step AUX (STEP AUX)	
Déterminez [CH] pour activer avec le bouton Select	
et réglez la position du mouvement avec le multi-sélecteur.	
*La quantité de fonctionnement peut être	entrer 📕 🏠 arrière
définie avec EPA (Réglage du point final, P.27, 28).	
* Attribuez les fonctionnalités à Trim et Dial avec	STEP
Affectation des touches selon la méthode utilisée.	
	H .75
	Affichane de la position de mouvement
	Sécréter un canal

 En réglant le point AUX et en attribuant le mouvement de AUX1/AUX2 (3ch, 4ch) au commutateur et Trim, vous pouvez déplacer le servo vers le point de consigne. Le point qui s'est déplacé peut être réglé avec EPA (End Point Adjustment).
 Ajustez la position du point en fonction de l'utilisation.

\* Le nombre de points sera de 2 à 6 points et peut être défini avec AUX TYPE

- 1) Sélectionnez [AUX] avec le multi-sélecteur et réglez avec AUX TYPE.
- 2) Setting Point AUX (POINT AUX)

Déterminez [CH] pour activer avec le bouton Select et définissez le point du mouvement avec le multi-sélecteur.

\*Réglé sur [POINT AUX] avec [AUX TYPE] de [SYSTEM] selon l'usage.

\* Attribuez les fonctions à composer et à couper avec des affectations de touches pour fonctionner ou utiliser avec le multi-sélecteur.



4 ROUES DIRECTRICES	AUX

• Avec le fonctionnement du trim ou du commutateur assigné, contrôlez le mouvement de la direction à 4 roues.

1) Sélectionnez [AUX] avec le multi-sélecteur et définissez avec l'opération Enter.

2) Réglage du mode de fonctionnement

Réglez le mode de fonctionnement de 4WS avec le multi-sélecteur.

- Réglez le mode de fonctionnement en fonction de l'utilisation.
- \* Lors de l'utilisation pendant le fonctionnement, attribuez la

fonction du mode de fonctionnement à Trim ou au commutateur1.





### [MOA] ENTRAÎNEMENT SÉPARÉ DES ROUES AVANT ET ARRIÈRE

- En réglant Motor On Axle (MOA), vous pouvez régler le rapport d'entraînement des roues avant et arrière d'un double Voiture.
- 1) Sélectionnez [AUX] avec le multi-sélecteur et définissez avec l'opération Enter.
- 2) Réglage du mode de fonctionnement

Réglez le mode de fonctionnement du MOA avec le multi-sélecteur.

\* Ajustez le paramètre Step pour modifier la distribution du lecteur

- d'avant-arrière avec [MODE] de [AUX TYPE] de [SYSTEM].
- \* Lors de l'utilisation, attribuez les fonctions à Dial ou Trim ou utilisez le multi-sélecteur.

\* Connectez le régulateur de vitesse pour contrôler le moteur arrière au canal (AUX1/AUX2) réglé sur MOA.





AUX

\* En modifiant le rapport, vous pouvez régler le rapport de vitesse avant-arrière

AUX	<u>×</u>			
AUX est une fonction permettant de régler les performances de AUX1 et AUX2 (3 canaux, 4 canaux). Vous pouvez choisir entre STEP AUX (STEP),				
POINT AUX (POINT), 4WS (4-Wheel Steering : Coordinate Phase, Opposite	ite Phase). MOA (moteur sur essieu), AUX-MIX (mélange AUX : ST ÿ AUX			
TH-AUX) et CODE5/CODE10 (communication de code).				
*Le réglage du TYPE AUX s'effectue dans le menu système. Effectuez un l	réglage en fonction du but de l'utilisation.			
AUX MIXING	AUX			

• Le réglage du mixage AUX vous permet de mixer de la direction à AUX et de la manette des gaz à AUX. \*Réglez AUX TYPE et MODE pour le fonctionnement à utiliser pour [AUX TYPE] de [SYSTEM].

• En usine, la fonction AUX est réglée sur Step AUX.

1) Sélectionnez [AUX] avec le multi-sélecteur et définissez avec l'opération Enter.

2) Réglage du taux de mélange

Réglez le taux de mixage avec le multi-sélecteur.

Plage de réglageÿ: 0ÿ% ÿ 100ÿ%Par défautÿ: 100ÿ%

\*Régler sur [AUX MIX] avec [AUX TYPE] de [SYSTEM] et régler les performances de mixage avec [MODE] en fonction de l'utilisation. (p.52)



ARRIÈRE

\* Attribuez les fonctionnalités du taux de mixage à Trim ou au commutateur avec les affectations de touches, ou utilisez le multi-sélecteur.



Réglage du taux de mélange

ENTREF

AUX

 Code AUX (CODE AUX) est une fonction permettant d'effectuer une communication de code en attribuant une valeur de réglage à chaque code de CODE5/CODE10. Il s'agit d'une fonction d'extension pour modifier le réglage du régulateur de vitesse (série SUPER VORTEX/ SV-D2), servo PGS série et le système Gyro (SGS-01C/SGS01D/SGS-02) qui sont compatibles avec CODE AUX.

• Vous pouvez définir 2 types de code AUX1 et CODE AUX2.

\*Le réglage du CODE se fait en réglant [TYPE] du menu [SYSTEM]. En réglant [MODE], l'affichage est modifié en fonction de chaque équipement. Lors du réglage de [MODE] sur [USER], chaque affichage de code permet à l'utilisateur de régler.

\*Lorsque vous utilisez un canal AUX comme CODE AUX, assurez-vous de régler le mode de réponse de A1/A2 qui sont réglés pour BIND sur [SHR] (Voir P.49, 50).

\*Lorsque vous utilisez CODE AUX, ne connectez pas le servo à CH3 et CH4 du récepteur à utiliser.

\* Lors de l'utilisation, attribuez les fonctions à Dial ou Trim avec les attributions de touches ou utilisez le sélecteur multidirectionnel.

- Sélectionnez [AUX] avec le multi-sélecteur et définissez avec l'opération Entrée.
- 2) Setting Code AUX

Sélectionnez [CODE AUX] pour modifier le réglage et ajustez la valeur de réglage avec le multi-sélecteur.

Plage de réglageÿ: -100ÿ% ~ 100ÿ%Par défautÿ: 0ÿ%

\*En cas de réglage de CODE5/CODE10 sur AUX TYPE, CODE AUX la condition de réglage s'affichera sur l'écran supérieur comme illustré ci-dessous.

\*Veuillez vérifier les appareils compatibles CODE5/CODE10 sur SANWA HP. Veuillez consulter le manuel d'utilisation de chaque appareil compatible à propos de réglage détaillé pour chaque appareil.





Lorsque le réglage MODE est [USER]

	Μ	INUTEUR	
Il dispose de trois fonctions de minuterie, dont Lap Time	r, Interval Timer e	t Down Timer. • Lors de la	sélection d'une
inuterie et de l'utilisation du bouton Sélectionner, vous p	ouvez basculer er	ntre l'écran de la minuterie	et le
écran de réglage.			
*Lorsqu'une minuterie est activée, l'éclairage X et la L	ED de fonction cli	gnotent.	
MODEL-03			
	• Vous po	uvez vérifier le temps au te	our mesuré sur le LAP
	Ecran	MINUTERIE.	
	<ul> <li>Lorsque</li> <li>activé/</li> </ul>	Enter est utilise alors que	Lap Timer est
	2011/0/	non active, rectan passes	a ramonage du temps au tour.
	Vous p	ouvez vérifier chaque ten	nps au tour avec le multi-sélecteur.
entrer 🚽 🏠 arrière			
00.00 00	ÿ	*TYPE	LAP
*INTERVAL 05:00	У	*INTERVAL	05:00
*LAP:	Sélectionner le bouton	*LAP-NAVI	TRICCER
*LAP		*DATA-LOG	OFF
<ÊCRAN DU MINUTEUR DE TOUR>		<ÉCRAN DE CONFIGI	JRATION>

• Effectuez tous les réglages des minuteries avec le menu de configuration.

METTRE EN PLACE

1) Réglage TYPE

Sélectionnez [TYPE] avec le multi-sélecteur pour effectuer le réglage.

- Plage de réglage : LAP/INT/DOWN
- Par défaut : TOUR
- TOURÿ: possibilité de mesurer et d'enregistrer chaque tour jusqu'à 999ÿtours (pour tous les modèles)
- INT : La minuterie est activée à l'heure définie.
- DOWN : Il peut s'agir d'une ligne directrice pour calculer le temps de fonctionnement et la consommation de carburant d'une voiture Nitro.
- 2) Réglage de l'heure de but
  - En fixant un objectif de temps, l'alarme est activée.
- Plage de réglageÿ: 00ÿ:ÿ00 ~ 99ÿ:ÿ59 (unité 00ÿ:ÿ01)
- Par défautÿ: 05ÿ:ÿ00
- 3) Réglage INTERVALLE

L'alarme est activée à l'heure définie (elle vous indique le temps du tour). • Plage de

réglageÿ: 00ÿ:ÿ00 ~ 99ÿ:ÿ59 (unité 00ÿ:ÿ01) • Par défautÿ: 01ÿ:ÿ00

4) Réglage LAP NAVI

Il active l'alarme à l'heure définie au moment de la course et l'utilise comme ligne directrice pour le temps de but.

• Plage de réglage : 00:00.01sÿ99:59.99

• Par défaut : --:--.--

\*LAP NAVI ne démarrera pas à 00 : 00. 00.



MINUTEUR





#### 5) Réglage DÉMARRER

Réglez le démarrage de la minuterie à partir du verrouillage de déclenchement/commutateur/aléatoire.

- Plage de réglage : TRIGGER/KEY/STARTER
- Par défautÿ: DÉCLENCHEUR
- 6) Réglage DATA-LOG

Il définit le journal des données de télémétrie (enregistrement) avec la minuterie.

- Plage de réglageÿ: MARCHE/ARRÊT
- Par défautÿ: ACTIVÉ
  - \* Le journal démarre avec la fonction de minuterie.





La LED clignote pendant que la minuterie est activée.

CHRONOMÈTRE	MINUTEUR	]

Vous pouvez mesurer et enregistrer chaque tour jusqu'à 999 tours (fonctionne pour tous les modèles). 
 La pré-

alarme (PRE-ALM) est installée et l'alarme se déclenche avant le but.

- 1) Sélectionnez [TIMER] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.
- 2) Démarrage de la minuterie

Par défaut, le commutateur de minuterie est réglé sur SW1. En maintenant SW1, la minuterie passe en état d'attente pour le démarrage et en appuyant à nouveau sur SW1 ou en actionnant la gâchette d'accélérateur, la mesure commence.

- Chaque fois que vous actionnez SW1, le temps au tour est mesuré.
   Le commutateur ne fonctionne pas pendant 3 secondes après avoir actionné SW1.
- 4) Compléter la mesure

En maintenant SW1, la mesure sera terminée.

\*Vous pouvez vérifier le temps au tour mesuré sur l'écran LAP TIMER. Lorsque Enter est utilisé alors que le chronomètre est activé/arrêté sur

l'écran LAP TIMER, l'écran change

à l'affichage du temps au tour. Vous pouvez vérifier chaque temps au tour avec le fonctionnement multi-sélecteur (impossible sur l'écran SETUP).

\* Lorsque vous éteignez l'interrupteur d'alimentation alors que la minuterie est activée, la minuterie sera réinitialisée.

\* Lorsque la minuterie est réglée sur SW1/SW2, la minuterie sera en mode veille en maintenant le commutateur enfoncé même sur un écran autre que l'écran de réglage.



M03MODEL-03	
CUSTOM CO TI	MER
C SETTING C Tele	METRY
THFUNCTION (C) MOL	DEL
CAUX CSYS	TEM



C⇒TIMER		
SED MODE CLAP	TIMER]	
LAP-LIST	B00:00.	00
DTOTAL	:	-
DBEST	:	
DAVERAGE	:	
BLAP001	:	
BLAP002	:	-

### Machine Translated by Google

# Comment utiliser chaque fonctionnalité

### MINUTERIE D'INTERVALLE

- Il active l'alarme à l'heure définie au début de la course et l'utilise comme ligne directrice pour le temps de but.
- Sélectionnez [TIMER] avec le multi-sélecteur et déterminez avec Entrez l'opération.
- Réglage du type [TYPE]
   Utilisez le bouton Select et sélectionnez [INT] avec [TYPE].
- Réglage de l'intervalle (INTERVALLE)
   Réglez la minuterie d'intervalle avec [INTERVALLE].
- 4) Démarrage de la minuterie d'intervalle

Par défaut, le commutateur de minuterie est réglé sur SW1. Lorsque vous appuyez sur SW1, la minuterie sera en mode veille et la mesure commencera lorsque vous appuyez à nouveau sur SW1 ou actionnez la gâchette.

- 5) Chaque fois que vous utilisez SW1, la minuterie d'intervalle sera réinitialisée.
- 6) Compléter la mesure

En maintenant SW1, la mesure sera terminée.

\*Lorsque vous coupez l'alimentation alors que la minuterie est activée, la minuterie sera réinitialisée.

\*Lorsque la minuterie est réglée sur SW1/SW2, la minuterie sera en mode veille

en maintenant le commutateur enfoncé même sur un écran autre que l'écran de réglage.



MINUTEUR



# MINUTERIE

- Il peut s'agir d'une ligne directrice pour calculer le temps de fonctionnement d'une voiture RC électrique et la consommation de carburant d'une voiture RC à moteur.
- Vous pouvez régler jusqu'à 99ÿ: 59 par seconde.
- Lorsque le chronomètre passe au chronomètre après la fin du chronomètre, vous pouvez vérifier le temps du tour après la fin.
- 1) Sélectionnez [TIMER] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.
- 2) Réglage du type [TYPE]
  - Utilisez le bouton Select et sélectionnez [DOWN] avec [TYPE]. \*Réglez la minuterie avec [GOAL-TIME] de SETUP.
- 3) Démarrage de la minuterie

Par défaut, le commutateur de la minuterie est réglé sur SW1. Lorsque vous maintenez SW1, la minuterie sera en mode veille et la mesure commencera lorsque vous appuyez à nouveau sur SW1 ou actionnez la gâchette d'accélérateur.

- 4) Chaque fois que vous actionnez SW1, le minuteur redémarrera.
- 5) Compléter la mesure

En maintenant SW1, la mesure sera terminée.

\*Lorsque vous coupez l'alimentation alors que la minuterie est activée, la minuterie sera réinitialisée.

\*Lorsque la minuterie est réglée sur SW1, la minuterie sera en mode veille

en maintenant le commutateur enfoncé même sur un écran autre que l'écran de réglage.

MODEL-03 CUSTOM C TIMER SETTING C TELEMETRY C THFUNCTION C MODEL AUX SYSTEM

ENTRER

MINUTEUR



ARRIÈRE

### TÉLÉMÉTRIE

 Un menu pour régler les DONNÉES DE JOURNAL liées à la télémétrie, le RÉGLAGE DE LA TÉLÉMÉTRIE, le RÉGLAGE DU GRAPHIQUE et le COMMUTATEUR DE TÉLÉMÉTRIE.

- Pour utiliser la fonction Télémétrie, vous pouvez la rendre compatible en
  - à l'aide d'un récepteur compatible, série SUPER VORTEX / Gen2 / PRO / SV-D2.

Les données de télémétrie ne sont compatibles qu'avec les appareils compatibles SANWA. Les données de télémétrie ne peuvent pas être affichées en cas d'utilisation de produits d'autres fabricants.

\* À propos de la tension sur les données de télémétrie, la tension ne provient pas directement de la batterie. La tension est la tension BEC qui est fournie par ESC.

- Avec la télémétrie, vous pouvez vérifier les données de 2 systèmes de température, la tension de la batterie et le nombre de rotations avec l'émetteur.
  - •LOG DATA : Menu pour contrôler les données du journal en cours d'enregistrement
  - •RÉGLAGE DE LA TÉLÉMÉTRIEÿ: divers paramètres des fonctions de télémétrie
  - •RÉGLAGE GRAPHIQUEÿ: réglage de l'affichage du graphique
  - COMMUTATEUR DE TÉLÉMÉTRIEÿ: divers paramètres du commutateur à activer en fonction des données de télémétrie.

### DATE DU JOURNAL

- Une fonction pour contrôler les données du journal pour créer un graphique, enregistrer sur une carte Micro SD et supprimer les données du journal en lisant les données du journal enregistrées.
- 1) Sélectionnez [LOGGER] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Entrée.
- 2) Sélectionnez [LOG DATA] et déterminez avec l'opération Enter.
   \*En cas de sélection de MEMORY CLEAR, toutes les données de télémétrie seront supprimées après confirmation.
- Sélectionnez les données de journal enregistrées avec le multi-sélecteur.
   Lorsque Enter est actionné, le menu s'affiche. Sélectionnez le menu et déterminez avec l'opération Enter.

 AFFICHER LES DONNÉESÿ: lit les données du journal enregistrées et crée un graphique.

•DATA NAMEÿ: Modifie les noms de fichier des données du journal.

•EXPORTER [.CSV] : convertit les données de télémétrie au format [.CSV] et les enregistre sur une carte micro SD.

•PROTECTÿ: protège et enregistre les données du journal.

•DELETEÿ: supprime les données du journal.



TÉLÉMÉTRIE
DTELEMETRY SETTING DGRAPH SETTING DTELEMETRY SWITCH
TELEMETRY           REHAINNING MEMORYL 1:39:481           005 m161014165650           003 m161014164534           003 m161014164534           002 m161014164200           002 m161014162522           001 m161014162050           001 m161014162050           001 m161014162050           001 m161014162050           001 m161014162050           001 m161014162050
TELEMETRY DESCRIPTION DATA DATA NAME DEXPORT r.csvi DPROTECT DELETE

## Machine Translated by Google

# Comment utiliser chaque fonctionnalité

VOIR LES DONNÉES	TÉLÉMÉTRIE
• Un menu pour lire les données du journal enregistré et crée un graphique	
1) Sélectionnez [LOG DATA] avec le multi-sélecteur et déterminez avec	<u>©55</u> ↑161014165650 e:ee:12
Entrez l'opération.	<b>161014164534</b> 0:00:22
	101014104100 0:00:20 1020161014162522 0:00:20
<ol> <li>Selectionnez LOG DATA pour creer un graphique et determiner avec la touche Enter opération</li> </ol>	001 a 161014162050 0:00:21
operation.	CLR MEMORY CLEAR
3) En sélectionnant les données du journal, un menu s'affiche. En sélectionnant [AFFICHER	
LES DONNÉES], les données du journal s'affichent sous forme de graphique.	
1) Béalaga da la tailla d'affichaga	
F) Reglage de la talle d'allerdage Lorgque Enter est utilisé alors qu'un graphique est affiché il définit la taille du	LOG @161014165650
draphique à afficher	DVIEW DATA
• Plage de réglage : 1/1 (8,5 s/PAGE) : 1 page/8,5 secondes	
1/2 (17s/PAGE) : 1 page/17 secondes	DPROTECT
1/4 (34s/PAGE) : 1 page/34 secondes	LUDELETE
1/8 (68s/PAGE) : 1 page/68 secondes	
• Par défautÿ: 1/1 (8,5ÿs/PAGE)	
5) Méthodes pour déplacer une page	$\frac{106}{510} \frac{161014165650}{161014165650} = \frac{161014165650}{161014165650} = \frac{161014165650}{161014165650} = \frac{161014165650}{161014165650} = \frac{161014165650}{161014165650} = \frac{161014165650}{161014165650} = 16100000000000000000000000000000000000$
Lorsque vous utilisez le bouton Select pendant qu'un graphique est affiché, vous	
pouvez définir la méthode pour déplacer la page affichée.	
Par défaut : Curseur	
*I orsque Enter est utilisé sur l'écran, sur lequel un graphique est affiché, il passe à	
la liste des tours.	
	O [LAP001100:08:08] 00:01.05
NOM DES DONNEES	TÉLÉMÉTRIE
Une fonctionnalité pour modifier les noms de fichier des données de journal sélectionnées.	
Seuls les lettres et les chiffres peuvent être utilisés pour les noms de fichiers.	
Seuls les lettres et les chiffres peuvent être utilisés pour les noms de fichiers.	E 161014165650
<ul> <li>Seuls les lettres et les chiffres peuvent être utilisés pour les noms de fichiers.</li> <li>1) Sélectionnez [LOG DATA] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération</li> </ul>	LOG #161014165650 DVIEW DATA
<ul> <li>Seuls les lettres et les chiffres peuvent être utilisés pour les noms de fichiers.</li> <li>1) Sélectionnez [LOG DATA] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.</li> </ul>	LOG A161014165650 DVIEW DATA DATA NAME DEXPORT 1.0593
<ul> <li>Seuls les lettres et les chiffres peuvent être utilisés pour les noms de fichiers.</li> <li>1) Sélectionnez [LOG DATA] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.</li> </ul>	DVIEW DATA DATA NAME DEXPORT (.csv) DPROTECT
<ul> <li>Seuls les lettres et les chiffres peuvent être utilisés pour les noms de fichiers.</li> <li>1) Sélectionnez [LOG DATA] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.</li> <li>2) Sélectionnez LOG DATA pour modifier le nom du fichier et déterminez-le avec</li> </ul>	DATA NAME DATA NAME DEXPORT r.csvi DPROTECT DELETE
<ul> <li>Seuls les lettres et les chiffres peuvent être utilisés pour les noms de fichiers.</li> <li>1) Sélectionnez [LOG DATA] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.</li> <li>2) Sélectionnez LOG DATA pour modifier le nom du fichier et déterminez-le avec l'opération Enter.</li> </ul>	LOG €161014165650 VIEW DATA DATA NAME DEXPORT 1. CSV3 DPROTECT DELETE ENTRER ↓ ARRIÉRE
<ul> <li>Seuls les lettres et les chiffres peuvent être utilisés pour les noms de fichiers.</li> <li>1) Sélectionnez [LOG DATA] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.</li> <li>2) Sélectionnez LOG DATA pour modifier le nom du fichier et déterminez-le avec l'opération Enter.</li> <li>3) Définition du nom des données.</li> </ul>	COS © 161014165650 ■VIEW DATA DATA NAME ■EXPORT [.csv] ■PROTECT ■DELETE ENTRER ↓ ☆ ARRIÈRE CTTEL EMETRY
<ul> <li>Seuls les lettres et les chiffres peuvent être utilisés pour les noms de fichiers.</li> <li>1) Sélectionnez [LOG DATA] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.</li> <li>2) Sélectionnez LOG DATA pour modifier le nom du fichier et déterminez-le avec l'opération Enter.</li> <li>3) Définition du nom des données Avec le multi-sélecteur. déplacez le curseur « » à l'endroit où les textes sont</li> </ul>	ENTRER ↓ ARRIÉRE
<ul> <li>Seuls les lettres et les chiffres peuvent être utilisés pour les noms de fichiers.</li> <li>1) Sélectionnez [LOG DATA] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.</li> <li>2) Sélectionnez LOG DATA pour modifier le nom du fichier et déterminez-le avec l'opération Enter.</li> <li>3) Définition du nom des données Avec le multi-sélecteur, déplacez le curseur « » à l'endroit où les textes sont saisis. Une fois la position définie. déterminez la position du curseur avec l'opération</li> </ul>	EVELLEMETRY LOG €161014165650 EVIEW DATA DATA NAME DEXPORT r.csv3 DPROTECT DELETE ENTRER ↓ ☆ ARRIÈRE TELEMETRY LOG €161014165650
<ul> <li>Seuls les lettres et les chiffres peuvent être utilisés pour les noms de fichiers.</li> <li>1) Sélectionnez [LOG DATA] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.</li> <li>2) Sélectionnez LOG DATA pour modifier le nom du fichier et déterminez-le avec l'opération Enter.</li> <li>3) Définition du nom des données Avec le multi-sélecteur, déplacez le curseur « » à l'endroit où les textes sont saisis. Une fois la position définie, déterminez la position du curseur avec l'opération Enter.</li> </ul>	$\mathbb{C}$
<ul> <li>Seuls les lettres et les chiffres peuvent être utilisés pour les noms de fichiers.</li> <li>1) Sélectionnez [LOG DATA] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.</li> <li>2) Sélectionnez LOG DATA pour modifier le nom du fichier et déterminez-le avec l'opération Enter.</li> <li>3) Définition du nom des données Avec le multi-sélecteur, déplacez le curseur « » à l'endroit où les textes sont saisis. Une fois la position définie, déterminez la position du curseur avec l'opération Enter.</li> </ul>	LOG ▲ 161014165650         NOTEW DATA         DATA NAME         DEXPORT r.csv3         DPROTECT         DELETE         ENTRER         ▲ 161014165650         DATA FileName         161014165650
<ul> <li>Seuls les lettres et les chiffres peuvent être utilisés pour les noms de fichiers.</li> <li>1) Sélectionnez [LOG DATA] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.</li> <li>2) Sélectionnez LOG DATA pour modifier le nom du fichier et déterminez-le avec l'opération Enter.</li> <li>3) Définition du nom des données Avec le multi-sélecteur, déplacez le curseur « » à l'endroit où les textes sont saisis. Une fois la position définie, déterminez la position du curseur avec l'opération Enter.</li> <li>*Une fois la position du curseur définie, il se déplace vers la sélection de saisie de texte.</li> </ul>	COS € 161014165650 VIEW DATA DATA NAME DEXPORT r.csv3 DPROTECT DELETE ENTRER ↓ ↑ ARRIÈRE C→TELEMETRY COS € 161014165650 DATA FileName 161014165650 CHANGE
<ul> <li>Seuls les lettres et les chiffres peuvent être utilisés pour les noms de fichiers.</li> <li>1) Sélectionnez [LOG DATA] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.</li> <li>2) Sélectionnez LOG DATA pour modifier le nom du fichier et déterminez-le avec l'opération Enter.</li> <li>3) Définition du nom des données Avec le multi-sélecteur, déplacez le curseur « » à l'endroit où les textes sont saisis. Une fois la position définie, déterminez la position du curseur avec l'opération Enter.</li> <li>*Une fois la position du curseur définie, il se déplace vers la sélection de saisie de texte.</li> </ul>	LOG € 161014165650 VIEW DATA DATA NAME DEXPORT r.csvi DPROTECT DELETE ENTRER ↓ ↑ ARRIÈRE C→TELEMETRY LOG € 161014165650 DATA FileName 161014165650 CHANGE
<ul> <li>Seuls les lettres et les chiffres peuvent être utilisés pour les noms de fichiers.</li> <li>1) Sélectionnez [LOG DATA] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.</li> <li>2) Sélectionnez LOG DATA pour modifier le nom du fichier et déterminez-le avec l'opération Enter.</li> <li>3) Définition du nom des données Avec le multi-sélecteur, déplacez le curseur « » à l'endroit où les textes sont saisis. Une fois la position définie, déterminez la position du curseur avec l'opération Enter.</li> <li>*Une fois la position du curseur définie, il se déplace vers la sélection de saisie de texte.</li> <li>4) Déterminer les textes à saisir</li> </ul>	LOG € 161014165650 VIEW DATA DATA NAME DEXPORT r.csv3 DPROTECT DELETE ENTRER ↓ ↑ ARRIÉRE C→TELEMETRY LOG € 161014165650 DATA FileName 161014165650 CHANGE ENTRER ↓ ↑ ARRIÉRE
<ul> <li>Seuls les lettres et les chiffres peuvent être utilisés pour les noms de fichiers.</li> <li>1) Sélectionnez [LOG DATA] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.</li> <li>2) Sélectionnez LOG DATA pour modifier le nom du fichier et déterminez-le avec l'opération Enter.</li> <li>3) Définition du nom des données Avec le multi-sélecteur, déplacez le curseur « » à l'endroit où les textes sont saisis. Une fois la position définie, déterminez la position du curseur avec l'opération Enter.</li> <li>*Une fois la position du curseur définie, il se déplace vers la sélection de saisie de texte.</li> <li>4) Déterminer les textes à saisir Sélectionnez les textes à saisir avec le multi-sélecteur. Une fois que vous avez déterminé les textes à saisir avec le multi-sélecteur. Une fois que vous avez</li> </ul>	COSE 161014165650 VIEW DATA DATA NAME DEXPORT r.csv3 DPROTECT DELETE ENTRER ↓ ☆ ARRIÈRE COSE 161014165650 DATA FileName 161014165650 CHANGE ENTRER ↓ ☆ ARRIÈRE ENTRER ↓ ☆ ARRIÈRE COSE 161014165650
<ul> <li>Seuls les lettres et les chiffres peuvent être utilisés pour les noms de fichiers.</li> <li>1) Sélectionnez [LOG DATA] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.</li> <li>2) Sélectionnez LOG DATA pour modifier le nom du fichier et déterminez-le avec l'opération Enter.</li> <li>3) Définition du nom des données Avec le multi-sélecteur, déplacez le curseur « » à l'endroit où les textes sont saisis. Une fois la position définie, déterminez la position du curseur avec l'opération Enter.</li> <li>*Une fois la position du curseur définie, il se déplace vers la sélection de saisie de texte.</li> <li>4) Déterminer les textes à saisir Sélectionnez les textes à saisir avec le multi-sélecteur. Une fois que vous avez déterminé les textes à saisir, saisissez avec l'opération Entrée.</li> </ul>	COSE 161014165650 VIEW DATA DATA NAME DEXPORT r.csv3 DPROTECT DELETE ENTRER ↓ ↑ ARRIÈRE TELEMETRY COS 161014165650 DATA FileName 161014165650 DATA FileName 161014165650 CHANGE ENTRER ↓ ↑ ARRIÈRE CHANGE ENTRER ↓ ↑ ARRIÈRE
<ul> <li>Seuls les lettres et les chiffres peuvent être utilisés pour les noms de fichiers.</li> <li>1) Sélectionnez [LOG DATA] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.</li> <li>2) Sélectionnez LOG DATA pour modifier le nom du fichier et déterminez-le avec l'opération Enter.</li> <li>3) Définition du nom des données Avec le multi-sélecteur « » à l'endroit où les textes sont saisis. Une fois la position définie, déterminez la position du curseur avec l'opération Enter.</li> <li>*Une fois la position du curseur définie, il se déplace vers la sélection de saisie de texte.</li> <li>4) Déterminer les textes à saisir sélecteur. Une fois que vous avez déterminé les textes à saisir, saisissez avec l'opération Entrée.</li> <li>* Plage de réglage : A ~ Z, 0 ~ 9, symboles</li> </ul>	ENTRER ↓ ☆ ARRIÈRE ENTRER ↓ ☆ ARRIÈRE
<ul> <li>Seuls les lettres et les chiffres peuvent être utilisés pour les noms de fichiers.</li> <li>1) Sélectionnez [LOG DATA] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.</li> <li>2) Sélectionnez LOG DATA pour modifier le nom du fichier et déterminez-le avec l'opération Enter.</li> <li>3) Définition du nom des données Avec le multi-sélecteur « » à l'endroit où les textes sont saisis. Une fois la position définie, déterminez la position du curseur avec l'opération Enter.</li> <li>*Une fois la position du curseur définie, il se déplace vers la sélection de saisie de texte.</li> <li>4) Déterminer les textes à saisir sélecteur. Une fois que vous avez déterminé les textes à saisir, saisissez avec l'opération Entrée.</li> <li>Plage de réglage : A ~ Z, 0 ~ 9, symboles</li> </ul>	CONTRACTOR ARIÉRE COMPANY AND AND ARIÉRE CONTRACTOR ARIÉRE CONTRACTOR ARIÉRE CONTRACTOR ARIÉRE CONTRACTOR ARIÉRE CONTRACTOR ARIÉRE ENTRER ↓ ↑ ↑ ARIÉRE CONTRACTOR ARIÉRE ENTRER ↓ ↑ ↑ ARIÉRE CONTRACTOR ARIÉRE CON
<ul> <li>Seuls les lettres et les chiffres peuvent être utilisés pour les noms de fichiers.</li> <li>1) Sélectionnez [LOG DATA] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.</li> <li>2) Sélectionnez LOG DATA pour modifier le nom du fichier et déterminez-le avec l'opération Enter.</li> <li>3) Définition du nom des données Avec le multi-sélecteur « » à l'endroit où les textes sont saisis. Une fois la position définie, déterminez la position du curseur avec l'opération Enter.</li> <li>*Une fois la position du curseur définie, il se déplace vers la sélection de saisie de texte.</li> <li>4) Déterminer les textes à saisir Sélecteur. Une fois que vous avez déterminé les textes à saisir, saisissez avec l'opération Entrée.</li> <li>Plage de réglage : A ~ Z, 0 ~ 9, symboles</li> </ul>	$\begin{array}{c} \hline \hline \\ $
<ul> <li>Seuls les lettres et les chiffres peuvent être utilisés pour les noms de fichiers.</li> <li>1) Sélectionnez [LOG DATA] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.</li> <li>2) Sélectionnez LOG DATA pour modifier le nom du fichier et déterminez-le avec l'opération Enter.</li> <li>3) Définition du nom des données Avec le multi-sélecteur, déplacez le curseur « » à l'endroit où les textes sont saisis. Une fois la position définie, déterminez la position du curseur avec l'opération Enter.</li> <li>*Une fois la position du curseur définie, il se déplace vers la sélection de saisie de texte.</li> <li>4) Déterminer les textes à saisir Sélectionnez les textes à saisir avec le multi-sélecteur. Une fois que vous avez déterminé les textes à saisir, saisissez avec l'opération Entrée.</li> <li>* Plage de réglage : A ~ Z, 0 ~ 9, symboles</li> <li>*Lorsque vous modifiez des textes qui ont été saisis ou que vous déplacez le curseur de saisie de texte, appuyez sur le bouton de retour et annulez l'action.</li> </ul>	COMPARENT CONTRACTOR
<ul> <li>Seuls les lettres et les chiffres peuvent être utilisés pour les noms de fichiers.</li> <li>1) Sélectionnez [LOG DATA] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.</li> <li>2) Sélectionnez LOG DATA pour modifier le nom du fichier et déterminez-le avec l'opération Enter.</li> <li>3) Définition du nom des données Avec le multi-sélecteur, déplacez le curseur « » à l'endroit où les textes sont saisis. Une fois la position définie, déterminez la position du curseur avec l'opération Enter.</li> <li>*Une fois la position du curseur définie, il se déplace vers la sélection de saisie de texte.</li> <li>4) Déterminer les textes à saisir Sélectionnez les textes à saisir, saisissez avec l'opération Entrée.</li> <li>Plage de réglage : A ~ Z, 0 ~ 9, symboles</li> <li>*Lorsque vous modifiez des textes qui ont été saisis ou que vous déplacez le curseur de saisie de texte, appuyez sur le bouton de retour et annulez l'action.</li> </ul>	CONTRACTOR DATA DATA NAME DEXPORT r.csv3 DPROTECT DELETE ENTRER ↓ ↑ ARRIÉRE TELEMETRY COS € 161014165650 DATA FileName 161014165650 CHANGE ENTRER ↓ ↑ ARRIÉRE TELEMETRY SEL PROFE (ALPHA) 161014165650 ARRIÉRE TELEMETRY SEL PROFE (ALPHA) 161014165650 ARRIÉRE STUVWXYZ 1234567890 EE
<ul> <li>Seuls les lettres et les chiffres peuvent être utilisés pour les noms de fichiers.</li> <li>1) Sélectionnez [LOG DATA] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.</li> <li>2) Sélectionnez LOG DATA pour modifier le nom du fichier et déterminez-le avec l'opération Enter.</li> <li>3) Définition du nom des données <ul> <li>Avec le multi-sélecteur, déplacez le curseur « » à l'endroit où les textes sont saisis. Une fois la position définie, déterminez la position du curseur avec l'opération Enter.</li> <li>*Une fois la position du curseur définie, il se déplace vers la sélection de saisie de texte.</li> </ul> </li> <li>4) Déterminer les textes à saisir <ul> <li>Sélectionnez les textes à saisir avec le multi-sélecteur. Une fois que vous avez déterminé les textes à saisir, saisissez avec l'opération Entrée.</li> </ul> </li> <li>Plage de réglage : A ~ Z, 0 ~ 9, symboles</li> <li>Lorsque vous modifiez des textes qui ont été saisis ou que vous déplacez le curseur de aisie de texte, appuyez sur le bouton de retour et annulez l'action.</li> </ul>	Curseur de position du texte (definede lange du diclargent de unangle) Curseur de position du texte (definede lange du diclargent de unangle) Curseur de position du texte (definede lange du diclargent de unangle)

L

EXPORTER [.CSV]	TÉLÉMÉTRIE
<ul> <li>fonction pour convertir les données de journal sélectionnées en un graphique avec un logiciel PC (ordinateur personnel) tel qu'un tableur.</li> <li>Veuillez noter que les données converties par la fonction d'exportation ne peuvent pa être converties en graphique avec le transmetteur.</li> <li>Lors de l'utilisation de la fonction d'exportation, une carte micro SD est nécessaire.</li> </ul>	TELEMETRY
<ol> <li>Sélectionnez [LOG DATA] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Entrée.</li> </ol>	
<ol> <li>2) Sélectionnez LOG DATA à exporter et déterminez avec la touche Enter opération.</li> <li>*Avec l'opération Enter, il se déplace vers le nom du fichier CSV (Changing File Name).</li> <li>3) Définition du nom du fichier CSV Lorsque vous modifiez le format, vous pouvez également modifier le nom du</li> </ol>	➡TELEMETRY ■161014165650 CSV FileName 161014165650 SAVE
fichier. La saisie de texte est identique au nom des données. Reportez-vous à l'en du nom de données.	
<ol> <li>Conversion au format de fichier CSV</li> <li>Déplacez le curseur sur [SAVE] et convertissez avec l'opération Enter.</li> </ol>	
*Vous pouvez annuler l'opération de conversion pendant la conversion des donnée avec l'opération de retour. * Déplacez les données vers le PC via une carte micro SD après avoir converti les données et affichez un graphique.	
PROTÉGER	TÉLÉMÉTRIE
Une fonction pour protéger les données du journal d'une suppression accidentelle.	/⇒TELEMETRY ■
1) Sélectionnez [LOG DATA] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération En	ter.
<ol> <li>Sélectionnez LOG DATA à protéger et déterminez avec la touche Enter opération.</li> </ol>	DATA NAME DEXPORT (.csv) DPROTECT DDELETE
*Avec chaque opération Enter, il bascule Efficace/Non-efficace de la protection.	Marque de protection
EFFACER	TÉLÉMÉTRIE
Une fonctionnalité pour supprimer les données du journal.     Les données protégées ne peuvent pas être supprimées.      Sélectionnez [LOG DATA] avec le multi-sélecteur et déterminez avec	TELEMETRY © 161014165650 DVIEW DATA DATA NAME
<ol> <li>Operation Entree.</li> <li>Sélectionnez les données de journal à supprimer et déterminez avec la touche Enter opération L'écran de confirmation s'affiche. Utilisez l'affichage d'écran suivant.</li> </ol>	DELETE Confirmation CLEAR ?
	NO / YES

RÉGLAGE DE LA TÉLÉMÉTRIE	TÉLÉMÉTRIE
Définissez chaque fonction de télémétrie. Sélectionnez la fonction à régler avec la touche de sélectio bouton.	MODEL-03
TLM1/TLM2ÿ: Condition de réception, température, réglage des données de télémétrie.	
n cas de sélection de TL-DATA	
[NOM] : Jusqu'à 3 caractères des noms de données de TLM1/TLM2 sont modifiables.	
[UNIT]ÿ: réglage de la température et modification de l'affichage de la vitesse. (ÿ/ ÿ/ KM [l'unité de vitesse est modifiable])	
[MAX]ÿ: réglage de la valeur maximale lors de l'affichage des données sous forme de graphique.	
[ALERT] : active l'alarme à la température réglée.	
("Il ne peut pas ette regie pour amcher la vitesse.)	DLOG DATA
[MIN]ÿ: réglage de la valeur minimale lors de l'affichage des données sous forme de graphique.	DIELEMETRY SETTING DGRAPH SETTING
in cas de sélection de RX-DATA (p.62) [MAX]ÿ: réglage de la valeur maximale lors de l'affichage des données sous forme de graphique. [MIN]ÿ: réglage de la valeur minimale lors de l'affichage des données sous forme de graphique.	BTELEMETRY SWITCH
RPMÿ: réglage de la vitesse calculée à partir du nombre de données de rotation	
[UNIT] : Commutation du nombre de tours et de l'affichage de la vitesse (RPM, km/ h. mph)	
[MAX SCALE]ÿ: réglage de la valeur minimale du graphique lors de l'affichage des données sous forme de graphique.	DATA TYPE TL-DA DNAME [TL1]
RATIO : Lors du réglage du capteur RATIO RPM en position soustraite, vous pouvez afficher le nombre de rotations du moteur et du moteur après avoir calculé en arrière en réglant RATIO.	DUNIT c DMAX 120°c DALERT 100°c
Plage de réglage : 00.001ÿ64.999 Par défaut : 01.000	Sélectionner le bouton
10COUNT DIST : Lors du réglage sur l'affichage de la vitesse [10 Count Distance], le capteur RPM mesure la distance de déplacement qui a été détectée 10 fois, calcule la vitesse et l'affiche en définissant la valeur.	
Plage de réglage : 1 cm ~ 255 cm Par défautÿ: 30ÿcm	DUNII č DMAX 120°c DALERT 100°c DMIN 20°c
VOLT : L'alarme est activée à la tension définie correspondant à la Les données de télémétrie et la LED clignotent.	Sélectionner le bouton
[MAX VOLT]ÿ: réglage de la tension maximale	CTELEMETRY •
Plage de réglageÿ: 3,0ÿV ∼ 9,0ÿV, désactivé Par défautÿ: 8,4ÿV	DUNIT RPM DMAX SCALE 30000
ALERT VOLTjÿ: réglage de la tension d'activation de l'alarme	DRATIO 1.000
Plage de réglageÿ: 3,0ÿV ~ 9,0ÿV, désactivé Par défautÿ: 3,8ÿV	
HOLD TIME]ÿ: réglage du temps de maintien Cette fonction garantit que l'alarme ne se déclenche pas en cas de chute de tension instantanée lu fonctionnement de l'accélérateur, etc., afin de régler le TEMPS DE MAINTIEN. • Plage de réglage :	
.0secÿ5.0sec ∙ Par défaut : 1.0sec	DALERT VOLT 3.8V
VIN VOLT] : réglage de la tension minimale	DMIN VOLT 3.0V
Plage de réglageÿ: 0,0ÿV ~ 9,0ÿV, désactivé	

r

	RÉGLAGE DU GRAPHIQUE	TÉLÉMÉTRIE
Une fonction pour	sélectionner 3 éléments à afficher dans un graphique lors de l'affichage	
des données de	e télémétrie sous forme de graphique.	
1) Sélectionnez [TÉ	LÉMÉTRIE] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.	DLOG DATA
2) Réglage PARAM	ETRAGE GRAPHIQUE	DTELEMETRY SWITCH
Sélectionnez [R	ÉGLAGE GRAPHIQUE] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération	n
Enter.		
<ul> <li>Plage de réglageÿ:</li> </ul>	TL1/TL2/RPM/VOLT/ST/TH	
	TLM1/2ÿ: données de télémétrie	
	RMPÿ: données du nombre de rotations	
	VOLTÿ: Tension d'entrée du récepteur	
<ul> <li>Par défautÿ:</li> </ul>	LIGNE1ÿ: ST (Données de direction)	
	LINE2ÿ:ÿTH (données d'accélérateur)	DLINES VOLT
	LINE3ÿ: VOLT (Tension d'entrée du récepteur)	
*Dans un graphique en gris clair	, LINE1 est affiché en noir, LINE2 en gris foncé et LINE3	

COMMUTATEUR DE TÉLÉMÉTRIE	TÉLÉMÉTRIE
<ul> <li>Une fonction qui vous permet d'activer le commutateur avec la télémétrie données basées sur le changement des mêmes données.</li> <li>•TRIGGERÿ: sélectionne les données qui seront la source de l'opération de commutation.</li> </ul>	➢TELEMETRY □LOG DATA □TELEMETRY SETTING □GRAPH SETTING
•BORDERÿ: Un paramètre pour les normes de fonctionnement de température ou de tension.	DTELEMETRY SWITCH
•FONCTIONÿ: Attribue des fonctions.	
1) Sélectionnez [TÉLÉMÉTRIE] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.	
<ol> <li>Réglage du COMMUTATEUR DE TÉLÉMÉTRIE Sélectionnez [COMMUTATION TÉLÉMÉTRIE] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.</li> </ol>	DTRIGGER <b>DE</b> DBORDER DFUNCTION DMODE
<ul> <li>Plage de réglageÿ: DÉCLENCHEURÿ: OFF/TL1/TL2/VOLT BORDUREÿ: Lors du réglage de la température, 0ÿ150 Lors du réglage de la tension, 3,0 ~ 9,0 V FONCTIONÿ: MINUTERIE MARCHE/ARRÊT MODE COURSE TAUX TH</li> </ul>	

\*En cas de réglage de RX-DATA sur DATA TYPE sur TLM1/TLM2, TL1/TL2 ne peut pas être sélectionné sur TELEMETRY SWITCH.

MODEÿ: BASCULER/UN SEUL COUP

DÉCLENCHER BORDUREÿ: ---(NON) FONCTIONÿ: --- (désactivé) MODEÿ: --- (désactivé)

•Par défautÿ:



### SUPPLÉMENT

MT-5 a une fonction de sélection directe de modèle. Lorsque vous allumez l'interrupteur d'alimentation de l'émetteur tout en en appuyant sur le bouton Back, il démarre à partir de l'écran MODEL SELECT afin que vous puissiez facilement appeler un modèle à utiliser. (P.16)

### NOM DU MODÈLE

- Vous pouvez enregistrer un nom de modèle avec jusqu'à 12 caractères d'alphabets, chiffres, police EU et symboles pour chaque modèle.
- Sélectionnez [MODÈLE] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Entrée.
- Réglage du nom du modèle [MODEL NAME]
   Sélectionnez [MODEL NAME] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.
- 3) Définition du nom du modèle

Déplacez le curseur "\_\_\_\_\_" avec le multi-sélecteur sur la position pour saisir des textes. Une fois la position déterminée, appuyez sur la touche Entrée pour déterminer la position du curseur.

4) Sélectionnez les textes à saisir avec le multi-sélecteur. Une fois les textes à saisir déterminés, saisissez avec la touche Entrée. La commutation des alphabets/minuscules/symboles/police EU s'effectue en actionnant le bouton de sélection.

\*Lorsque des textes à modifier sont déjà saisis ou lorsque vous déplacez le curseur de la position de saisie de texte, appuyez sur le bouton Retour pour annuler l'action.

- Plage de réglageÿ: AÿZ, aÿz, 0ÿ9, symboles, espace, latin Alphabet.
- 5) Répétez 3) et 4), et entrez les textes.



Curseur de sélection de saisie de texte Curseur de position du texte (Il clignote lors du déplacement du curseur)

Minuscules alphabétiques

MODEL NAME	
	<fh5></fh5>
<pre> Dcdefghijklmr </pre>	nopqr
I II III IV V VI VI VI VI VI VI VI VI VI	

Alphabet latin



Symboles



	MAQUETTE		
Vous pouvez définir les fonctionnalités concernant Model Select, Model Name, Model Co	py et Model Clear.		
Installé avec une EEPROM haute capacité et il peut mémoriser des données pour 20 modèles de M01 ~ M20.			
COPIE MOD	ÈLE		
Vous pouvez copier les données d'un modèle sélectionné vers un autre modèle.	MODEL-03 IIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIII		
1) Sélectionnez [MODEL] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.			
<ol> <li>Réglage de la copie du modèle [MODEL COPY]</li> <li>Sélectionnez [MODEL COPY] avec le multi-sélecteur et déterminez avec</li> </ol>			
l'opération Enter.	entrer 🖶 🏠 Arrière		
3) Sélection d'un modèle de destination de copie			
Sélectionnez un modèle de destination de copie avec le multi-sélecteur.	MODEL -01 (FH5 )		
*Vous pouvez également sélectionner le modèle source de la copie.	DMODEL NAME DMODEL COPY		
*Pour le modèle de source de copie et le modèle de destination de copie, vous pouvez également sélectionner une carte micro SD. Lorsque vous sélectionnez	DMODEL CLEAR		
une carte micro SD comme source de copie et qu'il n'y a pas de données de			
modèle, vous ne pouvez pas copier.			
4) Lorsque Enter est utilisé, un message s'affiche à l'écran. Suivez l'affichage pour	<1>Sélection de la destination de la copie		
opérer et terminer la copie du modèle.	Copier le modèle source Selection du mode de copie		
À propos du mode de copie de modèle     PLEIN	FROM MODEL-20		
SYSTÈME Sélectionnez le contenu de SYSTEM of Model Data.			
MAQUETTE	Copier le modèle de destination		
Réglage dans les données du modèle, fonction TH	<2>Écran de confirmation de copie		
	MODEL COPY		
Sélectionnez un mode de copie de modèle pour votre utilisation.			
	Mee MODEL-20 Copy to this model?		
	NO / YES		
	ENTRER +•NONÿRetour à <1> •OUIÿDéplacer vers <3>		
	MODEL COPY		
	Executed		
	Retour à 1 après copie		

À propos de la copie à partir d'une carte micro SD	⊂>MOI	DEL COPY	<b>•</b>
Lors de l'exécution d'une copie de modèle, la mémoire du corps principal et une carte			
micro SD peuvent sélectionner la désignation de la source de copie et la destination	DMOE	)E	FULL
de la copie. Lors de la sélection d'un modèle sur l'écran de sélection de la destination	FRO	M CON MODEL - (	01
de copie, vous pouvez le sélectionner à l'aide du bouton Sélectionner.	<b>⊢</b>	0 MOI MODEL-U	J1
			COPY
	Entrez l'opération	MODEL COPY FROM	• 🖀 🤁
1) Lorsqu'un modèle est sélectionné, la désignation de la source de copie et de la			
destination de copie autre que la mémoire du corps principal peut également être			< <u>FH5</u> >
sélectionnée. Elle est commutée par l'actionnement du bouton de sélection.	Mémoire	MODEL-03	<fh5></fh5>
		MODEL-04 MODEL-05	<fh5> <fh5><sub>₹</sub></fh5></fh5>
		MODEL COPY FROM	
<ul> <li>MÉMOIRE (mémoire principale du corps) : 20 mémoires</li> </ul>		001	(FH5 )
•CARTE SD (Carte Micro SD): 250 mémoire	CARTE SD	003	<fh5></fh5>
•SD EXP. (Micro SD EXP.): 20 mémoire		005	<fh5> <fh5></fh5></fh5>
		MODEL COPY FROM	
*SD EXP. copie les données comme les données du modèle. Téléchargez les données			
de modèle de notre HP à utiliser.		E01	(EH5 )
	SD EXP.	E03	<fh5></fh5>
		E05	<fh5> <fh5></fh5></fh5>

MODÈLE CLAIR			
. Las fonction alté pour offacer (initializer) les dennées de réaless des	adàlaa	<sup>≿</sup> MODEL	
• One ronchonnaine pour enacer (initialiser) les données de réglage des m	odeles.	MODEL-01	<fh5></fh5>
1) Sélectionnez [MODÈLE] avec le multi-sélecteur et déterminez avec		DMODEL SELECT	
l'opération Entrée.		DMODEL COPY DMODEL CLEAR	
2) Réglage de l'effacement du modèle [MODEL CLEAR]			
Sélectionnez [MODEL CLEAR] avec le multi-sélecteur et déterminez a	ivec	entrer 📕 🗛 ar	RIÈRE
l'opération Enter.		MODEL CLEAR	[ <sup>™</sup> [R1]
3) Sélectionnez Model Data pour effectuer Model Clear.			
Vous pouvez également sélectionner la mémoire principale du corps e	t les données du		<fh5></fh5>
modèle dans la carte micro SD en appuyant sur le bouton Select.		MODEL-02 MODEL-03 MODEL-04	<fh5> <fh5> <fh5></fh5></fh5></fh5>
4) Lorsque Enter est utilisé, un message s'affiche		MODEL-US	<fh5></fh5>
sur l'écran. Suivez l'affichage pour opérer et terminer l'effacement du r	nodèle.	ENTRER 🚽 🏠 AR	RIÈRE
	<1>Écran de		
		MODEL CLEAR	- 🕮 💼
À propos du mode d'effacement du modèle		MO1MODEL-01	<fh5></fh5>
PLEIN			
Tous les paramètres des données du modèle seront effacés.		Clear this mod	del?
-SYSTÈME		NO / Mes	
Sélectionnez dans le contenu de SYSTEM of Model Data et		•NONÿRevenir à l'écran MODÈLE	
clairière		<ul> <li>OUIÿDémarrer le nettoyageÿAlle</li> </ul>	er à 2
	<2>Déblaya		- <b>-</b>
MAQUETTE		/MUDEL CLEAR	
Réglage dans les données du modèle, fonction TH		MO1 MODEL-01	<fh5></fh5>
Effacer uniquement la valeur de réglage de AUX			
Sélectionnez pour votre utilisation.	Après l'affichage de la réduction de rotation Revenir à Écran <modèle></modèle>	Executed	



6) Réglage du mode de canal

Réglez le mode de réponse pour chaque canal avec la touche Haut/Bas.

•Vous pouvez définir le mode de réponse pour chaque canal.

NI

• Plage de réglage : NOR (Normal)

SHR (réponse élevée) SSR (super réponse) SUR (Ultra Response)

Par défautÿ:

#### IMPORTANT

 Notez qu'en mode SHR/SSR/SUR, un servo analogique ne fonctionnera pas. Si vous utilisez par erreur un servo analogique en mode SHR/SSR/SUR, il ne fonctionnera pas normalement et le servo sera cassé.

Ne pas utiliser un servo analogique en mode SHR/SSR/SUR.

Pour le servo numérique (SRG, série ERB ERS, série Digital ERG), il peut fonctionner pour l'un ou l'autre mode de NOR/SHR.

- Le mode SSR fonctionne uniquement pour PGS, SRG servo, série SUPER VORTEX, HV-12 STOCK SPECIAL et HV-01.
- Le mode SUR fonctionne uniquement pour le servo PGS, SUPER VORTEX Gen2 / PRO / SV-D2.
- En mode SHR/SSR, BL/RACER, BL/FORCE, F2000, F2200, F3000, F3300, SBL-01, 02 et 03CL ne fonctionnent pas.
- BL-SIGMA, SV-08, HV-10, HV-12 et F2500 fonctionnent en mode NOR/SHR.

7) Paramétrer BIND

- Qu'est-ce que BIND : Chacun des émetteurs MT-5 a son propre numéro d'identification unique (identification solide). BIND est de laissez le récepteur mémoriser le numéro d'identification. Le fonctionnement ne sera possible qu'entre l'émetteur et le récepteur qui ont terminé l'affectation.
- 1] Lorsque le réglage dans le menu BIND est terminé, réglez BIND avec le sélecteur.
- 2] Déplacez le curseur sur [ENTER] dans le menu BIND et appuyez sur Enter.

L'émetteur est maintenant prêt pour l'opération BIND.



3] Allumez le récepteur en insérant la prise Bind dans le port BIND/SSL.



DTELEMETRY 0 N LINK DSAFETY 01DRESPONCE MODE ST:NOR A1:NOR BIND TH:NOR A2:NOR ENTRER BIND DRF MODE FH5 DTELEMETRY 0 N LINK 01DSAFETY BRESPONCE MODE 5∃:NOR **1**:NOR >>SENDING TH:NOR A2:NOR BI∕ND

FH5

BRF

MODE



clignoter lentement d'abord puis elle clignote à grande vitesse et la LED s'éteint. Lorsque la LED du récepteur s'éteint, appuyez sur la touche Entrée de l'émetteur pour terminer l'AFFECTATION de l'émetteur. Lorsque l'AFFECTATION est effectuée correctement, la LED du récepteur s'allume. Lorsque la LED du récepteur est allumée, activez le servo pour vérifiez si BINDING est terminé.

4] Lorsque le BINDING est correctement effectué, la LED du récepteur se met à

\*Lorsque la RELIURE ne peut pas être effectuée correctement, recommencez à partir de l'étape 2).

#### / Noter

• LA RELIURE n'est pas faite en usine. Assurez-vous de terminer la reliure avant utilisation.

• Lorsque le récepteur est neuf, assurez-vous de terminer l'AFFECTATION pour l'émetteur et le nouveau récepteur.

- Assurez-vous d'utiliser l'ensemble de l'émetteur et du récepteur qui a terminé l'AFFECTATION.
- Lorsque vous modifiez le réglage dans le menu BIND après BINDING, répétez BINDING.
- Lorsque vous modifiez le réglage du mode (NOR/SHR/SSR/SUR) après BINDING, répétez BINDING. Si vous ne ré-associez pas, les modifications de réglage ne pas être reflétée.

## MENU SYSTÈME SYSTÈME





#### Fonctionnalités attribuées au Switch et Garniture en usine

- TR1ÿ: Garniture de direction (TRM-ST)
- TR2ÿ: Garniture d'accélérateur (TRM-TH)
- TR3ÿ: ST à double débit (D/R-ST)
- TR4ÿ: BR à double débit (D/R-BR)
- SW1ÿ: Minuterie (MINUTERIE) SW2ÿ: PERSONNALISÉ

# COMMUTATEUR D'AFFECTATION DE CLÉ

- Vous pouvez attribuer des fonctions aux commutateurs (SW1, SW2, SW3) de l'émetteur et activer/désactiver les fonctions pendant le fonctionnement.
- Sélectionnez [SYSTEM] avec le multi-sélecteur et déterminez avec Entrez l'opération.
- 2) Sélectionnez [KEY ASSIGN] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.

#### 3) Réglage du commutateur (SW1/SW2)

Actionnez l'entrée avec [SW] et définissez la fonction à attribuer au commutateur avec la touche Haut/Bas.

Changer	Une caractéristique assignable
SW1 SW2	OFF, ASIST-ST, D/R-ST, D/R-TH, D/R-BR, CUR-ST, CUR-TH, SPD ST, SPD-TH, ALB, DÉCALAGE, AUX1, AUX2, MINUTERIE, MAX-CLR, MODE R, PERSONNALISÉ

Par défaut : SW1ÿ: MINUTERIE SW2ÿ: PERSONNALISÉ

\*EN réglant [ASSIST-ST] sur SW1/SW2, vous pouvez activer/désactiver la fonction D/ R, SPEED et CURVE qui peut être réglée sur la direction.

4) Mode de réglage

Il définit les performances du commutateur, mais il existe des cas que vous ne pouvez pas définir en fonction de la fonctionnalité à attribuer.

Plage de réglage

TOGGLE (commutation entre ON/OFF lorsque vous appuyez à chaque fois) PUSH (ON uniquement pendant la pression)

Conseils

\*Veuillez régler TOGGLE lorsque la fonction ALB est attribuée sur SW2.

\*En cas de TOGGLE attribué, ALB s'allume et s'éteint lorsque vous appuyez sur SW2.

\*Le réglage ALB ne fonctionne pas uniquement pour le réglage ON de la fonction ALB (p.31)

MODEL-01
CUSTOM C TIMER
SETTING Contractions
CTH FUNCTION COMODEL
entrer 🖊 🏠 Arriêre
<sup>™</sup> SYSTEM ■
DBIND DKEY ASSIGN DCUSTOM-LIST DAUX TYPE DR-MODE DBATTERY
entrer 🖊 🗘 arrière
COKEY ASSIGN GEL PREVIEW CONTINUE CREVIC CONTINUE CREVIC CREVIC CONTINUE CREVIC

### **KEY ASSIGN TRIM**

- Vous pouvez modifier la valeur de réglage de chaque fonction avec Trim1 Trim4.
- Vous pouvez également modifier le réglage du changement de variation en une seule fois de l'opération Trim avec le bouton STEP.
   réglage et la direction de l'action avec le réglage REV.
- 1) Sélectionnez [SYSTEM] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Entrée.
- Sélectionnez [KEY ASSIGN] avec le multi-sélecteur, passez à [TRIM] avec la touche Select, sélectionnez un élément à régler et déterminez avec l'opération Enter.
- Réglage du trim (TRM1/TRM2/TRM3/TRM4)
   Sélectionnez [TRIM] pour modifier le réglage et définir une fonction à attribuer avec le multi-sélecteur.

∕⊖KEY	ASSIGN		
SED FREY	[TRIM]		
EKEY]	EFUNCTION3	[STEP]	[REV]
DTR1	:TRM-ST	5	NOR
DTR2	:TRM-TH	- 5	NOR
DTR3	:D/R-ST	1	NOR
DTR4	:D/R-BR	1	NOR
DDIAL	:OFF		

Plage de réglageÿ:

GARNITURE	Une caractéristique assignable
TRIM1 TRIM2 TRIM3 TRIM4	OFF, TRIM-ST, TRM-TH, TRIM-A1, TRIM-A2, D/R-ST, D/R-TH, D/R-BR, CU-R-ST, CU-R-TH, CU-R-BR, SP-ST-F, SP-ST-R, SP-TH-F, SP-TH-R, ALB-PO, ALB-ST, ALB-LG, ALB-CY, DÉCALAGE, AUX1, AUX1 (CODE1 ÿ 10), AUX2, AUX2(CODE1ÿ10)

• Par défautÿ:

TR2:TRM-TH TR3:D/R-ST TR4:D/R-BR

TR1:TRM-ST

4) Étape de réglage

Définissez la variation du mouvement par une opération Trim unique. Sélectionnez [STEP] avec le multi-sélecteur, déterminez avec l'opération Enter et réglez la variation.

- Plage de réglage : 1 ~ 100
- Par défaut : 5

5) Définir la direction de l'action

Définissez la direction d'action lors de l'utilisation de Trim. Sélectionnez [REV] avec le multi-sélecteur, déterminez avec l'opération Enter et définissez la direction de l'action.

• Plage de réglage : NOR/REV

NI

Par défautÿ:

À propos du cadran

\*Assigned on Dial peut également être défini comme le TRIM attribué.

\*En cas de réglage du GAIN sur le cadran attribué, veuillez sélectionner AUX1 ou AUX2 pour attribuer le cadran.

\*Si le réglage STEP MODE est 1 sur AUXTYPE, la valeur peut être réglée sur 1 lors de la rotation du cadran. (Le réglage MODE par défaut est 5, donc les valeurs sont définies sur 5 chacune dans le réglage par défaut lors de la rotation du cadran)

\*Veuillez vous reporter au manuel d'utilisation de l'appareil compatible CODE AUX lors du réglage de CODE AUX et de la sélection de la fonction attribuée.



5 BASE

SUB-T

0

53

## AUX TYPE

- Une fonction pour régler les performances de AUX1 et AUX2 (3ch et 4ch).
- 1) Sélectionnez [SYSTEM] avec le multi-sélecteur et déterminez avec Entrez l'opération.
- Sélectionnez [AUX TYPE] avec le multi-sélecteur et déterminez avec Entrez l'opération.
- 3) Réglez AUX TYPE avec le multi-sélecteur.

<ul> <li>Eléments</li> </ul>	de	régl	ageÿ:	

TAPER	MODE		
ÉTAPE	1/2/5/10/20/25/50/100		
INDIQUER	2/3/4/5/6		
4WS	2 modes/3 modes/4 modes		
MOA	1/2/5/10/20/25/50/100		
AUX MIX	ST-mix/TH-mix		
CODE5	UTILISATEUR / SVZ / SVD		
CODE10	UTILISATEUR/SV-G/D/PGS/SGS-02		

•Par défautÿ:AUX1ÿ:MODE PAS À PASÿ:5 AUX2:MODE PAS À PAS:5

\* Image d'action du réglage du mode 4WS



MODEL-01
CUSTOM C TIMER
ZSTSTEM
DKEY ASSIGN DCUSTOM-LIST DAUX TYPE DR-MODE DBATTERY DBUZZER
AUX TYPE
CCHJ LTYPEJ CHODEJ DAUX1:STEP 5 DAUX2:STEP 5
Type de commutation Type de mode

\*Pour le mixage ST, le mixage s'effectue de la direction vers AUXÿ; pour TH-mix, de Throttle à AUX. \*Lorsque vous réglez AUX TYPE sur CODE, le changement de réglage de l'équipement compatible peut être effectué à partir de l'émetteur. Équipement compatible comme la série servo PGS, la série SUPER VORTEX et SGS-01C/ SGS-01D/ SGS-02.

\*Lorsque AUX TYPE est réglé sur CODE, ne connectez aucun équipement qui n'est pas compatible avec AUX1 et AUX2 (3 canaux et 4 canaux) du récepteur. Si vous connectez un équipement qui n'est pas compatible, l'équipement connecté échouera.

\*Pour POINT AUX, voir P. 33, pour CODE AUX, voir P.36.

\*CODE10 est une fonctionnalité compatible avec PGS Servo/SUPER VORTEX Gen2/Gen2 PRO/SV-D2/STOCK/SGS-02.

\*Lorsque vous réglez MODE sur USER avec CODE5/CODE10, vous pouvez librement enregistrer les noms de chaque élément.



	LA BATTE	RIE
Vous pouvez modifier le régla	ge de tension de l'alarme de batterie de l'émetteur	r. • En sélectionnant
Type [DRYX3 (Batteries)/NI-MH	x3 (Nickei Hydride)/LI-Pox1 (Lithium Polymer), CU	JS I OMJ, vous pouvez facilement regier l'alarme.
*Lorsque vous sélectionnez de la tension inférieure.	CUSTOM avec le type, vous pouvez définir ALEF	RT VOLT qui définit la tension pour déclencher l'alarme et LIMIT VOLT
• TH SLOW (Throttle Slow) est de la batterie de l'émetteur	une fonction pour limiter (50%) la quantité de fonc devient LIMIT VOLT (fonction Fail-Safe).	tionnement du côté haut de la manette des gaz lorsque la tension
<ol> <li>Sélectionnez [SYSTEM] ave l'opération Entrée.</li> </ol>	c le multi-sélecteur et déterminez avec	©SYSTEM DAUX_TYPE
<ol> <li>Sélectionnez [BATTERIE] av l'opération Entrée.</li> </ol>	ec le multi-sélecteur et déterminez avec	DR-MODE DBATTERY DBUZZER DLCD
3) Réglage TYPE		BLED
Réglez TYPE pour la batter	ie à utiliser avec le multi-sélecteur.	ENTRER 븆 🏠 ARRIÈRE
Plage de réglage : DRYx3 (AA	A x3)	☑ BATTERY ■
Ni-MH	x3 (hydrure de nickel)	
Li-Pox	1 (lithium polymère)	B ALERT VOLT 3 6V
TENS	ON LIMITEÿ: 2,7 ~ 5,0ÿv	B LIMIT VOLT 3.0V BTH SLOW OFF
Par défautÿ: DRYx	3 (AAA x3)	
* Le MT-5 n'a pas de système c vous avez terminé d'utiliser	'arrêt automatique. Assurez-vous d'éteindre lorsqu l'émetteur.	ue
	AVERTISSEUR SON	IORE
Vous pouvez définir les sons	de fonctionnement des touches, Trim et Switch et	les échelles de sonnerie. • Pour le
fonctionnement des touches un	iquement, vous pouvez régler la première et la de	rnière moitié du son de fonctionnement. •
Vous pouvez définir 5 niveaux o	de volume et 7 types d'échelles.	
1) Sélectionnez [SYSTEM] ave	c le multi-sélecteur et déterminez	₽ SYSTEM
avec l'opération Entrée.		
2) Sélectionnez [BUZZER] avec Enter.	c le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération	DBUZZER DLCD DLED DLED
3) Réglage de la tonalité et du	volume	
Vous pouvez basculer entre	e la tonalité (échelles) et le volume (volume	
sonore) à l'aide du bouton d	le sélection. Sélectionnez un élément pour	
modifier le paramètre à rég	er.	∕ <del>⇒</del> BUZZER
Plage de réglageÿ: CLIC-CLÉ		
TLM1	ALERTE	
TLM2-	ALERTE	MTI M2-ALERT 1
ALER	TE VOLT	BVOLT-ALERT 1
MINUT	-UK	DTIMER 1

\*Vous pouvez régler la première et la dernière moitié du son de fonctionnement pour la tonalité KEY CLICK (gammes).

LAP-NAVI

- Plage de réglage : TON 1 ~ 7
- Par défautÿ:

VOLUME DÉSACTIVÉ ~ 5 TOME 4 TON 1 [CLIC TOUCHE 2ÿ1]



	MENU SYSTÈME	SYSTÈME
	LCD	
<ul> <li>Vous pouvez régler luminosité et mod</li> </ul>	le contraste (intensité) de l'écran LCD (cristal liquide), de d'éclairage (durée d'éclairage) du rétroéclairage.	
<ol> <li>Sélectionnez [SYS l'opération Entrée</li> </ol>	TEM] avec le multi-sélecteur et déterminez avec a.	©SYSTEM ■
2) Sélectionnez [LCD] opération.	avec le multi-sélecteur et déterminez avec la touche Enter	DBUŻŻER DLCD DL FD
<ol> <li>Réglez le contraste luminosité et mod *Dans certains ca</li> </ol>	e (intensité) de l'écran LCD (Liquid Crystal Display), de d'éclairage (durée d'éclairage) du rétroéclairage. as, il se peut que vous ne voyiez pas l'affichage à l'écran.	BCLOCK DSETUP
Éléments de réglage	eÿ: CONTRAST (Intensité de l'affichage) BRIGHT (Luminosité de l'affichage) LIGHTS-MODE (mode d'éclairage de rétroéclairage) LIGHT-TIME (temps d'éclairage du rétroéclairage)	ENTRER V CARRIÈRE
• Plage de réglage : C	CONTRASTE : 0ÿ30 LUMINEUXÿ: 0ÿ10 MODE D'ÉCLAIRAGEÿ: OFF/KEY-ON/TOUJOURS TEMPS DE LUMIÈRE : 1~30sec	DLIGHT-MODE OFF DLIGHT-TIME 10sec
• Par défautÿ:	CONTRASTEÿ: 15 LUMINEUXÿ: 8 LIGHT-MODEÿ: KEY-ON TEMPS DE LUMIÈREÿ: 10ÿsec	
Une fonction pour re     Sélectionnez [SYS	égler le mode de fonctionnement et la luminosité de la LED de fonction STEM] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.	installée sur le corps de l'émetteur.
2) Sélectionnez [LED l'opération Entrée	] avec le multi-sélecteur et déterminez avec a.	©SYSTEM DBUZZER DLCD
3) Réglez le mode de	fonctionnement et la luminosité de la LED de fonction.	BLED BCLOCK
<ul> <li>Éléments de réglage</li> </ul>	eÿ: MODE (mode de fonctionnement) BRIGHT (luminosité de la LED)	
Plage de réglage :	MODE : TOUJOURS/WAVE/OFF LUMINEUXÿ: 0ÿ10	
• Par défautÿ:	*BRIGHT est uniquement pour le réglage TOUJOURS MODEÿ: VAGUE LUMINEUXÿ: 10	DMODE ALWAYS DBRIGHT 5
	DEL de fonct	ion
		SANWA DEL de fonction

#### L'HORLOGE

- Un menu pour contrôler le calendrier et l'affichage de l'horloge sur l'écran supérieur et l'heure utilisée.
- II y a [ON TIME1] réinitialisable qui est une ligne directrice pour remplacer et recharger les batteries et [ON TIME2] qui est une ligne directrice pour la révision de l'unité de corps principal.
- 1) Sélectionnez [SYSTEM] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Entrée.
- Sélectionnez [HORLOGE] avec le multi-sélecteur et déterminez avec Entrez l'opération.
- 3) Réglez la fonction CLOCK avec le multi-sélecteur. Parce que le réglage de l'horloge est nécessaire pour gérer les données du journal, assurez-vous de régler le calendrier et l'horloge.
  - \* Maintenir la touche Entrée sur ON TIME1 réinitialisera le réglage de l'horloge. L'écran de confirmation apparaîtra, veuillez sélectionner OUI lors de la réinitialisation du paramètre.



METTRE EN PLACE	
l'écran pendant la configuration et ature pour les données de télémétrie et terrupteur d'alimentation est allumé.	BLCD BLCD BLED BCLOCK

1) Sélectionnez [SYSTEM] avec le multi-sélecteur et déterminez avec Entrez l'opération.

 Sélectionnez une langue pour l'affichage de configurer l'unité d'affichage de la tempé l'affichage du logo d'ouverture lorsque l'ir

- Sélectionnez [SETUP] avec le multi-sélecteur et déterminez avec Entrez l'opération.
- 3) Sélectionnez les éléments à régler avec le multi-sélecteur et réglez. •

LANGUEÿ: ANG

UNITÉÿ:ÿÿ DÉMARRAGEÿ: DÉMO REPRENDREÿ: DÉSACTIVÉ

Éléments de réglageÿ: LANGUE (langue d'affichage)ÿ: ENG/JPN UNITÉ (unité de la température pour la télémétrie): ÿ/ ÿ BOOT (logo d'ouverture lorsque l'alimentation l'interrupteur est allumé): DEMO/NONE REPRENDRE (Reprendre):OFF/ON

Par défautÿ:

\*Lorsque Resume est réglé sur ON, il mémorise le menu au moment de la mise hors tension.



MENU SYSTÈME	SYSTÈME			
ÉTALONNAGE				
En raison de l'usure des éléments mécaniques internes au cours de la du position neutre et l'angle de fonctionnement peuvent se dégrader. Dans corriger les positions neutres de la direction et de l'accélérateur et l'ang	rée d'utilisation, la se ce cas, vous pouvez le de fonctionnement.			
<ol> <li>Sélectionnez [SYSTEM] avec le multi-sélecteur et déterminez avec Entrez l'opération.</li> </ol>				
2) Sélectionnez [CALIBRATION] avec le multi-sélecteur et déterminez avec	l'opération Enter.			
<ol> <li>Sélectionnez un canal à calibrer avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Entrée.</li> </ol>	©SYSTEM DLCD DLED DLED			
Lors de la sélection de [STEERING], actionnez la touche Enter avec le v mort, puis actionnez le volant complètement à gauche et à droite.	olant au point			
<ol> <li>5) Lors de la saisie de la plage, [OK] s'affiche. Opérer en suivant le affichage.</li> </ol>				
6) Une fois l'étalonnage terminé, [Exécuté] s'affiche.				
7) Si le côté accélérateur doit également être calibré, reportez-vous à la dire	ection à régler.			
*Sauf si nécessaire, ne configurez pas le calibrage. Si le réglage n'est p correctement, il se peut qu'il ne fonctionne pas normalement.	bas effectué			
MT-5 peut régler l'angle du volant. Veuillez retirer le coussinet de direct les vis hexagonales dans la boîte d'accessoires sur les trous du volant volant). Veuillez régler l'angle de braquage à l'aide des vis hexagonales deux vis doit être égale). *Après avoir réglé l'angle du volant, un étalonnage est nécessaire.	ion large et mettre (il y a 2 trous au s. (*La hauteur des SETTING USER NEUT []			
Clé hexagonale (1.5mm) Adaptateur de roue	CALIBRATION SETTING USER NEUT [R169]OK LEFT [ 170]OK RIGHT [-169]OK Adjust ok? NO / YES			
	Sélectionnez Oui, si c'est OK. Oui sélectionné.			
• Si cela ne fonctionne pas correctement après le calibrage, veuillez calibrer à				
<ul> <li>ou le réglage passe de USER à FACTORY. Si l'opération fait ne revient pas à la normale après l'étalonnage, contactez le service Sanwa.</li> <li>Si l'angle du volant est trop étroit, le calibrage pas pouvoir travailler correctement. S'il vous plaît ne PAS extrêmement se vis bezagonales pour le réglage de l'angle du volant.</li> </ul>	Executed			
Lorsque vous changez l'angle arrière par défaut, veuillez desserrer les vis h	exagonales Étalonnage terminé			
<ul> <li>jusqu'à ne pas toucher la base de direction. Après avoir desserré les vis hexagonales, veuillez refaire le calibrage.</li> <li>Veuillez effectuer un CALIBRAGE lors du changement de direction, tension de l'accélérateur, ou certaines pièces pour la direction ou l'accélérateur.</li> </ul>				

## FIRMWARE

- Vous pouvez vérifier la version du micrologiciel installé sur le corps principal unit et le fichier de langue, puis lancez la mise à jour.
- 1) Sélectionnez [SYSTEM] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Entrée.
- Sélectionnez [FIRMWARE] avec le multi-sélecteur et déterminez avec l'opération Enter.
- Lors de la mise à jour du micrologiciel et du fichier de langue, téléchargez le fichier de données sur la carte micro SD pour continuer.

\*Le dossier de mise à jour sera créé pour entrer UPDATE sur FIRMWARE et LANG.FILE en cas d'insertion de carte Micro SD sans dossier de mise à jour.

\* La capacité de la carte Micro SD compatible est de 32 Go maximum. Les cartes Micro SD d'autres fabricants peuvent ne pas être utilisables. Veuillez utiliser la carte Micro SD de SANWA.



Sauf si vous insérez une carte micro SD, elle ne sera pas affichée.

# Attribuer une liste de fonctions

Écran d'affichage	Nom des fonctionnalités	TRIM/cadran	SW1 SW	12
DÉSACTIVÉ	ÿÿÿ(Aucune fonction assignée)	0	0	0
ASSIS T-ST	Assistance à la direction		• - • • • • • • •	• - •
TRIM-ST	Garniture de direction	•-•-•-	•••-	•••
TRIM-TH	Garniture des gaz	- • - • - • - •	•••••	• - • -
TRIM-A1	Ajustement AUX1	•-•-•-	• - • - • • • • - •	• = •' =
TRIM-A2	Garniture AUX2	•-•-ÿ•	ÿ•ÿÿ••ÿ•	ÿ••
D/R-ST	Double taux de direction	ÿ••		
D/R-TH	Accélérateur à double taux			
D/R-BR	Double taux de freinage			
CUR-ST	Courbe de direction			
CUR-TH	Courbe des gaz			
CU-R-ST	Taux de courbe de direction			
CU-R-TH	Taux de courbe d'accélérateur			
CU-R-BR	Taux de courbe de freinage			
SPD-ST	Vitesse de direction			
SPD-TH	Vitesse d'accélération			
SP-S TF	Vitesse de direction avant			
SP-S ENFANTS	Retour de la vitesse de direction			
SP-TH-F	Vitesse d'accélération vers l'avant			
SP-TH-R	Retour de la vitesse de l'accélérateur			
BLANCHE	Frein anti-blocage			
ALB-PO	Point de freinage antiblocage			
ALB-ST	Course de frein antiblocage			
ALB-LG	Délai de freinage antiblocage			
ALB-CY	Cycle de freinage antiblocage			
DÉCALAGE	Décalage			
AUX1	AUX1			
AUX1[CD1]	AUX1[Code1]			
AUX1[CD2]	AUX1[Code2]			
AUX1[CD3]	AUX1[Code3]			
AUX1[CD4]	AUX1[Code4]			
AUX1[CD5]	AUX1[Code5]			
AUX1[CD6]	AUX1[Code6]			
AUX1[CD7]	AUX1[Code7]			
AUX1[CD8]	AUX1[Code8]			
AUX1[CD9]	AUX1[Code9]			
AUX1[CD10]	AUX1[Code10]			
AUX2	AUX2			
AUX2[CD1]	AUX2[Code1]			
AUX2[CD2]	AUX2[Code2]			
AUX2[CD3]	AUX2[Code3]			
AUX2[CD4]	AUX2[Code4]			
AUX2[CD5]	AUX2[Code5]			
AUX2[CD6]	AUX2[Code6]			
AUX2[CD7]	AUX2[Code7]			
AUX2[CD8]	AUX2[Code8]			
AUX2[CD9]	AUX2[Code9]			
AUX2ICD101	AUX2[Code10]			
MINUTEUR	Minuteur			
MAX-CLR	Télémétrie MAX Effacer			
DOUANE	DOUANE			
MODE RX	R-MODE			
## Fonction d'indicateur (RX-DATA)

- Le MT-5 peut vérifier les conditions de réception du signal à utiliser avec le RX-493i.
  - Les conditions peuvent être utilisées pour les appareils glitch et la vérification de la place du récepteur sur la voiture.

Il existe 2 types de données différents pour vérifier l'état du signal.

Force du signal reçu (RSS)

Indiquez la force du signal que le récepteur a reçu de l'émetteur.

La valeur sera modifiée en plaçant le récepteur et l'antenne, le circuit RC, les lieux d'opération.

Veillez à ce que la valeur ne diminue pas lors de la première conduite sur circuit ou du remplacement des récepteurs.

Taux de livraison de paquets (PDR)

Indiquez le taux de livraison des paquets que le récepteur a reçu de l'émetteur.

Les valeurs peuvent être diminuées lorsqu'un grand nombre de pilotes conduisent en même temps ou utilisent d'autres périphériques 2,4 GHz en même temps.

En cas de valeurs RSS trop faibles, les valeurs PDR sont également diminuées.

Comment définir et vérifier les données

1) Réglage de la force du signal reçu (RSS)

Sélectionnez RÉGLAGE TÉLÉMÉTRIE dans le menu Télémétrie à l'aide du multi-sélecteur, puis appuyez sur Entrée. Changer RX-DATA à DATA-TYPE (dans TLM1)

### 2) Réglage de la force du signal reçu (RSS)

Sélectionnez RÉGLAGE TÉLÉMÉTRIE dans le menu Télémétrie à l'aide du multi-sélecteur, puis appuyez sur Entrée. Changer RX-DATA à DATA-TYPE (dans TLM2)

Une fois le réglage terminé, accédez à l'écran de télémétrie et pouvez voir RSS et PDR à l'écran.



À propos des valeurs de référence

Si le RSS est inférieur à 20, veuillez vérifier où et comment le récepteur est placé sur la voiture.

Veuillez modifier l'emplacement du récepteur pour augmenter les valeurs RSS.

\*Veuillez vous référer aux p.1 et p.9 pour le remplacement du récepteur.

Si le PDR est inférieur à 40, veuillez éteindre et redémarrer l'émetteur. Ensuite, veuillez vérifier à nouveau les valeurs PDR.

### \*À propos des données de télémétrie

Si les données de télémétrie affichent "---", l'émetteur ne reçoit pas les données de télémétrie du récepteur.

Cela n'indique pas que le récepteur ne fonctionne pas et que le récepteur ne reçoit pas le signal de l'émetteur.

Étant donné que le signal de données de télémétrie du récepteur n'est pas plus fort que le signal de l'émetteur, l'émetteur peut ne pas obtenir les données

de télémétrie du récepteur en raison de la distance que le signal du récepteur ne peut pas atteindre.

Les données de télémétrie sur l'émetteur peuvent s'afficher sous la forme "---" dans ce cas.

En cas d'affichage "---" sur l'émetteur, veuillez vérifier pour voir le mouvement de la voiture par le fonctionnement de l'émetteur.

#### Affichage de la télémétrie

### INDICE

Un frein antiblocage [ALB]••••••••••••••••••••••••••••••••••••	P.31 P.33-36
AUX Mixing [AUX-MIX] B P.35	BASE
BATTERIE P.26•••••••••	P.56
ÉTALONNAGE C	P.56
CODE AUX	P.59 P.36
Courbe [CURVE]	P.21-24
Double débit ID/R]•••••	Р.39 Р.19
E Réglage du point final [EPA]	P.27. P.28
F Fail Safe [F/S] ••••••	• P.25
4 roues directrices [4WS]••••••• G PARAMÈTRES GRAPHIQUES••••••	P.34
	P.44
I La minuterie d'intervalle [INT TIMER] est une minuterie non intermittente.• Commutateur d'affectation des touches K [KEY ASSIGN SW]	P.39
Ajustement des affectations de touches [KEY ASSIGN TRIM]	P.51
	Écran P.57
Éclairage LED Éclairage Éclairage Éclairage Éclairage Éclairage Éclairage Eau Lumière••••••••••••••••••••••••••••••••••••	
P.45-48 CLAIR ********	MODÈLE P.48
MODÈLE DE COPIE	P.47 P.46
SÉLECTION DE MODÈLE	P.45
Moteur Sur Axel [MOA] ••••••• Sur Moteur ••••• Sur Sur Moteur Moteur ••••••	P.34
	P.32
P POINT AUX · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	<b>P</b> .33
P.18 R Inverser [REV]	P.17,
	P.26
RÉGLAGE S	P.62
	P.19-32
VITESSE	P.20 P.33
SUB TRIM••••••	1.00
SYSTEME P.26********* T RÉGLAGE DE LA TÉLÉMÉTRIE****	P.49-60
COMMUTATEUR DE TÉLÉMÉTRIE••	P.43 P.44
Type d'accélérateur [TYPE TH]••••••••••••••••••••••••••••••••••••	P.32
MINUTERIE Ce n'est pas le cas avec le PBX ou le PBX	P.37-39 P 29 P 30

# Quand cela arrive...

Symptôme	Causer	Mesure
ll n'y a pas de puissance.	Les piles sont consommées. Les piles sont mal placées.	Remplacez par des piles neuves ou piles rechargées. Réinstallez les piles car la polarité est indiqué.
L'alimentation est coupée parfois.	Mauvaise connexion des connecteurs.	Apporter au service Sanwa
Longueur insuffisante	Les piles sont consommées.	Remplacez par des piles neuves ou piles rechargées. Si le problème ne peut pas être résolu, veuillez contacter le service Sanwa
L'alarme ne s'arrêtera pas.	Tension de la batterie de l'émetteur décroît.	Remplacer par des piles neuves ou rechargées piles.
ll n'y a pas de clic son lors de l'appui sur la touche.	Volume de la fonction BUZZER est désactivé (0).	Vérifiez la fonction BUZZER (P.56).
La vitesse d'asservissement est lent.	La fonction SPEED est réglée sur moins.	Vérifiez la fonction VITESSE (P.20).
	Tension de la batterie du récepteur décroît.	Remplacer par des piles neuves ou rechargées piles.
	La tringlerie du côté de la carrosserie est lourde.	Vérifiez si la tringlerie de la carrosserie côté bouge légèrement.
Angles de barre de gauche et le droit sont différents même lorsqu'ils sont aligné.	Le neutre du trim n'est pas aligné.	Alignez Trim et réinitialisez l'EPA. (P.29, 30)
Lors du fonctionnement, les servos ne seront pas travailler des deux côtés	Réglages de l'angle de barre de D/R et EPA sont trop grands.	Définissez l'une ou l'autre valeur en dessous de 100ÿ%. (P.19, 27, 28)
Le servo ne sera pas bouger lors de l'utilisation Gamiture.	Un côté du mouvement Trim la gamme est complète.	Réinitialiser le servo klaxon et le Trim centre. (P. 29. 30)
Ne fonctionne pas même si allumer l'émetteur et récepteur.	La liaison n'est pas terminée. Différents modèles de données et Lien de sécurité n°	Veuillez vérifier les données du modèle et la sécurité N° de lien sur l'émetteur. Veuillez lier avec le récepteur.

## Service et assistance

Ceci est garanti contre les défauts de matériaux et de fabrication du fabricant, selon les données d'achat d'origine. Cette garantie ne couvre pas les composants portés par l'utilisation ou les dommages causés par une mauvaise tension, une trempe, une modification, une mauvaise utilisation, un abus, une mauvaise écriture, une polarité inversée, l'humidité ou une utilisation en dehors de son champ d'utilisation prévu.

Les termes de cette garantie peuvent varier selon la région. Veuillez lire la carte de garantie incluse avec votre système de radiocommande pour des informations spécifiques sur la garantie.

Si vous avez des questions ou des préoccupations, nous sommes là pour vous aider. Si vous rencontrez un problème avec votre système de radiocommande, consultez d'abord le Guide de dépannage à la page 64.

Si vous avez besoin d'une aide supplémentaire qui ne peut pas être résolue à l'aide du Guide de dépannage, ou si vous avez des questions techniques, veuillez contacter le centre de service SANWA de votre région.

Pour une liste complète des distributeurs dans votre région, veuillez visiter www.sanwadenshi.com/rc/distributors.html.

> Pour le service en Amérique du Nordÿ: Serpent Amérique 5121 NW 79 Avenue Unité 03, Doral, Floride 33166 États-Unis Téléphone : (305)-677-3253 Télécopieur : (305)-675-0415 Courrielÿ: info@serpentarica.com

Entretien d'usineÿ: Instrument électronique Sanwa CO., LTD. 1-2-50 Yoshita Honmachi

Higashiosaka, Osaka, 578-0982 Japon Téléphone : 81-729-62-1277 Télécopieur : 81-729-64-2831

Courriel : rcintl@sanwa-denshi.co.jp

Les caractéristiques et les spécifications du produit peuvent varier selon la région. Tous les produits ne sont pas légaux pour une utilisation dans toutes les régions.



Veuillez noter que les produits achetés en dehors de l'Amérique du Nord ne peuvent pas être réparés sous garantie par Serpent America. Dans certains cas, nous pouvons effectuer des réparations pour les produits achetés à l'extérieur de l'Amérique du Nord, cependant, les frais de réparation et les frais d'expédition applicables seront applicables. Pour les demandes de garantie en dehors de l'Amérique du Nord, veuillez contacter le centre de service de votre région.

## DÉCLARATION DE CONFORMITÉ FCC

Cet équipement a été testé et déclaré conforme aux limites d'un appareil numérique de classe B, conformément à la partie 15 des règles de la FCC. Ces limites sont conçues pour fournir une protection raisonnable contre les interférences nuisibles dans une installation résidentielle. Cet équipement génère, utilise et peut émettre de l'énergie de radiofréquence et, s'il n'est pas installé et utilisé conformément aux instructions d'utilisation, peut causer des interférences nuisibles aux communications radio. Cependant, il n'y a aucune garantie que des interférences ne se produiront pas dans une installation particulière. Si cet équipement, l'utilisateur est encouragé à essayer de corriger l'interférence par une ou plusieurs des mesures suivantes : • Réorientez ou déplacez le récepteur antenne. • Augmenter la distance entre l'équipement et le récepteur. • Connectez l'équipement à une prise sur un circuit différent de celui auquel le récepteur est connecté.

• Consultez le revendeur ou un technicien expérimenté pour obtenir de l'aide.

Cet appareil est conforme à la partie 15 des règles de la FCC. Son fonctionnement est soumis aux deux conditions suivantes : 1) Cet appareil ne doit pas causer d'interférences nuisibles et...

2)Cet appareil doit accepter toute interférence reçue, y compris les interférences susceptibles de provoquer un fonctionnement indésirable.

Les changements ou modifications apportés à cet équipement non expressément approuvés par SANWA peuvent annuler l'autorisation FCC d'utiliser cet équipement.

### Déclaration d'exposition RFÿ:

cet émetteur a été testé et répond aux directives d'exposition RF de la FCC lorsqu'il est utilisé avec les accessoires SANWA fournis ou désignés pour ce produit, et à condition qu'une séparation d'au moins 20ÿcm entre l'antenne et le corps de l'utilisateur soit maintenue. L'utilisation d'autres accessoires peut ne pas garantir la conformité aux directives d'exposition RF de la FCC.

Machine Translated by Google



### SANWA ELECTRONIC INSTRUMENT CO., LTD.

1-2-50 Yoshita-Honmachi Higashiosaka, Osaka, 578-0982 Japan

Telephone: 81-729-62-1277 Facsimile: 81-729-64-2831 Email: general@sanwa-denshi.co.jp

Features and Specifications are Subject to Change Without Notice. All contents © 2021 Sanwa Electronic Instrument Co., LTD All Rights Reserved. Revision 1 30.09.2021

670A14982A