



MANUEL UTILISATEUR

SANWA

! Attention Lors de la conduite

Lors de l'exploitation d'une voiture RC, etc., assurez-vous d'observer ce qui suit et veillez à ne pas déranger les autres personnes :

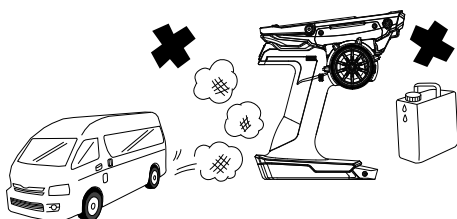
- Maintenez le corps de la voiture (chassis) parfaitement et vérifiez la sécurité.
- Ne pas courir RC voiture dans les foules et les routes.
- Débranchez toujours le connecteur de la batterie d'alimentation après avoir fonctionné et retirez la batterie d'alimentation du corps de la voiture.
- En cas de fonctionnement simultané, assurez-vous de déterminer le contrôleur et de suivre les instructions.
- Faites attention à ne pas déranger les autres.
- Assurez-vous de rejoindre l'assurance RC.
- Demandez à l'agence d'enregistrement des pilotes de radiocommande de demander une assurance de radiocommande.
- Assurez-vous d'ajouter « silencieux » (silencer) au moteur qui a un effet silencieux.
- Évitez de démarrer le moteur tôt le matin.
- Assurez-vous de nettoyer le lieu de course et de revenir.

! Attention à l'utilisation

- Ne pas utiliser autrement que le but du modèle.
- Comme ce produit est fabriqué pour des modèles basés sur la Loi Radio dans chaque pays, il ne peut pas être utilisé dans d'autres pays que votre lieu d'achat original.

! Précautions quotidiennes

- Lorsque l'échappement du moteur ou du carburant est sur la radio, essuyer avec un chiffon doux et sec. Lorsqu'il devient sale, s'il vous plaît essuyez-le avec un chiffon propre et propre imprégné d'eau ou de détergent neutre. Le thinner, le benzène, l'alcool, le nettoyeur de moteur, le nettoyeur de frein, etc. peuvent causer une détérioration ou une dégénérescence de la surface, donc s'il vous plaît ne pas utiliser.

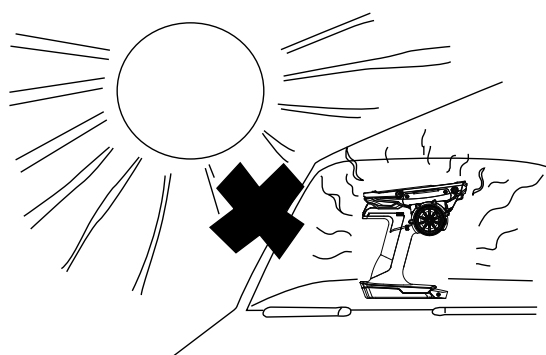


! Attention à la manipulation de l'émetteur

- S'il vous plaît, ne frappez pas, ne baissez pas ou ne provoquez pas de chocs forts. De plus, si vous touchez l'émetteur, le récepteur, le servo, le régulateur de vitesse FET, etc. avec les mains appliquées avec l'agent de traction des pneus, cela causera une panne ou une déformation du boîtier.

! Attention à la conservation

- Ne pas conserver dans les endroits suivants. Lieu extrêmement chaud ou endroit extrêmement froid. Un endroit qui est exposé au soleil direct pendant longtemps. Surtout si vous la laissez dans un endroit où la lumière du soleil frappe directement comme dans une fenêtre fermée de voiture, la température intérieure devient 80 °C ou plus selon la saison, alors s'il vous plaît soyez prudent car il peut causer la déformation ou la panne. C'est vrai. Un endroit avec une humidité élevée, une mauvaise ventilation. Un endroit avec des vibrations considérables. Lieux à haute poussière soumis à la vapeur ou à l'air chaud. Un endroit qui reçoit des gaz d'échappement d'un moteur ou d'un endroit près du réservoir de carburant.



! Ce que vous devez faire pour prévenir les accidents et les blessures. Les choses que vous devez suivre pour éviter la rupture. Avertissement

Gestion sécuritaire de la radio et précautions



Avertissement Précautions pour une utilisation sécuritaire

- 2.4GHz bande de fréquence n'est pas seulement utilisé pour le contrôle radio. Cette bande de fréquences est partagée avec la bande ISM (industrielle, scientifique et médicale). Dans les zones urbaines, il peut être affecté par le four à micro-ondes, le réseau local sans fil, le téléphone numérique sans fil, l'équipement audio, Bluetooth de la machine de jeu ou des téléphones cellulaires, et la communication à courte portée comme VICS. De plus, soyez prudent d'être affecté par la radio amateur et les locaux radio station pour déplacer l'identification du corps, puisque cette bande de fréquence est également utilisée pour eux. Lorsque le brouillage des ondes radio nuisibles est fourni à la station radio existante, arrêter immédiatement la transmission de la fréquence radio et prendre des mesures pour éviter le brouillage.
- Pour le circuit RC, réduire au minimum l'utilisation d'équipements pouvant affecter le système 2.4GHz et vérifier la sécurité au préalable. De plus, suivez les instructions données par le gestionnaire de l'installation.
- Lorsqu'il doit être actionné derrière le bâtiment ou l'acier inférieur, bloquer la direction de la transmission des ondes radio peut entraîner une réduction de la réponse de manœuvre ou de la capacité de manœuvre. Par conséquent, toujours opérer dans la plage que vous pouvez vérifier visuellement.
- Ne pas attacher de pièces métalliques comme le clip, etc. à la partie intégrée de l'antenne d'émetteur.
- Si la partie intégrée de l'antenne d'émetteur est extrêmement proche d'un servomoteur ou d'un régulateur de vitesse autre que le récepteur, elle peut causer un dysfonctionnement. Cependant, c'est une influence d'une forte sortie à haute fréquence et elle n'est pas anormale. □ Le récepteur est un instrument précis. Ne le soumettez pas à un fort impact ou à des vibrations. Utilisez l'éponge épaisse pour prévenir les vibrations. □ Gardez le fil d'antenne du récepteur aussi loin que possible, gardez-le droit et étiré. Ne pas couper ou plier la longueur supplémentaire de la ligne d'antenne. □ Ne placez pas le fil d'antenne du récepteur près de la source sonore comme le code moteur ou le code de batterie. □ Lors de l'installation du récepteur sur un châssis métallique ou un châssis en carbone, utiliser en couches avec du ruban double face pour garder le récepteur à l'écart du châssis autant que possible.

INDEX

- Structure and Standard of Set 5
- Before Using 6 ~ 12
- About Connection and Loading of Receiver 13, 14
- Name of Various Parts of Transmitter 15, 16
- How to use each feature 17

- OPERATION OF TOUCH PAD (17)
- DISPLAY PANEL (18)
- POWER SUPPLY FORGET ALARM (18)
- MENU STRUCTURE (19)
- LAUNCHER (20 - 22)
 - DIRECT MODEL (20)
 - QUICK SETUP WIZARD (21)
 - RX MODE (22)
 - MULTI SETTING GEAR (23 - 28)
- SETTING (29 - 48)
 - DUAL RATE [D/R] (29)
 - SPEED (30 - 32)
 - CURVE (33 - 38)
 - FAIL SAFE [F/S] (39)
 - BASE (40 - 42)
 - TRIM (43 - 45)
 - FEELING (46)
 - THROTTLE TYPE [TH TYPE] (46)
 - ANTI-LOCK BRAKE [ALB] (47)
 - OFFSET (48)
- AUX (49 - 54)
 - STEP AUX (49)
 - POINT AUX (49)
 - 4WS-MIXING (50)
 - MOA-MIXING (51)
 - BR-MIXING (51)
 - DUAL STEERING (52)
 - BOAT (53)
 - CODE AUX (54)
- MIXING (55 - 58)
 - C-MIX1 ~ 5 (55, 56)
 - TANK (57)
 - LIMITER (58)
- TIMER (59 - 64)
 - SETUP (60)
 - LAP TIMER (61)
 - INTERVAL TIMER (62)
 - DOWN TIMER (63)
 - RACING MODE FUNCTION (64)

- TELEMETRY (65 - 76)
 - LOG DATA (66 - 71)
 - TELEMETRY SETTING (72)
 - GRAPH SETTING (73)
 - TELEMETRY SWITCH (73)
 - TELEMETRY MIXING (74)
 - RX MODE (75, 76)
- MODEL (77 - 83)
 - MODEL SELECT (77)
 - MODEL NAME (78)
 - MODEL COPY (79, 80)
 - MODEL CLEAR (81)
 - MODEL MOVE (82)
 - R-MODE COPY (83)
- SYSTEM (84 - 103)
 - BIND (84 - 86)
 - KEY ASSIGN (87, 88)
 - CUSTOM LIST (89)
 - AUX TYPE (90)
 - RACING MODE (91)
 - SERVO MONITOR (92)
 - BATTERY (93)
 - SOUND (94)
 - LCD (95)
 - LED (96)
 - CLOCK (97)
 - CALIBRATION (98)
 - TOUCHPAD (99)
 - USERNAME (100)
 - SETUP (101)
 - SD CARD (102)
 - FACTORY-RESET (103)

- Trouble Shooting 104
- List of Assign Functions 105 - 106
- Index 107 - 108
- Service and Support 109
- FCC Compliance Statement 110

Structure and Standard of Set

Structure of Set

	PC, primary components
<A>Transmitter	TX-481
Receiver	RX-493
<C>Servo	—
<D>Accessories	Strap hook x 1 Large steering wheel x 1 Spring [Super soft (SS) / soft (S) / medium (M) / hard (H)] x 1 each Steering swing spacer [R/L/ x 1 each Trigger angle spacer x 2 Brake trigger [+1 / +2] x 1 each Grip pad [Small (S) / large (L)] x 1 each Li — Po battery for transmitter (LP1 — 2500) x 1 BIND plug x 1 Dust cover for receiver x 1 User manual x 1 Screen Protector x 1 Antenna Pipe x 1

●Check contents of the set before use.

Standard of Set

<A>Transmitter	
Model	TX-481
Output display	Digital / analogue display (power supply voltage display)
Modulation system	2.4 GHz spectrum spread system
Power supply	Li-Po1 cell (corresponding voltage DC 2.7 ~ 4.2V)
Weight	510 g

※ Check input voltage. The transmitter gets severely damaged if a voltage above permitted voltage is input.

Receiver	
Model	RX-493
Modulation system	2.4 GHz spectrum spread system
Dimensions	26.0x23.2x14.0mm
Power supply	DC3.7~7.4V
Weight	6.2 g

Avant utilisation

• Lisez attentivement la méthode de chargement suivante et les points de prudence pour une utilisation correcte et sûre. • Toujours charger avant d'utiliser.

La batterie Li-Po a de nombreux mérites tels qu'elle a une capacité plus élevée que les batteries rechargeables classiques, est légère et a une faible décharge naturelle. Toutefois, il se détériore rapidement s'il est mal manipulé et peut produire de la fumée et prendre feu. Observez toujours les points suivants de prudence et utilisez-les en toute sécurité.

1. Ne manquez jamais les bornes plus et moins. (Il y a peur de fumer, attraper le feu si court.) 2. Ne pas charger en connectant le chargeur au connecteur Z qui se connecte au corps principal de l'émetteur. 3. Ne jamais démonter la batterie ou reconstruire le connecteur. 4. Ne pas utiliser si le corps principal de la batterie ou l'isolation du câble est endommagé. 5. Lors du retrait de la batterie du corps principal de l'émetteur, tirez toujours en maintenant le connecteur. 6. Arrêter l'utilisation et charger immédiatement lorsque la tension de la batterie est inférieure à 3,3 V.

7. Ce produit dispose d'un circuit de charge intégré avec un courant de charge de 800 mAh. En cas de charge, utiliser un adaptateur USB AC ayant une puissance supérieure à 5V 1000 mAh. Au moment de la connexion, connectez soigneusement sur le côté du connecteur micro USB.

8. Au moment de la charge, éteindre toujours l'alimentation en propo et charge.

9. Ne pas conserver dans un endroit qui reçoit directement la lumière du soleil pendant une longue période. Si elle est conservée dans un endroit qui reçoit un soleil direct à l'intérieur d'une voiture avec fenêtres fermées, la température à l'intérieur de la voiture dépasse 80 °C selon la saison et peut provoquer une déformation ou une défaillance.

10. En cas de stockage pour une longue période, retirer de l'émetteur et stocker. Conserver dans un endroit sombre en conservant dans un sac de sécurité. Chargez la batterie environ 50 % une fois en 3 mois.

11. Ne pas stocker avec la batterie et l'adaptateur AC USB dans un état connecté.

12. S'il est utilisé à l'état surchargé (en dessous de 3,3 V), la batterie se détériore et s'étend rapidement. Arrêter immédiatement l'utilisation de la batterie gonflée.

13. Jetez la batterie détériorée conformément aux règles locales.

* Au moment de l'insertion dans l'émetteur, prenez soin que le fil de plomb de la batterie ne se trouve pas dans le couvercle de la batterie.

* Non seulement la batterie surchargée est endommagée, mais elle peut aussi causer des brûlures, des incendies, des blessures, des cicatrices dues à un chauffage anormal, des déchirures, des fuites, etc.

* Ne pas utiliser la batterie déformée ou gonflée.

* Ne lancez pas d'une manière qui provoque un fort impact.

À propos de la charge de la batterie d'émetteur

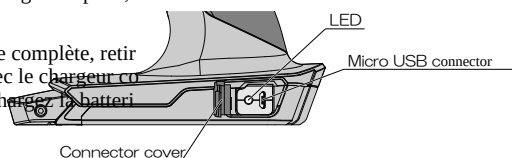
1) Connectez l'adaptateur USB AC à la prise de sortie d'AC100V.

2) Au moment de charger la batterie de l'émetteur, ouvrez le couvercle du connecteur de l'émetteur et connectez le connecteur micro USB à la batterie.

3) Vérifiez que la lumière LED de la batterie qui peut être vue depuis le port de la batterie est allumée.

4) La charge est complète lorsque la batterie LED devient verte. Après une charge complète, retirez le connecteur micro USB de la batterie.

* Le connecteur micro USB compatible est [Micro-B]. * Après une charge complète, retirez l'adaptateur USB AC de la prise de sortie AC 100V. Ne pas stocker avec le chargeur connecté à la batterie. Si vous n'utilisez pas pendant une longue période, rechargez la batterie environ 50 % une fois en 3 mois.



Le connecteur micro USB pour recharger n'est pas un accessoire. Ceci doit être acheté par le client.

□ M17 est compatible avec la carte micro SD. Utilisez Sanwa authentique ou carte conforme à la même (micro SDHC classe 6). Les données de modèle ou de télémétrie peuvent être stockées à l'aide d'une carte micro SD. La mise à jour firmware devient possible par l'utilisation de micro carte SD lorsque la mise à jour firmware de M17 est publiée. Au moment d'insérer la carte micro SD, insérer avec la surface terminale métallique sur le dessus.

• Lors de l'insertion de la carte micro SD, un dossier nommé « M17 » est créé et un dossier nommé « MODEL » est créé dans ce dossier et les données du modèle y sont stockées.

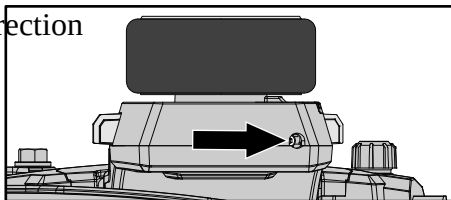
Lors de l'exportation du journal, un dossier nommé "Log" est créé et les données "csv" sont stockées dans ce dossier.

Avant utilisation

En M17, non seulement la conception de la gâchette de direction/d'accélérateur peut être réglée, mais les détails peuvent également être ajustés selon l'appréciation de l'utilisateur en fonction du réglage de la position de conduite gauche droite et de la gâchette de direction, de la position de la gâchette, de l'angle de gâchette, de la gâchette par l'appareil détachable et de la gâchette entièrement réglable, du remplacement du ressort de la gâchette et du remplacement du tampon d'adhérence.

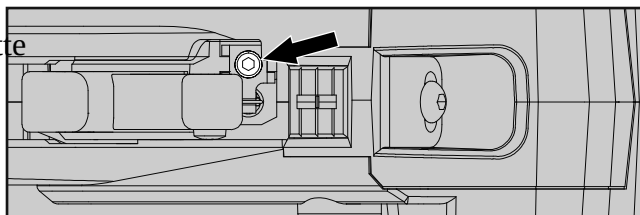
Ajustement de la conception de la direction

La position du ressort de la direction peut être réglée en insérant un conducteur de clé hexagonale (1,5 mm) à l'emplacement indiqué par la flèche dans la figure à droite et en le tournant. S'il vous plaît prenez soin de trop serré ou lâche.



Réglage de la conception de la gâchette

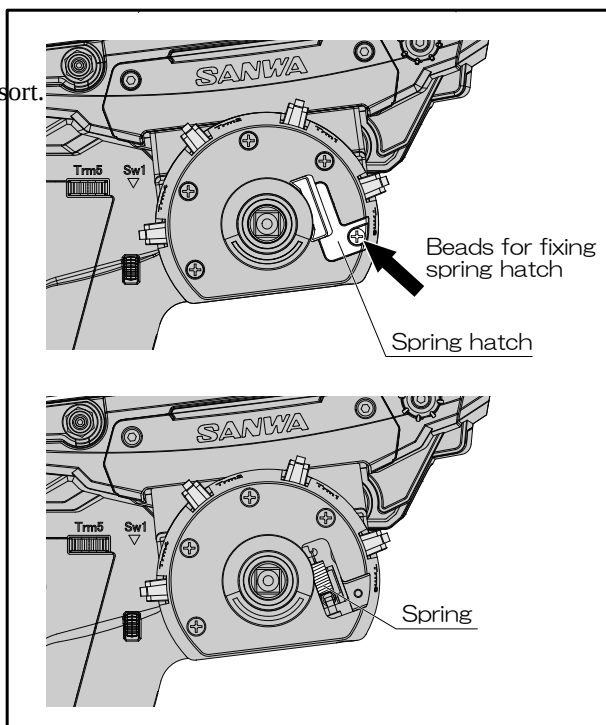
La position de ressort de la gâchette des gaz peut être réglée en insérant un pilote de clé hexagonale (1,5 mm) à l'emplacement indiqué par la flèche dans la figure à droite et en le tournant. S'il vous plaît prenez soin de trop serré ou lâche.



En M17, le ressort de direction peut être facilement remplacé. Remplacer par le ressort de votre choix. Au moment de l'expédition, le ressort de direction devient doux et il peut être choisi parmi Super mou (SS) / moyen (M) / dur (H).

- 1) Retirez le volant.
- 2) Enlever les perles pour fixer l'écrou de ressort.
- 3) Enlever l'écrou de ressort et remplacer par un ressort de direction ayant une dureté de votre choix.
- 4) Attachez l'écrou de ressort et les perles pour la fixation.
- 5) Fixer le volant. Prenez soin que la direction de l'adaptateur de roue est correcte.

* A propos de la sélection du ressort La dureté du ressort peut être sélectionnée selon la couleur. Super doux (violet), doux (noir), dur (bleu) et normal est incolore.



En M17, le remplacement de la direction ainsi que le remplacement du ressort des gaz est facile. Remplacer par le ressort de votre choix.

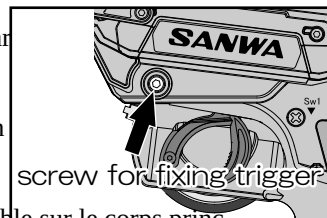
Au moment de l'expédition, le ressort devient doux et il peut être choisi à partir de super doux (SS) / moyen (M) / dur (H).

1) Retirez les billes pour fixer l'appareil détachable à l'arrière de l'émetteur.

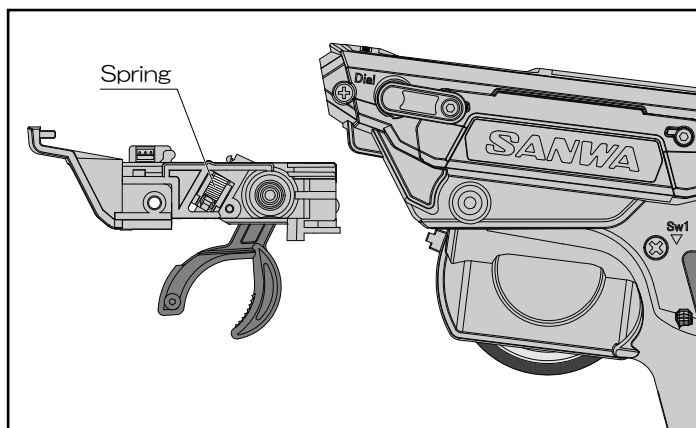
2) Retirez l'appareil détachable de l'émetteur. Aussi, retirez le câble de l'appareil à gaz à ce moment.

3) Remplacez le ressort au centre de l'appareil à gaz par le ressort de votre choix.

4) Après avoir terminé le remplacement du ressort, monter l'appareil détachable sur le corps principal de l'émetteur tout en abritant le câble de façon à ne pas enchevêtrer et fixer les billes de fixation.

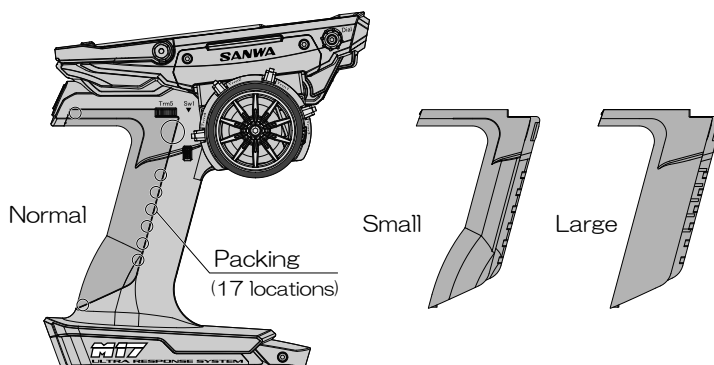


* A propos de la sélection du ressort L'a dureté du ressort peut être sélectionnée selon la couleur. Super doux (violet), doux (noir), dur (bleu) et normal est incolore.



En M17, le tampon d'adhérence peut être remplacé. Remplacer le tampon d'adhérence selon la taille de la main de l'utilisateur. Les tampons d'adhérence sont de 2 types : petits/grands. (Au moment de l'expédition, la normale est montée.)

L'emballage (17 emplacements) du tampon d'adhérence est verrouillé à la partie d'adhérence de l'émetteur. Par conséquent, ne le retirez pas.



Avant utilisation

Réglage de la position de déclenchement

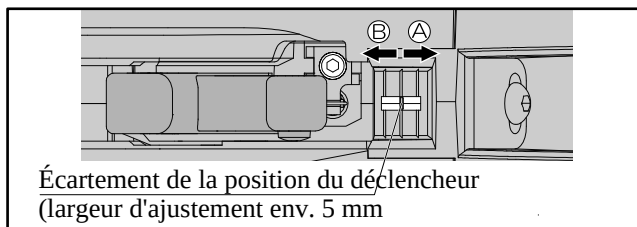
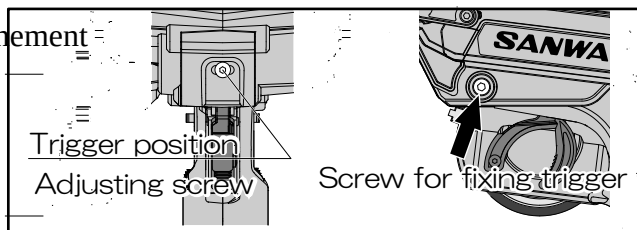
Enlevez la vis pour fixer la gâchette sur le côté arrière de l'émetteur.

Ensuite, régler la vis pour régler la position de la gâchette présente sur la surface latérale de l'émetteur et régler la gâchette à la position souhaitée.

La jauge de position de déclenchement se déplace vers la direction (A) en tournant la vis pour régler la position de déclenchement de la manière. Il se déplace à (B) position en tournant la vis pour régler la position de la gâchette de manière.

* La plage de mouvement de la gâchette est de 5 mm. Si la vis de réglage est tournée au-delà de la plage, elle peut causer des dommages. Soyez prudent.

Après avoir réglé la position de la gâchette, fixer la vis de fixation de la gâchette. Ceci complète le réglage du déclencheur.



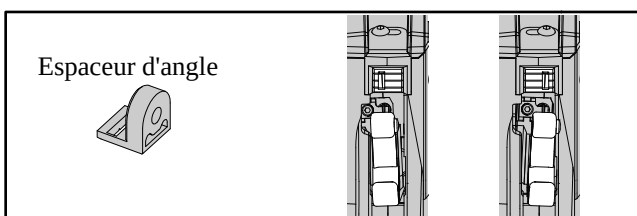
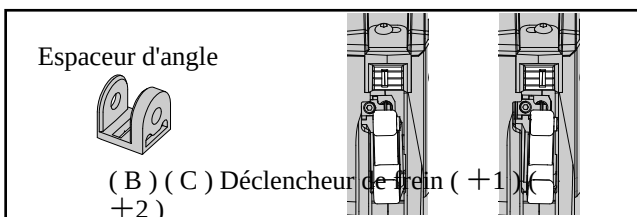
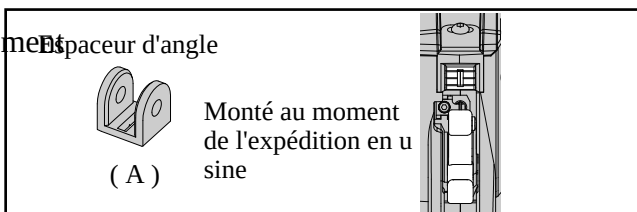
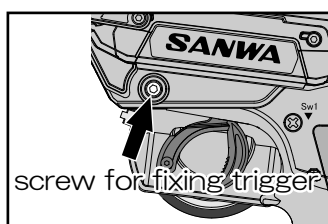
Réglage de l'angle de déclenchement

L'angle de la gâchette des gaz peut être réglé en 5 étapes en remplaçant l'écarteur d'angle A/B/C.

1) Retirez la vis pour fixer le déclencheur présente sur le côté arrière de l'émetteur.

2) Changer la direction de l'espaceur d'angle de telle sorte que l'angle facilement exploitable soit réglé et régler l'angle.

3) Après avoir déterminé l'angle de la gâchette, fixer la vis pour fixer la gâchette présente sur le côté arrière de l'émetteur.



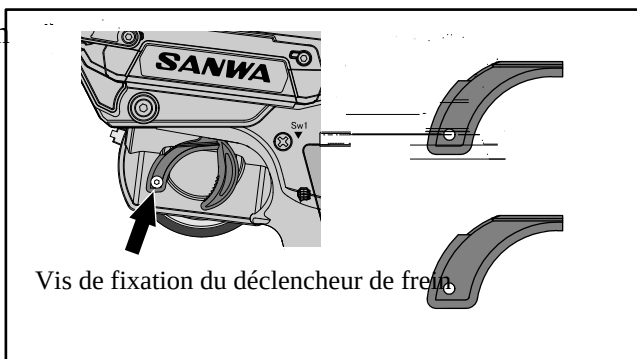
Réglage du déclencheur de frein

L'outil de poignée peut être ajusté selon la taille de la main ou de votre choix en remplaçant la gâchette. Le déclencheur de frein peut être choisi parmi 2 types, à savoir +1 et +2 autres que la taille standard montée au moment de l'expédition.

1) Retirez la vis de fixation de la gâchette présente sur le dos de la gâchette.

2) Sélectionnez le déclencheur de frein selon la taille de la main ou de votre choix.

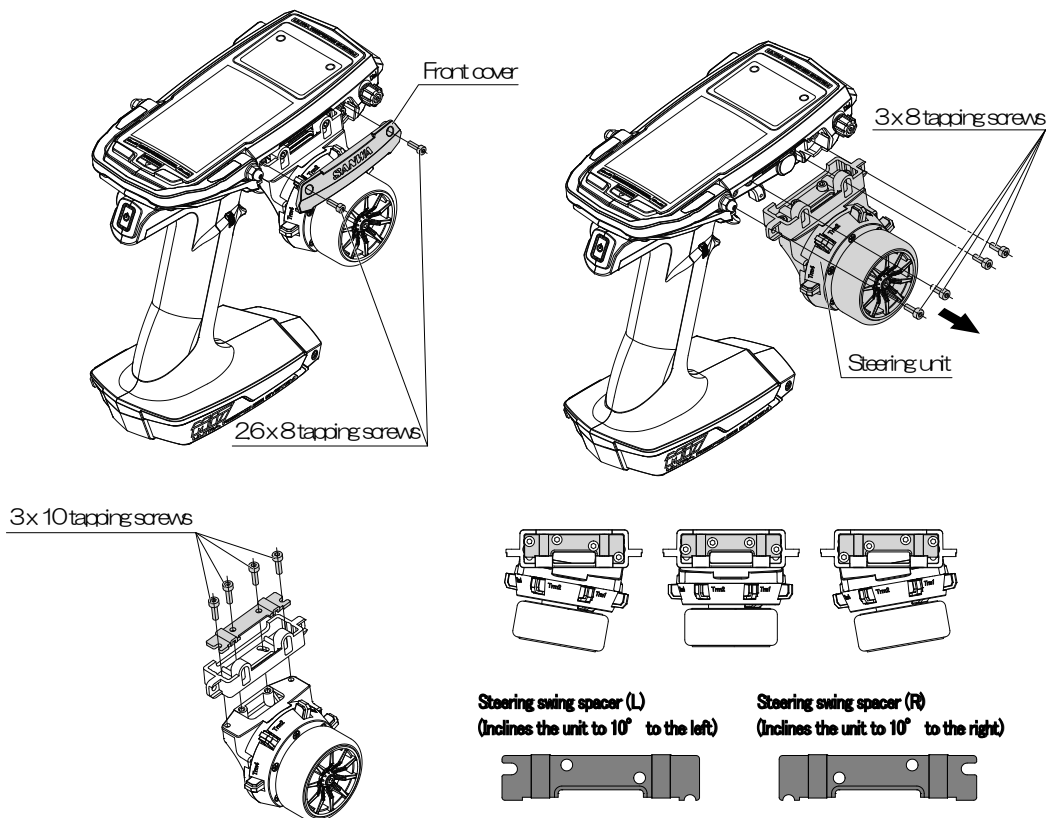
3) Après avoir décidé de l'utilisation de la gâchette, fixer en utilisant la vis de fixation de la gâchette.



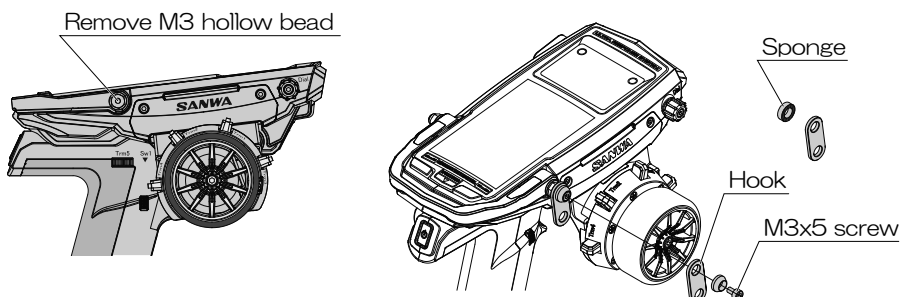
Réglage de l'écartement de direction

• L'angle de l'unité de direction peut être réglée en utilisant la balançoire de direction.

1) Enlever 2 vis qui fixent le couvercle avant et enlever le couvercle avant. 2) Enlever 4 vis qui fixent l'unité de direction. 3) Retirez la base de direction de l'unité de direction et remplacez l'espacement de direction et fixez la base de direction à l'unité de direction. 4) Fixer l'unité de direction au corps principal de l'émetteur. 5) Fixer la couverture avant. Ceci complète le réglage de l'écarteur de direction.



□ Retirez la perle creuse M3 de la pointe de la poignée et attachez le crochet de la sangle fourni. Si le bruit de la sangle est remarqué, coller l'éponge fournie au crochet et l'utiliser.

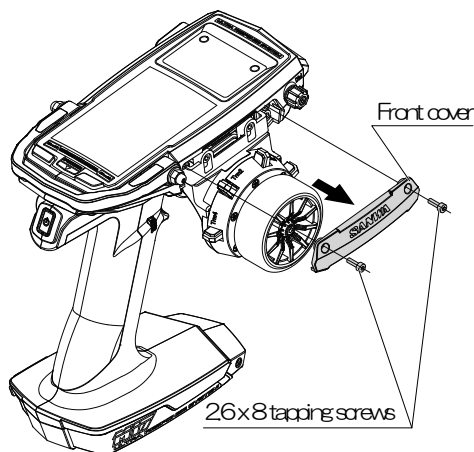


Avant de commencer à utiliser

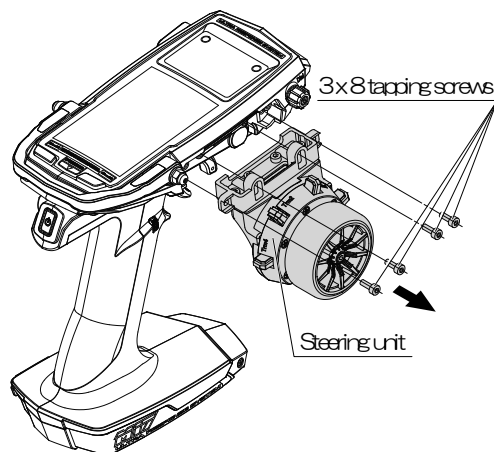
2) Fix the dial shaft using a hexagonal wrench driver (1.5mm). Remove the screw that fixes the dial, and remove the dial.

· S'il s'agit d'une main gauche, il s'agit d'une recommandation de changement de conduite gauche droite.

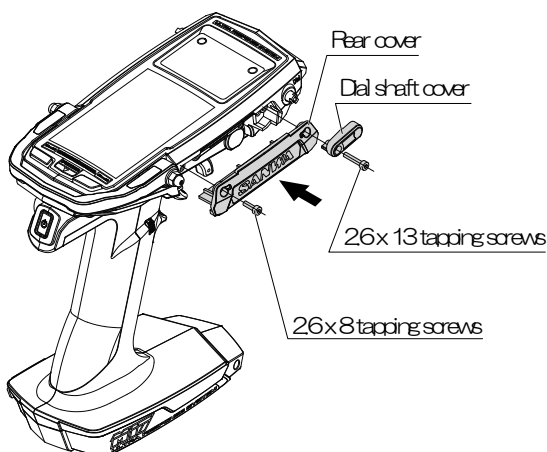
1) Supprimer 2 vis qui fixent l'avant et enlever l'avant.



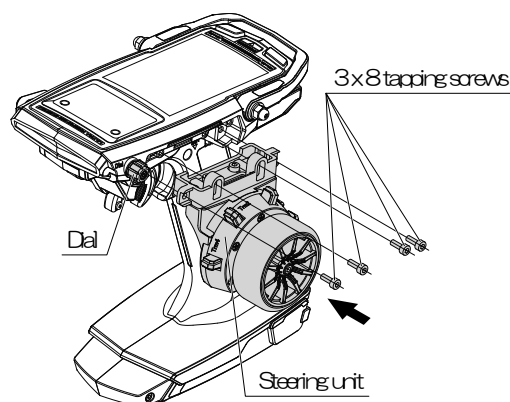
2) Supprimer 4 vis qui fixent le connecteur et le câblage de l'unité de direction de l'unité principale.



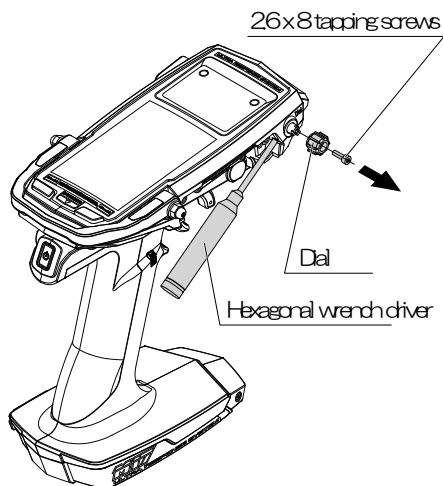
5) Attachez le rear cover enlevé et l'arbre de dial couvreur s'accessory to la position droite. (Il s'agit là d'un arbre co vers.)



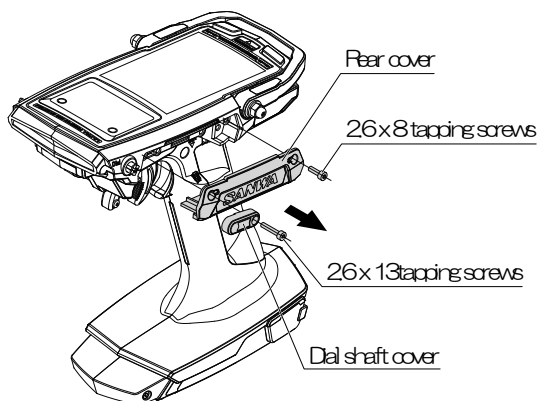
6) Fixer la dial sur la position gauche, connecter la connexion ou telle que l'ion direct soit correct et fixer l'unité de direction.



3) Fixer l'arbre de diamètre 1 u sine g un conducteur d e clé xagonale (1,5 mm). Retirez la vis qui fixe le cadran et retirez le cadran.

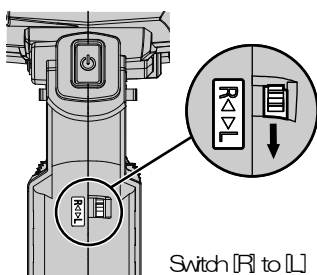
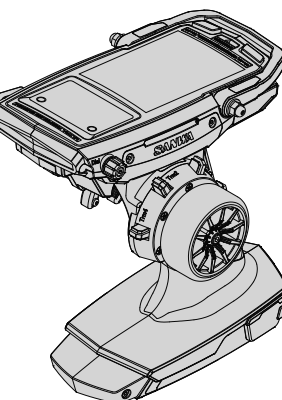
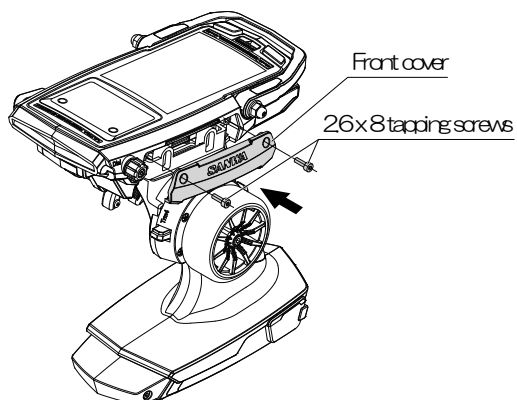


4) Supprimer 2 vis qui fixent le couvercle de l'arbre arrière et diamètre 1 et enlever le couvercle arrière et diamètre 1 l'arbre avant.

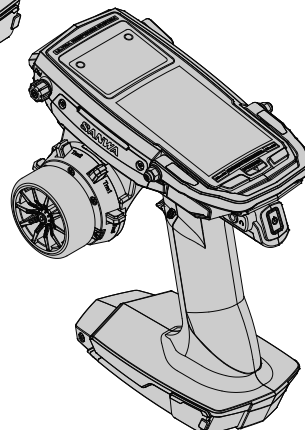


7) Fixer la couverture avant.

L'interrupteur gauche-droite est situé sur le côté intérieur du grip pa d. Hen ce, changez le changement d e [R] à [L] et attachez le tampon g.

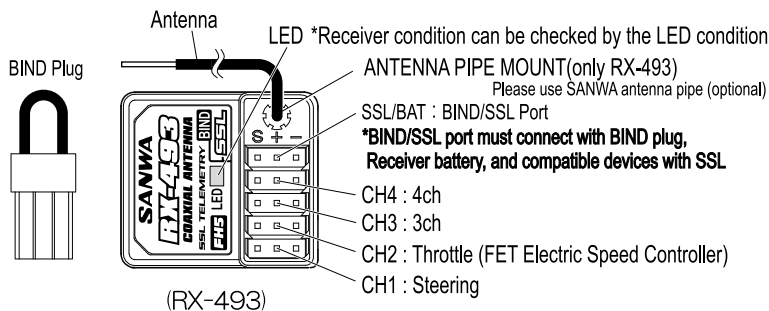


8) Modifier [DESSUS] (menu de changement de gauche-droite) o f [SET UP] de SYS TEM me nu de [RIGHT] à [LEFT]. (P.101)



About Connection and Loading of Receiver

About Receiver



LED condition indicator

Receiving RF Signal	Blue (*)
No connection	None
Binding Operation	Blue Flash Slow Blue Flash Fast
Battery Fail Safe Mode	Flashing Blue and Red
No connection after Battery Fail Safe	Flashing Red

(*)When binding with second transmitter, blue light will be flushed for 2 seconds.

●About RX-491,RX-493

- RX-491,RX-493 can store 2 IDs. It can be combined with M17 having a matching position or setting such as endurance race etc.

It can be operated with 2 bound transmitters based on storing IDs specific to 2 transmitters in the receiver. (Note: 2 transmitters cannot be operated simultaneously.) Compatible transmitter is only M17.

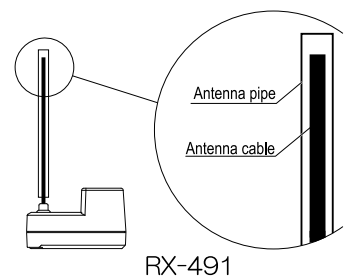
- Neutral position of the throttle and operating volume may vary depending on the transmitter. The set value of the transmitter may not be the same as per combination of the bound transmitter. Adjust using the transmitter that matches with the linkage of the car.
- Connect the compatible device to SSL port in case of changing the setting of SSL compatible device in real time by using CODE AUX of M17.
- Always do the failsafe setting by the respective transmitter.
- Do the same setting for RF MODE and response mode of 2 M17 to be bound. Binding by 2 transmitters is not done if they do not have the same setting.

※If transmitter having different setting is bound as a 2nd transmitter, ID (identification number) of M17 bound to the 1st transmitter gets deleted and overwritten.

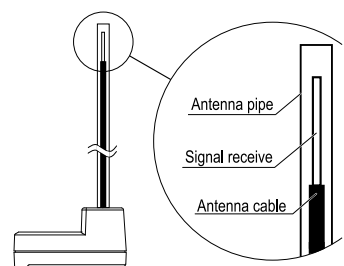
※ ID of the 1st M17 gets deleted if binding of the 3rd transmitter is done.

About Handling of Antenna

- Depending on the place receiver and antenna, reception distance may be different.
- Do not antenna tip is outside antenna pipe because of antenna protection. Please put antenna in the pipe as right picture.
- MUST not hold antenna due to avoiding breaking of wire. Do not pull off antenna. It will be caused failure inside receiver.
- Please place antenna as high as possible in your model.
- Do not cut off and bundle antenna due to avoiding to decline receiver sensitivity.
- Stand antenna vertically. Please place receiver apart from motor, metal parts, carbon parts, and FET Speed Controller (include leads).



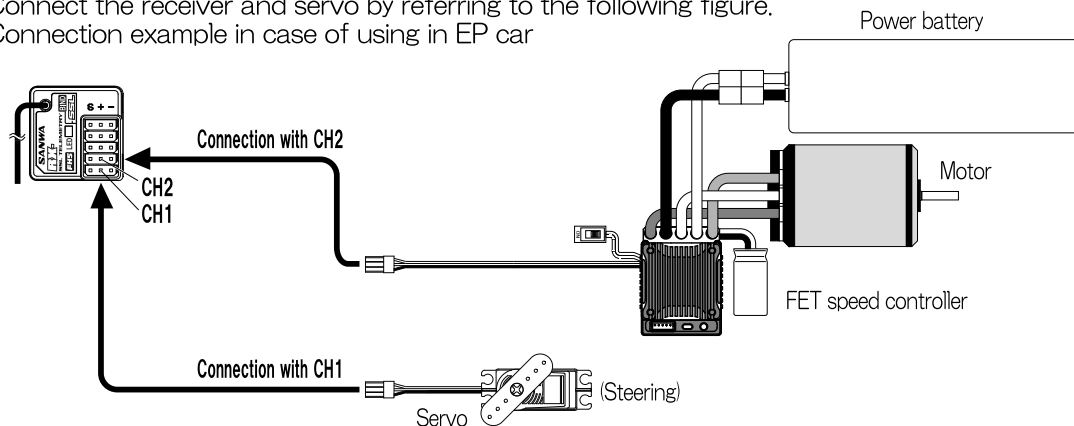
RX-491



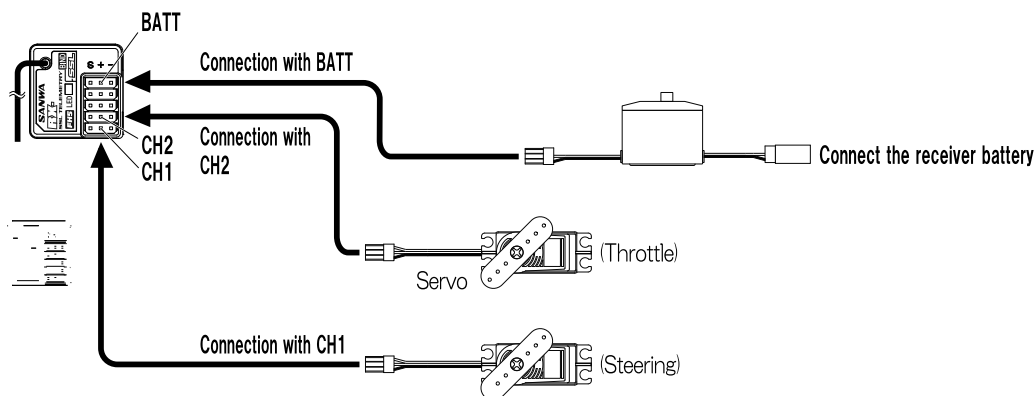
RX-493

About connection

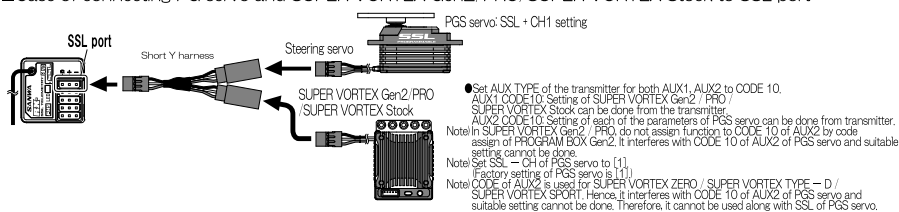
- Connect the receiver and servo by referring to the following figure.
- Connection example in case of using in EP car



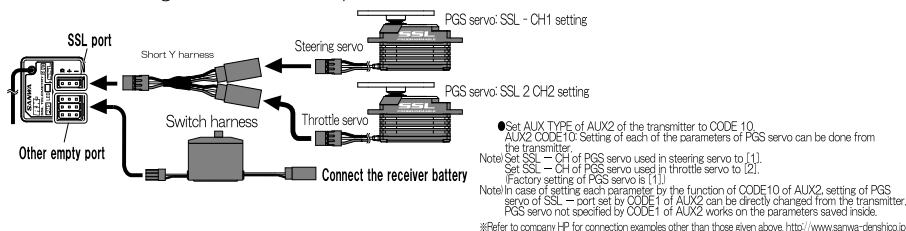
- Connection example in case of using in GP (engine) car



■ Case of connecting PG servo and SUPER VORTEX Gen2/PRO/SUPER VORTEX Stock to SSL port

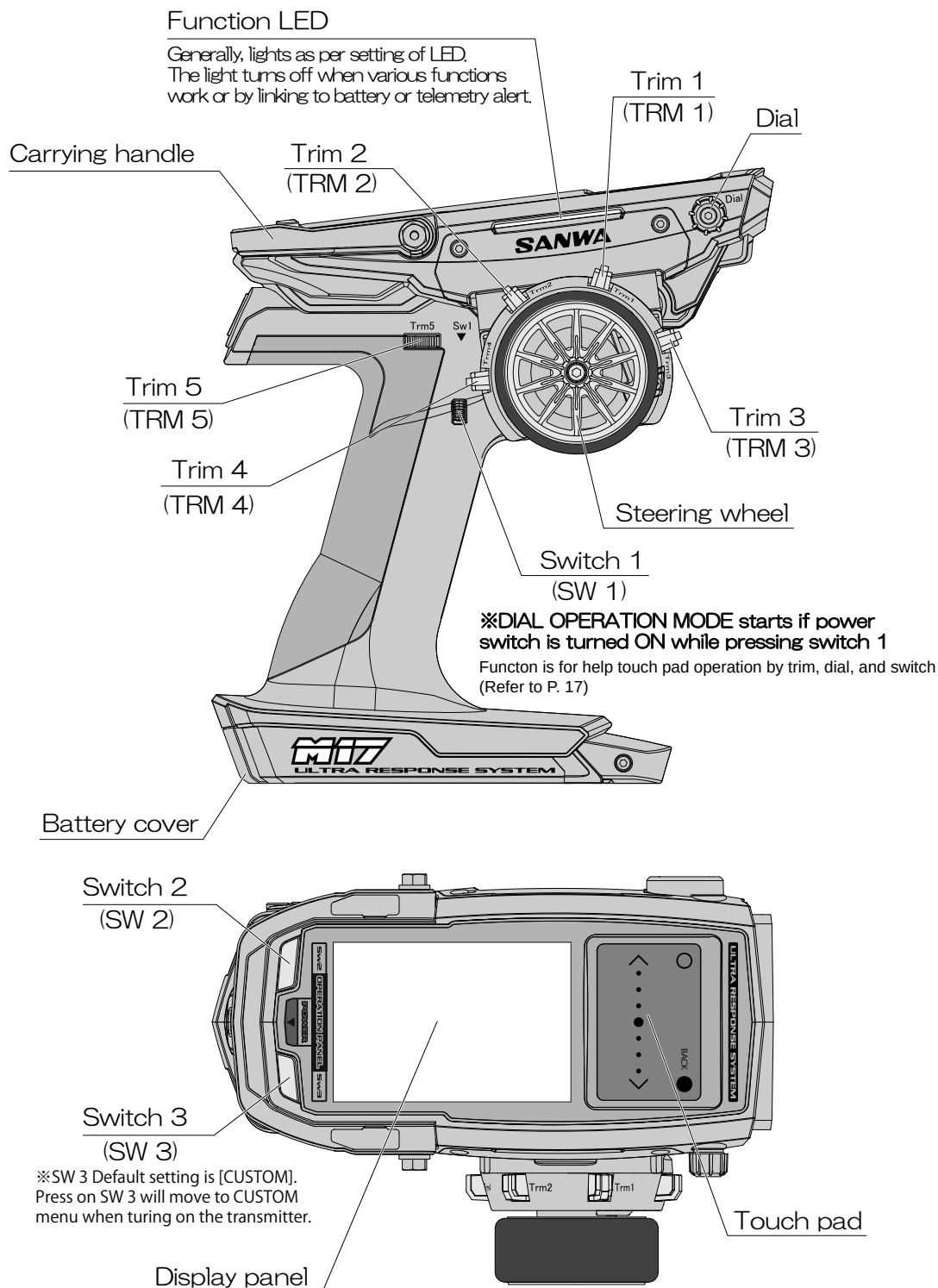


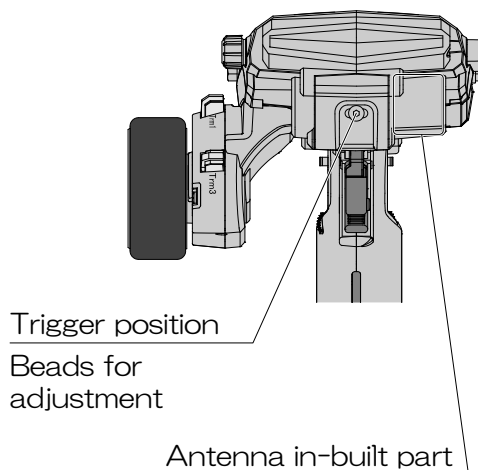
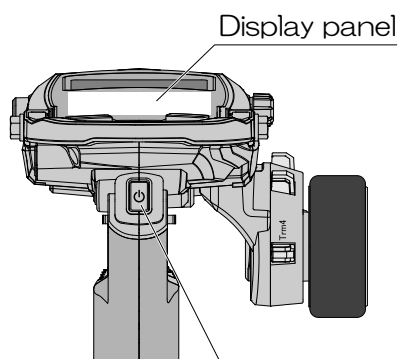
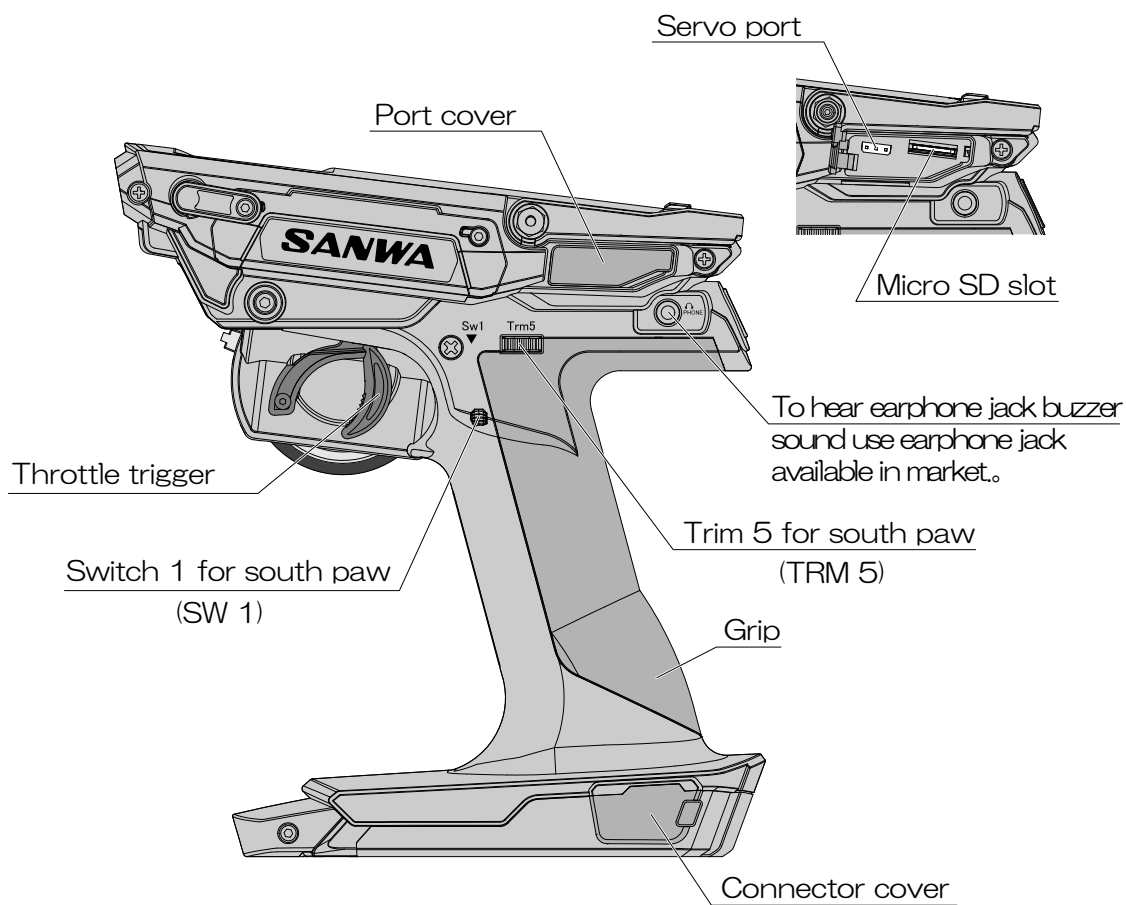
■ Case of connecting PGS servo to 2 SSL ports



- There is risk of explosion if the connector slips out due to vibrations during running. Firmly connect the connector of receiver, servo and switch.
- Take proper anti-vibrations / waterproof measures since the receiver has poor resistance to vibrations, impact and water.
- There is risk of explosion if proper measures are not taken.
- Mount the receiver away from carbon chassis and metal chassis.
- If metal parts loaded onto RC car touch each other, noise is generated which affects the reception efficiency adversely and it may cause explosion.
- Always attach a noise killer condenser in the brush motor used for generator RC car.
- Noise is generated which may cause explosion if noise killer condenser is not attached.
- Use SANWA genuine propo parts such as transmitter, receiver, servo, FET speed controller, transmitter battery etc.
- ※ The company does not bear any responsibility for any damage occurred due to use, reconstruction, adjustment or part replacement with parts other than SANWA genuine parts.

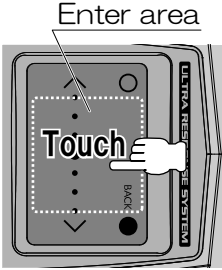
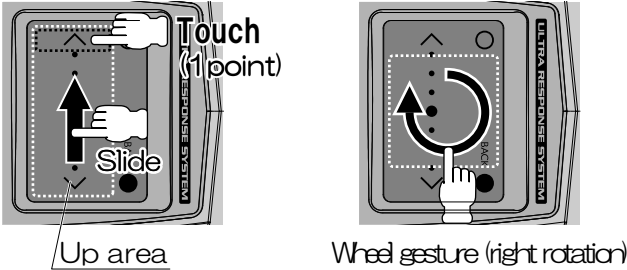
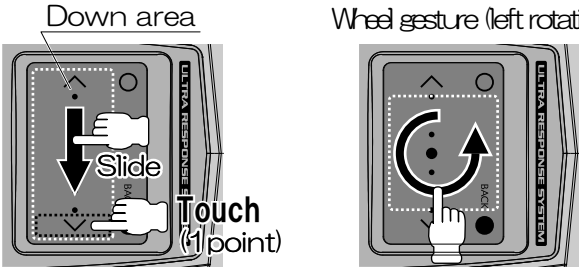
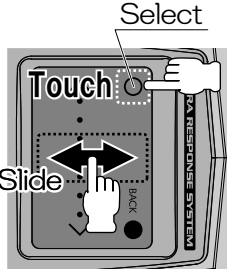
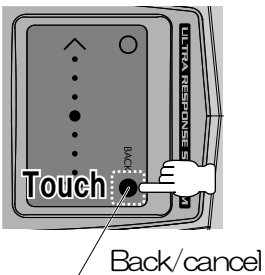
Nom de diverses parties de l'émetteur





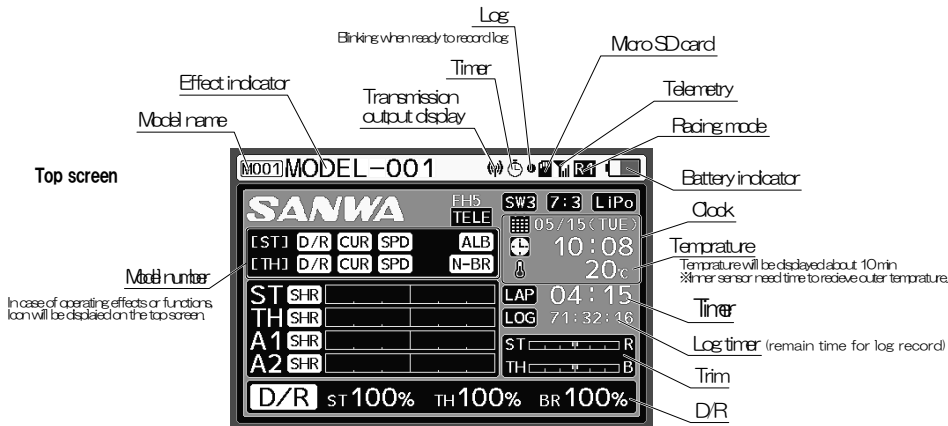
Comment utiliser chaque fonctionnalité

● Setting, calling can be easily done by the gesture operation of touchpad.

Gesture operation	Name	Operation
	Enter	● Perform enter operation by touching such that enter area is lightly tapped by the fingertip. ● Move from the top screen to setting screen. • Select function and items to be set. • The set value returns to an initial value by long press. ☆ [Trim 4] down operation in DIAL OPERATION MODE
	Up	● Perform up operation by sliding up the area by finger. ● The set value increases by 1 point each by touching such that black framed 1-point area is tapped. ○ The set value increases by wheel (right rotation) gesture during changing the set value. • Cursor moves to the upward direction. • The set value increases. ☆ [DIAL] operation in DIAL OPERATION MODE
	Down	● Perform down operation by sliding down area by finger. ● The set value decreases by 1 point each by touching such that black framed 1-point area is tapped. ○ The set value decreases by wheel (left rotation) gesture during changing the set value. • Cursor moves to the downward direction. • The set value decreases. ☆ [DIAL] operation in DIAL OPERATION MODE
	Select	● Perform select operation of channel or function by touching such that select area is lightly tapped by the fingertip. ※ The cursor can be moved to left or right by quickly sliding the black framed part to left or right. • Select channel or function. • The set value increases. ※ Change the operation position of select and back / cancel by setting to left (left-handedness). ☆ [SW2] operation in DIAL OPERATION MODE
	Back/cancel	● Perform back/cancel the operation by touching such that the back / cancel area is lightly tapped by the fingertip. • Returns to the previous state. • Cancels setting. ※ Change the operation position of select and back / cancel by setting to left (left-handedness). ☆ [Trim 4] up operation in DIAL OPERATION MODE

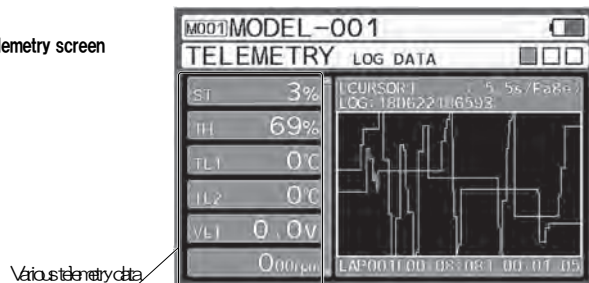
- Chacune des fonctions de M17 peut être directement sélectionnée par l'opération touchpad. □ Les fonctions de chaque canal peuvent être définies séparément.
- Lorsque l'interrupteur s'allume, l'écran supérieur apparaît après l'écran de démarrage (lorsque le réglage du démarrage est DEMO).

En cas de changement de paramètres, utilisez touchpad et sélectionnez le menu.



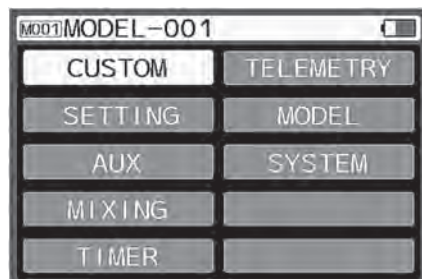
Top screen telemetry screen toggle upon performing up / down operation by touch pad.

Telemetry screen



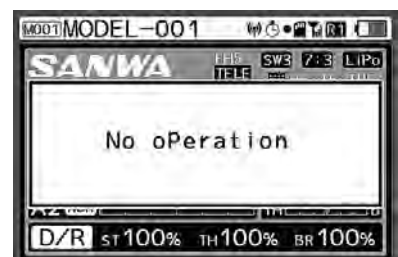
Data is sent to the transmitter and displayed on des telemetry screen upon using combination of RX - 491 / RX - 482 / RX - 472 / RX - 47T and SUPER VORTEX series or SV - PLUS series, connecting various sensors to RX - 461 / RX - 461 and turning the telemetry function ON.

Menu window
• Select menu.
(Screen example)
※Enter operation from top screen



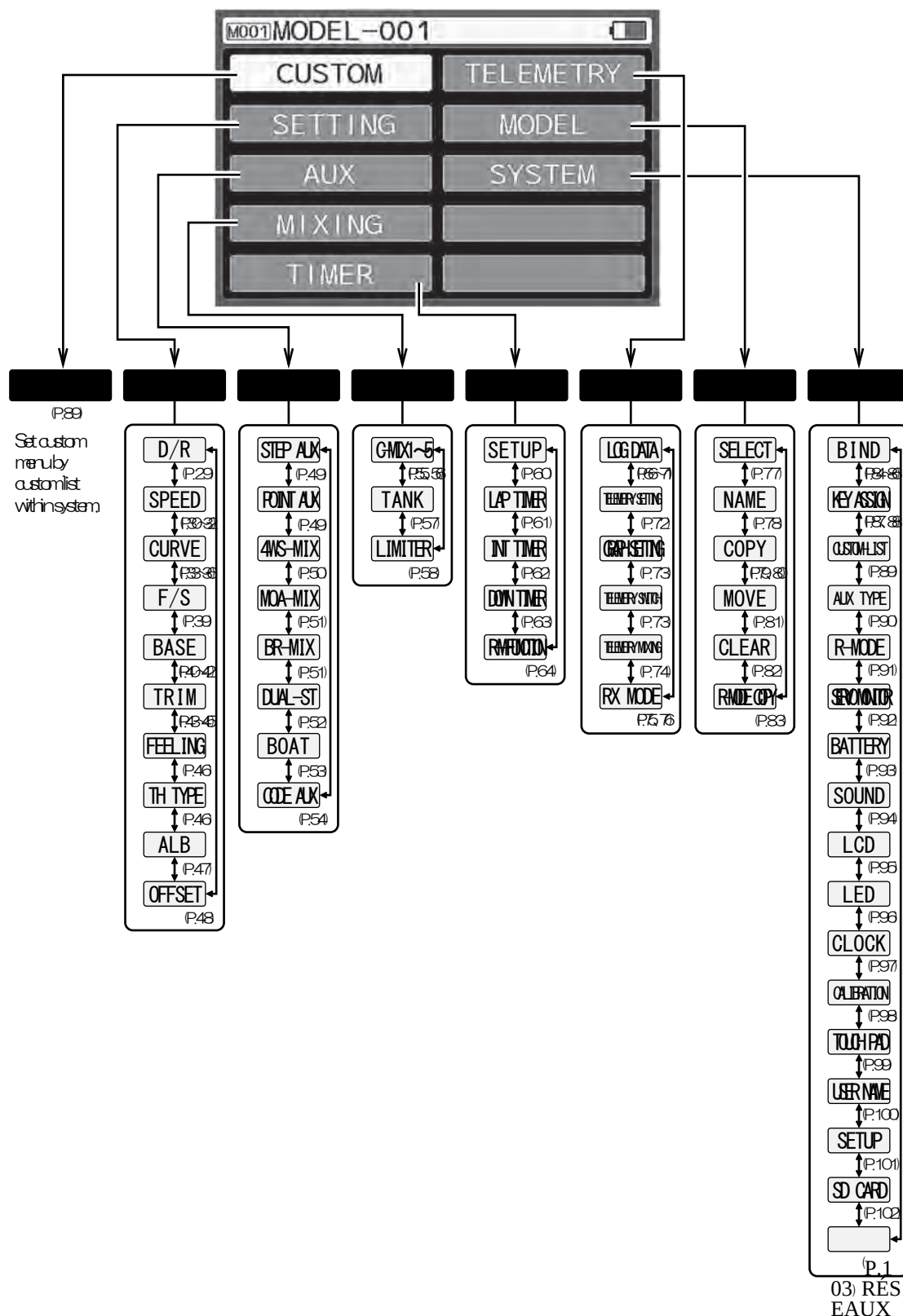
- En M17, si le volant, la gâchette d'accélérateur ou divers interrupteurs ne sont pas actionnés pendant 10 minutes, l'option "No Operation" s'affiche en fonction de l'alarme et de l'arrêt de la lumière LED.

L'avertissement est annulé par le volant, la gâchette ou divers commutateurs. Interrupteur éteindre le commutateur d'alimentation si ce n'est pas en cours d'utilisation. (Voir P. 101)



Comment utiliser chaque fonctionnalité

□ La configuration des fonctions, l'appel de la mémoire modèle peut être facilement fait en utilisant les clés respectives. □ Menu se compose d'un menu de réglage, AUX, modèle, minuterie, télémétrie, système et il contient des fonctions relatives aux menus respectifs.



□ M17 est doté d'une fonction de lancement (menu raccourci) en effectuant simultanément le fonctionnement de la clé au moment du commutateur de puissance de fonctionnement.

La fonction de lancement commence à allumer l'interrupteur en appuyant sur [SW 2].

Le lanceur est fourni avec [Direct Model Select], [Quick Setup], [RX Mode] et [MULTI Setting GEAR].

Le model select direct est la fonction par laquelle le modèle en cours d'exécution peut être immédiatement sélectionné et la configuration rapide est une fonction par laquelle différents réglages peuvent être effectués par une opération simple comme au moment de la configuration de la nouvelle voiture RC.

Le mode RX devient le mode dans lequel différents réglages peuvent être modifiés sans émettre d'ondes électromagnétiques et la fonction du mode RX de télémétrie peut être utilisée.

Multi Setting Gear peut définir les paramètres de servo programmables SANWA

· Dans la fonction de configuration rapide, la séquence dans l'opération d'entrée après le début est une sélection du modèle → type sélection → mode initialisation → mode sélection du mode RF → mode de réponse → l'ier → base réglage.

Modèle direct Sélectionnez <DIRECT MODÈLE SELECT>

□ Choisir un modèle direct

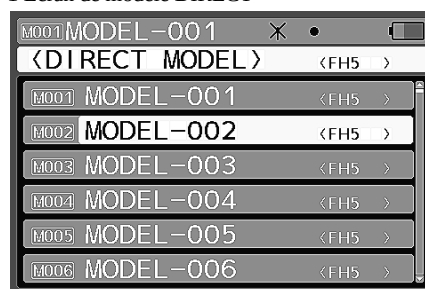
1) Attendez l'interrupteur en appuyant sur SW2. Sélectionnez le modèle direct dans LAUNCHER.

2) Sélection du modèle Sélectionnez le modèle à appeler par la fonction sélectionnée.

Gamme de réglage M01 ~ M250

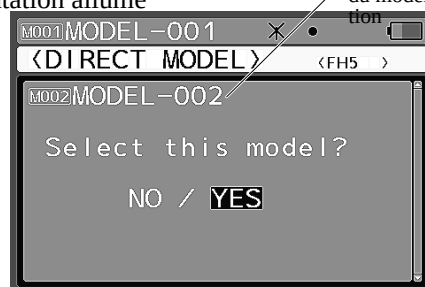
3) En déplaçant le curseur vers le modèle à appeler et en exécutant l'opération d'entrée, le message s'affiche à l'écran. Sélectionnez le modèle pendant qu'il est affiché.

1 Écran de modèle DIRECT

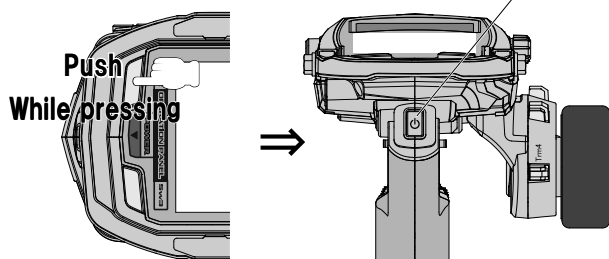


ENTRER ↓ ↑

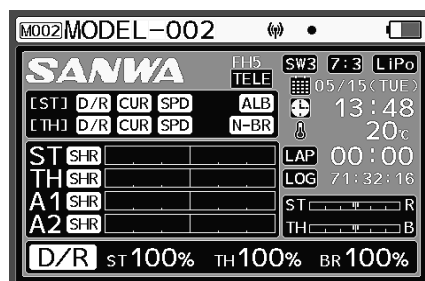
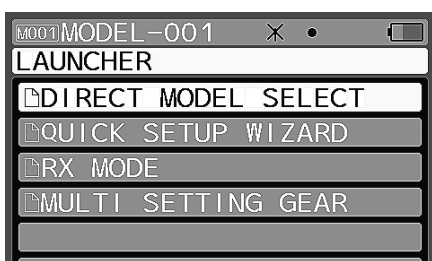
2 Vérifier l'écran



• NO → Retour à 1 • YES →
Changer de modèle, en TOP



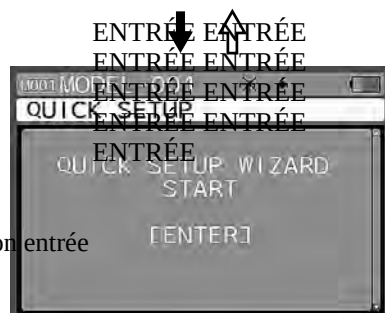
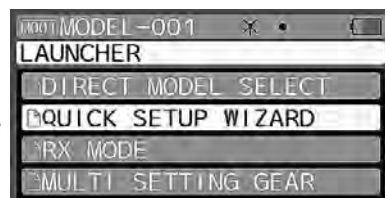
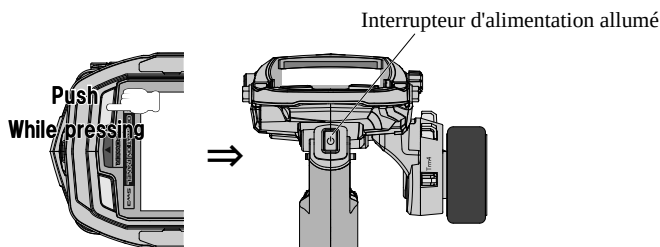
Écran LAUNCHER



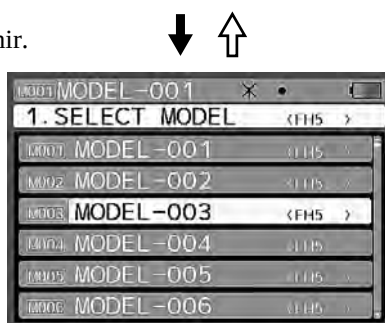
Comment utiliser chaque fonctionnalité

Assistant de configuration rapide <QUICK SETUP WIZARD>

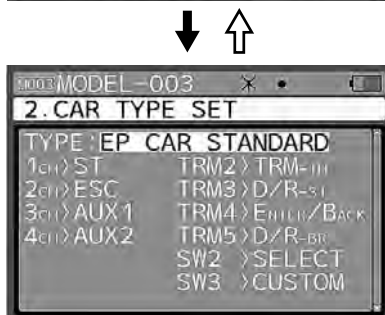
□ Configuration rapide 1) Attendez l'interrupteur en appuyant sur SW2. Sélectionnez l'assistant de démarrage rapide de LAUNCHER.



- 2) L'écran de configuration rapide est affiché. L'assistant de configuration rapide commence à exécuter l'opération entrée
- 3) Changer pour le modèle sélectionner l'écran et sélectionner le modèle à définir par l'opération sélectionnée. Décidez en entrant l'opération tout en définissant le modèle à définir.



- 4) L'écran change à un type de voiture sélectionner l'écran. Sélectionnez le type de voiture par l'opération sélectionnée. Décidez en entrant en opération tout en définissant le type de voiture.



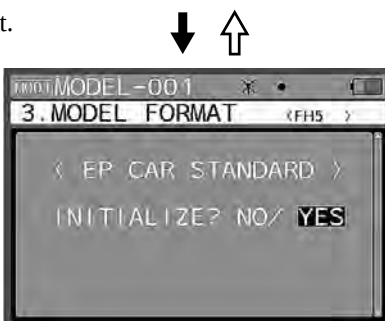
Réglage du type La valeur de la valeur de référence est la valeur de la valeur de référence. CRAWLER 4WS/MOA TANK BOAT valeur initiale

* Dans chaque type, le fonctionnement du canal se fait comme suit.

Spécification du fonctionnement du canal par type

CH	TYPE	EP CAR STANDARD	EP CAR SZ	EP CAR SD	EP CAR SVGR2	EP CAR SVGR2P	EP CAR ONFO	EP CAR OFFFO	15CP DUALST	15CP DUALR	CRAWLER 4WS/MOA	TANK	BOAT
CH1	Steering	Steering	Steering	Steering	Steering	Steering	Steering	Steering	Steering 1	Steering	Steering F	Throttle L	Radio
CH2	ESC	ESC	ESC	ESC	ESC	Throttle/Bake	Throttle/Bake	Throttle/Bake	Throttle	ESC F	Throttle R	Throttle	
CH3	AUX1	CODE5	CODE5	CODE10	CODE10	AUX1	AUX1	Steering 2	Bake R	Steering R	AUX1	Plug	
CH4	CODE10	CODE5	CODE5	CODE10	CODE10	CODE10	CODE10	Bake F	Bake F	ESC R	AUX2	AUX2	

* Sélectionnez le type correspondant au RC à utiliser.



5) Si le réglage du type de voiture est décidé par entrée, il change pour initialiser l'écran (initialisation du modèle).

Initialiser selon le message.

6) Lorsque l'initialisation (initialisation du modèle) se termine, elle passe à l'écran de sélection du mode RF.

Réglez le mode RF en fonction du récepteur à utiliser par haut / bas et décidez par entrée de fonctionnement.

Gamme de réglage FH5/FH4T/FH3

Valeur initiale FH5

- Récepteur compatible FH5: RX-491
FH4T: RX-482, RX-481WP, RX-481,
RX-472, RX-471 Double ID, RX-471W,
RX-471, RX-47T, RX-462, RX-461,
Série SV-PLUS
FH3: RX-451R, RX-451, RX-381,
RX-380

7) Sur la décision du mode RF qui correspond au récepteur, il change à l'écran de sélection du mode réponse.

Définir le mode de réponse de chaque canal qui correspond au servo ou au périphérique à utiliser.

Régler par haut / bas et décider par entrer en opération.

Gamme de réglage NOR (servo normal/analogique)

RHS (haute réponse / servo numérique)

SSR (réponse au serveur / SRG servo)

SUR (ultra réponse / PGS servo)

Valeur initiale SHR (réponse au serveur / SRG servo)

8) À la fin du réglage du mode réponse, il change à l'écran de réglage BIND (bind).

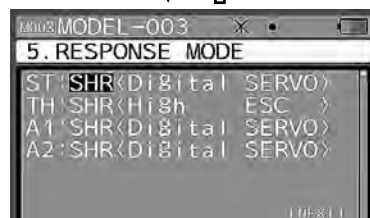
Effectuer l'opération de liaison selon le message d'écran.

9) En remplissant BIND (bind), il change à l'écran de réglage de base. Faites le réglage de chaque canal. (Voir P.40 ~42)

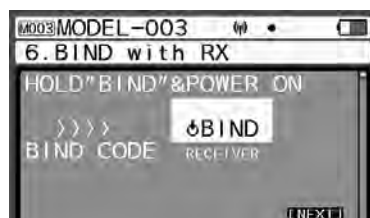
10) L'assistant de configuration complète le réglage de base. Modifications à l'écran supérieur en entrant l'opération.



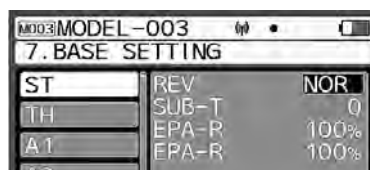
ENTER ↓ ↑ BACK



ENTER ↓ ↑ BACK



ENTER ↓ ↑ BACK



ENTER ↓ ↑ BACK

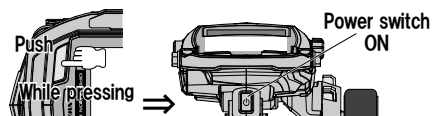
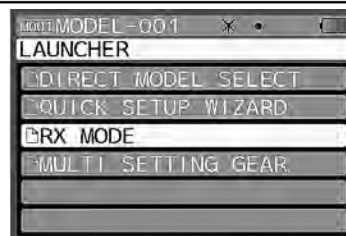


Mode RX <MODE RX>

□ Mode RX

1 Allumez l'interrupteur en appuyant sur SW2. Sélectionnez le mode RX dans LAUNCHER.

Dans RX - mode de LAUNCHER, différents réglages peuvent être modifiés sans émettre d'ondes électromagnétiques. *Veuillez éteindre l'émetteur lorsque le mode RX est terminé et allumer l'émetteur de nouveau pour un fonctionnement normal. *Veuillez consulter RX MODE SETING (P.76) pour le réglage par RX MODE.



MULTI METTRE LA PORTÉE

Équipement multiréglage

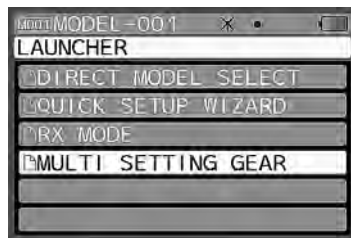
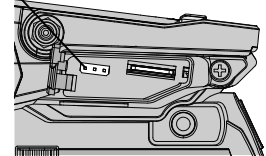
Les servos PGS peuvent se connecter au port servo M17 et définir le programme par la fonction Multi Setting Gear. Allumez l'interrupteur en appuyant sur SW2. Sélectionnez Multi Setting Gear dans LAUNCHER.

1) Veuillez connecter les servomoteurs PGS (PGS-LH/XB/XR/CL/CX) au port du servomoteur, puis appuyez sur « MULTI SETING GEAR » à l'écran.

2) Après avoir tapé entrer, afficher OK Lire? * NE PAS éteindre le transmetteur ou déconnecter les servos pendant la lecture du dispositif. Il est possible d'être cassé firmware servo ou des valeurs anormales ont été fixées dans les servos PGS.

3) Si le servo est correctement connecté, passer au mode Afficher et Editer (P.2) * si les servos sont mal connectés ou choisissez le menu supérieur.

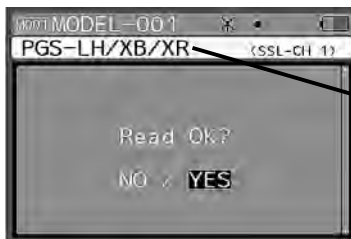
Servo port



ENTER ↓ ↑ BACK



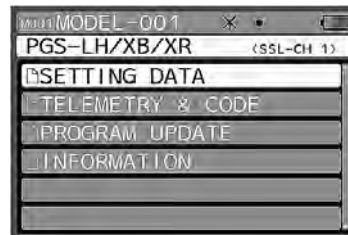
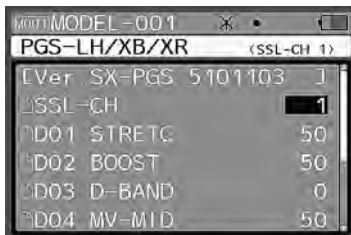
In case of no connected or incorrectly connection, display will indicate error as above picture.



In case connected with PGS-CL or CX, display "PGS-CL/CX"

ENTER ↓

NO ↘



TOP MENU

[Menu supérieur]

Le menu supérieur contient 4 contenus dans le menu ci-dessous. 1. ÉTABLISSEMENT DES DONNÉES: définir le contenu du servo connecté courant (voir [DONNÉES DE SET]) 2. TÉLÉMETRIE ET CODE: paramétrer la télémétrie et le code (P. 27) 3. MISE À JOUR DU PROGRAMME : mettre à jour le firmware du servo PGS à partir du fichier de la carte SD (P.28) 4. INFORMATION: vérifier la version courant du firmware PGS connecté

MULTI METTRE LA PORTÉE

SETTING DATA

[DONNEES SETANTES]

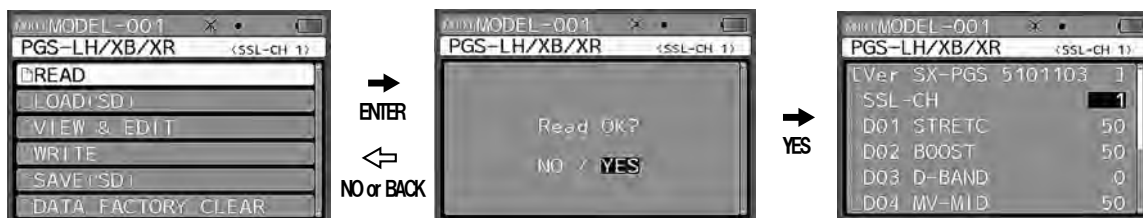
Configuration des données ont 6 contenus pour des servos compatibles dans le ci-dessous.

1. LIRE: Lire les données des servos connectés 2. CHARGE (SD): Charger les données de réglage à partir de la carte Micro SD (si les données pour les servos PGS ont été sauvegardées) 3. VUE & EDIT: Vérifiez les valeurs de réglage et changez les paramètres du servo. 4. ÉCRIRE: Écrire les paramètres de servos connectés. 5. SAUVE (SD): Enregistrer les valeurs de réglage actuelles sur la carte Micro SD. 6. CLEAR D'ACTIFS DE DONNÉES: Réinitialiser les servos connectés en fonction du réglage en usine (par défaut).

[1. LIRE]

Lire le menu est pour lire les données de servos. Entrer le menu Lire, puis afficher Lire OK? Après avoir entré YES, commencez à lire les données du servo PGS connectées. Ensuite, passez au mode Affichage et Édition.

**** NE PAS éteindre le transmetteur ou déconnecter les servos pendant la lecture du dispositif. Il est possible d'être cassé firmware servo ou des valeurs anormales ont été fixées dans des servos connectés. *Si les servos ne sont pas correctement connectés, affichez "Non connecté" Veuillez vérifier!! Veuillez vérifier le port à l'émetteur et vous connecter correctement.**



[2. FEUILLES (DS)]

Charger le menu pour charger les données du servo PGS à partir de la carte Micro SD. Entrez Charger (SD), commencer à charger les données sur la carte Micro SD.

***Veuillez NE PAS retirer la carte Micro SD pendant le chargement du fichier. Il sera causé tous les fichiers cassés. *Si aucune donnée dans la carte Micro SD ou aucun Micro SD dans l'émetteur, affichez - Pas de carte ou aucun fichier. Veuillez vérifier en suivant le message d'erreur.**

Après le chargement, les données pour les servos connectés seront affichées et sélectionner les données pour appliquer. * PGS-LH/XB/XR et PGS-CL/CX sont différents firmware. Émetteur lire et appliquer firmware servo. Le réglage des données lors de l'utilisation de PGS-LH/XB/XR ne peut s'appliquer à PGS-CL/CX. En outre, le réglage des données lors de l'utilisation de PGS-CL/CX ne peut pas s'appliquer à PGS-LH/XB/XR.



MULTI METTRE LA PORTÉE

DÉFINITION DU MENU TOP

[3. Affichage et édition]

Le mode Affichage & Édition peut être vérifié les valeurs de réglage du servo connecté et modifier les paramètres du servo. (Dans le cas de PGS-LH/XB/XR connecté, l'affichage affiche PGS-LH/XB/XR. Dans le cas de PGS-CL/ CX connecté, l'affichage affiche PGS-CL/CX.)

1. SSL-CH : le canal SSL peut être modifié. Plage de réglage : 0-4, 1

1-20 Si SSL-CH configuré [0], l'opération SSL sera désactivée.

Le paramètre par défaut SSL-CH est [1]. PGS Servo sera utilisé comme direction (ST) lorsque le servo PGS se connecte au port SSL au récepteur. Veuillez définir SSL-CH est [2] en cas d'utilisation pour les gaz.

2. D01 STRETC (Stretcher): La force de maintien de Servo peut être réglée par la civière. Si la valeur est élevée, la force de manipulation du couple est augmentée. Si la valeur se situe près de [100], elle sera causée par la chasse presque neutre, mais elle dépend d'autres paramètres. Plage de réglage : 0-100

3. D02 BOOST: la puissance initiale du couple peut être réglée par boost. Si la valeur est élevée, le couple initial est augmenté. Si la valeur est trop élevée, elle serait hantante. Plage de réglage : 0-100

4. D03 D-Band (Made-Band): Zone morte lorsque le servo commence à bouger. Si la valeur est basse, la zone morte est étroite. Si la valeur est trop basse, elle serait causée par la hantise. Plage de réglage : 0 ~ 100

5. D04 MV-MID: MV-MID est le réglage du couple dans la plage médiane pendant le fonctionnement. Dans le cas de la direction, la fonction règle le couple moyen pendant le virage. Si la valeur est élevée, la fonction devient plus efficace. Plage de réglage : 0 ~ 100

6. D05 MV-END: MV-END est le réglage du couple dans la plage finale pendant le fonctionnement. Dans le cas de la direction, la fonction règle le couple d'extrémité pendant le virage. Si la valeur est élevée, la fonction devient plus efficace. Plage de réglage : 0 ~ 100

7. D06 BRAKE: Réglez le frein lorsque vous arrêtez l'opération. Si la valeur est élevée, le frein est plus fort et il est facile de s'arrêter au point d'objet. Si la valeur est trop élevée, la vitesse de fonctionnement devient lente. Plage de réglage : 0 ~ 100

8. D07 MV-HLD (MV Hold): MV-HLD est un réglage du couple de la gamme moyenne à la gamme finale. Réglez le couple en fonction des longueurs de temps allant du milieu à la fin. Si la valeur est élevée, le couple varie en longueur de temps. Plage de réglage : 0 ~ 100

9. D08 MV-FRQ (fréquence VV): MV-FRQ est le réglage de la fréquence du lecteur. Régler la fréquence du signal de sortie pour la commande du moteur. Si la valeur est élevée, la réponse de contrôle pour la force de couple devient rapide. Plage de réglage : 0 ~ 100

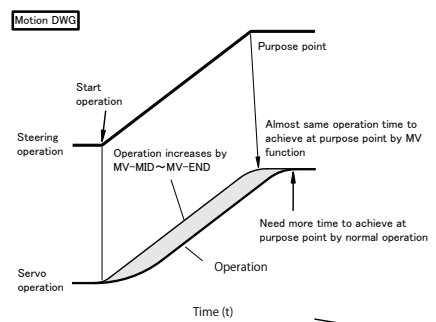
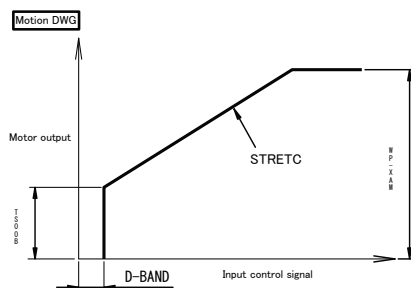
10. D09 MAX-PW (puissance MAX): Réglez la puissance maximale de couple dans toutes les gammes. Si la valeur est élevée, la puissance est augmentée. Plage de réglage : 0 ~ 100

11. ÉCRIRE POUR DÉVISER : Veuillez choisir Entrée après avoir défini chaque valeur de réglage, et l'affichage sera OK? Ensuite, tapez sur « Oui » pour écrire la valeur de réglage aux servos PGS.

* NE PAS éteindre l'émetteur ou déconnecter le servo pendant l'écriture. Il sera causé firmware servo cassé.

SSL CH-setting

CH-setting	Setting Value
CH-setting OFF	0
CH-1(ST)	1
CH-2(TH)	2
CH-3	3
CH-4	4
ALU1CODE01	11
ALU1CODE02	12
ALU1CODE03	13
ALU1CODE04	14
ALU1CODE05	15
ALU1CODE06	16
ALU1CODE07	17
ALU1CODE08	18
ALU1CODE09	19
ALU1CODE10	20



MULTI METTRE LA PORTÉE

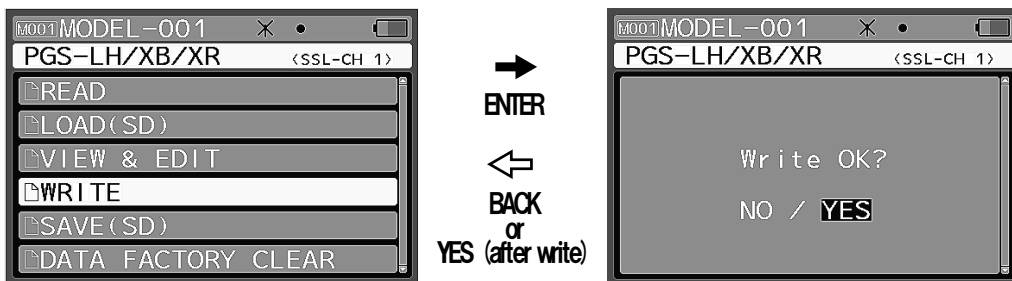
DÉFINITION DES DONNÉES

[4. ÉCRIT]

Le menu d'écriture est pour l'écriture des données actuelles Voir et Modifier vers les servos PGS. Saisissez l e menu Écrire, affichez « Lire OK » et sélectionnez « YES » pour commencer à écrire des données dans les servos PGS et revenir au menu de configuration des données.

*Si vous entrez le servo PGS ou si vous n'êtes pas connecté, revenez au menu de configuration des données.

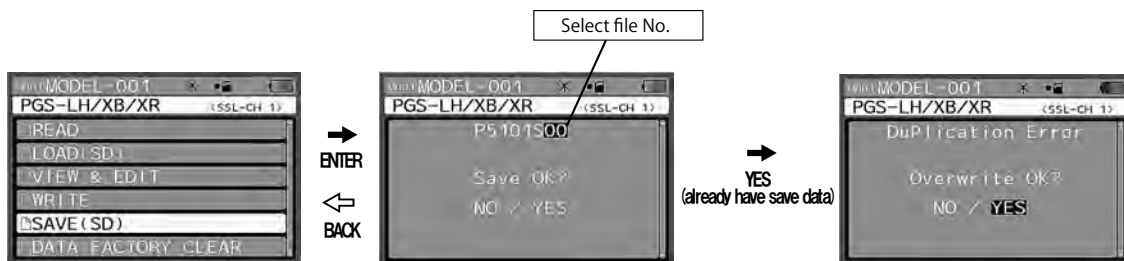
*Si vous vous connectez à une mauvaise version, affichez la version de "Wrong"



[5. SAVE (SD)]

Le menu Enregistrer permet d'enregistrer les données actuelles Vue et édition sur la carte Micro SD.

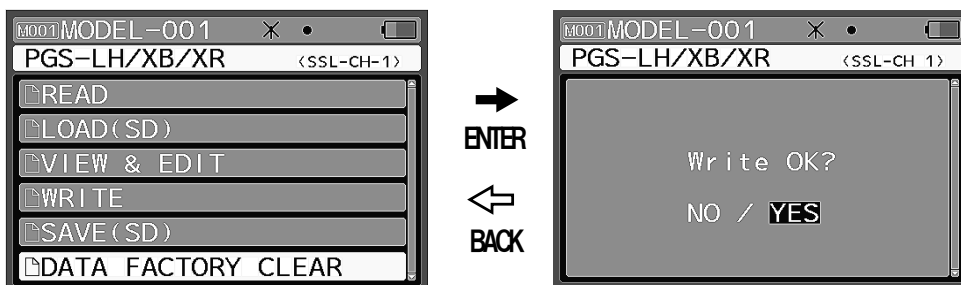
Une carte Micro SD peut être enregistrée chaque 50 données pour le firmware PGS-LH/XB/XR et le firmware PGS-CL/CX. (Vér pour PGS-LH/XB/XR+S00-49 ou Ver pour PGS-CL/CX+S00-49)



*Les données seront overwrote. Prenez soin de vous.

[6. CLEAR D ' ACTIVITÉ DES DONNÉES]

Le menu clair de l'usine de données permet de réinitialiser les servos PGS en fonction du réglage de l'usine (par défaut). * Les données actuelles de servo save PGS seront de retour au paramètre par défaut. S'il vous plaît enregistrer les données actuelles si nécessaire.



MULTI METTRE LA PORTÉE

TELEMÉTRIE ET CODE

[TELEMÉTRIE & CODE]

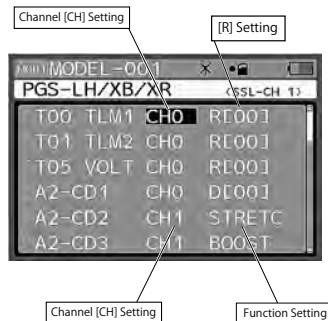
Le menu Télémétrie & Code est pour la télémétrie et le réglage de l'attribution de code. Il est capable de changer les données de télémétrie sur l'écran émetteur. Il est également capable d'activer, d'activer et de désactiver les fonctions pour s'ajuster en CODE AUX. Veuillez insérer la carte Micro SD pour utiliser les fonctions.

[Télémétrie]

Les données de télémétrie sur l'émetteur sont de 3 fonctions : (T00) TLM1, (T01) TLM2 et (T05) VOLT

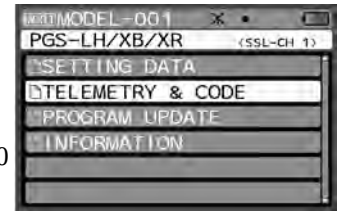
Les informations télémétriques sur l'écran peuvent définir le canal et le contenu par la valeur [R] (retour).

Le réglage par défaut n'est pas un réglage télémétrique.



T00 TLM1, T01, TLM2, T05 réglage VOLT

Telemetry Display Function [R]	Setting Value
Off Function	00
Servo current values	01
Amount of operation	02
Amount of input operation + effect	03
Amount of servo operation	04
Motor output	05
CPU operation	06
Power current voltages	07



↓ ENTRER ↑



[CODE AUX réglage]

CODE AUX Le réglage peut changer le contenu de la fonction CODE10 depuis transmetteur sur CODE AUX 2.

A2-CD1 (AUX2 CODE01)- [SSL-CH] (SSL-Channel) défini comme paramètre par défaut. A2-CD2 (AUX2 CODE02)- [STRETCH] (Stretcher) défini comme paramètre par défaut. A2-CD3 (AUX2 CODE03)-[BOOST] défini comme paramètre par défaut. A2-CD4 (AUX2 CODE04)-[D-BAND] (bande Dead) défini comme paramètre par défaut. A2-CD5 (AUX2 CODE05)-[MV-MID] défini comme paramètre par défaut. A2-CD6 (AUX2 CODE06)- [MV-END] défini comme paramètre par défaut. A2-CD7 (AUX2 CODE07)-[BRAKE] défini comme la valeur par défaut. A2-CD8 (AUX2 CODE08)- Pas de réglage par défaut. A2-CD9 (AUX2 CODE09)- Pas de réglage par défaut. A2-CD10(AUX2 CODE10)- Pas de réglage par défaut.

CODE AUX settings Contents
SSL-CH (SSL Channel)
STRETCH (Stretcher)
BOOST
D-BAND (Dead band)
MV-MID
MV-END
BRAKE
MV-HLD (MV-Hold)
MV-FRQ (MV-Frequency)
MAX-PW (MAX-Power)

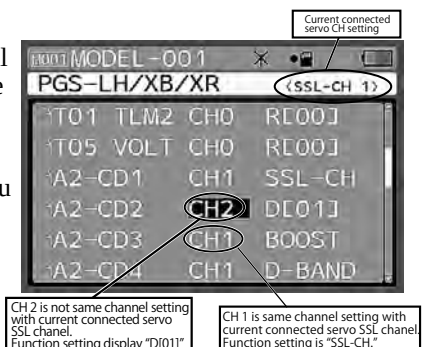
* S'il vous plaît, ne définissez pas la même fonction à plusieurs CODES pour ne pas être dans le problème.

ÉCRIRE POUR DÉVISER : Veuillez choisir Entrée après avoir défini chaque valeur de réglage, et l'affichage sera OK? Ensuite, tapez sur « Oui » pour écrire la valeur de réglage sur les servos concernés. * La modification ne s'appliquera qu'à l'écriture de la valeur de réglage du servo connecté. * A2-CD1 ne peut être configuré que [SSL-CH].

*Afficher le contenu comme [STRETCH] dépend du réglage actuel du canal servo connecté. Dans le cas où le réglage du canal est différent, l'affichage de la fonction "D[**]" est invalide pour le servo connecté.

Veuillez vérifier le réglage SSL-CH connecté avant de définir la fonction.

* L'information du servo connecté est lorsque l'émetteur lit le servo. Si vous modifiez et écrivez le réglage du servo SSL-CH après avoir lu le servo connecté, veuillez lire le servo connecté à nouveau avant de définir le réglage Telemetry & CODE AUX.

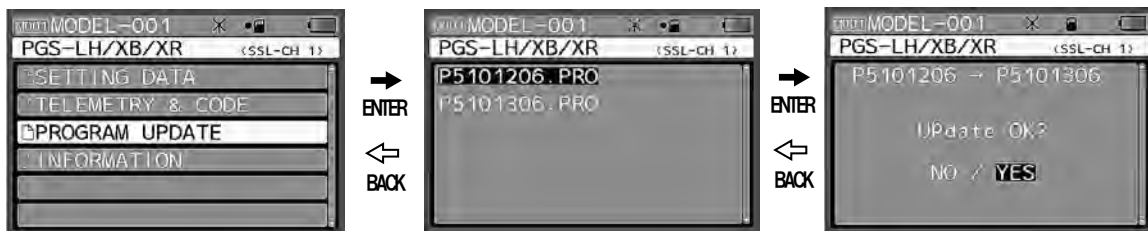


MULTI METTRE LA PORTÉE

MISE À JOUR DU PROGRAMME

[MISE À JOUR DU PROGRAMME]

La mise à jour du programme est pour mettre à jour le firmware servos. Mise à jour du programme nécessaire pour utiliser Micro SD Card. *Nous téléchargeons le firmware servo si nous avons mis à jour le firmware servo sur notre site Web. Veuillez vérifier, télécharger et enregistrer le dernier firmware dans Micro SD Card depuis notre site Web. (<http://sanwa-denshi.com>) Nous allons télécharger le dernier firmware avec instructions de téléchargement.

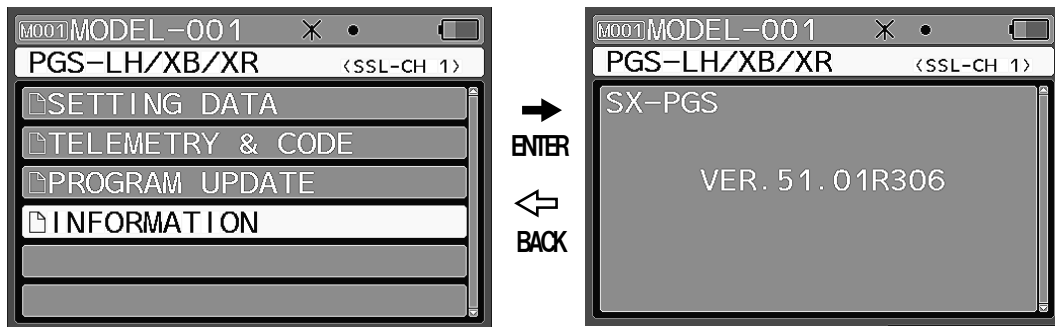


Dans le cas d'une mise à jour de fichier dans la carte Micro SD, afficher sur le fichier -No. (en milliers de dollars)

RENSEIGNEMENTS

[INFORMATION]

Le menu Information est pour vérifier le programme de servo connecté actuel.



NOTIFICATION IMPORTANTE

[Important]

*Veuillez NE PAS désactiver l'émetteur et enlever les servos connectés pendant la lecture, l'écriture et l'enregistrement du fichier.

Il sera causé à être cassé fichiers et firmware servos.

* S'il vous plaît ne pas enlever Micro SD Carte lors de la mise à jour du firmware. Il sera causé à être cassé fichiers et firmware servos.

*À propos de Micro SD Carte, nous recommandons d'utiliser Micro SDHC CARD Classe 6.

*Si vous utilisez le harnais de plomb (pour l'extension), veuillez utiliser le harnais de plomb x1 SANWA.

*Veuillez relire le servo si vous retirez le servo pendant le réglage.

Comment utiliser chaque fonctionnalité

DÉFINITION

- Vous pouvez régler l'angle de braquage lorsque vous actionnez le volant et la gâchette des gaz à leur pic. Pour correspondre à l'état de la voiture RC ou de la route, réglez l'angle de braquage lorsque vous actionnez z. Vous pouvez régler la direction à droite et à gauche en même temps, ainsi que les gaz et les freins. Vous pouvez également régler le côté frein plus précisément qu'avec l'EPA.
- N'augmentez pas la vitesse de réglage des deux vitesses (D/R) par rapport à l'état dans lequel la liaison se verrouille en actionnant le volant et la gâchette des gaz.
- Vous pouvez également ajuster plus précisément en ajustant les deux vitesses du côté des gaz. Lorsque e AUX1/AUX2 est réglé sur CODE5/CODE10, le changement de D/R ne sera pas reflété sur eux. 1) Déterminez l'opération Entrée et sélectionnez [SETTING] avec le tampon tactile.

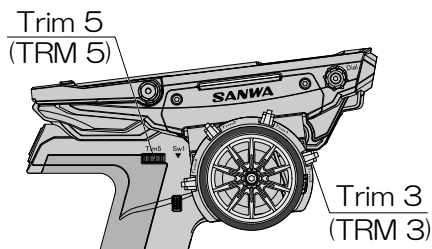
2) Sélectionnez les fonctionnalités [ST/TH (H, L)/AUX1/AUX2] pour les ajuster avec la touche Sélectionner.

3) Ajustez les valeurs du TAUX DUAL par multi-sélecteur. Le texte est en couleur rouge lorsque la sélection haut / bas est disponible, et en couleur bleue lorsque la sélection des roues est disponible.

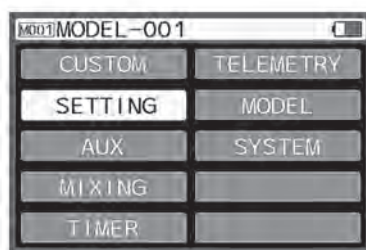
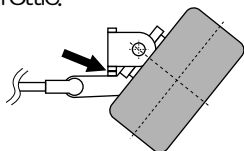
4) Pendant le fonctionnement, le double taux de direction peut être réglé avec Trim 3, le double taux de freinage peut être réglé avec Trim 4. Il est possible d'attribuer d'autres fonctionnalités à Trim 3 et Trim 4 avec la fonction de tri de la clé (P.89).

* Lors de l'annulation d'une fonctionnalité sélectionnée, actionnez le bouton Back.

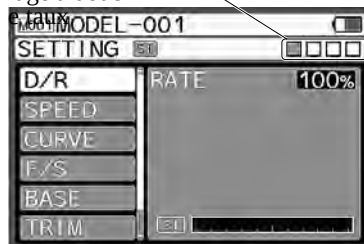
Plage de réglage: ST/TH-H/AUX1/AUX2:0%~100 % TH-L:0% ~120% Par défaut: ST/TH/AUX1/AUX2:100%



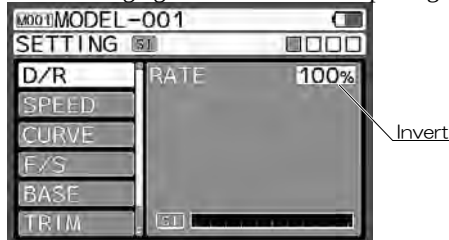
* Assurez-vous que les servos ne se verrouillent pas pour faire un clic sur la note sonore! (Note) Même pour la rotelle.



ENTRÉE RETOURNER EN ARRIÈRE
Écran de réglage à double
Sélectionnez le canal par l'opération sélectionnée



↓ ↑
Écran de réglage du double taux de pilotage



Remarque

- Si la liaison est verrouillée pendant une longue période, elle peut provoquer la rupture du moteur du servomoteur.

- Régler le point d'extrémité de la liaison direction/vitesse avant ajustement du double taux (P. 40).

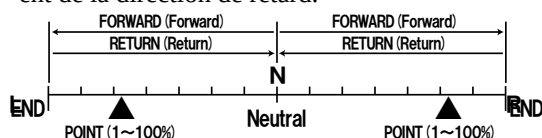
DÉFINITION

□ Caractéristiques permettant de contrôler la vitesse des servomoteurs utilisés pour la direction et les gaz. En positionnant, la voiture RC n'est pas affectée même en effectuant une opération soudaine. Un angle lisse est possible du côté de la direction pour l'écurie existant du coin et par travail des gaz lisses qui économisent la puissance du côté des gaz.

* Lorsque le type AUX est réglé sur [CODE5/ CODE10], le réglage de la fonction de vitesse du canal AUX n'a aucun effet. En cas de réglage de la vitesse du canal AUX, utiliser la direction/la manette des gaz comme référence.

Vitesse de conduite

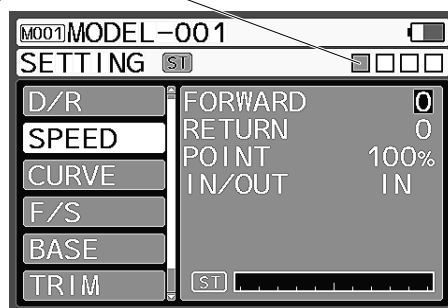
□ Caractéristique pour retarder la vitesse des servos de direction contre l'opération de direction. La vitesse au moment de tourner la direction (vers l'avant) et la vitesse au moment du retour de la direction (retour) peuvent être réglées individuellement. La fonction de vitesse n'est pas actionnée par défaut dans le fonctionnement de la direction de retard.



* Que la fonction de la vitesse fonctionne sur le côté intérieur (I N) ou le point extérieur (OUT) (POINT) peut être défini en faisant le réglage de IN / OUT.

1) Choisissez [SPEED] par touchpad et décidez en entrant l'opération. Sélectionnez [ST (Stationnement)] par l'opération SELECT. 2) Réglage latéral vers l'avant (FORWARD) Sélectionnez [FORWARD] et ajustez la valeur de réglage par le pad tactile. Veuillez effectuer l'opération arrière en cas d'annulation de la fonctionnalité sélectionnée.

[ST] sélection par opération sélectionnée



Définition de la plage 0
~100 Valeur par défaut
0 3) Réglage latéral de retour
Sélectionnez [RETURN] et ajustez la valeur de réglage par le tampon tactile. Valeur initiale 0

* Faites les ajustements pendant l'opération réelle. En cas de non-utilisation de la fonction ou lorsque la valeur de réglage n'est pas déterminée même après ajustement, fixer la valeur de réglage à 0 % (linéaire).

4) Point de réglage (POINT)
Régler la valeur définie par touchpad en sélectionnant [POINT].

Définition de la plage 1 ~ 100%
Valeur initiale 100%

5) Mise en place/sortie (IN/OUT)
Définir le pavé tactile en sélectionnant [IN / OUT].
Régler [IN] en cas de fonctionnement sur le côté intérieur puis pointer et régler [OUT] en cas de fonctionnement sur le côté extérieur.

Gamme de réglage IN / OUT
Valeur initiale IN

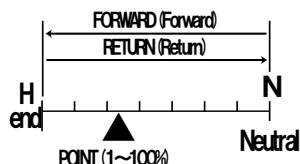
* Régler au cours de la course réelle. Définissez la valeur de réglage à 0 % (linéaire) lorsque vous n'utilisez pas la fonction ou lorsque la valeur de réglage n'est pas décidée même après ajustement.

· Pour conduire la voiture RC, l'opération de direction conforme au mouvement de la voiture RC est importante. Le fonctionnement excessif est limité. La vitesse de direction supprime l'opération inutile et permet le cornage lisse. □ L'effet est encore renforcé si la vitesse de direction et la courbe de direction sont utilisées en combinaison.

Comment utiliser chaque fonctionnalité

	ÉTABLI
SSEMENT □	
Vitesse des gaz	

Fonction pour ralentir la vitesse de performance du servomoteur et retarder la réponse du régulateur de vitesse contre le fonctionnement du servomoteur. La vitesse au moment de faire tourner l'accélérateur (en avant) et la vitesse au moment du retour de l'accélérateur (en arrière) peuvent être réglées individuellement. Speed Feature ne fonctionne pas avec l'actionnement des gaz retardé par le réglage. Seul un réglage latéral élevé peut être effectué. Le réglage du côté du frein n'est pas possible.



* Que la fonction de la vitesse fonctionne sur le côté intérieur (IN) ou le point extérieur (OUT) (POINT) peut être défini en faisant le réglage de IN / OUT.

1) Choisissez [SPEED] par touchpad et décidez en entrant l'opération. Sélectionnez [TH (throttle)] par le bouton SELECT.

2) Réglage latéral vers l'avant (FORWARD)

Sélectionnez [FORWARD] et ajustez la valeur de réglage par le touchpad tactile. Veuillez effectuer l'opération arrière en cas d'annulation de la fonction sélectionnée.

Gamme de réglage 0 ~ 100

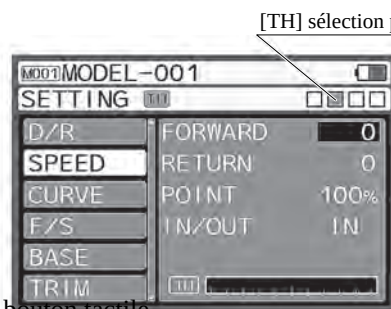
Valeur par défaut 0

3) Réglage latéral du retour

Sélectionnez [RETURN] et ajustez la valeur de réglage par le bouton tactile.

Définition de la plage 0 ~ 100

Valeur par défaut 0



* Faites les ajustements pendant l'opération réelle. En cas de non-utilisation de la fonction ou lorsque la valeur de réglage n'est pas déterminée même après ajustement, fixer la valeur de réglage à 0 % (linéaire).

4) Réglage du point (POINT)

Définissez POINT par le sélecteur multi.

Valeur de réglage POINT H:1 ~ 100 %

Valeur initiale POINT H:50%

5) Mise en place/sortie (IN/OUT)

Sélectionnez [IN / OUT] et définissez le clavier tactile.

Régler [IN] en cas de fonctionnement sur le point latéral intérieur et en cas de fonctionnement sur le côté extérieur.

Réglage de la plage IN/OUT

Valeur initiale IN

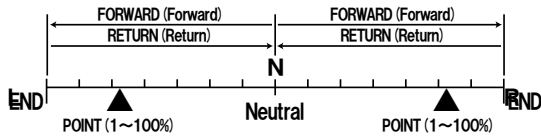
* Régler au cours de la course réelle. Définissez la valeur de réglage à 0 % (linéaire) lorsque vous n'utilisez pas la fonction ou lorsque la valeur de réglage n'est pas décidée même après ajustement.

	● For driving the RC car, the steering operation consistent with the movement of the RC car is important. Excessive operation is restricted. Steering speed suppresses the unnecessary operation and enables the smooth cornering. ● The effect is further doubled if the steering speed and steering curve are used in combination.
--	---

SETTING

AUX1/AUX2 • Vitesse

- Fonction qui ralentit speed du servo par rapport au fonctionnement de AUX1 / AUX2. La vitesse de l'avant et du retour peut être réglée séparément. La fonction de vitesse ne fonctionne pas en fonctionnement lent selon le réglage.



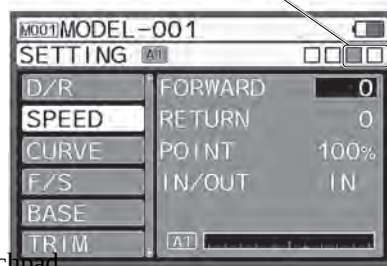
* Que la fonction de la vitesse fonctionne sur le côté intérieur (I N) ou le point extérieur (OUT) (POINT) peut être défini en faisant le réglage de IN / OUT.

1) Sélectionnez [SPEED] par touchpad et sélectionnez [AUX1, AUX2] par l'opération sélectionnée.

2) Réglage du côté avant (FORWARD)

Sélectionnez [FORWARD] et ajustez la valeur définie par touchpad. Exécuter une opération arrière en cas d'annulation de l'opération sélectionnée.

- Oui. Plage de réglage 0 ~ 100
- Valeur initiale 0



Sélection du canal par l'opération sélectionnée

3) Réglage du côté retour (RETURN)

Sélectionnez [RETURN] et ajustez la valeur définie par touchpad.

- Oui. Réglage de la plage 0 ~ 100
- Valeur initiale 0

4) Réglage du point (POINT)

Sélectionnez [POINT] et ajustez la valeur définie par touchpad.

- Oui. Réglage de la plage 1 ~ 100%
- Valeur initiale 100%

5) Réglage de l'entrée/sortie (entrée/sortie)

Définir le pavé tactile en sélectionnant [IN / OUT].

Régler [IN] en cas de fonctionnement sur le point latéral intérieur et en cas de fonctionnement sur le côté extérieur.

- Oui. Réglage de la plage IN/OUT
- Valeur initiale

* Régler au cours de la course réelle. Définissez la valeur de réglage à 0 % (linéaire) lorsque vous n'utilisez pas la fonction ou lorsque la valeur de réglage n'est pas décidée même après ajustement.

- For diving of FC car, an operation that matches the motion of the FC car is important and over-operation is not permitted. AUX speed suppresses unnecessary operation so that smooth operation can be realized.
- Efficiency doubles by combining AUX speed and AUX curve.

Comment utiliser chaque fonctionnalité

DÉFINITION

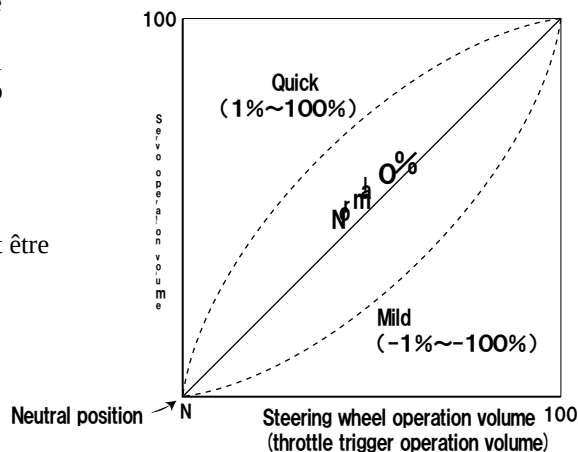
□ Fonction de faire varier le volume de fonctionnement du servomoteur en ce qui concerne le fonctionnement du volant, de la gâchette des gaz, AUX. Il répond rapidement lorsque la valeur de réglage est sur le côté plus (+), alors qu'il répond légèrement lorsque la valeur de réglage est sur le côté moins (-).

□ Le fonctionnement exponentiel (EXP) de la courbe et le régulateur de vitesse réglable (ARC) de la position linéaire, le fonctionnement de la courbe point (9 points) qui fonctionne en changeant la valeur de réglage pour chaque point peuvent être sélectionnés.

* Si le type AUX est réglé à [CODE], le réglage de la fonction courbe du canal AUX n'affecte pas les performances. En cas de réglage de la courbe du canal AUX, utiliser la direction/la manette des gaz comme référence.

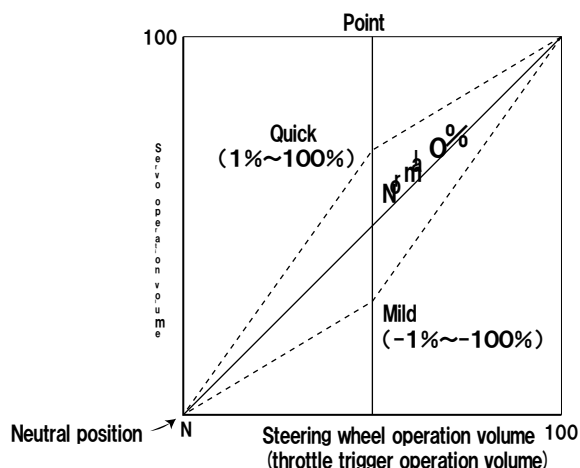
• Exponentiel (EXP)

* Pour les gaz, le côté haut (H) / côté frein (B) peut être séparément.



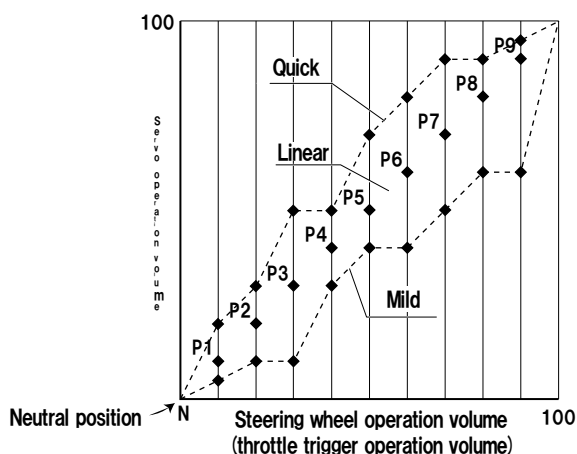
• Régulateur de vitesse réglable (ARC)

La position à laquelle le fonctionnement est variable peut être modifiée en ajustant le réglage de POINT. Pour les gaz, le haut côté (H) / frein (B) peut être réglé séparément.



Courbe en points (CRV) L'opération peut être rendue variable en ajustant

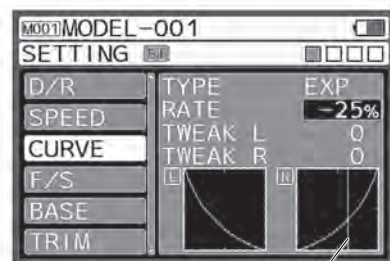
la valeur de réglage du point (P1-P9). Pour les gaz, le haut côté (H) / frein (B) peut être réglé séparément.



Démarche exponentielle [ST-EXP]

· Les caractéristiques de pilotage peuvent varier de Mild $\Leftrightarrow$ Linear $\Leftrightarrow$ Quick. En général, lorsque la voiture RC détecte le survirage, la valeur de réglage est définie à moins côté, et lorsque la voiture RC détecte le sousvirage, la valeur numérique est définie à plus. Le pilotage exponentiel effectuera le réglage simultané L/R.

1) Choisissez [CURVE] par touchpad et décidez en entrant l'opération. Sélectionnez ST par le bouton SELECT, et définissez CURVE TYPE de ST à [EXP] par le tampon tactile. 2) Ajustez la valeur de réglage par le pad tactile. Réglage de la plage - 100% $\sim$ 100% Valeur par défaut 0% 3) Réglage de la plage de réglage de TWEAK - 100% $\sim$ Portée par défaut de 100% 0



Position de la direction

* Veuillez effectuer l'opération arrière en cas d'annulation de la fonctionnalité sélectionnée.

Grossesse/Exponentielle [TH-EXP]

· Vous pouvez changer les caractéristiques de l'accélérateur de Mild $\Leftrightarrow$ linéaire $\Leftrightarrow$ Quick. En général, lorsque vous naviguez sur une route glissante ou que vous constatez une suralimentation, changez la valeur de réglage au côté moins et lorsque vous utilisez une route à forte adhérence, ou si vous constatez un manque de puissance dans l'unité de puissance, changez la valeur de réglage au côté plus.

Vous pouvez régler le côté Haute / frein séparément. Le choix du côté haute / frein peut être fait par l'opération de déclenchement.

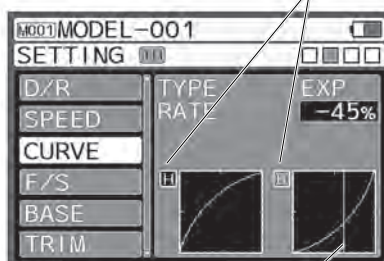
1) Sélectionnez [CURVE] par touchpad et décidez par enter operation Sélectionnez TH avec Select Button et sélectionnez CURVE TYPE de TH à XXP avec le touch pad.

2) Ajustez la valeur de réglage avec le pad tactile.

Gamme de réglage: -100% $\sim$ 100%

Par défaut: 0%

Sélectionner H / B par opération de déclenchement



Position de fonctionnement des gaz

Comment utiliser chaque fonctionnalité

AUX1/ Exposition [AUX1-EXP]

· Vous pouvez modifier la fonctionnalité d'exploitation d'AUX1 de Mild $\leftrightarrow$ Linéaire $\leftrightarrow$ Rapide. Vous pouvez régler séparément le haut et le bas

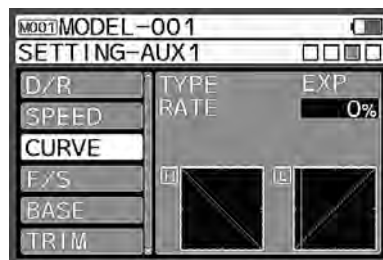
* Lors du réglage AUX1 à [CODE5/CODE10] TYPE AUX, le changement de réglage n'affecte pas les performances.

1) Sélectionnez [CURVE] par touchpad et décidez par entrée d'opération Sélectionnez AUX1 avec le bouton Sélectionner et définissez CURVE TYPE d'AUX1 à [EXP] avec le touch pad.

2) Ajustez la valeur de réglage avec le pad tactile.

Gamme de réglage: -100% $\sim$ 100%

- Oui. Par défaut : 0%



AUX2/ Exposition [AUX2-EXP]

· Vous pouvez modifier la fonction opération d'AUX2 de Mild $\leftrightarrow$ Linéaire $\leftrightarrow$ Vi. Vous pouvez régler séparément le côté haut / bas.

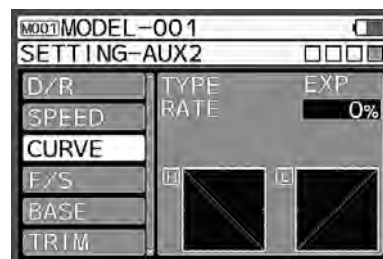
* Lors du réglage d'AUX2 à [CODE5/COOE10] dans AUX TYPE, le changement de réglage n'affecte pas les performances.

1) Sélectionnez [CURVE] par touchpad et décidez par entrée d'opération Sélectionnez AUX2 avec le bouton Sélectionner et définissez CURVE TYPE de AUX2 à [EXP] avec le touch pad.

2) Ajustez la valeur de réglage avec le pad tactile.

○ Setting range: -100% $\sim$ 100%

○ Default: 0%



Contrôle de vitesse réglable au volant [ST-ARC]

· Vous pouvez changer la fonction de direction de Mild à Linear et à Quick. En général, si vous trouvez votre voiture RC oversteering, changez le réglage sur le côté moins et si vous trouvez sous-direction, changez sur le côté plus. Le contrôle de vitesse réglable de la direction est le réglage simultané de L/R.

1) Choisissez [CURVE] par touchpad et décidez en entrant l'opération. Sélectionnez ST avec le bouton Sélectionner et définissez CURVE TYPE de ST à [ARC] avec le clavier tactile.

2) Taux de fixation [TAUX]

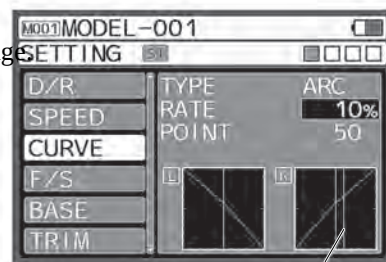
Sélectionnez [RATE] avec le pavé tactile et ajustez la valeur de réglage.

- Setting range — 100%~100%
- Default 0%

3) Point de réglage (POINT)

Sélectionnez [POINT] avec le touchpad et ajustez la valeur de réglage.

- Valeur de réglage 1% ~99%
- Par défaut 50%



Position de la direction

* Lorsque vous annulez une fonction sélectionnée, utilisez le bouton Back.

Contrôle de vitesse réglable des gaz [TH-ARC]

· Vous pouvez changer la fonction d'accélérateur de Mild à Linear et à Quick. En général, lorsque vous naviguez sur une route glissante ou que vous trouvez une suralimentation, changez le réglage du côté moins et lorsque vous utilisez une route à forte adhérence ou si vous constatez un manque de puissance dans l'unité de puissance, changez en côté plus. Vous pouvez régler séparément le côté haut et le côté frein.

Le choix du côté supérieur et du côté frein se fait par le déclenchement.

1) Choisissez [CURVE] par touchpad et décidez en entrant l'opération. Sélectionnez TH avec le bouton Sélectionner et définissez CURVE TYPE de TH à [ARC] avec le clavier tactile.

2) Taux de fixation [TAUX]

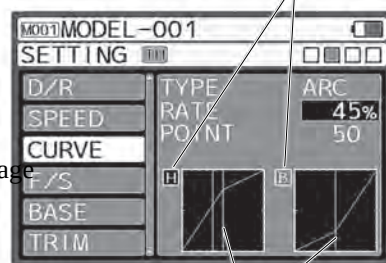
Sélectionnez [RATE] avec le pavé tactile et ajustez la valeur de réglage.

- Setting range — 100%~100%
- Default 0%

3) Point de réglage (POINT)

Sélectionnez [POINT] avec le clavier tactile et ajustez la valeur de réglage.

- Setting range 1%~99%
- Default 50%



Position de réglage des points

* Lorsque vous annulez une fonctionnalité sélectionnée, utilisez le bouton Retour

Comment utiliser chaque fonctionnalité

DÉFINITION

Contrôle des taux réglables AUX1 [AUX1-ARC]

· Vous pouvez changer la fonctionnalité de performance AUX1 de Mild à Linear et à Quick. Vous pouvez régler séparément le côté supérieur et le côté inférieur. Lorsque vous réglez AUX1 à "CODE5/CODE10" en TYPE AUX, le changement de réglage n'affecte pas les performances.

1) Choisissez [CURVE] par touchpad et décidez en entrant l'opération. Sélectionnez AUX1 avec le bouton Sélectionner et définissez CURVE TYPE de AUX1 à [ARC] avec le clavier tactile.

2) Taux de fixation [TAUX]

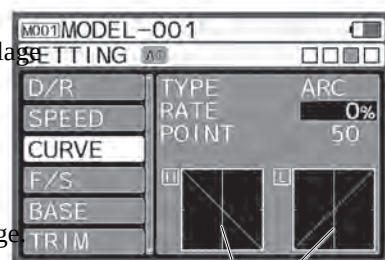
Sélectionnez [TAR] avec le clavier tactile et ajustez la valeur de réglage.

- Setting range -100%~100%
- Default 0%

3) Point de réglage (POINT)

Sélectionnez [POINT] avec le touchpad et ajustez la valeur de réglage.

- Setting range -1%~99%
- Default 50%



Position de réglage des points

* Lorsque vous annulez une fonction sélectionnée, utilisez le bouton Back.

Contrôle de débit réglable AUX2 [AUX2-ARC]

· Vous pouvez changer la fonction opération d'AUX2 de Mild à Linear et à Quick. Vous pouvez régler séparément le haut et le bas.

* Lorsque vous réglez AUX1 à [CODE5/CODE10] en TYPE AUX, le changement de réglage n'affecte pas les performances.

1) Choisissez [CURVE] par touchpad et décidez en entrant l'opération. Sélectionnez AUX2 avec le bouton Sélectionner et définissez CURVE TYPE de AUX2 à [ARC] avec le clavier tactile.

2) Taux de fixation [TAUX]

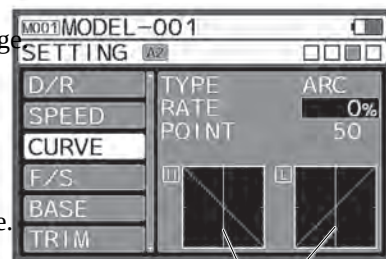
Sélectionnez [RATE] avec le pavé tactile et ajustez la valeur de réglage.

- Setting range -100%~100%
- Default 0%

3) Point de réglage (POINT)

Sélectionnez [POINT] avec le touchpad et ajustez la valeur de réglage.

- Setting range -1%~99%
- Default 50%



Position de réglage des points

* Lorsque vous annulez une fonction sélectionnée, utilisez le bouton Back.

CRV, Courbe de pointe [ST / TH / AUX1 / AUX2 - CRV]

□ Fonction de réglage de 9 points du régulateur comme la direction, l'accélérateur, l'AUX à l'accélérateur complet et de rendre la variable de fonctionnement en ajustant la valeur de réglage pour chaque point. Pour les gaz, le côté haut (H) / côté frein (B) peut être réglé séparément.

1) Sélectionner <CURVE> par opération de sélection. Décider en entrant l'opération

2) Choisissez [CRV] par TYPE. G
amme de réglage EXP/ARC/C
RV

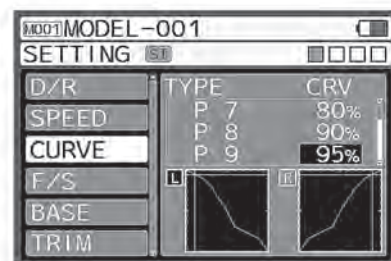
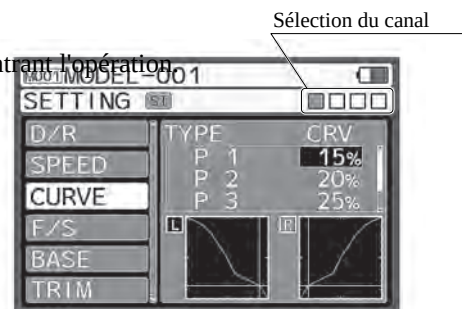
3) Sélectionner le canal à définir par l'opération sélectionnée. - Oui. Plage de réglage ST / TH / AUX
1 / AUX2

4) Ajustez la valeur de chaque point de CRV par touchpad.

○ Setting range P1 ~ P9 : 0 ~ 100%

Valeur initiale P1:10%

P2:20%
P3:30%
P4:40%
P5:50%
P6:60%
P7:70%
P8:80%
P9:90%



Comment utiliser chaque fonctionnalité

DÉFINITION

• Échec en toute sécurité L'opération est une fonction permettant de maintenir le servo en position prédéterminée pour chaque canal dans le cas où le récepteur ne pourrait pas recevoir de puissance de l'émetteur.

Une fonctionnalité pour garder les servos dans

une position prédéterminée pour le servo du canal des gaz

(2ch) dans le cas où la tension de la batterie du côté récepteur d'une voiture RC moteur passe sous la tension de réglage est Batterie Fail Safe Operation.

□ Fail Safe ne peut pas être réglé lors du réglage OFF ou HOLD.

* Veuillez ne pas utiliser lorsque vous conduisez une voiture électrique RC.

1) Sélectionnez [F/S] avec le touchpad et sélectionnez un canal (ST/AUX1/ AUX2) pour régler la sécurité de panne avec l'opération Select.

2) Entrez le canal de réglage et actionnez le touchpad et ainsi le mode de réglage par échec change dans l'ordre de FREE → FS → HOLD.

Gamme de réglage FREE/FS(L150% ~ R150%, H150% ~ B150%)/HOLD

Par défaut

* La direction Servo dans Fail Le réglage en toute sécurité dépend du réglage REV dans le menu Base (P.40).

* A propos de chaque mode

GRATUIT (mode gratuit) Lorsque le récepteur ne peut pas recevoir la puissance de l'émetteur, la sortie du signal vers le servo s'arrête et le servo est libre.

FS (mode de sécurité en cas d'échec) Lorsque le récepteur ne peut pas recevoir la puissance de l'émetteur, le servo est maintenu en position définie.

HOLD (mode de maintien) La dernière position avant la perte de puissance de l'émetteur au récepteur sera maintenue.

• Lorsque la puissance est de nouveau reçue de l'émetteur, chaque mode de FREE/HOLD/FS est automatiquement libéré.

3) Mise en place de la sécurité des défaillances (FS)

Déplacez-vous à la position où l'opération Fail Safe est utilisée. Lorsque la position est déterminée, appuyez longuement sur le touchpad pour régler la position lorsque l'opération Fail Safe fonctionne.

* Pour des raisons de sécurité, nous recommandons de régler le canal des gaz du côté du frein lors du réglage de la sécurité d'échec.

4) Réglage de la batterie Échec au fonctionnement en toute sécurité

Après avoir réglé la position du canal d'accélérateur, déplacer le curseur vers [B-F/S] pour régler la tension.

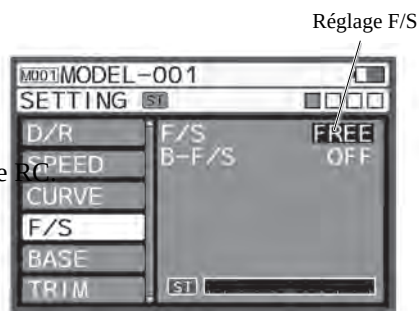
Définition de la plage • Pour FH3:OFF=3.5v ~ 5.0v
(Non compatible avec la batterie Li-Po)

• Pour FH5/FH4:OFF=3.5v ~ 7.4v

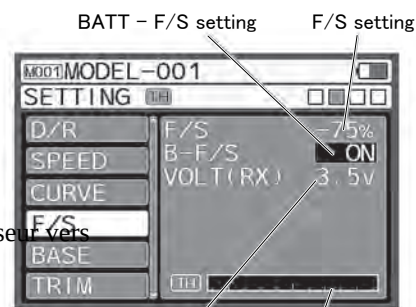
* La batterie Fail Safe Operation est une fonctionnalité pour activer Fail Safe Operation lorsque la tension de la batterie du récepteur monte jusqu'à la tension de réglage sur une voiture GP. N'utilisez pas la fonction Batterie Fail Safe sur les voitures électriques RC.

5) Vérifier la fonction de sécurité de l'échec

Éteignez la puissance de l'émetteur pendant que l'opération Fail Safe est réglée et vérifiez si le servo se déplace vers la position où l'opération Fail Safe est réglée.



Réglage F/S



BATT - F/S setting

F/S setting

BATT - tension de réglage F/S

Position de réglage F/S

• À propos de l'opération en toute sécurité

lorsque la fonction Fail Safe est activée, vérifiez le réglage de la fonction Fail Safe avant de fonctionner. Ne modifiez pas le réglage du coffre-fort Fail pendant l'opération.

BASE

DÉFINITION

- Base [BASE] contient des caractéristiques de base telles que Reverse qui détermine la direction du servo de chaque canal et le régulateur de vitesse en fonction d'une voiture RC spécifique, le Sous-Trim qui ajuste la position neutre et le Find Point Adjustment [EPA] qui définit la plage de fonctionnement en une seule fonction (Base) pour vous permettre de faire un réglage en une fois.

Réglage des points d'arrivée[EPA]

- Vous pouvez régler la plage de fonctionnement gauche et droite du servo de direction lorsque vous actionnez le volant/la gâchette et la plage de fonctionnement du côté haut et du côté frein du servo de gaz, ainsi que la plage de fonctionnement du servo de AUX1, AUX2 (3ch, 4ch)

Réglage de l'extrémité de la direction [ST-EPA]

- Le rayon d'angle droit et gauche peut être différent en raison de la liaison ou de la suspension et de la différence de diamètre du pneu. Dans ce cas, cette fonction ajuste la plage de fonctionnement du servo à droite et à gauche afin que le rayon d'angle droit et gauche puisse être le même.

1) Avant de régler le réglage du point d'extrémité de la direction (ST-EPA), faire un réglage neutre du servo (P. 42).

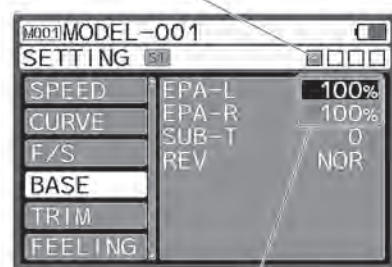
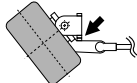
- Le réglage neutre est d'aligner la position centrale avec Sub Trim en activant la puissance et en installant le servomoteur dans la position centrale approximative.

2) Choisissez l'un ou l'autre de [EPA-L/EPA-R] avec le bouton tactile et déterminez à l'entrée.

3) Sélectionnez la plage de fonctionnement avec le pad tactile. Lorsque le curseur est sur l'un ou l'autre des EPA-L/EPA-R, il est également possible de déplacer le curseur en actionnant la direction.

Par défaut : L/R 100%

※Make sure the servos do not lock and make clicking sound



[ST] sélection par opération sélectionné

APE directeur



Remarque : Si la liaison est verrouillée pendant une longue période, elle peut provoquer la rupture du servo.

Réglage du point d'extrémité des gaz [TH-EPA]

- Il ajuste le point élevé du régulateur de vitesse FET, le point de freinage, le carburateur des voitures-moteur et la plage de fonctionnement des freins.

1) Pour une voiture moteur, effectuer un réglage neutre du servo (P. 43) avant de régler le réglage du point d'extrémité des gaz (TH-EPA).

- Le réglage neutre est d'aligner la position centrale avec Sub Trim en activant la puissance et en installant le servomoteur dans la position centrale approximative.

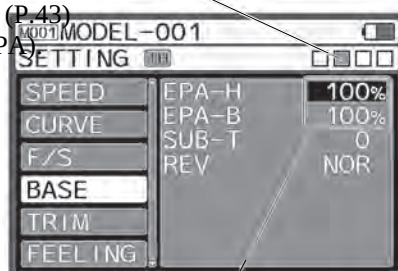
2) Sélectionnez [TH/Throttle] avec le bouton Sélectionner.

3) Sélectionnez l'un ou l'autre de [EPA-H/EPA-B] avec le bouton tactile et déterminez avec l'entrée

4) Ajustez la plage de fonctionnement avec le pad tactile. Lors du réglage du régulateur de vitesse FET, placez normalement le côté haut et le côté frein à 100% et fixez le point neutre, le point haut et le point de frein sur le côté du régulateur de vitesse FET (la méthode de réglage est différente selon le contrôleur de vitesse FET). * Lorsque le curseur est sur l'un ou l'autre de EPA-H/EPA-B, il est également possible de déplacer le curseur par l'opération de déclenchement.

Par défaut : H/B 100%

※Make sure the servos do not lock and make clicking sound



[TH] sélection par opération sélectionné

Throttle EPA



Note : Lorsque la valeur de réglage de l'EPA est trop grande du côté complètement ouvert du carburateur et du côté frein pour l'assemblage des gaz, le servomoteur est verrouillé et il peut causer le dysfonctionnement du moteur et de la piste.

Comment utiliser chaque fonctionnalité

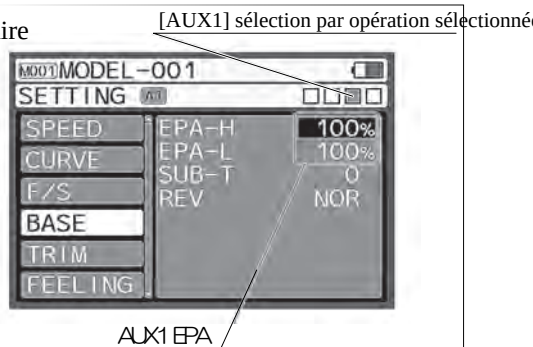
AUX1 Ajustement du point d'arrivée

• Vous pouvez utiliser AUX1 pour les fonctions des accessoires et régler l'angle de braquage maximal (autonomie de fonctionnement) avec EPA. Puisque vous pouvez régler séparément H (High) /L (Low), le réglage précis est possible. Lors du réglage d'AUX1 à [CODE5/ CODE 10] en TYPE AUX, l'opération ne sera pas reflétée même en ajustant l'EPA.

1) Avant d'ajuster l'ajustement au point final d'AUX1 (AUX1-EPA), faire un réglage neutre du servo (P.42). • Le réglage neutre est d'aligner la position centrale avec Sub Trim en activant la puissance et en installant la corne de servo dans la position centrale approximative.

2) Sélectionnez [AUX1] avec l'opération Select, sélectionnez l'un ou l'autre de [EPA-H/EPA-L] avec le pavé tactile et déterminez avec l'entrée.

3) Ajustez la plage de fonctionnement avec le touchpad.
Par défaut: H/L 100%



AUX2 Réglage du point d'arrivée

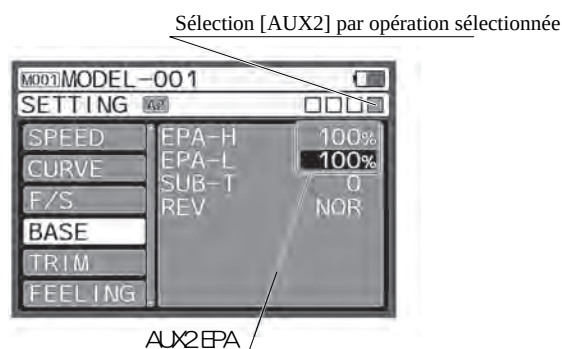
• Vous pouvez utiliser AUX2 pour les fonctions des accessoires et régler l'angle de braquage maximal (autonomie de fonctionnement) avec EPA. Puisque vous pouvez régler séparément H (High) /L (Low), le réglage précis est possible. Lors du réglage d'AUX2 à [CODE5/ CODE 10] en TYPE AUX, l'opération ne sera pas reflétée même en ajustant l'EPA.

1) Avant d'ajuster le réglage du point d'extrémité AUX2 (AUX2-EPA), faire un réglage neutre du servo (P.42). • Le réglage neutre est d'aligner la position centrale avec Sub Trim en activant la puissance et en installant la corne de servo dans la position centrale approximative.

2) Choisissez [AUX2] avec le bouton Sélectionner, sélectionnez [EPA-H/EPA-L] avec le pavé tactile et déterminez avec l'entrée.

3) Réglez la plage de fonctionnement avec le clavier tactile.

Par défaut: H/L 100%



Sous-catégorie [SUB-T]

· À l'aide de la fonction Sub Trim, corrigez le neutre (centre) de Steering / Throttle / AUX 1 / AUX 2 afin que les garnitures puissent être utilisées en position centrale. Lors de l'installation d'un servo sur une voiture RC, centrez le servo avant le réglage du point d'extrémité. 1) Avant de commencer, réglez chaque garniture principale au centre (0) avant l'installation. 2) Sélectionnez [SUB - T] avec le touchpad et sélectionnez un canal (ST/ TH/AUX1/AUX2) pour régler Sub Trim par l'opération sélectionnée.

3) Déterminer par Entrée l'opération dans le canal à définir.

4) Installez la corne de servo (la corne de servo-saveur) à l'endroit le plus proche de la position centrale.

* Pour la position d'installation du servomoteur, suivez le manuel d'instruction du côté RC.

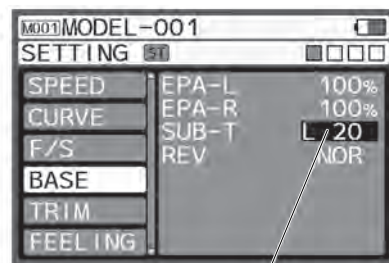
5) Utilisez le pavé tactile pour ajuster le centre.

- Setting Range L150~R150(ST),
H150~B150(TH),
H150~L150(AUX1, AUX2)
- Default ○

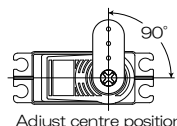
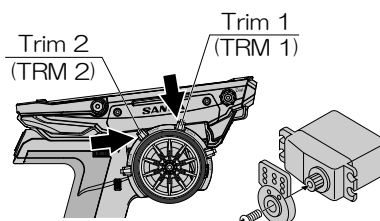


Remarque

- Lors de l'installation de la corne de servo sur le servo, fixer la corne de servo le plus près possible du centre et le centrer avec Sub Trim. Si Sub Trim et le bord principal de l'émetteur sont coupés d'un côté, il provoque une bande morte (la zone où le servo ne se déplace pas) sur le volant et la gâchette des gaz.



SUB - T réglage

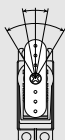


Adjust centre position

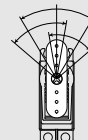
À propos des garnitures et des garnitures

Trim est une caractéristique pour ajuster la position neutre (centre) du servo. Lorsque votre voiture ne court pas droit après avoir installé le servo de direction sur le corps de la voiture, Trim ajuste la garniture principale de la direction. De plus, la position neutre du carburateur dans la voiture RC moteur nécessite un réglage neutre du servomoteur des gaz ainsi qu'un réglage de la liaison après l'installation du servomoteur. Un réglage neutre de la position est nécessaire non seulement après l'installation du servo, mais aussi pour les changements qui surviennent pendant le fonctionnement, comme l'usure des pneus et la torsion du châssis. M17 Trim dispose de deux types de Trim, y compris Center Trim qui règle seulement la position neutre sans changer la fin de l'angle de fonctionnement et Parallel Trim qui déplace simultanément la fin de l'angle de fonctionnement et la position neutre. Sous Trim qui ajuste la position neutre (centre) avant de fixer la corne de servo est la garniture parallèle et la garniture principale est Center Trim.

Taille centrale (Tige principale)
Même si vous déplacez la position neutre avec Trim, la fin de l'angle d'opération ne bouge pas.



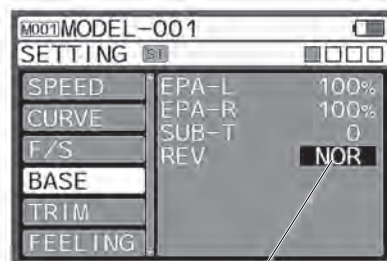
Parallélisme (sous-tirage) Lorsque vous déplacez la position neutre avec Trim, la fin de l'angle d'opération se déplace également. Lorsque le sous-tirage est ajusté une fois le couplage terminé, il faut réajuster le rajustement au point final.



Inverser[REV]

· Ceci est utilisé lorsque l'opération et le mouvement du servo sont inversés pour la direction / gazole / AUX 1 / AUX 2. 1) Sélectionnez [BASE] avec le tampon tactile et sélectionnez un canal à régler (ST / TH / AUX 1 / AUX 2) par l'opération sélectionnée. 2) Si vous actionnez le touchpad en entrant l'opération avec les canaux à définir, le réglage inverse sera modifié. Lorsque vous annulez une fonction sélectionnée, utilisez l'opération arrière.

Par défaut NOR



Réglage REV

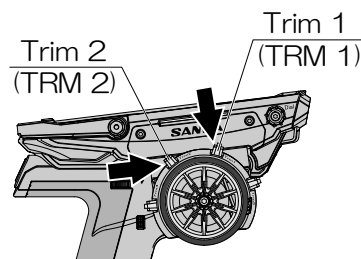
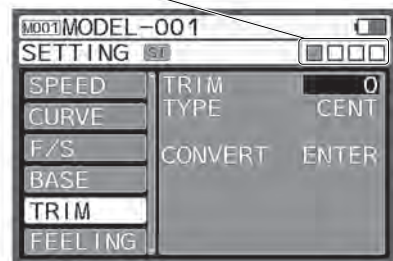
Comment utiliser chaque fonctionnalité

- Trim peut ajuster la garniture de chaque canal et l'action de la garniture (centre/parallèle).

TEMPS

- Utilisez la garniture pour corriger le neutre (centre) de chaque canal (ST / TH / AUX 1 / AUX 2). Dans le réglage initial, la direction est réglée sur la garniture 1 (TRM 1), et l'accélérateur est réglé sur la garniture 2 (TRM 2).

- 2) Confirmer avec l'opération ENTER et ajuster avec le top. Valeur initiale ST:0 TH:0 AUX1:0 AUX2:0



En cours de fonctionnement, régler le réglage de la garniture avec TRM1 (ST), TRM2 (TH). La position du levier de réglage peut être modifiée avec la fonction de réglage de la clé. (P.88)

À propos de TRIM

Trim est la fonction pour ajuster la position neutre (centre) du servo. Après avoir installé le servo de direction sur le corps de la voiture, ajustez-le avec la garniture pendant qu'il fonctionne et ne pas aller tout droit devant. Le réglage de la position neutre est nécessaire non seulement pour l'installation du servomoteur, mais aussi pour faire face aux changements de fonctionnement tels que l'usure des pneus et la torsion du châssis. La sous-barraie règle la position centrale lors du réglage de la liaison. (P.42)

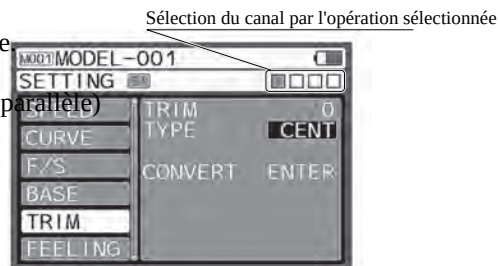
TYPE

· Le fonctionnement de la garniture de chaque canal peut être réglé sur la garniture centrale (CENT) et la garniture parallèle (PARA). · Dans le réglage initial, la direction est réglée sur Trim 1 (TRIM 1), et l'accélérateur est réglé sur Trim 2 (TRIM 2). 1) Choisissez [TRIM] par touchpad et définissez par entrée de l'opération Sélectionnez le canal (ST / TH / AUX 1 / AUX à définir avec l'opération SELECT.

2) Confirmer avec l'opération ENTER et ajuster avec le tampon tactile.

Gamme de réglage CENT (découpe centrale) / PARA (découpe parallèle)

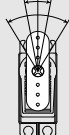
Valeur initiale CENT (découpe centrale)



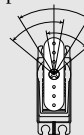
· À propos des garnitures centrales

Il y a deux types de garnitures : l'une est la garniture centrale, qui, pendant l'opération de la garniture, ne règle que la position neutre tout en maintenant intact l'extrémité de l'angle de mouvement et l'autre est la garniture parallèle, qui déplace l'extrémité de l'angle de mouvement et la position neutre ensemble pendant l'opération de la garniture. La garniture parallèle est une garniture qui règle la position neutre (au centre) avant de confirmer le sous-corn et la garniture principale est la formule de sélection de la garniture centrale et de la garniture parallèle. Veuillez définir se

- Oui. Centre Trim. Lorsque vous déplacez la position neutre avec la garniture, la fin de l'angle de fonctionnement ne se déplacera pas.



- Oui. Trim parallèle Lorsque vous déplacez la position neutre avec la garniture, la fin de l'angle de fonctionnement se déplace également ensemble. Si la sous-barrage est ajustée après l'opération de couplage, il est nécessaire de réajuster le réglage du point d'extrémité (EPA).



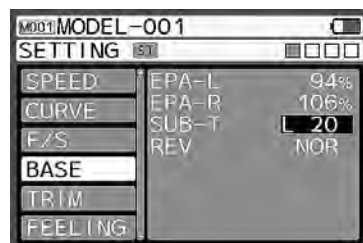
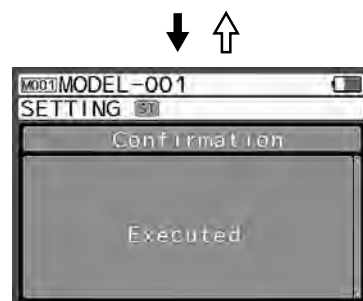
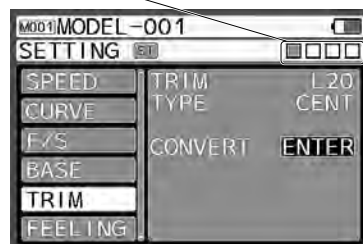
Comment utiliser chaque fonctionnalité

CONVERTE

· Il convertit la garniture ajustée pour chaque canal en sous-barrage et EPA et corrige la garniture au centre. Selon le réglage, la conversion peut ne pas être possible. 1) Choisissez [TRIM] par touchpad et définissez par entrée opération. Sélectionnez le canal (ST / TH / AUX 1 / AUX 2) à convertir par l'opération sélectionnée.

2) Après que le canal à définir est décidé, la fonction de conversion est actionnée par l'opération ENTER.

3) À titre d'exemple, si la fonction de conversion est utilisée lorsque la garniture de direction est [L20] et que l'EPA est à 100 % chacune, elle sera le débit dans la bonne figure. La garniture devient centrale (0), le mouvement de la garniture est converti en sous-barrage et EPA. La conversion peut être définie pour chaque canal.



*After conversion, display will be back trim display.

DÉFINITION

· La fonction Feeling vous permet d'ajuster le temps de réponse des canaux de direction et de gaz afin d'affiner la sensibilité de ces commandes.

- 1) Sélectionnez [FEELING] avec le clavier tactile et confirmez avec l'entrée opération.
- 2) Sélectionnez le canal (ST / TH) pour régler SENTIR en défilant à gauche ou à droite, et confirmer avec l'opération d'entrée.
- 3) Après avoir sélectionné le canal à configurer, appuyez à nouveau sur l'opération et ajustez le réglage en faisant défiler vers le haut ou vers le bas.

Gamme de réglage ST:7S ~1S

TH:7S ~1S

Valeur initiale ST:7S

TH:7S

Sélectionnez 7S pour la réponse la plus rapide.

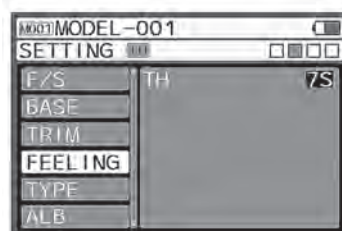
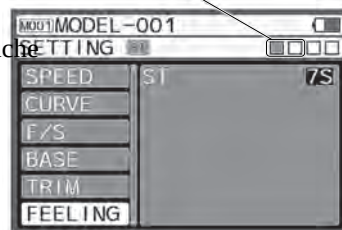
Ajustez entre 7S et 1S pour affiner la sensation de réponse souhaitée. Sélectionner 1S entraînera une réponse plus lente et une opération plus douce.

* Vous n'avez pas besoin de re-BIND même si vous changez le réglage.

* Le mode de réponse sélectionné lors de l'opération BIND ne sera pas affecté par cette fonction.

Le réglage de la sensation n'est disponible que pour la direction et les gaz.

Sélection du canal par l'opération sélectionnée



[TYPE]

DÉFINITION

· En déplaçant la position neutre de l'accélérateur, vous pouvez régler le rapport de fonctionnement entre le côté avant et le côté frein (inverse) soit 7: 3 ou 5: 5.

* Veuillez définir le type d'accélérateur qui convient à votre régulateur de vitesse.

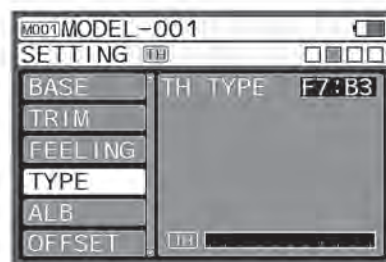
- 1) Sélectionnez [TYPE] avec le clavier tactile et validez avec l'entrée. * TYPE n'est pas affiché sauf si le canal d'accélérateur est sélectionné.

- 2) Réglage du type des gaz (TH TYPE)
Réglez le type d'accélérateur avec le touchpad.

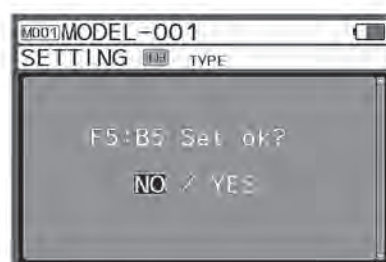
Gamme de réglage F 7:B 3/F 5:B 5

Valeur initiale F 7:B 3

* Si vous modifiez le TYPE TH, un écran de confirmation apparaîtra et un message sera affiché sur l'écran. Sélectionnez OUI pour confirmer votre nouveau réglage.



ENTER ↓ ↑ BACK



Comment utiliser chaque fonctionnalité

ELEMENT

· Les freins antiblocage permettent d'obtenir un freinage stable sur une surface à faible adhérence. □ Comme le freinage est stable, vous pouvez tracer la ligne d'angle comme désiré.

1) Choisissez [ALB] par touchpad et définissez par entrée opération. L'ALB n'est pas affiché à moins que le canal d'accélérateur ne soit sélectionné.

2) Réglage de STROKE Réglez la touche ALB avec le clavier tactile. La course est la quantité de réduction des freins appliquée pendant le temps de freinage de l'ALB. Valeur initiale OFF Quand ALB est activé, ALB ne fonctionnera pas.

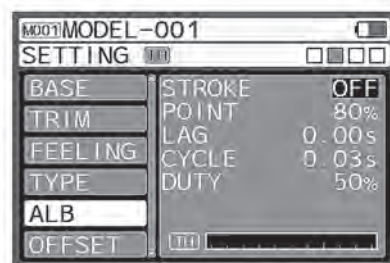
3) Réglage de POINT Réglez le point ALB avec le clavier tactile. Le point est le point de départ du frein lorsque ALB est activé. Valeur initiale %

4) Réglage du LAG Set ALB lag avec le touchpad. GAL est le délai (en deuxième) jusqu'à ce que ALB commence à fonctionner. Valeur initiale 0.00s

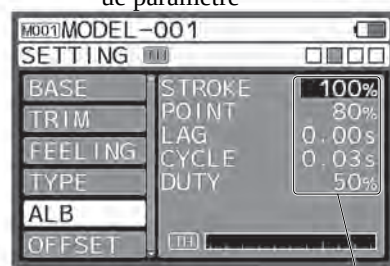
5) Réglage du cycle Réglez le cycle ALB avec le pavé tactile. CYCLE est la période (en seconde) pour chaque cycle alternatif de freinage ON/OFF pendant ALB. Valeur initiale 0.03s

6) Régulation du droit

Définissez le devoir d'ALB avec le tampon tactile. Le taux de freinage ON/OFF est le taux de freinage ALB. 20 ~ 100% Valeur initiale 50%



ENTRE Définir chaque paramètre



* La fonction LED clignote pendant le freinage antiblocage.



· Réglez le frein de telle sorte que le pneu de la voiture RC ne perde pas la force d'adhérence (ne glisse pas), de sorte que le frein est renforcé et le frein anti-blocage fonctionnera juste avant les serrures et les toboggans. □ Si ALB est réglé en utilisant le régulateur de vitesse avec l'arrière de la voiture électrique RC, le fonctionnement arrière peut devenir impossible. Pour utiliser l'opération arrière, veuillez désactiver ALB.

DÉFINITION

· La fonction Offset Throttle vous permet de déplacer temporairement le Point Neutre de la Throttle pour aider au démarrage du moteur GP. □ Le point neutre de la manette peut être soulevé de sorte que le moteur ne s'arrête pas pendant le ravitaillement de la voiture. [I-UP] □ Le point neutre de la manette peut être verrouillé à une position basse pour arrêter le moteur. Par exemple, lorsque vous essayez d'arrêter le moteur pour le bateau GP. [TH CUT] □ Le point neutre de la manette peut être déplacé vers une position basse pour appliquer un frein neutre (frein drag) pour les voitures EP. [N-BR] □ Le basculement ON/OFF de la fonction Offset Throttle n'est assigné à aucun interrupteur ou bouton par défaut. Lors de l'utilisation de cette fonction, veuillez l'assigner dans la tâche clé. (Page 87, 88)

1) Sélectionnez [OFFSET] avec le touchpad et confirmez avec entrée -OFFSET n'est pas affiché à moins que le canal d'accélérateur soit sélectionné.

2) Réglage offset définissez la fonction offset ON / OFF avec le tampon tactile.

Réglage de la plage
Valeur initiale

3) Réglage du type
Définissez le type offset avec le touchpad.

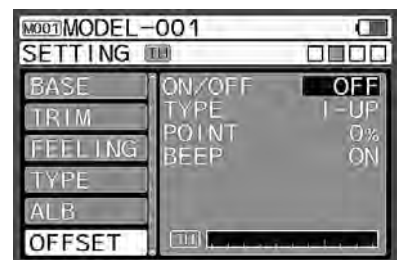
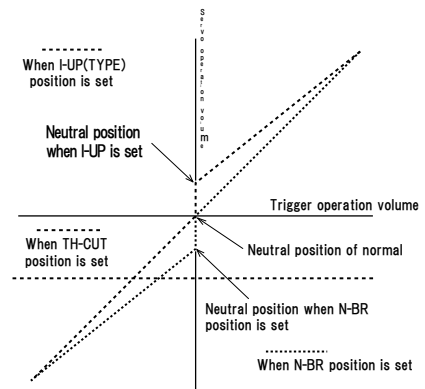
Gamme de réglage I-UP (Idle Up) / N-BR (frein neutre) /
COUPE (coupe de gaz)
Valeur initiale I-UP

4) Réglage du point Réglez le point de décalage avec le clavier tactile.

Gamme de réglage 0% ~ 100%
Valeur initiale 0%

5) Réglage de BEEP Régler l'alarme de fonctionnement offset (BE EP)

Réglage de la plage
Valeur initiale



* La fonction LED clignote pendant le fonctionnement de la fonction offset.

Comment utiliser chaque fonctionnalité

AUX

AUX est une fonction pour régler le fonctionnement de AUX 1, AUX 2 (3 ch, 4 ch). Vous pouvez choisir entre STEP AUX (STEP), POINT AUX (POINT), 4WS (4 roues motrices : même phase, phase opposée), MOA (entraînement frontal et arrière), mélange de freins (BR-MIX), double direction (Dual STEERING) et CODE AUX (CODE10/CODE5). * Définissez le TYPE AUX par le menu système. Veuillez définir selon l'application à utiliser.

AUX

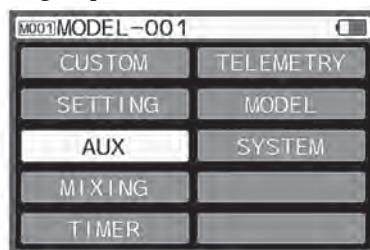
En réglant la fonction AUX étape, la quantité de mouvement peut être réglée par le fonctionnement de la garniture ou de l'interrupteur assigné.

Lors de l'expédition en usine, la fonction AUX est réglée à l'étape AUX.

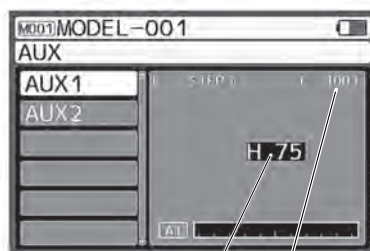
1) Sélectionnez [AUX] avec le clavier tactile et confirmez avec l'opération entrée.

2) Réglage STEP AUX (STEP AUX) Réglez la position de fonctionnement pour STEP AUX. La quantité de mouvement d'étape peut être effectuée par MODE en TYPE AUX. Veuillez ajuster le montant du mouvement par étape par utilisation. Le nombre de mouvements est 1/2/5/10/20/25/50/100 et peut être réglé par MODE en TYPE AUX. La quantité de mouvement d'étape peut être déterminée par l'EPA (P.41).

* Veuillez utiliser la fonction en attribuant la taille ou le cadran par attribution de clé selon l'utilisation.



ENTRÉE ↓ ↑



Operation position display

Régler le nombre de mouvements par étape par TYPE AUX

AUX

En réglant POINT AUX, il est possible de déplacer le servo vers le point défini en attribuant le fonctionnement de AUX 1 / AUX 2 (3ch / 4ch) à l'interrupteur ou à la garniture.

Puisque vous pouvez régler le point déplacé avec l'EPA (ajustement du point de fin), ajustez la position du point en fonction de l'utilisation.

* Le nombre de points sera de 2 à 6 points et sera réglé avec le MODE en TYPE AUX.

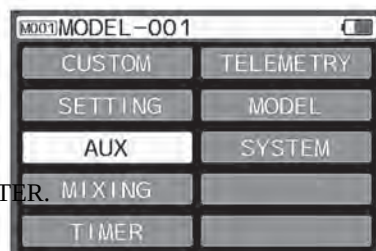
1) Choisissez [AUX] avec le tampon tactile et confirmez avec l'opération ENTER.

2) Confirmer le [CH] déplacé par l'opération sélectionnée de Point Aux Setting (POINT AUX) et régler le point de mouvement avec le touchpad.

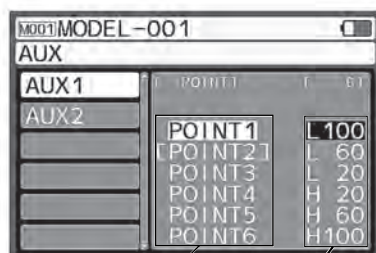
* Veuillez définir [POINT AUX] avec [AUX TYPE] de [SYSTEM] en fonction de l'utilisation.

Affecter les fonctions aux cadrans et aux garnitures par l'attribution de la clé ou utiliser le tampon tactile.

* Si vous assignez Point AUX à Commutateur, il peut être activé/arrêt point d'opération (la position OFF est neutre point).



ENTRÉE ↓ ↑



Select operation point

Select motion amount

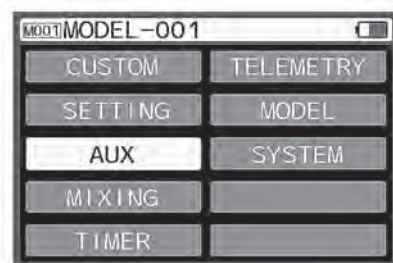
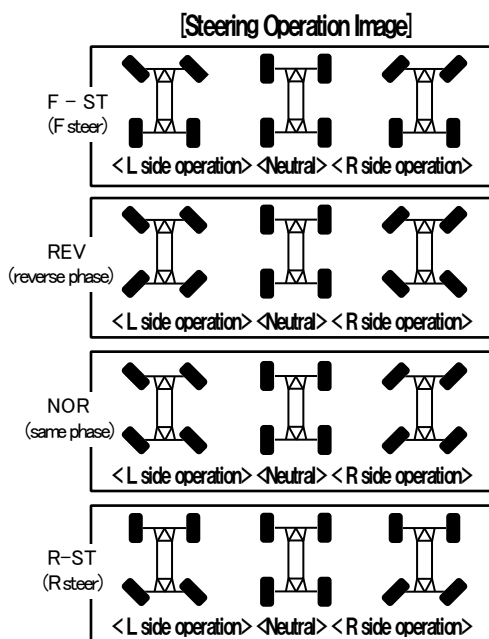
s: même phase/phase opposée [4 WS]

X

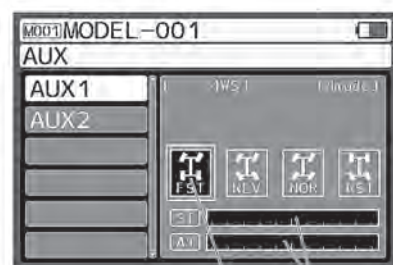
Le fonctionnement de la direction de 4 roues (4 roues) est commandé par le fonctionnement de la garniture et de l'interrupteur

1) Sélectionnez [AUX] avec un tampon tactile et validez avec l'opération d'entrée.

2) Réglage du mode de mouvement Réglez le mode de mouvement 4WS avec le clavier tactile. Réglez le mode de mouvement selon l'utilisation. Lors de l'utilisation en cours d'exécution, veuillez assigner la fonction du mode mouvement au cadran, à la taille ou au commutateur.



ENTRÉE ↓ ↑



Servo monitor

Mode de commutation du fonctionnement

Comment utiliser chaque fonctionnalité

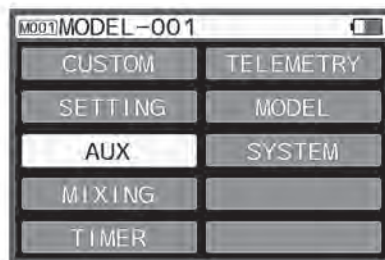
Mouvement avant et arrière [AUX]

· En réglant le moteur sur l'essieu (MOA), le rapport d'entraînement arrière avant peut être réglé avec la carrosserie du moteur avant et arrière 2.

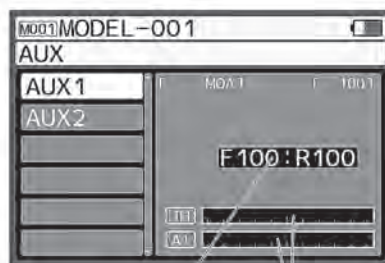
1) Sélectionnez [AUX] avec le clavier tactile et confirmez avec l'opération d'entrée.

2) Réglage du mode de mouvement Réglez le mouvement MOA avec le clavier tactile. Réglage de l'étape pour changer la distribution de l'entraînement avant et arrière avec [MODE] de [type AUX] de [SYSTEM].

* Lors de l'utilisation, assignez la fonction à la taille, au cadran ou à l'opération avec le tampon tactile. (Key Assessment Page 87, 88) □ Connectez le régulateur de vitesse qui commande le moteur arrière au canal (AUX 1 / AUX 2) où TYPE est réglé au MOA.



ENTRER

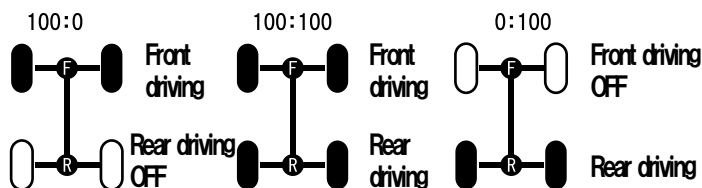


Taux de conduite avant - arrière

Moniteur S

servo ENTRER

[MOA operation image]



※ Le rapport de conduite avant et arrière peut être modifié.

AUX

· Il s'agit d'une fonction qui règle le moment de fonctionnement lorsque les freins fonctionnent lorsque les freins avant et arrière de la voiture RC du moteur 1/5 sont commandés par un servomoteur autre que le servomoteur des gaz.

1) Choisissez [BR-MIX] à l'aide du tampon tactile et validez-le par l'opération Entrée.

2) retard du frein de réglage (BR1-DELAY)
Réglez le timing de l'opération BR en utilisant le touchpad.

Gamme de réglage 0 à -100%

Valeur initiale 0%

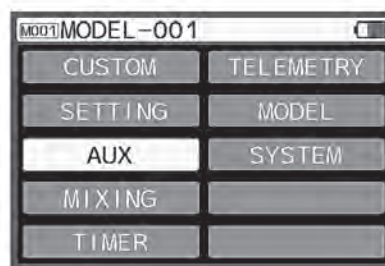
3) Réglage du délai de livraison 2 (BR2-DELAY)

Réglez le timing de l'opération BR2 en utilisant le tampon tactile.

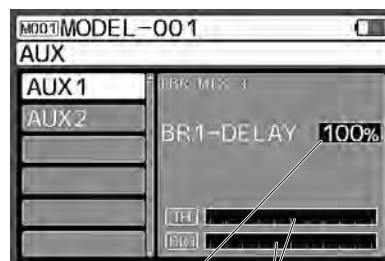
Gamme de réglage 0 à -100%

Valeur initiale 0%

* Veuillez placer le mélange de frein dans [TYPE] de [AUX TYPE] dans [SYSTEM]. BR1-DELAY est pour AUX1. BR2-DELAY est pour AUX2.
Lors de l'utilisation, assigner la fonction à la taille, au cadran ou à l'opération avec le tampon tactile.



↓ ↑



Displays brake operation

Setting of mixing rate

AUX [AUX]

□ Le volume de fonctionnement de gauche et de droite peut être réglé séparément en chargeant 2 servos de direction. □ Un angle lisse peut être réalisé par l'ajustement de la fonction Ackerman.

1) Choisissez [AUX] par touchpad et définissez par entrée de l'opération.

2) Setting of dual steering (DUAL ST)

Decide items to be set by select operation and set DUAL ST by the operation of the touchpad

※ Set the left-right servo operation volume by EPA
(Endpoint adjust P.42, 43)

3) Setting of Ackerman (ACKERMAN)

Set cornering characteristics by the setting of Ackerman.

※ Always do the adjustment of Ackerman after completing adjustment of left-right servo operation.

○ Setting range +100 ~ 0 ~ -100

○ Initial value 0

4) Setting of dual rate (DUAL RATE)

Adjust steering operation volume at the time of performing maximum steering operation.

○ Setting range 0 ~ 100%

○ Initial value 100%

5) Setting of steering L (ST - L)

Set the operation volume of steering left side.

○ Setting range 0 ~ 100%

○ Initial value 100%

6) Setting of steering R (ST - R)

Set the operation volume of steering right side.

○ Setting range 0 ~ 100%

○ Initial value 100%

7) Setting of centre (Centre) and toe (TOE)

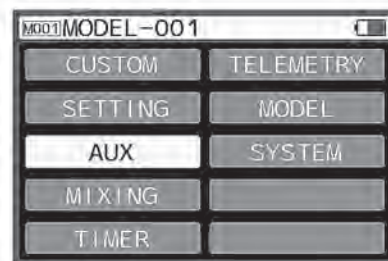
Set centre and toe of the steering.

○ Setting range Centre (CENTRE) +150 ~ 0 ~ -150%

Toe (TOE) +150 ~ 0 ~ -150%

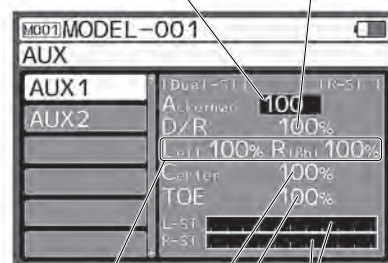
○ Initial value Centre 0%

Toe 0%



ENTER ↓ ↑ BACK

Setting of Ackerman Setting of dual rate operation



Setting of steering L / R

Setting of centre

Setting of toe

Displays steering operation

* Faire le réglage du volume de fonctionnement du servo gauche et droit par l'EPA dans la BASE DE SETING (réglage du point d'arrivée).

* Veuillez utiliser la fonction en attribuant la taille ou le cadran par attribution de clé selon l'utilisation. Si la fonction Ackerman est assignée, elle peut activer la fonction ON/OFF Ackerman.

Comment utiliser chaque fonctionnalité



□ Fonction de mélange de l'accélérateur au rabat en réglant le bateau AUX.

1) Choisissez [AUX] par touchpad et définissez par entrée de l'opération.

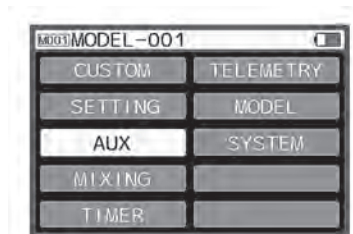
2) Réglage du bateau (BOAT) Décidez que la fonction doit être actionnée par l'opération sélectionnée et définissez le volume de fonctionnement et le volume de mélange par le touchpad.

○ Setting range FLAP L100~0~H100
Throttle→FLAP -100~0~100

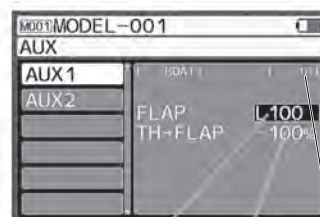
○ Initial value FLAP 0
Throttle→FLAP 0%

*S'il vous plaît utiliser la fonction en attribuant la taille ou le cadran par attribution de clé selon l'utilisation.

*Le réglage du système STEP est le 1/2/5/10/20/25/50/100.
Veuillez définir MODE en TYPE AUX.



ENTER ↓ ↑ BACK



Setting of flap operation volume

Setting of mixing rate

STEP operation setting can be set in AUX TYPE

AUX

• Deux types de code sont disponibles selon le type d'équipement que vous utilisez. CODE 5 a 5 codes disponibles, et CODE 10 a 10 codes disponibles.

• La fonction Code AUX est utilisée avec des accessoires compatibles SSL, tels qu'une série Super Vortex E SC, PGS series Servos et SGS series Gyros, dont les paramètres de programmation peuvent être modifiés directement via l'émetteur.

L'équipement compatible Code 10 est PGS servo, SUPER VORTEX Gen 2 PRO / Gen 2, SUPER VORTEX Stock.

• Les réglages de deux systèmes CODE AUX 1 et CODE AUX 2 sont disponibles.

Le CODE AUX n'est disponible que lorsque vous avez sélectionné CODE 5 ou CODE 10 dans le réglage TYPE AUX. (Voir page 91) Si vous définissez le paramètre [MODE] à [USER], vous pouvez personnaliser le nom d'affichage du code respectif

* Lors de l'utilisation du canal AUX comme CODE AUX, assurez-vous de régler le type de mode réponse AUX1 / AUX2 à [SHR] dans [BIND]. (Voir page 85-87)

* Lors de l'utilisation de CODE AUX, ne connectez jamais les servos au CH3 et au CH4 du récepteur à utiliser.

* Lors de l'utilisation de CODE AUX, assignez la fonction de tailler ou de composer avec l'attribution des clés, ou utilisez le clavier tactile.

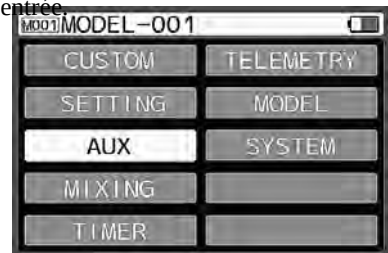
* S'il est assigné CODE AUX à changer, il peut activer la fonction CODE AUX. La valeur de réglage [0] est - OUI.

1) Sélectionnez [AUX] avec un tampon tactile et validez avec l'opération d'entrée.

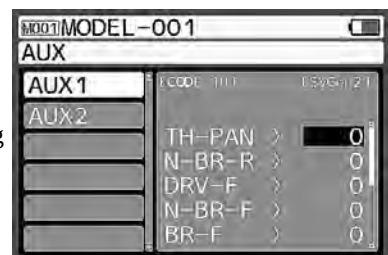
2) Réglage du code AUX (CODE AUX)

(CODE 01 ~ CODE 05 / CODE 01 ~ CODE 10)

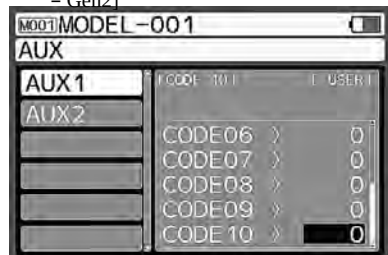
Sélectionnez AUX1 / AUX2 avec l'opération d'entrée, et ajustez la valeur de réglage avec le pad tactile.



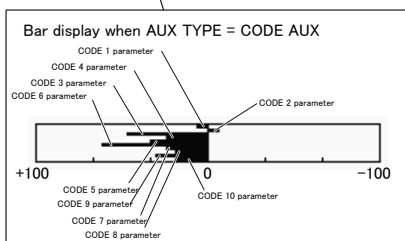
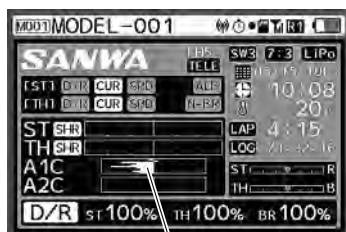
ENTRER ↓ ↑



Lorsque le réglage du TYPE est [CODE 10] et que le réglage du MODE est [SV - Gen2]



Lorsque le réglage du MODE est [UTILISATEUR]



Comment utiliser chaque fonctionnalité

CODE AUX

MÉLANGE

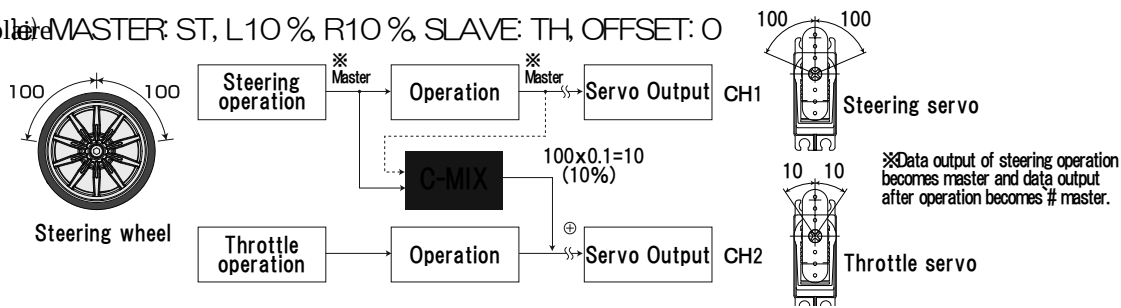
□ Le mélange entre les canaux et le mélange avec un seul canal est possible. · Outre le C-MIX 1 ~ 5, il comprend le réservoir (TANK), fonction limiteur.

1 ~ 5)

Mélanger

□ Le canal maître peut sélectionner des données directes ou contenant des données de calcul et de tri (#ST, etc.). □ C-MIX est une combinaison de 5 systèmes de C-MIX 1 ~ C-MIX5 qui peuvent être actionnés simultanément. Il a fonction offset et le point de base de mélange maître peut être déplacé. □ L'affichage graphique facile à comprendre peut être défini.

Exemple: MASTER: ST, L10% R10%, SLAVE: TH, OFFSET: 0



Supplément

La commande de la direction est généralement la sortie de servocommande de fonctionnement de la direction (CH1). En fonction du C-MIX, lorsque la direction est déplacée 100 comme indiqué dans la figure ci-dessus, le servo de CH1 se déplace 100 et simultanément, 10 % (10) du fonctionnement de la direction et le servo de CH2 sont actionnés. Le pilotage de ce temps (CH1) est appelé maître (MASTER) et le CH2 qui opère 10 % est appelé esclave (SLAVE).

Setting	Name	Output data content
ST	Steering	Steering operation data
ST#1	Steering #1	Operation in steering that includes SPEED, CURVE
ST#2	Steering #2	Operation in steering that includes SPEED, CURVE, D/R, EPA
TH	Throttle	Throttle operation data
TH#1	Throttle #1	Operation in the throttle that includes SPEED, CURVE, OFFSET
TH#2	Throttle #2	Operation in the throttle that includes SPEED, CURVE, OFFSET, D/R, EPA, ALB
AUX1	AUX1	AUX1 operation data
AUX1#1	AUX1#1	Operation in AUX1 that includes SPEED, CURVE, OFFSET (when OFFSET is MOA / BRI)
AUX1#2	AUX1#2	Operation in AUX1 that includes SPEED, CURVE, OFFSET, D/R, EPA, ALB (when OFFSET and ALB are MOA / BRI)
AUX2	AUX2	AUX2 operation data
AUX2#1	AUX2#1	Operation in AUX2 that includes SPEED, CURVE, OFFSET (when OFFSET is MOA / BRI)
AUX2#2	AUX2#2	Operation in AUX2 that includes SPEED, CURVE, OFFSET, D/R, EPA, ALB (when OFFSET and ALB are MOA / BRI)

1) Sélectionner <C-MIX1 ~C-MIX5> de C-MIX par touchpad.

2) Mise en place du maître (MASTER) Sélectionnez la fonction de réglage de master par touchpad.

Réglage de la plage

TH#2=A1=A1=A1=2=A2=2

3) Mise en place d'un esclave

Sélectionnez la fonction de réglage de l'esclave par le touchpad.

Réglage de la plage

4) Réglage du mélange (TAUX1 / TAUX2) Réglez le volume de mélange de la vitesse1 et de la vitesse2 par le touchpad.

Valeur initiale TAUX1:0%

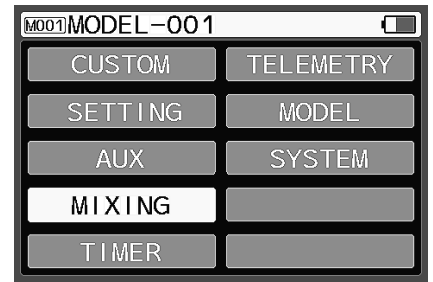
TAUX2:-150% ~ 150%

5) Réglage de l'OFFSET (OFFSET)

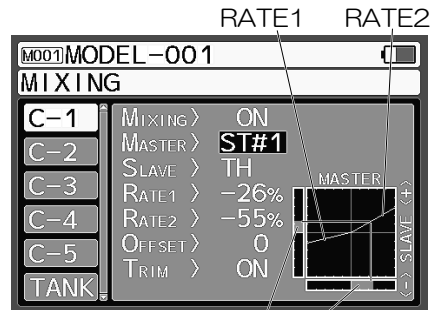
En cas de sélection de la fonction du maître avec #, compenser l'écart de coupe par la fonction de décalage.

Gamme de réglage -150 ~ 150

Valeur initiale 0

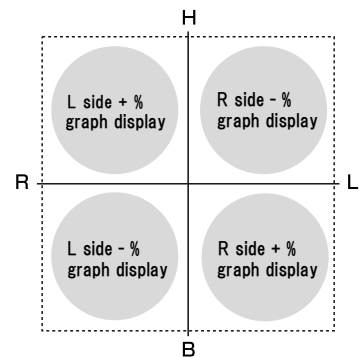


ENTER ↓ ↑ BACK

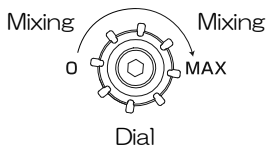


Bar graph of mixing volume with slave

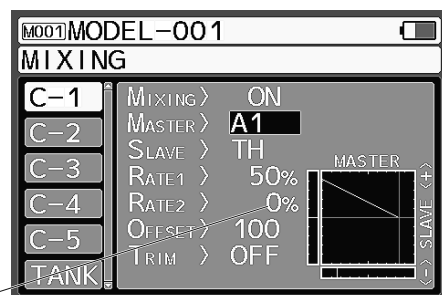
Bar graph of the master operation



1 Le cas où le mélange est maximal lorsque le mélange est entièrement à droite, quel que soit le mélange au moment où le mélange est entièrement à gauche par cadran (AUX) etc. en cas de changement de point de base du mélange maître



Dial



Can be 0 % as the offset is 100 and there is no operation on L side

Comment utiliser chaque fonctionnalité

Mélanger

□ Fonction de l'exploitation d'une voie ferrée infinie installée avec la chenille pour les citernes en positionnant TANK (citerne). Il est possible de tourner sur l'écartement et de tourner sur l'écartement en faisant fonctionner la direction/les gaz en mélangeant la direction et le canal des gaz.

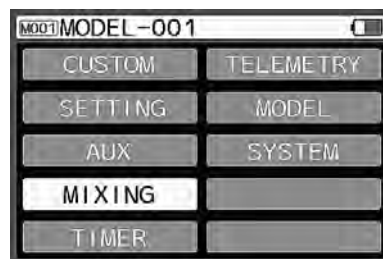
· Lorsque la fonction TANK est réglée, le cas d'une seule fonction de direction devient un virage à grande vitesse et lorsqu'elle est combinée à un fonctionnement à gaz, le rayon de virage au moment du virage à grande vitesse change.

1) Sélectionnez <TANK> de MIXING par touchpad.

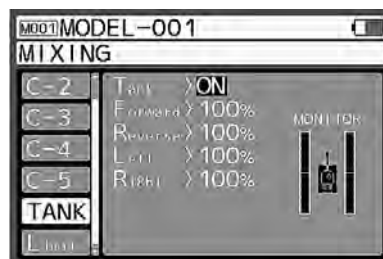
2) Réglage du réservoir Fonction Set du réservoir par touchpad.

○ Setting range Tank : ON/OFF
Forward : 0~100
Reverse : 0~100
Left : 0~100
Right : 0~100

○ Initial value Tank : OFF
Forward : 100%
Reverse : 100%
Left : 100%
Right : 100%



ENTER ↓ ↑ BACK



Mélanger

□ Fonction de réglage d'une limite (position au-dessus de laquelle l'opération n'est pas effectuée) en servomoteurs. Utilisé si le volume d'opération du servo est supérieur en raison de la duplication du mélange ou pour empêcher les dommages à la liaison.

1) Sélectionner < Limiter > de MIXING par touchpad.

2) Fixation de la limite

Sélectionnez le canal pour lequel le limiteur doit être réglé par touchpad.

Φ Réglage de la plage ST L:0 ~ OFF(1

50) ST R:0 ~ OFF(150)

TH H:0 ~ OFF(150)

TH B:0 ~ OFF(150)

AUX1 H:0 ~ OFF(150)

AUX1 L:0 ~ OFF(150)

AUX2 H:0 ~ OFF(150)

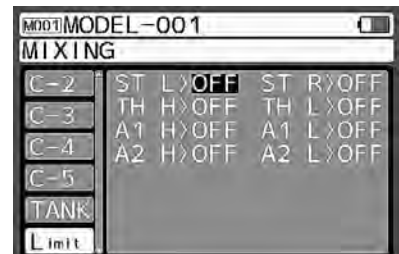
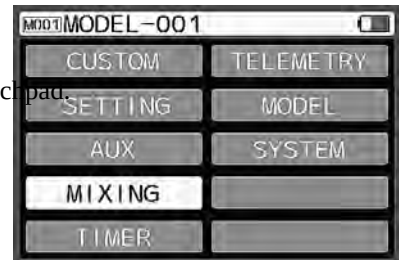
AUX2 L:0 ~ OFF(150) OFF V

aleur initiale ST L: OFF ST R: OFF TH H

: OFF OFF AUX1 H: OFF AUX1 L: OFF A

UX2 H: OFF AUX2 L: OFF Limiteur [Li

miter]

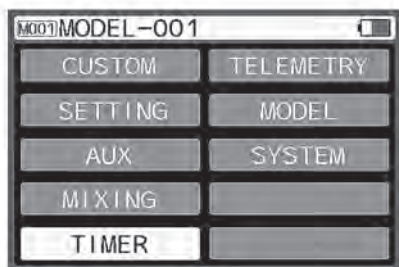
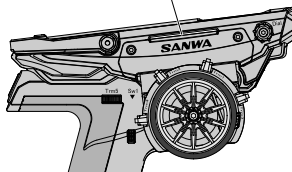


Comment utiliser chaque fonctionnalité

HEURE

· Trois fonctions de minuteur du lap timer, chronomètre d'intervalle, minuteur de descente sont fournies. · Sélectionnez timer et actionnez le bouton select puis il basculera entre l'écran minuteur et l'écran de réglage. La fonction LED clignote pendant le fonctionnement du minuteur.

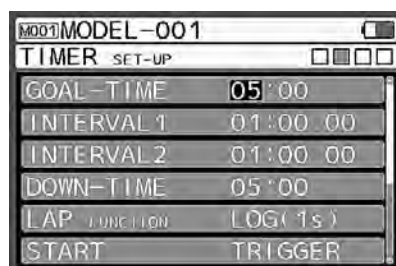
Function LED



ENTER ↓ ↑ BACK

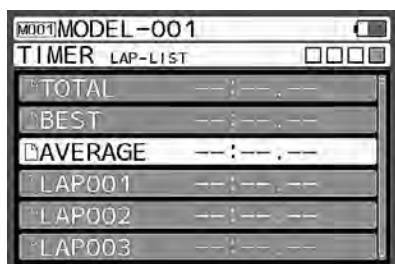


↔ Select operation

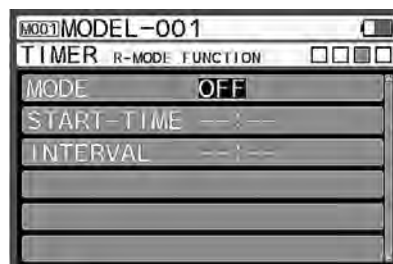


↔ Select operation

Select operation ↔



↔ Select operation



- Measured lap time can be checked by the LAP-TIMER screen

Définissez différents minuteurs dans le menu de configuration.

1) DÉFINITION DU TEMPS D'OUVERTURE [TEMPS D'OUVERTURE] L'alarme sera activée en réglant le temps d'objectif.

Définition de la plage 00:00 ~ 99:59 (00:01 unité)
Valeur initiale 5:00

2) Réglage d'INTERVAL (intervalle) [INT1/INT2] Fonctionnement de l'alarme pour le temps de réglage au moment de l'exécution et l'utiliser comme critère pour le temps cible.

Gamme de réglage 00:00~99:59. 99
Valeur initiale 01:00. Autres

3) Réglage du temps d'arrêt (temps d'arrêt) devient critère pour le temps de fonctionnement de la voiture électrique RC ou le calcul de la consommation de carburant dans la voiture moteur RC. Peut être configuré jusqu'à 99:59 dans l'unité de 1 seconde. Il est possible de passer à la minuterie supérieure après l'achèvement de la minuterie inférieure et de vérifier le temps écoulé après l'achèvement.

Gamme de réglage 00:00~99:59
Valeur initiale 05:00

4) Réglage de la fonction tour (FUNCTION LAP) Configurer le journal (enregistrements) des données télémétriques en conjonction avec le minuteur.

Plage de réglage OFF/ON(1s)/ON(10ms)/VOIX
Valeur initiale LOG(1S)

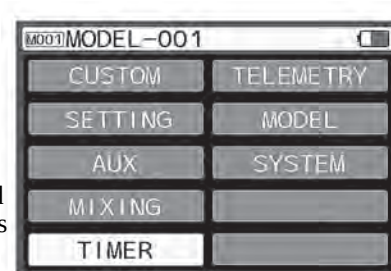
Le réglage LAP FUNCTION est [VOIX], [OFF] ne peut pas enregistrer les données du journal de télémétrie.

5) Réglage du réglage de démarrage de la minuterie START peut choisir TRIGGER/ CLÉS / STARTER.

Réglage des éléments TRIGGER / CLÉS / STARTER Valeur initiale TRIGGER

6) Paramétrage de SYNC-START On peut démarrer en reliant la fonction de minuterie respective selon le réglage. (Uniquement au moment du début)

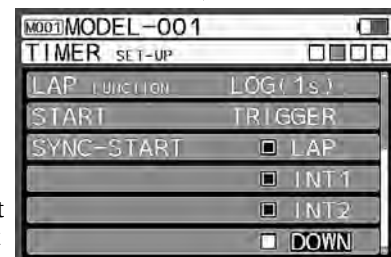
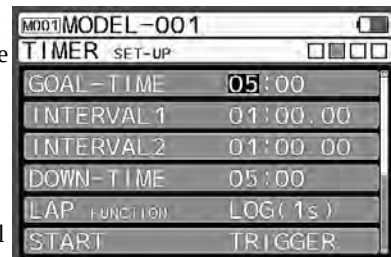
Réglage des éléments LAP/INT 1/INT 2/DOWN Valeur initiale LAP-INT 1-INT 2



ENTRÉE ↓ ↑



Sélectionner l'opération



Comment utiliser chaque fonctionnalité

HEURE

• Chaque tour peut être mesuré et enregistré jusqu'à 999 tours. (Communiqué aux modèles) □ L'avant-bas (PRE-ALM) est chargé et l'alarme sonne automatiquement avant le but.

1) Sélectionnez [TIMER] avec le clavier tactile et confirmez avec l'opération ENTER.

2) Timer Sélectionner Sélectionner [LAP].

3) Démarrage du chronomètre

Lap timer sera prêt à appuyer et maintenir l'interrupteur qui sert. De plus, le chronomètre des tours sera prêt à entrer [LAP], puis à ouvrir l'opération sur l'affichage du chronomètre.

Appuyez ensuite sur l'interrupteur ou entrez à nouveau sur l'affichage pour démarrer le minuteur. Le commutateur du minuteur est réglé sur SW1. Lorsque vous appuyez et maintenez le SW1 longtemps, le minuteur entre dans l'état de veille de démarrage, et lorsque vous appuyez à nouveau sur le SW1 ou actionnez le déclencheur d'accélérateur, la mesure commence.

4) Le temps de repos est mesuré chaque fois que l'interrupteur ou l'opération d'entrée est actionné. La minuterie Lap commencera à mesurer après 3 secondes lorsque vous appuyez sur ou entrez.

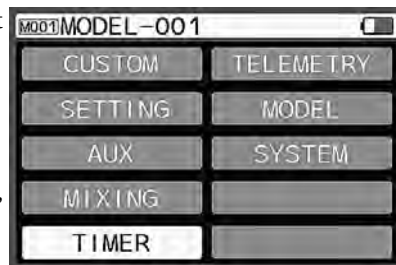
5) Mesure finale

Appuyez et maintenez le SW1 pour terminer la mesure.

6) Vérification de différents temps de tour Le temps de tour mesuré peut être vérifié dans la LAP LIST. Chaque temps de tour peut être vérifié par l'utilisation du touchpad. Temps total, meilleur tour, tour moyen peut être affiché et temps de tour pour chaque rond peut être vérifié. (pas possible sur l'écran SETUP)

* Lorsque l'interrupteur est éteint avec la minuterie en marche, la minuterie est réinitialisée.

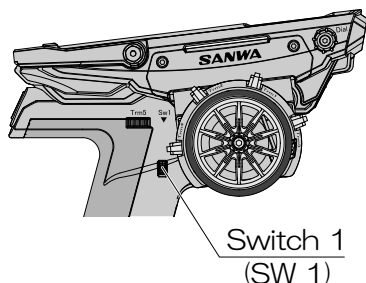
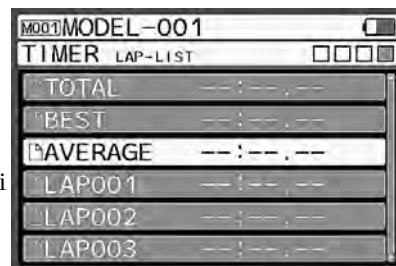
* Si une minuterie est configurée en SW1 / SW2 et qu'elle est longtemps pressée et maintenue même en dehors de l'écran de réglage de la minuterie, elle entre dans l'état de veille de départ.



ENTER ↓ ↑ BACK



Sélectionner Sélectionner



HEURE

· Activez l'alarme à l'heure fixée pendant la conduite et utilisez-la comme guide pour le temps cible. □ Il y a 2 systèmes dans le minuteur d'intervalle, à savoir INT1 et INT2, qui peuvent être actionnés simultanément.

1) Sélectionnez [TIMER] avec le clavier tactile et confirmez avec Entrée.

2) SÉLECTIONNAIRE

Sélectionnez [INT] ou [INT2] avec le clavier tactile.

3) Réglage INTERVAL (INTERVAL)

Réglez le minuteur d'intervalle en utilisant [INTERVAL-1] ou [INTERVAL-2] dans [SETUP].

4) Démarrage de la minuterie d'intervalle

Interval timer sera prêt à appuyer et maintenir l'interrupteur qui est réglé par 5) réglage de démarrage (P.61) ou tenir entrer à l'écran minuteur. Puis appuyez sur l'interrupteur ou entrez à l'écran minuteur à nouveau pour démarrer timer.

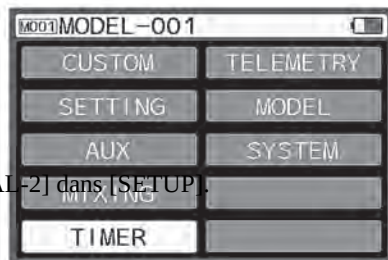
*Le réglage par défaut du démarrage de l'intervalle est lié à [LAP] par [SYNC-START]. *Le minuteur d'intervalle s'arrête et redémarre lorsque l'opération entre sur l'écran du minuteur.

6) Mesure finale

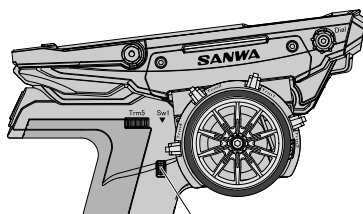
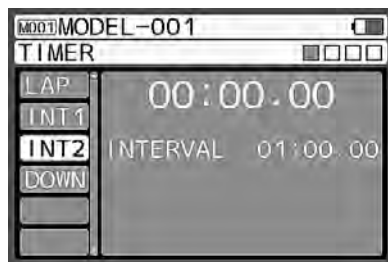
Appuyez et maintenez l'interrupteur ou maintenez entrer à l'écran minuteur pour terminer.

* Lorsque le commutateur de puissance est éteint avec la minuterie en marche, la minuterie est réinitialisée.

Si [INT1] ou [INT2] le réglage de la statistique est SW1 ou SW2, longtem ps pressé et maintenu entre dans le SW1 ou SW2 pour être l'état de veille de départ.



ENTRÉE ↓ ↑



Switch 1
(SW 1)

Comment utiliser chaque fonctionnalité

HEURE

- C'est une mesure de l'efficacité énergétique dans le temps de fonctionnement de la voiture électrique RC et de la voiture moteur RC. □ 1 seconde jusqu'à 99: 59 peut être réglé.
- Après la fin de la minuterie, elle passe à la minuterie et le temps écoulé après la fin peut être vérifié.

1) Choisissez [TIMER] avec le clavier tactile et confirmez l'opération avec entrée.

2) TYPE Réglage

Utilisez le bouton de sélection et sélectionnez [DOWN].

3) Jeu de minuterie descendante

S'il vous plaît mettre Down Timer dans [DOWN-TIME] de [SET-UP].

4) Démarrage de la minuterie

La minuterie est prête à appuyer et maintenir l'interrupteur qui est réglé par 5) réglage de démarrage ou de maintien entrer à l'écran de minuterie. Puis appuyez sur l'interrupteur ou entrez à l'écran minuteur à nouveau pour démarrer timer.

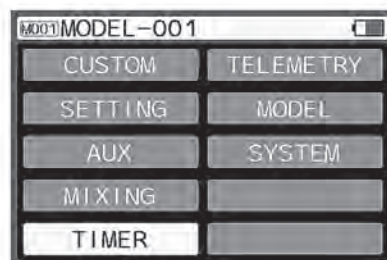
* Arrêt et redémarrage du minuteur à l'entrée de l'opération sur ~~timer~~ sc

5) Mesure finale

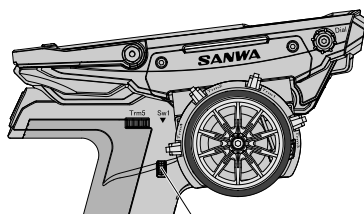
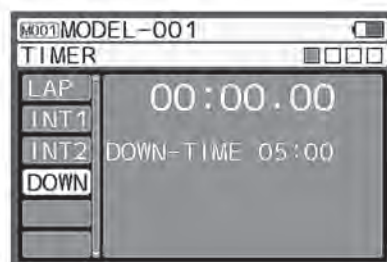
Appuyez et maintenez l'interrupteur de réglage pour terminer la mesure.

* Lorsque l'interrupteur est éteint avec la minuterie en marche, la minuterie est réinitialisée.

* Si le réglage [DOWN] est SW1 ou SW2 par KEY-ASSIGN, enfoncez et maintenez dans le SW1 ou SW2 pour être l'état de veille de départ. État.



ENTRÉE ↓ ↑



· Do setting of R-MODE linked by timer by racing mode fonction.

1) Réglage du MODE (mode) Lien avec le minuteur et le réglage de changement de R-MODE (mode de course).

Définition de la plage R-MODE UP/R-MODE DOWN/OFF
Valeur initiale OFF

R-MODE UP Le réglage de R-MODE augmente avec le passage du temps défini R-MODE DOWN Le réglage de R-MODE diminue avec le passage du temps défini OFF Le réglage est mis à OFF.

2) Réglage du temps de démarrage (heure de départ)

Fonctionne après le passage du temps défini dans START TIME.

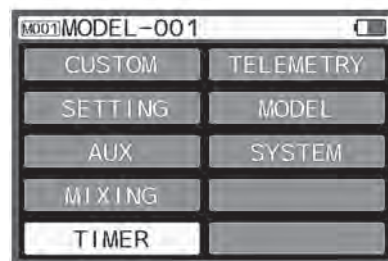
Définition de la plage 00:00~00:00
Valeur initiale 0 : 0 0

3) Réglage d'INTERVAL (intervalle)

Réglage des changements R-MODE à l'heure définie dans INTERVAL. (v11)

Plage de réglage 00:00~00:00
Valeur initiale -:-

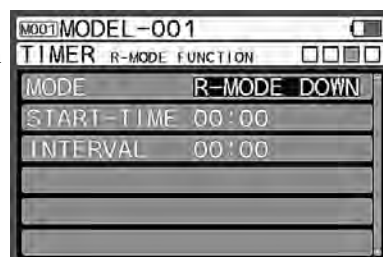
* Selon le réglage de R - MODE UP / DOWN, le mode de course change en 1 → 2 → 3 → 4 → 5 et 5 → 4 → 3 → 2 → 1 après le passage du temps. Cependant, il s'arrête à la limite supérieure ou inférieure.



ENTRE ↓ ↑



Sélectionner la fonction



Comment utiliser chaque fonctionnalité

TÉLÉMÉTRIE

□ Menu pour le réglage des données LOG, TELEMETRY Setting, GRAPH Setting, TELEMETRY SWITCH, TELEMETRY MIXING, RX MODE associé à la télémétrie.

• Pour utiliser la fonction de télémétrie, elle peut être rendue compatible avec un récepteur, un capteur, un servo PGS, une série SUPER VORTEX, une série SV-PLUS.

• En télémétrie, les données telles que les systèmes de température 2, la tension de la batterie, le nombre de rotations peuvent être vérifiés à l'aide de l'émetteur.

DONNEES LOG : Menu qui gère les données log enregistrées.

(en milliers de dollars) TELEMETRY SETING: Différents réglages des fonctions de télémétrie.

(en milliers de dollars) ÉTABLISSEMENT DES GRAPHIQUES : Réglage au moment de l'affichage des données télémétriques sous forme de graphique.

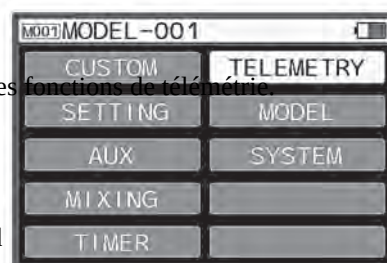
(en milliers de dollars) TELEMETRY SWITCH: Différents réglages du commutateur qui fonctionnent à partir de données de télémétrie.

(en milliers de dollars) MÉLANGE DE TÉLÉMÉTRIE : Divers réglages pour le mélange des données télémétriques ou des données obtenues du capteur avec chaque canal.

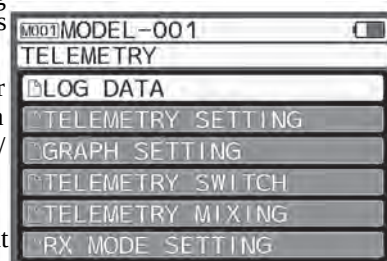
MX MODE: Fonction par laquelle l'émetteur M17 devient un enregistreur de télémétrie basé sur la fixation de l'émetteur de télémétrie compatible (M12S/ EXZES ZZ/M12/EXZES Z/MT-44/MT-4S/MT-4/M11X/ EXZES X/ MX-3X/GEMINI X).

* La fonction RX MODE SETTING est uniquement disponible pour utiliser [RX MODE] (P.22) dans la fonction Launcher.

* Dans le cas de FH3 de M11X / EXZES X / MX-3X/GEMINI X, seules les données de fonctionnement sont surveillées.



ENTRER ↓ ↑



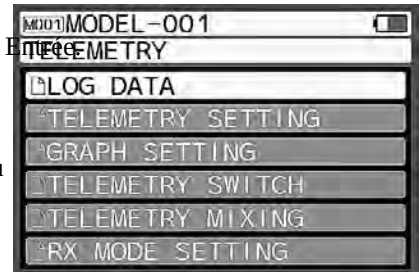
TELEMETRY

DONNÉES LOGÉES

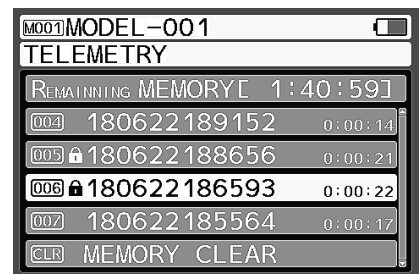
· Il s'agit d'une fonction de gestion des données log telles que la lecture des données enregistrées, le graphique, l'enregistrement sur micro carte SD, l'effacement des données log, etc.

- 1) Sélectionnez [TELEMETRY] avec le clavier tactile et validez avec ENTREE.
- 2) Choisissez [DONNEES LOG] et validez avec entrer.
- 3) Sélectionnez les données enregistrées avec le clavier tactile. Lorsque vous appuyez sur entrer le menu sera affiché, alors sélectionnez le menu et confirmez par entrée opération.

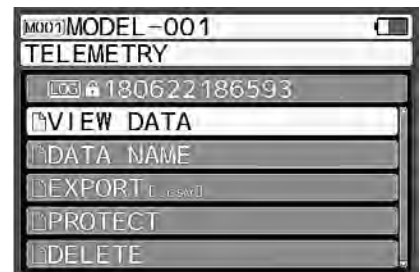
• VOIR LES DONNÉES: Lire les données enregistrées et le graphique. • DATA NOM: Modifier le nom du fichier des données du journal. • EXPORT [CSV]: Convertir en format CSV et enregistrer en micro SD. • PROTECT: Conservez les données du journal en les protégeant. • DELETE: Supprimer les données du journal.



ENTREE ↓ ↑



ENTREE ↓ ↑



Comment utiliser chaque fonctionnalité

VIEW DATA

TELEMETRY

- C'est un menu pour lire les données enregistrées et le graphique.

1) Choisissez [LOG DATA] avec le clavier tactile et validez avec Entrée

2) Sélectionnez les données du journal au graphique et validez avec l'opération d'entrée

3) Lorsque les données du journal sont sélectionnées, un menu s'affiche, de sorte que [VIEW DATA] est sélectionné, les données du journal sont graphiques et affichées.

4) Affichage de la taille

Lorsque vous traitez un graphique pendant qu'il est affiché, la taille de la fiche devient le paramètre.

* Le réglage de la page 1 dépend du réglage de DATA-LOG de TIMER SETUP.

○ Setting range 2.75s /PAGE : 1 page/2.75s

5.5s/PAGE : 1 page/5.5s

11s/PAGE : 1 page/11s

22s/PAGE : 1 page/22s

44s/PAGE : 1 page/44s

88s/PAGE : 1 page/88s

LOG (10m)

4.5m/PAGE : 1 page/4.5min

9.1m/PAGE : 11 page/9.1min

18.3m/PAGE : 1 page/18.3min

36.6m/PAGE : 1 page/36.6min

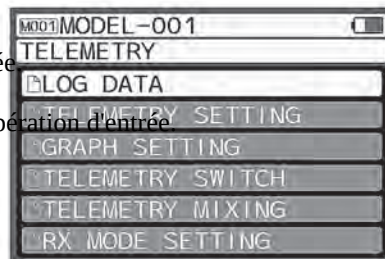
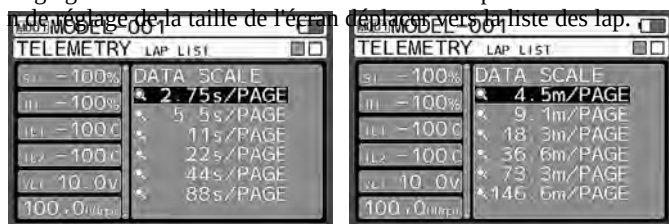
73.3m/PAGE : 1 page/73.3min

146.6m/PAGE : 1 page/146.6min

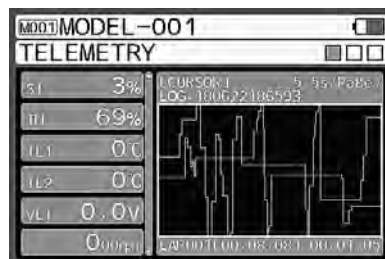
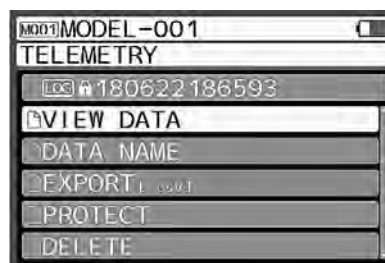
LOG (1s)

Valeur par défaut : 4,5 m/PAG

E Réglage de la taille de l'écran * Sélectionnez l'opération à l'écran de réglage de la taille de l'écran et déplacez vers la liste des lap.



ENTRÉE
ENTRÉE
ENTRÉE



5) Méthode de déplacement des pages

Si l'opération select est effectuée lors de l'affichage graphique page la méthode de mouvement peut également être définie.

* Gamme de réglage: Curseur / Page / Enveloppe

* Par défaut : Curseur

DATA NAME	TELEMETRY
-----------	-----------

• Cette fonction modifie le nom du fichier des données du journal sélectionné. □ L'alphabet et les symboles peuvent être utilisés dans les noms de fichiers.

1) Choisissez [LOG DATA] avec le clavier tactile et déterminez avec Entrée

2) Sélectionnez les données du journal pour modifier le nom du fichier déterminé avec Entrée.

3) Réglage du nom des données

Sélectionnez NOM DE DONNÉES et validez avec Entrée.

Déplacer et choisir caractères en entrant et en sélectionnant l'opération. Lorsque la position du curseur est déterminée, elle se déplace vers la sélection du caractère d'entrée.

4) Sélectionnez les caractères à saisir avec le touchpad.

Lorsque les caractères d'entrée sont déterminés, entrée avec entrée opération.

○ Setting range: A~Z, a~z, 0~9, Symbols

* Lors du changement du caractère sélectionné ou du déplacement du curseur d'entrée de caractères, annuler l'opération par une opération de retour.

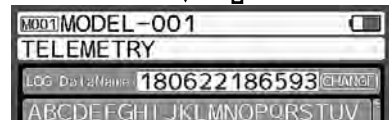
5) Lorsque l'entrée du caractère est terminée, le nom de la donnée est commuté par entrée pour [CHANGE] à côté des données nom.



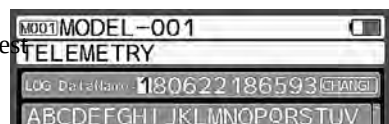
ENTER ↓ ↑ BACK



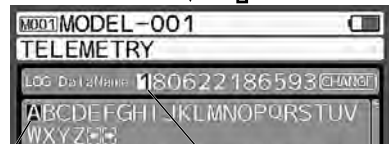
ENTER ↓ ↑ BACK



ENTER ↓ ↑ BACK



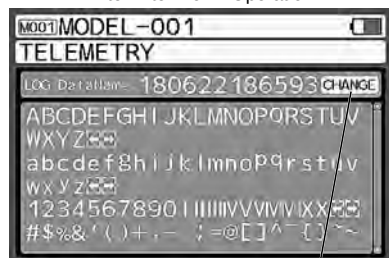
ENTER ↓ ↑ BACK



Character select cursor

Character position cursor

Enter After Down Operation



After completed select name
Enter [CHANGE]

Comment utiliser chaque fonctionnalité

EXPORTATION

TELEMETRY ENTER

• Cette fonction convertit les données log sélectionnées afin qu'il puisse être graphique avec le logiciel de tableur, etc. de PC (ordinateur personnel).

• Pour utiliser la fonction export, une carte micro SD est nécessaire.

1) Sélectionnez le tampon tactile [LOG DATA] et validez avec Entrée.

2) Sélectionnez les données du journal à exporter et confirmez avec l'opération entrée. * Entrée opération se déplacera vers le nom de fichier CSV (changement de nom de fichier).

3) CSV Réglage du nom de fichier

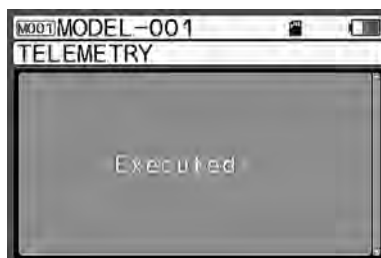
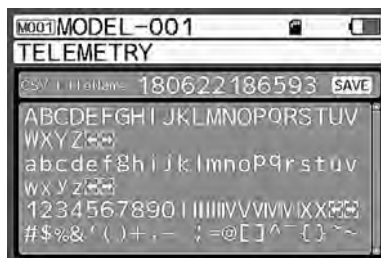
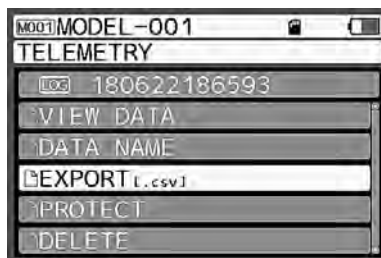
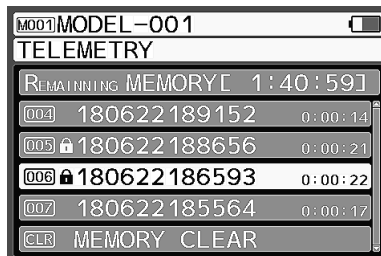
Tout en modifiant le nom du fichier de format peut également être modifié. L'entrée de caractères est la même que la méthode du nom de données, donc veuillez vous référer à cela.

4) Conversion au CSV Format de fichier

Déplacez le curseur vers [SAVE], et validez en entrant l'opération.

Les travaux de conversion peuvent être annulés par rétroopération lors de la conversion des données.

* Après la conversion des données, déplacer les données vers le PC via la carte micro SD et afficher le graphique.



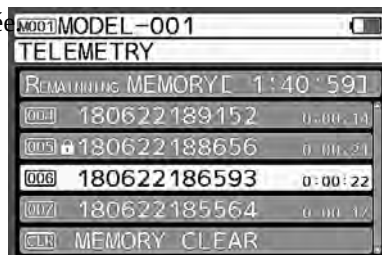
PROTECT

TELEMETRY

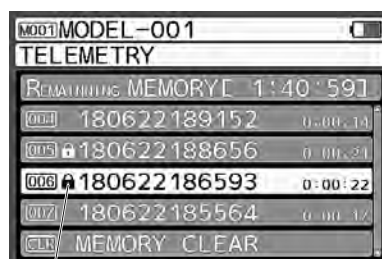
· Il protège (protège) les données log de sorte qu'elles ne soient pas supprimées par erreur.

1) Choisissez [LOG DATA] avec le clavier tactile et validez avec Entrée

2) Sélectionnez les données du journal à protéger et validez avec l'opération entrée. La protection est activée/désactivée chaque fois que l'opération d'entrée est effectuée.



ENTRÉE
Protéger la marque



Comment utiliser chaque fonctionnalité

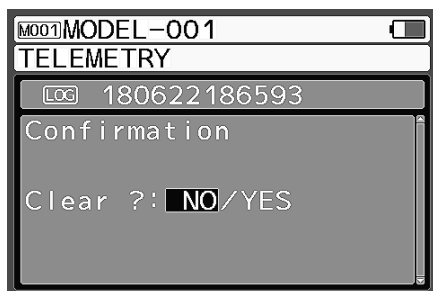
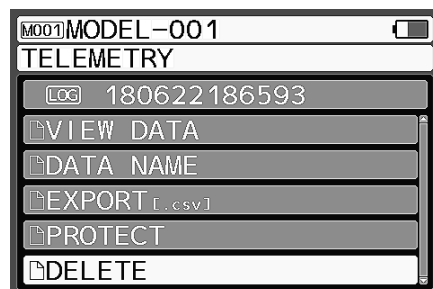
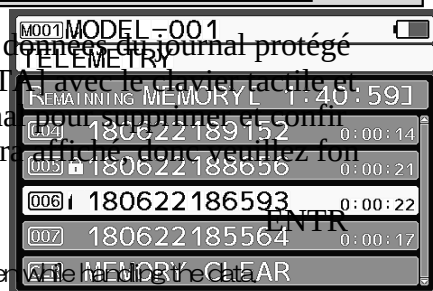
• Cette fonction supprime les données du journal. Les données du journal protégé ne peuvent pas être supprimées. 1) Choisissez [LOG DATA] avec le clavier tactile et validez avec Entrée. 2) Sélectionnez les données du journal pour suppression et confirmer avec l'opération entrée. Un écran de confirmation sera affiché, donc veuillez fonctionner selon l'écran. DELETE TELEMETRY

● Since log data cannot be restored once deleted,

ER EN BREF

care should be taken while handling the data.

⚠ Avertissement



• Définissez chaque fonction de la télémétrie. Sélectionnez la fonction à définir avec l'opération sélectionnée.

- FIXATION TL1/TL2: FIXATION DE TÉLÉMÉTRIE comme température et vitesse

[NAME] peut être changé jusqu'à 3 caractères.

[UNIT] Changement des réglages de température et de vitesse (°C / F / KM [l'unité de vitesse peut être modifiée])

[MAX] Réglage de la limite supérieure du graphique lors de l'affichage des données dans le graphique

[ALERTE] Fonctionnement de l'alarme à la température de réglage.

* L'alarme OFF peut également être réglée.

[MIN] Définition de la valeur limite inférieure du graphique lorsque les données sont affichées dans un graphique

La fonction Read-aloud peut être définie.

• DÉFINITION DU RPM: Réglage des données de fréquence et de la vitesse calculée à partir des données de fréquence. Interrupteur entre la fréquence et la vitesse (RPM, km/h, mph) [MAX SCALE] Réglage de la valeur limite supérieure du graphique lorsque les données sont affichées dans le graphique.

• RATIO: RATIO (Ratio) lorsque le capteur de rotation optionnel est installé en position soustraite, la vitesse de rotation du moteur et du moteur peut être calculée et affichée inversement.

Positionnement de la plage 0.001 ~ 64.999

• 10 COUNT DIST : Mesurer la distance de déplacement lorsque le moteur tourne 10 fois au moment du réglage pour afficher la vitesse de [10 distances de comptage], calculer la vitesse en réglant cette valeur et l'afficher.

Gamme de réglage 1cm ~255cm

Paramètres par défaut : 30cm

• VOLT: L'alarme fonctionne à la tension de réglage selon les données de télémétrie, et la LED clignote également.

[MAX VOLT] Réglage de la tension maximale lors de l'affichage du graphique Réglage de la plage 3.0V ~ 9.0V=OFF

[ALERT VOLT] Réglage de la tension de fonctionnement de l'alarme Réglage de la plage OFF/3.0V ~9.0V

[HORAIRE] Réglage du temps d'attente

* Il s'agit d'une fonction permettant de s'assurer que l'alarme n'est pas actionnée en cas de chute de tension instantanée du fonctionnement des gaz, etc. afin de régler le temps d'attente.

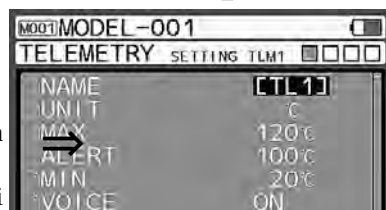
Définition de la plage 0.0sec ~5.0sec 0\ Réglage par défaut

t: 1.0sec

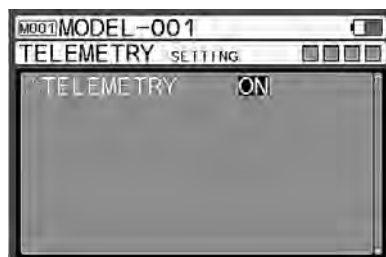
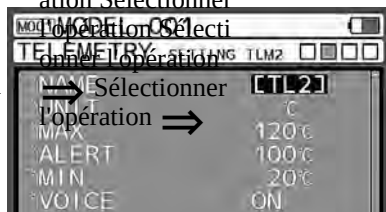
[MIN VOLT] Réglage de la tension minimale lorsque le graphique est affiché Définition de la plage 0.0V ~ 8.9V -Défaut: 3.0V

[VOIX] Réglage de la fonction de lecture lorsqu'une alerte se produit Réglage de la plage ON/OFF

• TELEMETRY: Il peut également allumer/OFF télémétrie après BIND.



Sélectionner l'opération Sélectionner l'opération



Comment utiliser chaque fonctionnalité

Données comme base de fonction

tionnement du commutateur. • **BORDER**: Il devient le réglage de la norme de fonctionnement pour sélectionner 3 éléments pour afficher un graphique lorsque les données de télémétrie sont affichées. • **ACTIVE**: S

électionner Hi(haut) ou Lo(bas). L'opération de commutation démarre

us 2) **RÉGLAGE DE LA Vitesse de réglage BORDER** : Pour le réglage de la

signe le mouvement. **MODE**: peut sélectionner le fonctionnement du co

mmutateur. 1) Sélectionnez [télémétrie] avec le pavé tactile et validez avec

C entrer TL1: Données télémétriques 1 TL2: Données d

e télémétrie 2 VLT: Tension d'entrée du récepteur RPM

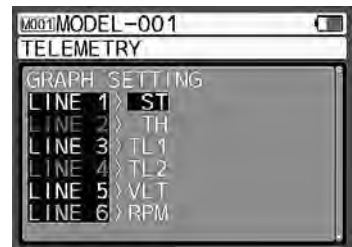
: Données de fréquence Valeur par défaut LINE1: ST (données d'or

ientation) LINE2: TH (données d'urgence)

LINE3: TL1 (données de télémétrie) 1) LINE4: TL2 (d

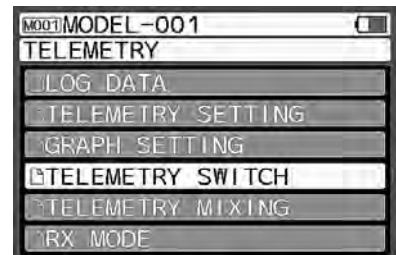
onnées télémétriques 2) LINE5: VLT (tension d'entrée

du récepteur) LINE6: RPM (données de fréquence)



TELEMTRY

• C'est une fonction qui peut régler le fonctionnement du commutateur avec les données basées sur le changement des d



2) ÉTABLISSEMENT DES SUITS DE TÉLÉMÉTRIE

Sélectionnez [TELEMTRY SWITCH] avec le clavier tactile et validez

avec Entrée. Plage de réglage TRIGGER: OFF/TEMP1/TEMP2/VOLT

BORDER: Pour le réglage de la température 0 à 150°C Pour le réglage

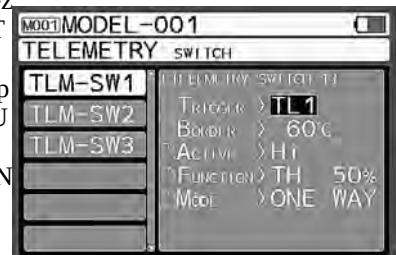
de tension 3.0 à 9.0 V ACTIF: Réglage de la plage de fonctionnement p

ar rapport à la fonction BORDER (Hi/Low) : MODE DE RACAGE SU

R / OFF : TOGGLE/ONE WAY Par défaut TRIGGER:OFF

BORDER:-- ACTIF:-- FON

CTION:--- MODE:--



Exemple

TRIGGER: TL1

BORDER: 60°C

ACTIVE: H

FUNCTION: TH 50%

MODE: ONE WAY

For the operation set in such a way, when the

télémétrie temperature of TL1 exceeds 60 °

C, throttle divergence is limited to 50% When

MODE is ONE WAY, even if the temperature

falls below 60 ° C it is not released

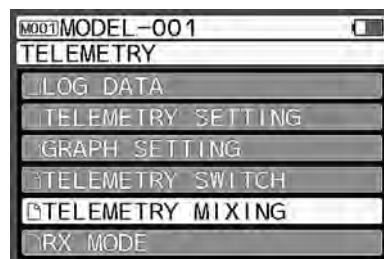
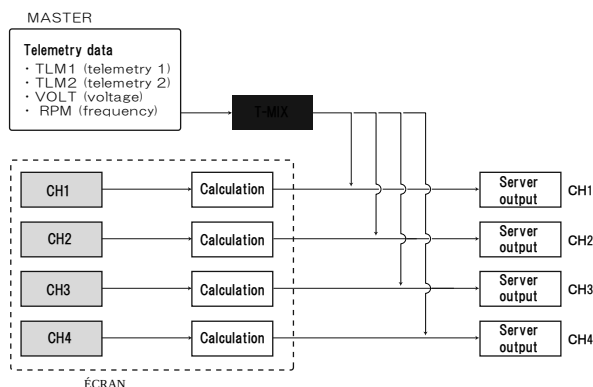


Précaution

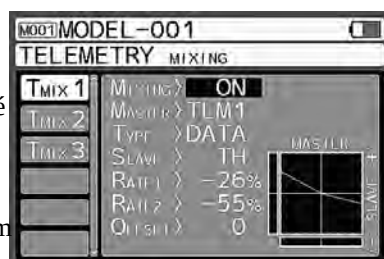
• Puisque le commutateur de télémétrie peut également a
nnuler le réglage par les 3 systèmes de TLM-SW 1 ~ 3, se
lon le réglage, il faut prendre soin du contenu de réglage.

TÉLÉMETRIE

• Les données télémétriques obtenues du capteur peuvent être mélangées dans chaque canal. □ Le canal principal peut être sélectionné à partir de TLM 1/2 (données de télémétrie 1/2), VOLT (tension), RPM (fréquence). □ T-MIX a 3 systèmes de T-MIX 1 ~ T-MIX 3 et il peut fonctionner simultanément. □ Il a une fonction offset et le point de base du maître peut être déplacé. □ Le réglage facile à comprendre peut se faire par affichage graphique.



ENTER ↓ ↑ BACK



1) Sélectionner [télémétrie] avec le pavé tactile et déterminer avec l'opération entrée

2) Réglage du MIXAGE DE TÉLÉMETRIE

Sélectionnez [TELEMETRY MIXING] avec le clavier tactile et déterminez avec l'opération entrée

- MÉLANGE (MÉLANGE): Fonction ON / OFF
- MASTER (maître): Réglage principal de l'opération de mélange
- TYPE (type): Configuration principale des données
- ÉCRAN (esclave): Réglage de l'esclave du mélange
- TAUX1 / TAUX2: Réglage de la quantité de mélange
- OFFSET: Changer le point de départ du maître

* DONNÉES: Mélanger les données brutes de télémétrie à l'esclave comme valeur maîtresse

ALERTE: Mélanger l'alerte télémétrique sur / OFF à l'esclave comme valeur maîtresse

Gamme de réglage

MÉLANGES:

MASTER: TLM1=TLM2=VOLT=RPM

TYPE: DATA/ALERTE

ÉLÈVEMENT: ST=TH=A1=A2

TAUX1: -150% ~ 150%

TAUX2: -150% ~ 150%

OFFSET: -150 ~ 150

* Valeur par défaut

MÉLANGE:

MAÎTRE: TLM1

TYPE: DATA

ÉCRAN:

TAUX1: 0

TAUX2: 0

OFFSET: 0

Comment utiliser chaque fonctionnalité

TELEMETRY

· En réglant le mode RX (et le réglage BIND), l'émetteur M17 peut être utilisé comme enregistreur de télémétrie pour surveiller le fonctionnement et les données de télémétrie d'un autre émetteur compatible (M17 / M12S / EXZES ZZ / MT-44 / MT-S / MT-4 / MT-4 / M11X / EXZES X / MX-3X / GEMINI X).

1) Sélectionnez [TELEMETRY] avec le clavier tactile et validez avec Entrée. 2) Réglage du mode RX (RX MODE SETING). Sélectionnez [RX MODE SETING] avec le tampon tactile et confirmez avec Entrée.
3) Set [MODULATION] selon le type d'émetteur à surveiller.

Gamme de réglage FH5 / FH4T / FH3
- Oui. Valeur par défaut FH5

Type d'émetteur M17 M12S, M12RS, EXZES ZZ, MT-44, MT-S, M12, EXZES Z, MT-4S, MT-4

M11X, EXZES X, MX-3X, GEMINI X

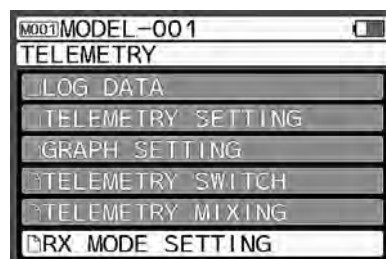
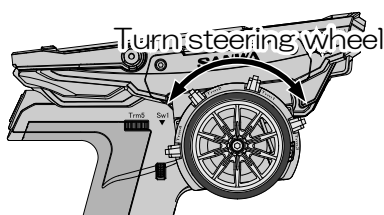
4) BIND avec l'émetteur à surveiller.

Mettez l'émetteur à surveiller à l'état BIND, puis appuyez sur [ENTRÉE] sur le clavier tactile. Le [ENTRÉE] clignotera et cessera de clignoter lorsque la liaison sera terminée.

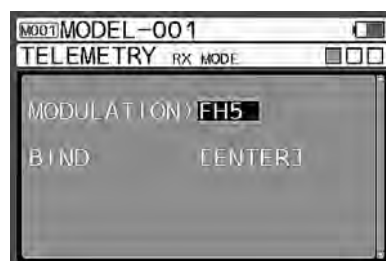
* Veuillez noter que le POINT DIRECTEUR / POINT DIRECTEUR ne peut pas être défini à moins que BIND ne soit complété.

5) Lecture du nombre de commandes de direction

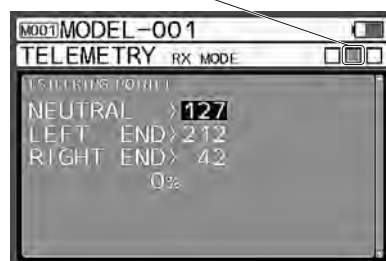
Sélectionnez [point d'accès] en défilant à gauche ou à droite sur le pavé tactile. Gardez l'émetteur à surveiller en position neutre et appuyez sur Entrée pour régler le point neutre. Puis, tournez le volant à gauche et à droite. Quand il est dans la plage, [OK] sera affiché à côté de la valeur de NEUTRAL / LEFT END / DROIT END, veuillez suivre les instructions à l'écran.



ENTRÉE ↓ ↑

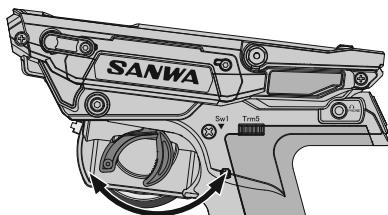


Select steering with touch pad



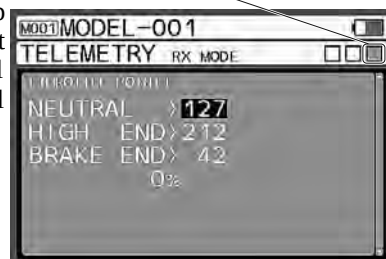
6) Lire la quantité de fonctionnement des gaz

Sélectionnez [THROTTLE POINT] en défilant à gauche ou à droite sur le pavé tactile. Gardez l'émetteur à surveiller en position neutre et appuyez sur Entrée pour régler le point neutre. Ensuite, déplacez la gâchette des gaz jusqu'à la gâchette maximale, puis le frein maximal. Quand il est dans la plage, [OK] sera affiché à côté de la valeur, veuillez suivre les instructions sur l'écran.

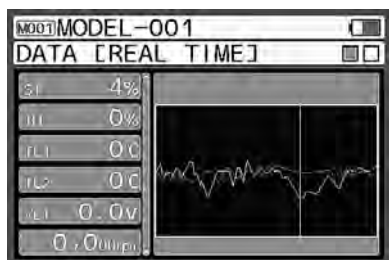


Déplacer le déclencheur des gaz

Select throttle with touch pad



* Si le réglage de RX MODE SETING est correctement fait, les données de l'émetteur en cours de surveillance seront affichées sur l'écran enregistreur.



Warning

● RX-MODE SETTING function is only available when transmitter is put in RX-MODE in LAUNCHER menu (Refer to Page 22).

Comment utiliser chaque fonctionnalité

MODEL

□ Les fonctions de sélection de modèle, nom de modèle, copie de modèle, modèle clair peuvent être définies. □ EEPROM de haute capacité est intégré et, il peut stocker des données de 250 modèles, M 01 ~ M 250.

MODEL

• Données de modèle stockées de M 01 ~ M 250 peut être facilement rappelé.

1) Sélectionnez [MODEL] avec le pavé tactile et confirmez avec Entrée.

2) Modèle sélectionner le paramètre (MODEL SELECT)
Sélectionnez [MODEL SELECT] avec le clavier tactile et validez avec Entrée.

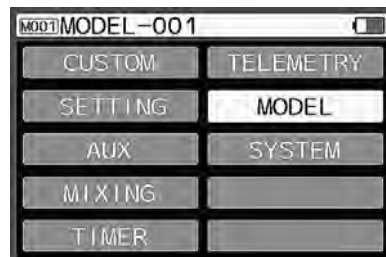
3) Sélection du modèle

Sélectionnez le modèle que vous souhaitez rappeler avec le touchpad.

Gamme de réglage M01 ~ M250

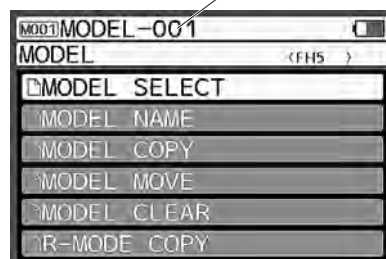
4) Comme le curseur est déplacé vers le modèle à rappeler et confirmé avec l'opération d'entrée, un message sera affiché à l'écran, donc veuillez fonctionner selon l'affichage et effectuer la sélection du modèle.

1 Écran modèle



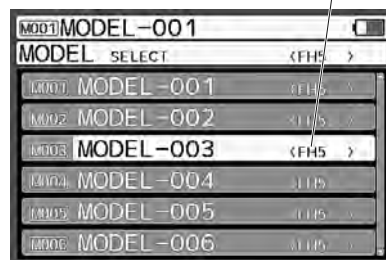
ENTRÉE ↓ ↑

Affichage du modèle actuel



ENTER ↓ ↑ BACK

Affichage du mode RF



ENTER ↓ BACK ↑ Model

Sélectionnez l'achèvement 1 Modèle d'écran

● The M17 is equipped with the direct model select function.

When the power switch of the transmitter is turned on while pressing SW2, the launcher function starts, and hence the models used in direct model selection can be easily opened (P.20)

MODEL

· Un modèle avec le nom de modèle jusqu'à 12 caractères qui contiennent des alphabets, des nombres, des syllabes et des symboles peut être enregistré.

1) Choisissez [Modèle] en utilisant le touchpad et validez en utilisant l'opération Entrée.

2) Réglage [NOM DU MODÈLE]

Sélectionnez [NOM DE MODÈLE] en utilisant le touchpad et validez en utilisant l'opération Entrée.

3) Modèle d'installation

En utilisant le touchpad, déplacez le curseur vers la position où le caractère doit être entré. Une fois la position décidée, confirmez la position du curseur en touchant Entrée.

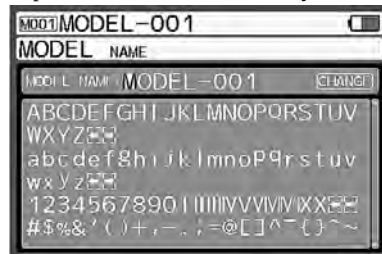
4) En utilisant le touchpad, sélectionnez les caractères à saisir. Une fois les caractères à entrer déterminés, utilisez l'opération Entrée et entrez-les. Modifier l'alphabet/ minuscule/symbole/katakana est fait en utilisant le bouton de sélection.

* Lorsque le caractère sélectionné doit être modifié ou la position du curseur où le caractère doit être entré doit être déplacé, annuler l'action en utilisant l'opération de retour.

Réglage de la plage A à Z, a à z, 0 à 9, aa à un
aa à tsu, symboles et espaces

5) Lorsque l'entrée du caractère est terminée, utiliser l'opération de retour pour sélectionner le nom du fichier. Puis, appuyez sur l'opération vers les voitures ou pour être [CHANGE] et entrez [CHANGE] pour changer le nom du modèle.

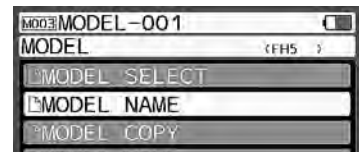
Alphabet, lettres minuscules, symboles



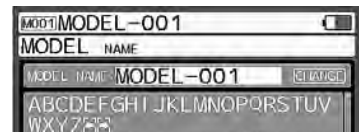
Katakana



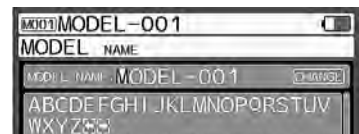
ENTRÉE ↓ ↑



ENTER ↓ ↑ BACK



ENTER ↓ ↑ BACK

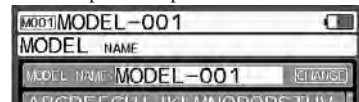


ENTER ↓ ↑ BACK

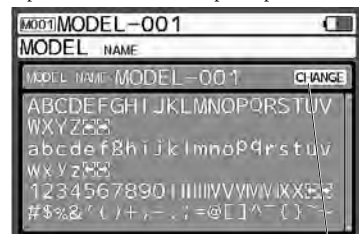


Character select cursor Character position cursor

Retour Opération après entrée du caractère



Opération descendante après opération arrière



Cliquez sur le [CHANGE] après avoir rempli l'entrée

Comment utiliser chaque fonctionnalité

• Les données du modèle sélectionné peuvent être copiées sur un modèle

1) Choisissez [Modèle] en utilisant le touchpad et validez en utilisant l'opération Entrée. 2) Réglage de la copie du modèle e Sélectionnez [MODEL COPY] en utilisant le clavier tactile et validez en utilisant l'opération Entrée. 3) Sélectionnez un n modèle pour copier pour sélectionner un modèle dans lequel les données doivent être copiées en utilisant le touchpad . * Un modèle à partir duquel les données doivent être copiées peut être sélectionné. * La carte micro SD peut également être sélectionnée pour la «copie aux modèles» et la «copie des modèles». Lorsque la carte micro SD est sélectionnée en «copie du modèle» et qu'il n'y a pas de données de modèle dans la carte micro SD, rien n'est copié.

4) Lorsque l'opération d'entrée est effectuée, un message s'affiche à l'écran. Par conséquent, fonctionner selon l'affichage et copier le modèle.

- A propos du mode copie modèle
- FULL

Tous les paramètres des données du modèle sont copiés.

- SYSTÈME Sélectionnez le contenu du SYSTEM des données du modèle et copiez-les.

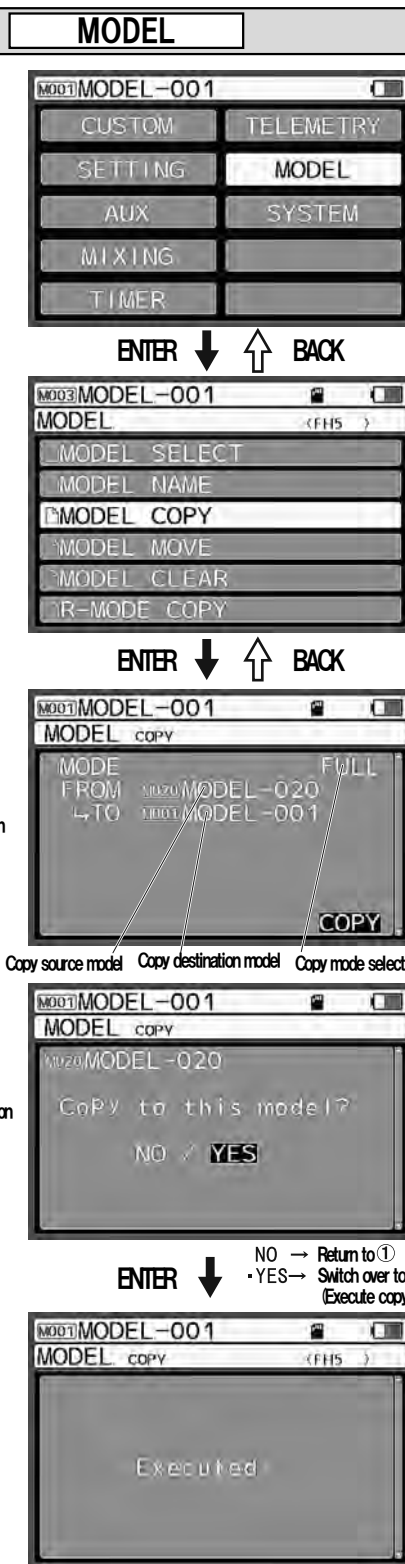
□ ÉQUIPEMENT
T CLÉS □ LISTE
DOUANIÈRE □
TÉLÉMETRIE □
TYPE AUX □ M
ODÈLE R

* Copier à partir du système sélectionné ci-dessus.

- MODEL

Seuls les paramètres et la valeur de la fonction TH AUX dans les données du modèle sont copiés.

Sélectionnez le mode de copie modèle selon l'application.



Return to ① after copy en ce qui concerne

· Concernant copie de carte micro SD

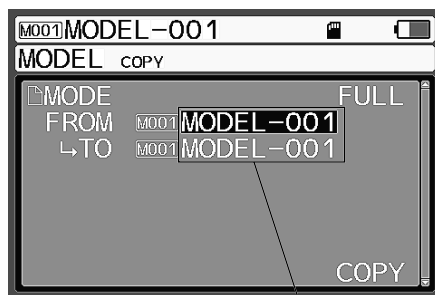
Lors de la copie du modèle, la mémoire principale et la carte micro SD peuvent sélectionner les spécifications de la source de copie et de la destination de copie.

Il peut être sélectionné par une opération Select lors de la sélection d'un modèle sur l'écran de sélection de la destination de copie.

1) Lorsque le modèle est sélectionné, les spécifications de la source de copie et de la destination de copie peuvent être sélectionnées autrement que dans la mémoire principale.

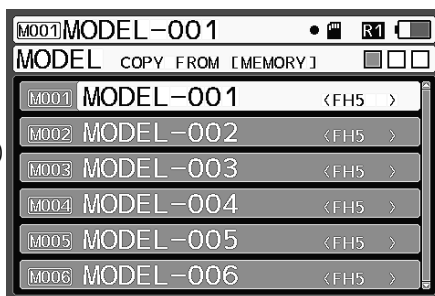
Il change selon l'opération Select.

Mémoire: 250 Mémoire: 250 Mémoire: 25
0 Mémoire: 250 Mémoire

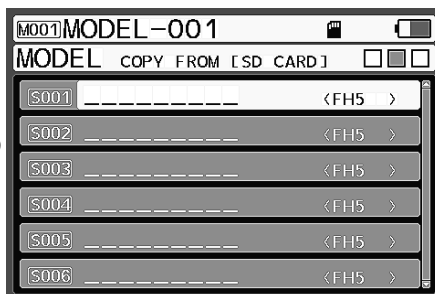


Saisissez l'opération

Memory
(Transmitter)



SD CARD



Comment utiliser chaque fonctionnalité

• C'est la fonction de la compensation (initialisation) des données de l'en-semble du modèle.

1) Sélectionnez le «MODEL» en utilisant un clavier tactile et validez en utilisant l'opération Entrée.

2) MODÈLE DE réglage

Sélectionnez «MODEL CLEAR» en utilisant le touchpad et validez en utilisant l'opération Entrée.

3) Sélectionnez les données du modèle pour effectuer la CLEAR MODEL. Les données du modèle en mémoire principale et micro SD peuvent être sélectionnées en utilisant l'opération Select.

4) Lorsque l'opération Entrée est effectuée, un message est affiché à l'écran; effectuer le modèle clair selon le message affiché.

□ À propos du mode CLEAR

• COMPLÈTE

Tous les paramètres des données du modèle sont effacés.

• SYSTÈM

E Sélectionnez le contenu de SYSTEME de données du modèle et cliquez sur

□ ÉQUIPEMEN

T CLÈS □ LISTE

DOUANIÈRE □

TÉLÉMETRIE □

TYPE AUX □ M

ODELE R

* Effacer à partir du système sélectionné ci-dessus.

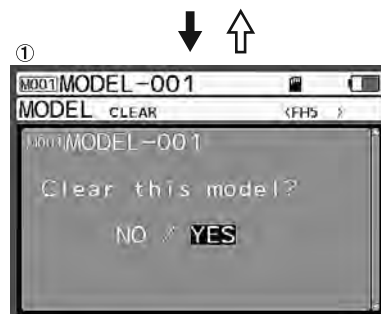
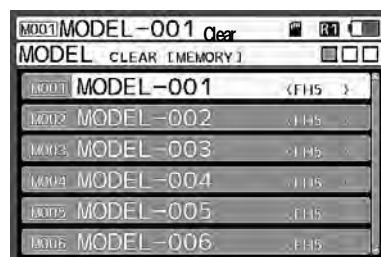
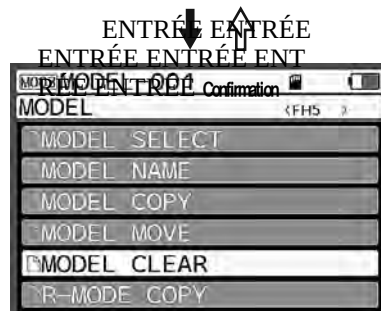
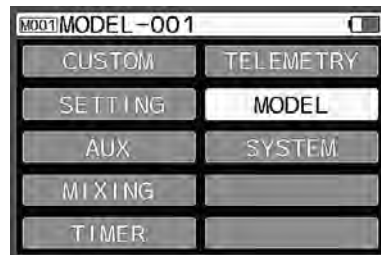
• MODEL

Seuls les paramètres et la valeur de la fonction TH AUX dans les données du modèle sont effacés.

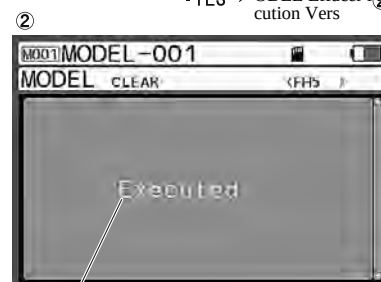
Sélectionnez-le selon l'application.

Select according to the application.

MODEL



• NO → Retour à l'écran M
• YES → ODEL Effacer l'opération Vers



Retour à l'écran <MODE
L> après avoir affiché le f
lash deux fois

MODEL

· L'ordre dans lequel les données du modèle sont disposées peut être commuté en changeant les données du modèle sélectionné vers d'autres données du modèle

1) Sélectionnez [MOVE] avec le clavier tactile et déterminez avec l'opération entrée

2) Réglage du déplacement (MOVE) Sélectionnez [MOVE] avec le clavier tactile et déterminez avec l'opération entrée

3) Sélection du déménagement

Sélectionnez le modèle à changer par le clavier tactile.

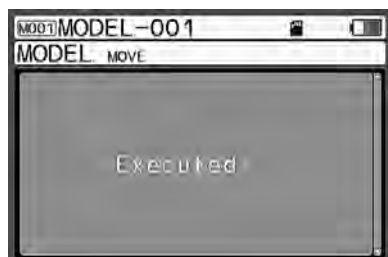
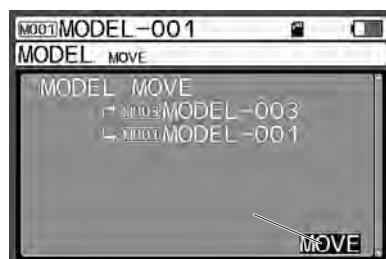
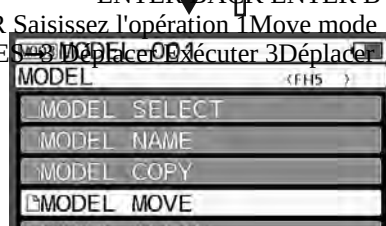
1 decision 2 Move confirmation screen • NO → Retour à 1 • YES → Déplacer

Gamme de réglage M01 ~ M250

4) Déplacez le curseur vers le modèle pour être commuté et effectuez l'opération d'entrée. Comme un message est affiché à l'écran, il fonctionne selon l'affichage et sélectionne le modèle.



ENTER BACK ENTER B



Comment utiliser chaque fonctionnalité



· Cette fonction copie les données de réglage en mode course vers un autre mode de course.

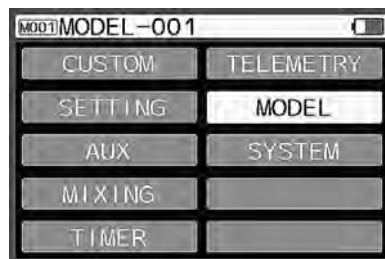
1) Sélectionner le tampon tactile [MODEL] et confirmer avec l'entée

2) Réglage de la copie en mode vitesse (R-MODE COPY)
Y) Sélectionnez [R-MODE COPY] avec le clavier tactile avec enter, e et confirmez

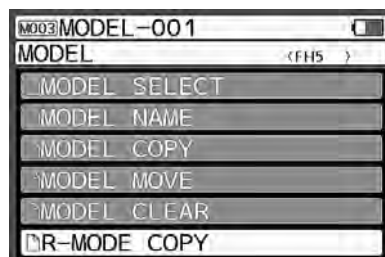
3) Sélectionnez le mode de course de destination de copie. Sélectionnez le mode de course de destination avec le touchpad.

4) Lorsque l'opération ENTER est effectuée un message sera affiché à l'écran, alors s'il vous plaît copier le mode course according to the affichage.

*Si [R-MODE] dans [SYSTEM] est OFF, le mode Racing ne sera pas



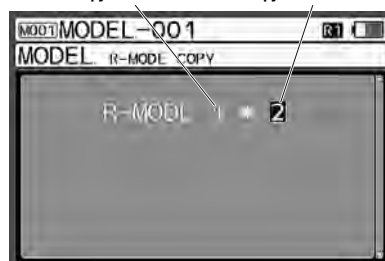
ENTER ↓ ↑ BACK



ENTER ↓ ↑ BACK

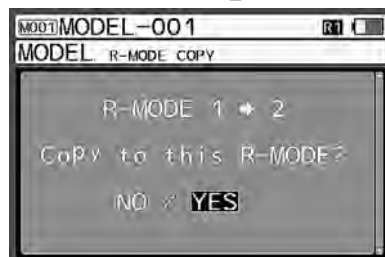
Copy source model

Copy destination model



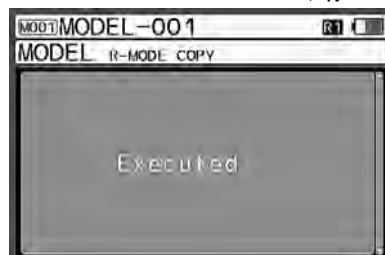
① Copy destination selection

ENTER ↓ ↑ BACK



② Copy confirmation screen

ENTER ↓
•NO → Return to ①
•YES → Transfer to ③ (Copy execution)



③ Copying

•Retour à ① après copie

SYSTÈME

C'est une fonction pour régler le système d'émetteur comme BIND, KEY ASSIGNING, CUSTOM LIST, AUX TYPE, R-MODE (mode course), SET UP.

SYSTEM

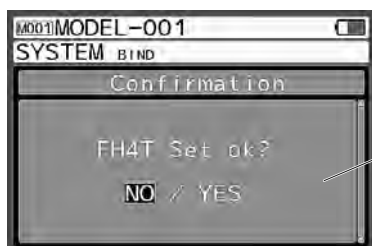
• Sélectionne la méthode de sortie selon le récepteur à utiliser, et règle le mode et lie l'émetteur et le récepteur selon le servo (analogique/numérique) et le régulateur de vitesse à utiliser.

1) Choisissez [SYSTEM] avec le clavier tactile et validez avec Entrée.

2) Sélectionnez [BIND] avec le pavé tactile et validez avec Entrée. 3) Réglage du mode RF (Mode RF: méthode de sortie des ondes radio) Réglez la méthode de sortie avec le tampon tactile. Méthode de sortie • FH5 : RX-491

- FH4T : RX-482, RX-481, RX-472, RX-471, RX-47T, RX-462, RX-461, série SV-PLUS
- FH3 : Mode pour RX-451R, RX-451, RX-381, RX-380

Par défaut FH5

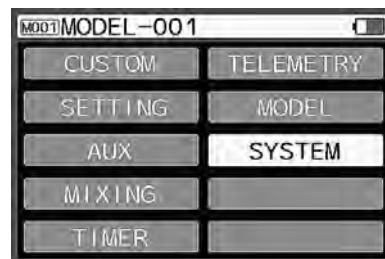


Confirmation screen

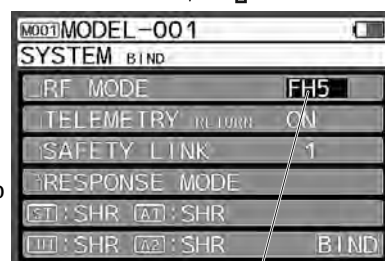
* Si vous modifiez la méthode de sortie, un message sera affiché à l'écran, veuillez le faire en fonction de l'affichage.

4) RETOUR DE TÉLÉMÉTRIE Réglage (retour télémétrie)

[Peut être réglé uniquement avec FH 5] Lors de l'utilisation d'un récepteur compatible avec FH 5, régler la transmission (données de retour) des données télémétriques du récepteur avec le tampon tactile. Plage de réglage ON/OFF Récepteur disponible par défaut sur le récepteur de TELEMETRY RETOUR : RX-491,



ENTRÉE
ENTRÉE EN RETOUR



Méthode de sortie

s'il vous plaît.

5) LIEN DE SÉCURITÉ Réglage Réglez le LIENS DE SÉCURITÉ avec le sélecteur multi. Plage de réglage 1 ~ 50 Par défaut 1

* Si vous changez de réglage de LIENS DE SÉCURITÉ après **BIND**, s'il vous plaît **BIND** Mode de réponse

- It is a function to prevent runaway etc. due to model select error. LINK Number can be set for each model.
- When model copy (FULL) is done, LINK Number is also copied.
- The Default is set to [01]. If you do not change the LINK Number, the BIND receiver will operate on all models.
- Safety link is effective only with [FH4T / FH5].

How to use each feature

BIND

SYSTEM

6) Response Mode Setting

Set the response mode of each channel with the touchpad.

※ Set the response mode of each channel according to the equipment to be used.

☑ Response mode can be set for each channel.

- Setting Range
 - NOR (Normal)
 - SHR (High Response)
 - SSR (Super Response)
 - SUR (Ultra Response)
- Default
 - SHR

※ Response mode of SUR is displayed only when setting FH5, response mode of SSR is displayed only when setting FH4T or FH5.



Please set same response setting with first M17 bind setting.

Important

- Please note that the analog servo does not work in SUR / SSR / SHR mode. If the analog servo is used in SUR / SSR / SHR mode by mistake it will not work properly and the servo will be broken so never use the analog servo in SUR / SSR / SHR mode. For digital servo (ERB, ERS series, Digital ERG series), it operates in NOR / SHR mode.
- The PGS servo operates in all response modes, and the SRG servo operates in SSR / SHR / NOR mode.
- The SUPER VORTEX / SV - PLUS series, HV - 12 STOCK SPECIAL, HV - 01 operate in SSR / SHR / NOR mode.
- In SUR / SSR / SHR mode, BL - RACER, BL - FORCE, F2000, F2200, F3000, F3300, SBL - 01, 02, 03CL does not operate. Ensure to use NOR mode.
- SV - 08, HV - 10, HV - 12, F 2500 operate in NOR / SHR mode.

7) BIND SETTING

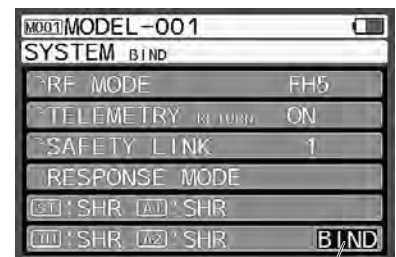
● What is BIND: The M17 transmitter has a unique ID (individual identification) number and that ID number is stored in the receiver. It works only with a set of bound transmitter and receiver.

1] After finishing the settings in the BIND menu, set the BIND using the touchpad.

2] Move the cursor to [ENTER] in the BIND menu and with enter operation, the transmitter will be in BIND mode.

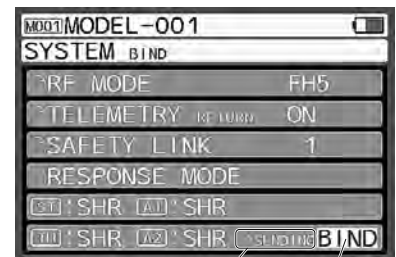
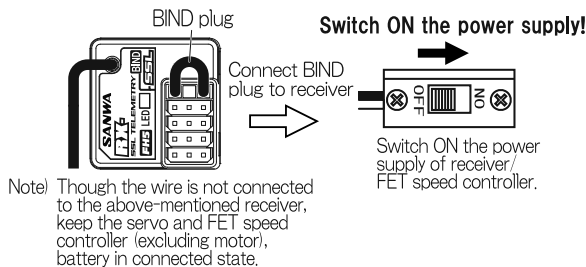
3] Connect the BIND plug to the receiver and turn on the power of the receiver.

※ PERFORM BIND WORK BY CONNECTING THE POWER SUPPLY TO THE CONNECTOR AVAILABLE AT THE TIME OF BIND. (CONNECT THE SPEED CONTROLLER TO CH2 IN CASE OF EP CAR)



ENTER

ENTER



Flash

Inverted

4) If BIND is performed correctly, LED of the receiver is slowly flashing to be rapidly flashing.

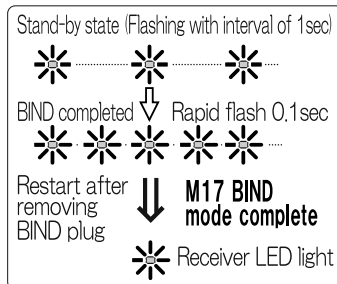
After checking rapidly flashing, please end the BIND operation of the transmitter using enter operation on the touchpad.

If BIND is performed correctly receiver LED glows.

Once the receiver LED glows confirm that the BIND operation has ended, by operating the servo etc.

※ If BIND operation cannot be performed correctly then redo from operation 2].

Receiver LED state



Warning

- BIND is not performed at the time of shipment. Always perform BIND with RX-491 or RX-493 receiver before using.
- When the receiver is purchased newly, always perform BIND in transmitter and receiver.
- When performing BIND for RX-482, RC-481, RX-472, RX-471, RX-47T, RX-462, RX-461 do it by setting RF MODE (output method) as FH4T.
- When performing BIND for RX-451, RX-451R, RX-381, RX-380 do it by setting RF MODE (output method) as FH3.
- If the type of receiver and MODULATION setting is wrong, BIND setting cannot be done hence take care.
- RX-481 and RX-471 operate in any of the modes FH4T and FH3 but in order to exhibit the future performance of receiver use it in FH4T.
- When settings in BIND menu and response mode settings (SUR/SSR/SHR/NOR) of the channel are done after performing BIND, perform BIND again. If re-BIND is not performed the settings changes are not reflected.

● RX-491, RX-493 Dual ID

• Only 1 receiver ID (Identification number) can be stored in the conventional receiver of 2.4GHz. However, it is possible to store 2 IDs in RX-491 or RX-493. It is possible to combine M17 in which the driver is matched with the settings and position of individual preference like endurance race etc.

It is possible to operate with 2 bound receivers by storing (BIND) the ID of 2 peculiar transmitters to the receivers. (Note: 2 transmitters cannot be simultaneously operated.) The corresponding transmitter is M17 only.

• The neutral position of the throttle and operation amount may vary depending on individual transmitter. The setting values of the transmitter may not be the same depending on the combination of the bound transmitter. Adjust with each transmitter according to the linkage of the car body.

• Always perform fail-safe setting with each transmitter.

• For all RF MODE and response mode of two M17 to be bound, it should be the same. If it is not the same setting, then it is not possible to perform BIND with 2 transmitters.

※ If the transmitter of a different setting is bound as the second transmitter, the ID (identification number) of M17 that was bound to the first unit is erased, and it is overwritten.

※ When BIND of the third machine is performed, the ID of the first M17 is erased.

1] Regarding BIND setting of the second M 17

The basic operation method is the same as the operation which is bound to the first machine.

Set the RF MODE and response mode as the same setting

2] When the cursor is moved to [BIND] in the BIND menu and enter operation is performed, the transmitter is in the BIND mode.

3] Connect the BIND/ SSL port plug to the receiver and turn on the power of the receiver.

4] When BIND is done correctly, the slow blinking of the LED receiver changes to medium speed blinking. When it changes to medium speed blinking, unplug the BIND plug, exit the BIND mode of the receiver and then reboot the receiver. Exit the BIND mode of the transmitter with the enter operation of the touch pad/ back operation. When BIND is correctly done, the LED receiver will turn on. When the LED receiver turns on, confirm the exit of the BIND by operating the servo, etc.

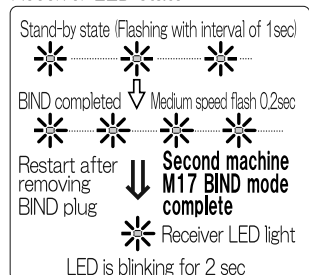
※ If BIND cannot be performed properly, try again from the 2] operation.

※ Dual ID operation can be check receiver LED is blinking for 2 second.



Please set same response setting with first M17 bind setting.

Receiver LED state



Comment utiliser chaque fonctionnalité

SYSTÈME

□ Fonction et parage (augmentation ou diminution de la valeur définie de la fonction) peuvent être assignés à l'interrupteur (SW 1 à 3), parage (TRM 1 à 5) et DIAL de l'émetteur, la fonction peut être activée/OFF et l a valeur définie peut être modifiée pendant son fonctionnement.

Function that are assigned to switch and trim at the time factory shipment

TRIM1: Steering trim (TRM-ST)

TRIM2: Throttle trim (TRM-TH)

TRIM3: Dual rate ST (D/R-ST)

TRIM4: (ENTER/BACK)

TRIM5: Dual rate BR (D/R-BR)

SW1: Timer (TIMER)

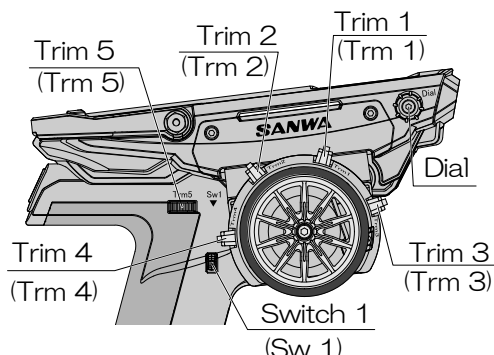
SW2: Select (SELECT)

SW3: Custom (CUSTOM)

DIAL: Cursor

Switch 2
(Sw 2)

Switch 3
(Sw 3)



CLÉS ASSIGNÉS SW

□ La fonction peut être assignée aux commutateurs d'émetteur (SW1, SW2, SW3) et la fonction peut être activée/OFF pendant son fonctionnement.

1) Sélectionnez [Système] en utilisant le touchpad et validez-le par l'opération Entrée. 2) Choisissez [KEY ASSIGN] en utilisant le touchpad et validez-le par l'opération Entrée. 3) Réglage de l'interrupteur (SW1/SW2/SW3) Effectuez l'opération d'entrée dans [SW] et définissez la fonction à assigner à l'interrupteur en utilisant l'opération de mise à niveau/descente.

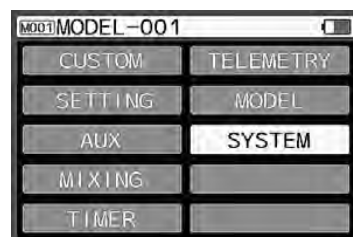
Gamme de réglage

Switch	Assignable functions
SW1 SW2	OFF, ALB, OFFSET, AUX1, AUX2, LAR, INT1, INT2, DOWN, GMX, GMX1~5, VOICE, SELECT, CUSTOM, RMODE
SW3	OFF, ALB, OFFSET, AUX1, AUX2, GMX, GMX1~5, KEYLOCK, CUSTOM, ALT

*C-MIX: Fonctionnement par lots pour C-MIX1~ C-MIX5

Valeur par défaut SW1:LAP S

W2:SELECT SW3:CUSTOM



ENTRÉE ↓ ↑

4) Réglage du mode

Vous pouvez configurer l'opération de commutation, mais dans certains cas, vous ne pouvez pas effectuer les paramètres selon la fonction à attribuer.

- Réglage de la page TOGGLE (Commander à ON/OFF chaque fois qu'il est pressé)

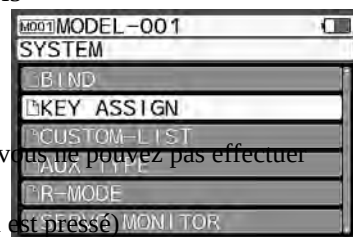
PUSH (ON seulement lorsqu'il est pressé)

VOIX (TEMP1/TEMP2/VOLT/ALL)

SELECT (NOR/REV)

R-MODE (UP/DOWN)

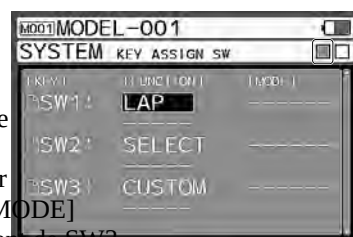
KEYLOCK/ALT (SW/TRM/ALL)



ENTER ↓ ↑ BACK

Le paramètre par défaut est [CUSTOM]. Appuyez sur SW3 lors de l'allumage émetteur. Ce sera le menu personnalisé.

* Vous pouvez attribuer une autre fonction à SW1/SW2, TRM1-5, et Dial par réglage [ALT] sur SW3. Sur la page de commutation peut être définie par [MODE] mise en place. Vous pouvez changer la fonction assignée par le fonctionnement de SW3.



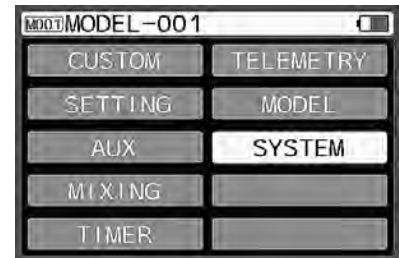
TRIME CLÉS

• La valeur de chaque fonction peut être changée entre les garnitures 1 et 5 en utilisant le cadran. □ Dans ST EP, le réglage de la largeur de variation peut être réglé par une seule opération de réglage du temps et la direction de fonctionnement peut également être réglée par REV.

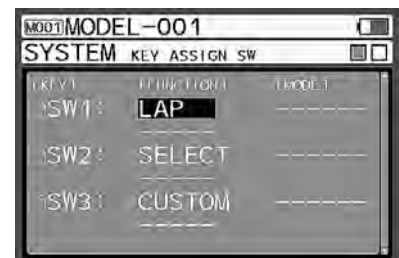
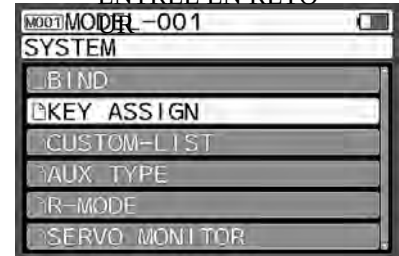
- 1) Sélectionnez « Système » en utilisant le touchpad et validez-le par l'opération Entrée.
- 2) Sélectionnez 'KEY ASSIGN' à l'aide du touchpad, basculez vers 'TRIM' par l'opération sélectionnée, sélectionnez l'élément à définir et validez-le en entrant l'opération.
- 3) Réglage TRIM (TRM1/TRM2/TRM3/TRM4/TRM5)

Sélectionnez «TRM» dont le réglage doit être modifié et définissez la fonction à attribuer en utilisant l'opération touchpad.

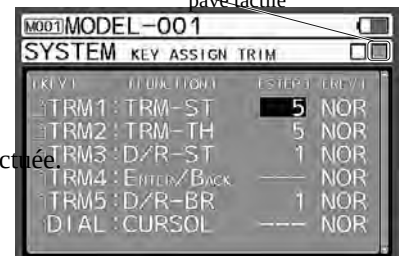
Trim	Functions which can be assigned
TRM1	OF, TRMST, TRMTH, TRMA1, TRMA2, DRST, DRTH, DRBR, DRAH, DRAI, DRA21, DRA2, SPS1FV1D, SPS1FV2, SPS1FV3, SPS1FV4, SPS1FV5, SPS1FV6, SPS1FV7, SPS1FV8, SPS1FV9, SPS1FV10, SPS1FV11, SPS1FV12, SPS1FV13, SPS1FV14, SPS1FV15, SPS1FV16, SPS1FV17, SPS1FV18, SPS1FV19, SPS1FV20, SPS1FV21, SPS1FV22, SPS1FV23, SPS1FV24, SPS1FV25, SPS1FV26, SPS1FV27, SPS1FV28, SPS1FV29, SPS1FV30, SPS1FV31, SPS1FV32, SPS1FV33, SPS1FV34, SPS1FV35, SPS1FV36, SPS1FV37, SPS1FV38, SPS1FV39, SPS1FV40, SPS1FV41, SPS1FV42, SPS1FV43, SPS1FV44, SPS1FV45, SPS1FV46, SPS1FV47, SPS1FV48, SPS1FV49, SPS1FV50, SPS1FV51, SPS1FV52, SPS1FV53, SPS1FV54, SPS1FV55, SPS1FV56, SPS1FV57, SPS1FV58, SPS1FV59, SPS1FV60, SPS1FV61, SPS1FV62, SPS1FV63, SPS1FV64, SPS1FV65, SPS1FV66, SPS1FV67, SPS1FV68, SPS1FV69, SPS1FV70, SPS1FV71, SPS1FV72, SPS1FV73, SPS1FV74, SPS1FV75, SPS1FV76, SPS1FV77, SPS1FV78, SPS1FV79, SPS1FV80, SPS1FV81, SPS1FV82, SPS1FV83, SPS1FV84, SPS1FV85, SPS1FV86, SPS1FV87, SPS1FV88, SPS1FV89, SPS1FV90, SPS1FV91, SPS1FV92, SPS1FV93, SPS1FV94, SPS1FV95, SPS1FV96, SPS1FV97, SPS1FV98, SPS1FV99, SPS1FV100, SPS1FV101, SPS1FV102, SPS1FV103, SPS1FV104, SPS1FV105, SPS1FV106, SPS1FV107, SPS1FV108, SPS1FV109, SPS1FV110, SPS1FV111, SPS1FV112, SPS1FV113, SPS1FV114, SPS1FV115, SPS1FV116, SPS1FV117, SPS1FV118, SPS1FV119, SPS1FV120, SPS1FV121, SPS1FV122, SPS1FV123, SPS1FV124, SPS1FV125, SPS1FV126, SPS1FV127, SPS1FV128, SPS1FV129, SPS1FV130, SPS1FV131, SPS1FV132, SPS1FV133, SPS1FV134, SPS1FV135, SPS1FV136, SPS1FV137, SPS1FV138, SPS1FV139, SPS1FV140, SPS1FV141, SPS1FV142, SPS1FV143, SPS1FV144, SPS1FV145, SPS1FV146, SPS1FV147, SPS1FV148, SPS1FV149, SPS1FV150, SPS1FV151, SPS1FV152, SPS1FV153, SPS1FV154, SPS1FV155, SPS1FV156, SPS1FV157, SPS1FV158, SPS1FV159, SPS1FV160, SPS1FV161, SPS1FV162, SPS1FV163, SPS1FV164, SPS1FV165, SPS1FV166, SPS1FV167, SPS1FV168, SPS1FV169, SPS1FV170, SPS1FV171, SPS1FV172, SPS1FV173, SPS1FV174, SPS1FV175, SPS1FV176, SPS1FV177, SPS1FV178, SPS1FV179, SPS1FV180, SPS1FV181, SPS1FV182, SPS1FV183, SPS1FV184, SPS1FV185, SPS1FV186, SPS1FV187, SPS1FV188, SPS1FV189, SPS1FV190, SPS1FV191, SPS1FV192, SPS1FV193, SPS1FV194, SPS1FV195, SPS1FV196, SPS1FV197, SPS1FV198, SPS1FV199, SPS1FV200, SPS1FV201, SPS1FV202, SPS1FV203, SPS1FV204, SPS1FV205, SPS1FV206, SPS1FV207, SPS1FV208, SPS1FV209, SPS1FV210, SPS1FV211, SPS1FV212, SPS1FV213, SPS1FV214, SPS1FV215, SPS1FV216, SPS1FV217, SPS1FV218, SPS1FV219, SPS1FV220, SPS1FV221, SPS1FV222, SPS1FV223, SPS1FV224, SPS1FV225, SPS1FV226, SPS1FV227, SPS1FV228, SPS1FV229, SPS1FV230, SPS1FV231, SPS1FV232, SPS1FV233, SPS1FV234, SPS1FV235, SPS1FV236, SPS1FV237, SPS1FV238, SPS1FV239, SPS1FV240, SPS1FV241, SPS1FV242, SPS1FV243, SPS1FV244, SPS1FV245, SPS1FV246, SPS1FV247, SPS1FV248, SPS1FV249, SPS1FV250, SPS1FV251, SPS1FV252, SPS1FV253, SPS1FV254, SPS1FV255, SPS1FV256, SPS1FV257, SPS1FV258, SPS1FV259, SPS1FV260, SPS1FV261, SPS1FV262, SPS1FV263, SPS1FV264, SPS1FV265, SPS1FV266, SPS1FV267, SPS1FV268, SPS1FV269, SPS1FV270, SPS1FV271, SPS1FV272, SPS1FV273, SPS1FV274, SPS1FV275, SPS1FV276, SPS1FV277, SPS1FV278, SPS1FV279, SPS1FV280, SPS1FV281, SPS1FV282, SPS1FV283, SPS1FV284, SPS1FV285, SPS1FV286, SPS1FV287, SPS1FV288, SPS1FV289, SPS1FV290, SPS1FV291, SPS1FV292, SPS1FV293, SPS1FV294, SPS1FV295, SPS1FV296, SPS1FV297, SPS1FV298, SPS1FV299, SPS1FV300, SPS1FV301, SPS1FV302, SPS1FV303, SPS1FV304, SPS1FV305, SPS1FV306, SPS1FV307, SPS1FV308, SPS1FV309, SPS1FV310, SPS1FV311, SPS1FV312, SPS1FV313, SPS1FV314, SPS1FV315, SPS1FV316, SPS1FV317, SPS1FV318, SPS1FV319, SPS1FV320, SPS1FV321, SPS1FV322, SPS1FV323, SPS1FV324, SPS1FV325, SPS1FV326, SPS1FV327, SPS1FV328, SPS1FV329, SPS1FV330, SPS1FV331, SPS1FV332, SPS1FV333, SPS1FV334, SPS1FV335, SPS1FV336, SPS1FV337, SPS1FV338, SPS1FV339, SPS1FV340, SPS1FV341, SPS1FV342, SPS1FV343, SPS1FV344, SPS1FV345, SPS1FV346, SPS1FV347, SPS1FV348, SPS1FV349, SPS1FV350, SPS1FV351, SPS1FV352, SPS1FV353, SPS1FV354, SPS1FV355, SPS1FV356, SPS1FV357, SPS1FV358, SPS1FV359, SPS1FV360, SPS1FV361, SPS1FV362, SPS1FV363, SPS1FV364, SPS1FV365, SPS1FV366, SPS1FV367, SPS1FV368, SPS1FV369, SPS1FV370, SPS1FV371, SPS1FV372, SPS1FV373, SPS1FV374, SPS1FV375, SPS1FV376, SPS1FV377, SPS1FV378, SPS1FV379, SPS1FV380, SPS1FV381, SPS1FV382, SPS1FV383, SPS1FV384, SPS1FV385, SPS1FV386, SPS1FV387, SPS1FV388, SPS1FV389, SPS1FV390, SPS1FV391, SPS1FV392, SPS1FV393, SPS1FV394, SPS1FV395, SPS1FV396, SPS1FV397, SPS1FV398, SPS1FV399, SPS1FV400, SPS1FV401, SPS1FV402, SPS1FV403, SPS1FV404, SPS1FV405, SPS1FV406, SPS1FV407, SPS1FV408, SPS1FV409, SPS1FV410, SPS1FV411, SPS1FV412, SPS1FV413, SPS1FV414, SPS1FV415, SPS1FV416, SPS1FV417, SPS1FV418, SPS1FV419, SPS1FV420, SPS1FV421, SPS1FV422, SPS1FV423, SPS1FV424, SPS1FV425, SPS1FV426, SPS1FV427, SPS1FV428, SPS1FV429, SPS1FV430, SPS1FV431, SPS1FV432, SPS1FV433, SPS1FV434, SPS1FV435, SPS1FV436, SPS1FV437, SPS1FV438, SPS1FV439, SPS1FV440, SPS1FV441, SPS1FV442, SPS1FV443, SPS1FV444, SPS1FV445, SPS1FV446, SPS1FV447, SPS1FV448, SPS1FV449, SPS1FV450, SPS1FV451, SPS1FV452, SPS1FV453, SPS1FV454, SPS1FV455, SPS1FV456, SPS1F



ENTRÉE ↓ ENTRÉE
ENTRÉE EN RETO ↑



Sélectionnez TRIM en défilant vers la droite sur le pavé tactile



Gamme de réglage

Valeur initiale	TR1: TRM-ST (Taille de direction)
	TR2: TRM-TH (parures de gaz)
	TR3: D/R-ST (Taux double)
	TR4: ENTRER/BACK(Entrer/Retourner)
	TR5: D/R-BR (Taux double)
	DIAL: CURSOR (Cursor)

- #### 4) Réglage de l'étape (STEP)

Réglez la variation qui fonctionne par l'opération de coupe unique.
Sélectionnez le «STEP» en utilisant le touchpad, validez-le en entrant
l'opération et définissez la variation.

Gamme de réglage	1 ~ 100
------------------	---------

Valeur initiale	5
-----------------	---

- ## 5) Réglage de la direction d'opération

Réglez la direction de l'opération lorsque l'opération de coupe est effectuée.

Sélectionnez «REV» en utilisant le touchpad, validez-le par l'opération Entrée et définissez la direction d'opération.

Portée de réglage NOR/REV

Valeur initiale NOR

(Voix - Demande) : Si l'émetteur est réglé sur TRM1-5 ou DIAL, il peut lire les données à haute voix comme des données télémétriques.

CURSOR : Si vous définissez à TRM1-5 ou Dial, il peut s'agir d'une opération de curseur en déplaçant, en augmentant, en diminuant les valeurs.

Comment utiliser chaque fonctionnalité

SYSTÈME

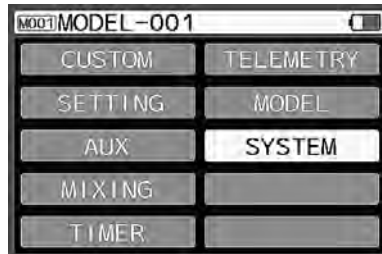
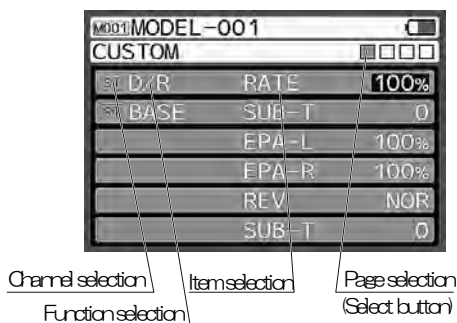
· Le menu désiré peut être construit en définissant dans la liste personnalisée le menu qui doit être utilisé fréquemment. Une liste personnalisée peut être créée dans chaque mémoire modèle et une liste de 4 pages peut être créée. · Le menu défini dans la liste personnalisée peut être utilisé sur mesure.

1) Choisissez [SYSTEM] en utilisant le tampon tactile et validez-le par l'opération Entrée.

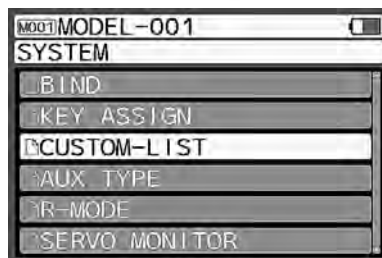
2) Sélectionnez [CUSTOM-LIST] en utilisant le tampon tactile et validez-le par l'opération Entrée.

3) Réglage de la liste personnalisée

Effectuez les réglages du canal/fonction/élément en utilisant l'opération de pad tactile. 6 fonctions sont assignées en 1 page.



ENTRÉE ↓ ↑



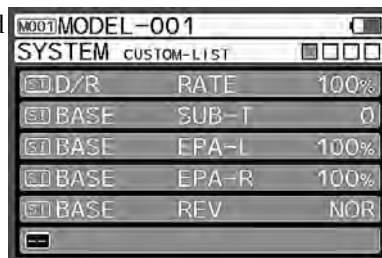
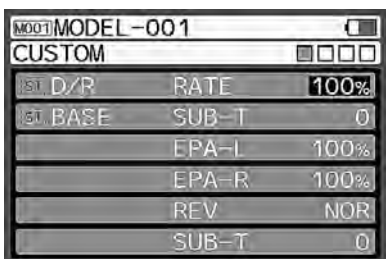
ENTER ↓ ↑ BACK

La liste personnalisée est établie au préalable selon le type. Personnalisez la liste personnalisée comme désiré.

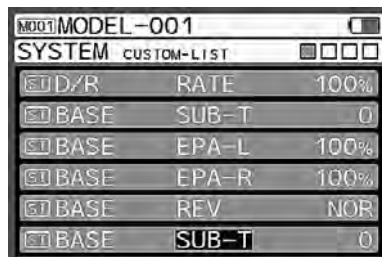
* Selon la fonction/l'élément il y a des choses qui ne peuvent pas être définies dans une liste personnalisée, donc prenez soin.



ENTRÉE ↓ ↑



Configuration de la liste personnalisée



* Si vous définissez [CUSTOM] dans un switch ou une garniture par KEY ASSIGN, il peut être raccourci pour un menu personnalisé. (Le paramètre par défaut KEY ASSIGN est [CUSTOM] Si appuyez et maintenez l'opération d'entrée, le réglage du canal définira « [-] ». Si elle n'a pas été attribuée sur [CUSTOM-LIST], elle sautera dans le menu CUSTOM.

SYSTÈME

· C'est une fonction de réglage du fonctionnement d'AUX1, AUX2 (3ch, 4ch)

- 1) Sélectionnez «System» en utilisant le pad tactile et validez-le par l'opération Entrée.
- 2) Sélectionnez 'AUX TYPE' en utilisant le tampon tactile et validez-le par l'opération Entrée.
- 3) Le réglage du TYPE AUX est effectué à l'aide du tampon tactile

Gamme de réglage

TYPE	MODE
STEP	1/2/5/10/20/25/50/100
POINT	2/3/4/5/6
4WS	2mode/3mode/4mode
MOA	1/2/5/10/20/25/50/100
BR-MIX	---
DUAL-ST	---
BOAT	1/2/5/10/20/25/50/100
CODE5	USER/SVZ/SVD
CODE10	USER/SV-Gen2(AUX1)/PGS(AUX2)

Valeur initiale AUX1 : MODE D'ÉTAPE : 5
AUX2 : MODE D'ÉTAPE : 5

* Lorsque vous définissez AUX TYPE en CODE 5/CODE 10, vous pouvez modifier les paramètres de l'appareil correspondant de l'émetteur. Les régulateurs de vitesse et la série SGS-01C/SGS-01D tels que SUPER VORTEX ZERO/TYPE-D et SV-PLUS ZERO/TYPE-D seront changés en équipements compatibles avec CODE 5, et PG S servo/SUPER VORTEX Gen 2 PRO/Gen 2/STOCK sera changé en équipements compatibles avec CODE 10.

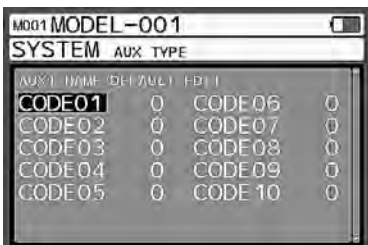
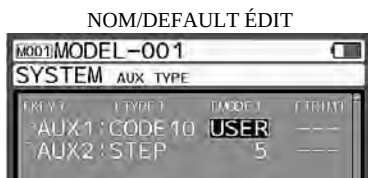
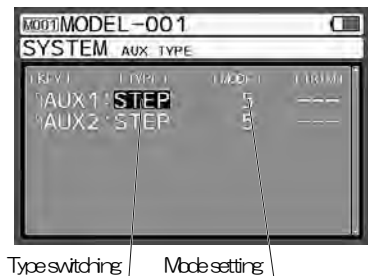
* Lorsque le réglage du TYPE AUX est réglé sur CODE 5/CODE 10, ne connectez aucun autre dispositif qui ne correspond pas à AUX 1, AUX 2 (3ch, 4ch) du récepteur. Si vous connectez un appareil non compatible, l'appareil sera endommagé.

* Voir la page 44 pour POINT AUX et la page 49 pour CODE AUX.

* Lorsque le MODE est réglé sur USER avec CODE5/CODE10, vous pouvez enregistrer librement le nom de chaque article.

Veuillez entrer à [USER] à [MODE] dans [TYPE AUX], passer au menu [NAME/DEFAULT EDIT].

[NAME] sera modifié après le menu [NAME/DEFAULT EDIT]. Les données modifiées [NAME] reviendront au paramètre par défaut avec l'opération d'entrée en attente.



* Peut définir Nom sur CODE01-10 par la fonction NAME/DEFAULT EDIT

Comment utiliser chaque fonctionnalité



· C'est une fonction pour ajuster les caractéristiques de course de la voiture RC en changeant le mode de course de sorte que la fonction correspondant au mode de course puisse répondre aux changements dans la voiture RC et les conditions de route.

· Pour chaque mémoire de modèle, la fonction correspondant au mode course peut avoir les valeurs définies pour R1 à R5 séparément, et il peut être commuté sur le commutateur assigné pendant le voyage.

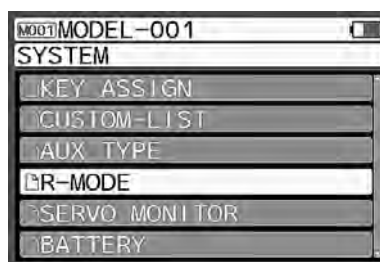
· Dans le réglage par défaut, le fonctionnement ON/OFF du R-MODE n'est pas assigné au commutateur.

1) Choisissez [SYSTEM] à l'aide du tampon tactile et validez en entrant l'opération.



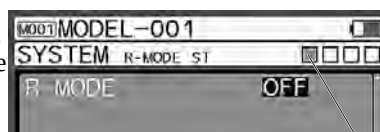
2) Sélectionnez [R-MODE] à l'aide du tampon tactile et validez en entrant l'opération.

ENTRE ↓ ↑



ENTER ↓ ↑ BACK

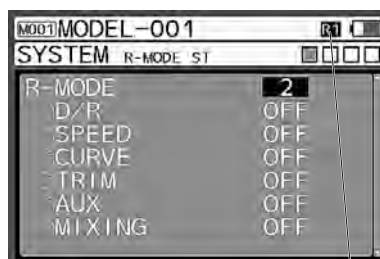
4) Fixez la fonction du R-MODE sur le commutateur pour que vous puissiez changer le mode de course en effectuant des opérations pendant le voyage. Il est possible de changer de levier ou de basculer en utilisant la fonction Assign. (P81, 82)



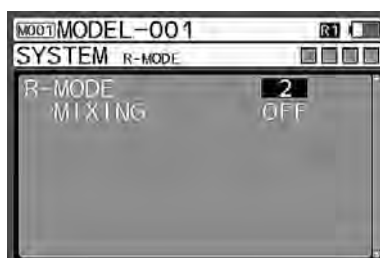
Sélection du canal

* Réglage en fonction de la modification des réglages SUPER VORTEX, de l'usure des pneus et de l'évolution des conditions routières.

R-DELAY est en train de changer lentement pour la position du servo dans le cas d'un R-MODE mouvant est de changer beaucoup de position du servo.



Marque du mode course



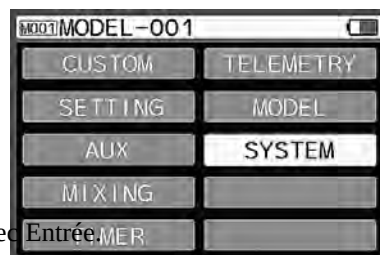
SYSTEM

· Le fonctionnement de sortie du servo de chaque canal est affiché sous forme de graphique à barres, et le fonctionnement du servo peut être pratiquement confirmé. □ La condition d'exploitation sera facile à comprendre lors du réglage des fonctions telles que exponentielle et ARC en utilisant cette fonction.

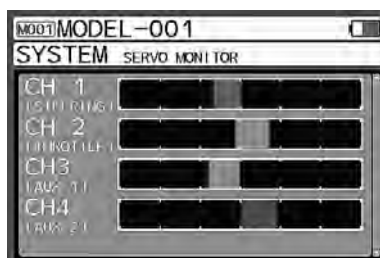
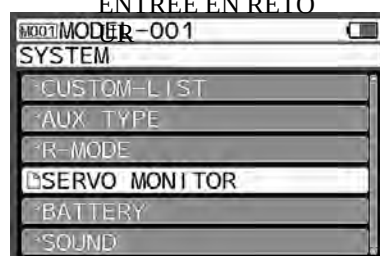
1) Choisissez [SYSTEM] avec le clavier tactile et validez avec Entrée.

2) Sélectionnez [SERVO MONITOR] avec le clavier tactile et validez avec Entrée.

3) Depuis que l'écran d'affichage de l'opération est affiché avec l'entrée opération, vérifiez l'opération avec le graphique à barres.



ENTRÉE
ENTRÉE
ENTRÉE EN RETO



Comment utiliser chaque fonctionnalité

SYSTÈME

- Vous pouvez modifier les paramètres de tension de l'alarme de batterie de l'émetteur.
- Les réglages d'alarme peuvent simplement être effectués en sélectionnant le Type [Li-Pox1 (polymère de lithium), CUSTOM].
- * Lorsque vous sélectionnez personnalisé par Type, vous pouvez définir l'ALERT VOLT pour régler la tension à laquelle l'alarme démarre et LIMIT VOLT pour une tension limite inférieure.
- TH SLOW (Throttle lent) est une fonction qui limite la quantité de fonctionnement sur le côté haute des gaz (40%) lorsque la tension de la batterie de l'émetteur atteint la tension de LIMIT VOLT. (Fail safe fonction) lorsque vous atteignez le VOLT ALERT, la quantité d'opération sur les gaz à haut niveau sera de 80%.

1) Choisissez [SYSTEM] en utilisant le tampon tactile et décidez par l'opération d'entrée.

2) Sélectionnez [BATTERY] en utilisant le pad tactile et décidez par l'opération d'entrée.

3) Paramètres de type (TYPE) Définissez le type (TYPE) correspondant à la batterie utilisée par le tampon tactile.

Gamme de réglage Li-Pox1 (polymère de lithium)

DOUANE (Douane): ALERTE VOLT 3.0 ~5.0v

LIMIT VOLT 2.7 ~5,0v

Valeur par défaut Li-Pox1 (polymère de lithium)

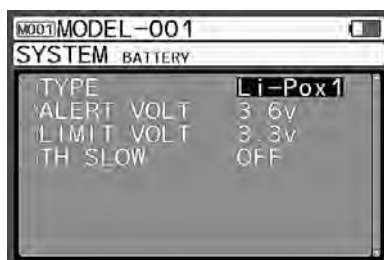
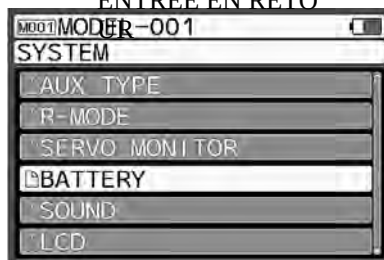


Attention

· Au moment d'utiliser la cellule Li-Po, si ALERT VOLT et LIMIT VOLT sont abaissés et utilisés par Custom, il est possible que la batterie Li-Po soit endommagée. N'utilisez pas la fonction personnalisée lorsque vous utilisez une batterie Li-Po originale de Sanwa.



ENTRÉE
ENTRÉE EN RETO



SYSTEM

· Vous pouvez définir le fonctionnement de la clé, la taille, le son de fonctionnement de l'interrupteur, les performances du vibromasseur pendant le fonctionnement.

1) Choisissez [SYSTEM] en utilisant le tampon tactile et décidez par l'opération Entrée.

2) Sélectionnez [SOUND] en utilisant un tampon tactile et décidez par l'opération Entrée.

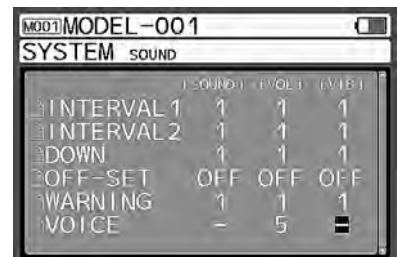
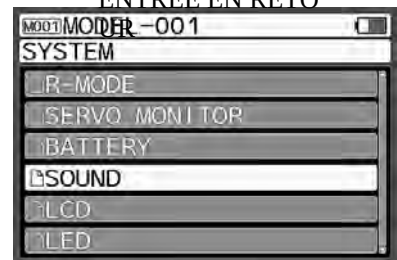
3) Son et volume, paramètres vibrateurs

Vous pouvez changer de son (qualité sonore) et de volume (volume sonore), paramètre avec l'opération Select.

Sélectionnez les éléments pour lesquels les paramètres doivent être modifiés puis ajustez.



ENTRÉE
ENTRÉE
ENTRÉE EN RETO



Définir les éléments CLIQUE-KEY TLM1
TLM2 VOLT LAP IN
TERVAL 1 INTERVAL 2 DOWN OFFSET WARNING
VOICE □ Réglage de la portée SOUND:1 ~9
VOLUME:0 ~5 VIBRATION:0 ~5
Valeur par défaut CLIQUE-KEY:SOUND 1/VOL
4/VIB 3 TLM1:SOUND 2/VOL 4/VIB 0 TLM2:SO
ND 3/VOL 4/VIB 0 VOLT:SOUND 4/VOL 4/VIB
0 LAP:SOUND 5/VOL 4/VIB 0 INT
ERVALEUR 1:SONDE 6/VOL 4/VIB 0 INTERNAL
2:SONDE 7/VOL 4/VIB 0 DOWN:SOUND 8/VOL
4/VIB 0 OFFSET:SOUND 1/VOL 4/VIB 0 WARNING:SOUND
9/VOL 4/VIB 0 VOIX:SOUND --/VOL 4/VIB -- - Les paramètres
de la voix sont uniquement pour VOLUME.

Comment utiliser chaque fonctionnalité

· Vous pouvez régler la luminosité (lumière/obscurité) de l'écran LCD (cristal liquide) et le mode lumière du rétroéclairage

1) Sélectionnez [SYSTEM] en utilisant un tampon tactile et décidez par l'opération Entrée.

2) Sélectionnez [LCD] en utilisant un tampon tactile et décidez par l'opération Entrée.

3) Réglez la luminosité (lumière/obscurité) de l'écran LCD (cristal liquide) et le mode lumière (temps d'éclairage) du rétroéclairage

Définir les éléments BRIGHT (Brightness du cristal liquide) MODE LUMIÈRE (mode feux de marche arrière) TEMPS LUMIÈRE (Heure des feux de marche arrière)

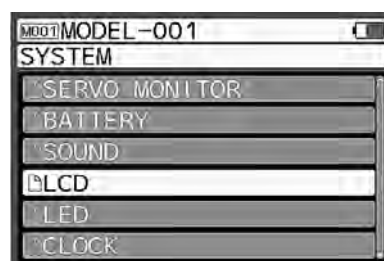
Gamme de réglage VOLUME: 1 ~ 10 MODE LUMIÈRE: TEMPS LUMIÈRE CLÉS/ALVIERS: 1 ~ 30s

- Oui. Valeur par défaut BRIGHT: 8 LIGHT-MODE: CLÉS LIGHT-TIME: 10sec

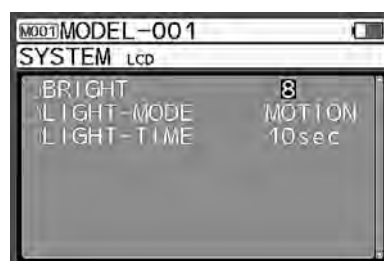
[MOTION] de LIGHT-MODE allume le rétroéclairage en sensibilisant le capteur de mouvement dans l'émetteur opération clé. [KEY-ON] allume le rétroéclairage par opération clé. Le rétroéclairage s'allume tous les jours.



ENTRÉE ↓ ↑



ENTER ↓ ↑ BACK



SYSTÈME

• Pour effectuer le mode de fonctionnement de LED et les réglages de luminosité (lumière/obscurité).

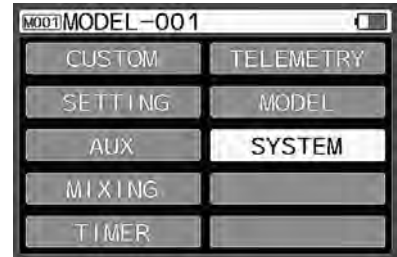
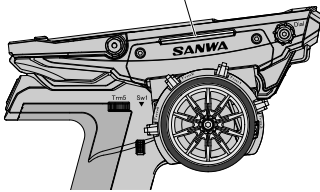
1) Sélectionnez [SYSTEM] en utilisant un tampon tactile et décidez par l'opération Entrée. 2) Sélectionnez [LED] en utilisant le pad tactile et décidez par l'opération Entrée. 3) Réglez la LED en mode fonctionnement et luminosité (lumière/obscurité).

Définir les éléments MODE (mode d'exploitation)
BRUIT (Brillance LED)

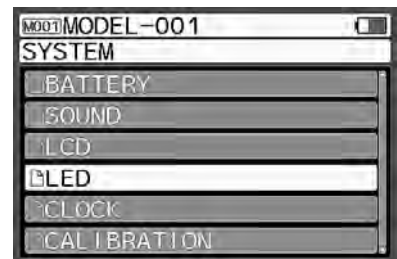
Gamme de réglage MODÈLE: WAVE/ALWAYS/OFF
VOLUME: 1~10
Le réglage BRIGHT se réfère à la luminosité pour
Toujours

- Oui. Valeur par défaut MODE: WAVE

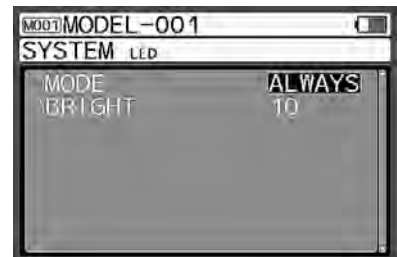
Function LED



ENTRÉE ↓ ↑



ENTRÉE ↓ ↑



* Normalement, la LED émet de la lumière selon les réglages de LED MODE. Cependant, la fonction LED clignote en synchronisant avec diverses fonctions pendant le fonctionnement telles que ALB ou OFFSET etc ou une alerte de batterie ou de télémétrie basse.

[WAVE] est l'éclairage comme motif ondulé. [ALWAYS] est de continuer à allumer la LED ou d'éteindre la LED.

* Même si LED MODE est [OFF], fonction LED sera clignotant lorsque d'autres fonctions comme ALB, OFFSET, Basse Batterie, ou Telemetry Alart fonctionne.

Comment utiliser chaque fonctionnalité

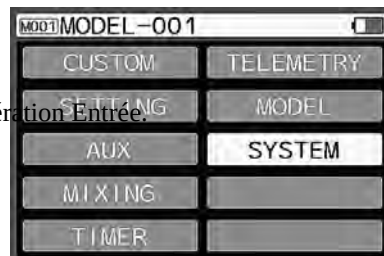
SYSTEM

· C'est le menu pour gérer le calendrier, l'affichage de l'horloge et le temps d'utilisation sur l'écran supérieur.
□ Il y a [ON TIME1] qui est le temps de remplacement pour la batterie ou le temps de réinitialisation pour la charge et [ON TIME 2] qui est destiné à la révision du corps principal.

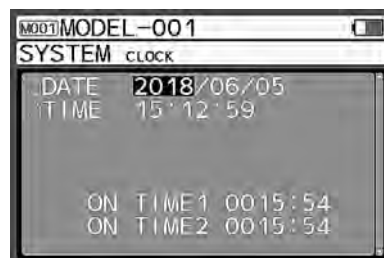
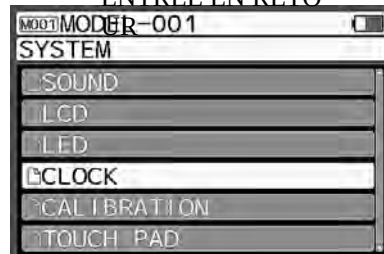
1) Choisissez [SYSTEM] en utilisant le tampon tactile et décidez par l'opération Entrée.

2) Sélectionnez [CLOCK] en utilisant le pad tactile et décidez par l'opération Entrée.

3) Définissez la fonction CLOCK en utilisant un tampon tactile. Les réglages pour calendrier et horloge sont effectués. Cependant, faites les réglages sans échec puisque les réglages de l'horloge sont nécessaires même pour la gestion des données de journal, etc.



ENTRÉE ↓ ENTRÉE
ENTRÉE EN RETO ↑



SYSTÈME

• Dans certains cas, la position neutre ou l'angle de fonctionnement peut être dévié par usure des pièces mécaniques internes en raison du temps d'utilisation. Dans ce cas, la correction de la position neutre et de l'angle de fonctionnement de la direction et des gaz peut être corrigée par étalonnage.

* Lorsque la fonction de réglage de l'angle du gouvernail est utilisée, étalonner le volant sans défaillance.

* Lorsque l'étalonnage est effectué, confirmer le réglage de la position neutre, EPA de toute la mémoire du modèle.

1) Sélectionnez [SYSTEM] à l'aide du touchpad et décidez en entrant l'opération.

2) Sélectionnez [CALIBRATION] en utilisant le touchpad et décidez en entrant l'opération.

3) Sélectionnez le canal à étalonner à l'aide du touchpad et décidez en entrant.

4) Lorsque l'on choisit [STEERING], le volant est entièrement actionné du côté gauche, du côté droit après l'entrée en service à l'état neutre.

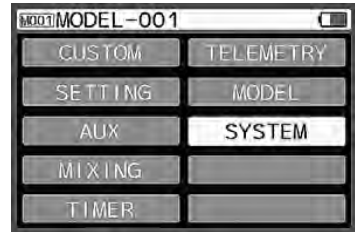
5) Puisque [OK] est affiché dans la largeur numérique de NEUT/LEFT/DROITE entrée dans la plage de correction, fonctionner selon l'écran.

* Si nécessaire, veuillez sélectionner [NO] et redémarrer à partir de

4). 6) Une fois l'étalonnage terminé, [Exécuté] sera affiché.

7) Si l'étalonnage est nécessaire pour le côté des gaz également, réglé en se référant à l'étalonnage de la direction.

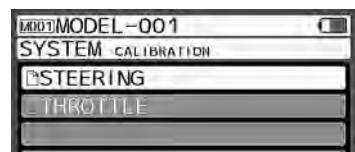
Remarque) Ne pas régler l'étalonnage sauf dans les cas où cela est nécessaire. Dans certains cas, il n'est pas possible de régler correctement et de fonctionner normalement.



ENTRÉE ↓ ↑



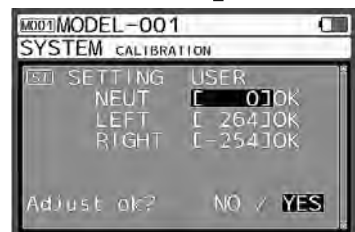
ENTRÉE ↓ ↑



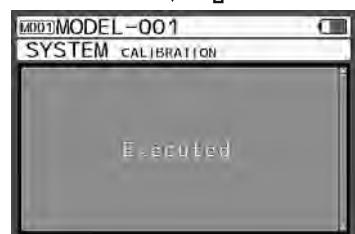
ENTRÉE ↓ ↑
ENTRÉE ENTRÉE
ENTRÉE ENTRÉE



↓ ↑



↓ ↑



• Réglage de l'angle du volant

Retirez le panneau de direction large du volant. La vis creuse fixée à la prise hexagonale fournie dans les trous (2 places) du volant est fixée avec une vis à l'aide d'une clé hexagonale (1,5 mm) et le réglage de l'angle est effectué. (<< Serrer uniformément à droite et à gauche >>).

* Lorsque l'angle du gouvernail est réglé, effectuer l'étalonnage sans défaillance.

• S'il n'est pas retourné à la normale même si l'étalonnage est effectué, effectuer à nouveau l'étalonnage et renvoyer le réglage de [USER] à [FACTOIRE] de l'expédition en usine. Si le problème n'est toujours pas résolu, contactez Sanwa Services.

• Si l'angle du gouvernail du volant est trop étroit, le fonctionnement normal pourrait ne pas être possible même si l'étalonnage est effectué. Par conséquent, attention à ne pas serrer trop la vis creuse fixée à la prise hexagonale.

• Pour régler l'angle du gouvernail du volant de manière à revenir à l'état initial, régler la vis creuse fixée à la prise hexagonale de façon à ce que le terminal bis ne ressorte pas du trou de l'adaptateur de roue. Effectuer également l'étalonnage au moment du retour à l'état initial.

Comment utiliser chaque fonctionnalité

SYSTEM

- C'est une fonction pour ajuster la sensibilité (un niveau qui peut être détecté par le doigt) au moment de l'exploitation du touchpad.
- En cas de défaillance ou de travail à un endroit à forte humidité, réduire la sensibilité.

Lorsque vous travaillez dans des endroits à faible humidité ou lorsque le touchpad ne répond pas si pas pressé dur et lorsque le touchpad ne répond pas à l'opération, augmente la sensibilité.

1) Sélectionnez [SYSTEM] à l'aide du touchpad et décidez en entrant l'opération.

2) Sélectionnez [TOUCH PAD] en utilisant le touchpad et décidez en entrant l'opération.

3) Réglage de la sensibilité Réglez la sensibilité par haut/bas du touchpad.

Portée du réglage: 1 ~ 10

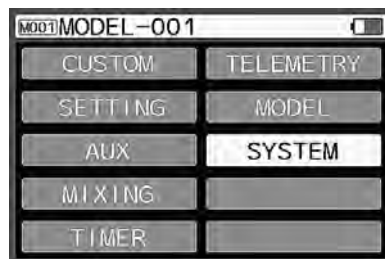
Valeur initiale: 5

* Régler l'opération du pavé tactile lors de l'allumage de la trransmettre à chaque fois. Dans le cas d'un clavier tactile lors de l'installation de l'émetteur, le réglage du clavier tactile définit la condition par défaut et le clavier tactile ne fonctionnera pas correctement.

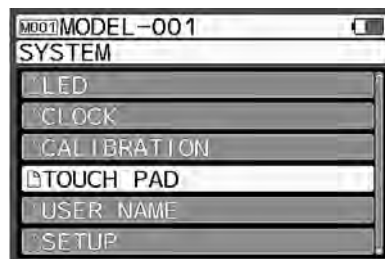
* Si la valeur de la sensibilité augmente, la sensibilité au toucher sera augmentée. Si la valeur est trop élevée, le pad tactile fonctionnera trop.

* Le pavé tactile a des caractéristiques très faibles contre l'humidité et la saleté. Lorsque la réponse du touchpad est mauvaise même après ajustement de sensibilité, enlever la saleté sur le touchpad à l'aide d'un tissu humide et essuyer l'humidité à l'aide d'un chiffon sec.

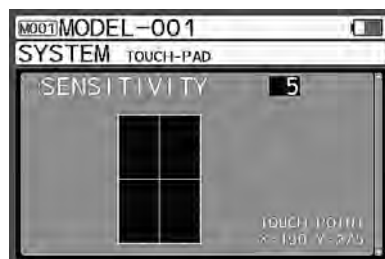
Le réglage de la touche Pad ne changera pas à moins d'éteindre l'émetteur.



Entrer(Enter) ↓ ↑ BACK(Retourner)



ENTER(Enter) ↓ ↑ BACK(Back)



SYSTÈME

- Nom d'utilisateur peut être enregistré dans l'émetteur jusqu'à 12 caractères tels que des alphabets, des caractères numériques, kana, des symboles.
- Le nom d'utilisateur enregistré est affiché sur l'écran d'ouverture affiché lorsque l'alimentation est activée.

1) Sélectionnez [SYSTEM] à l'aide du touchpad et décidez en entrant l'opération.

2) Sélectionnez [NOM DE L'UTILISATEUR] en utilisant le touchpad et décidez en entrant l'opération.

3) Définition du nom d'utilisateur

Déplacez le curseur vers la position par l'opération de diapos ou de toucher.

Lorsque la position doit être décidée, décidez de la position du curseur en entrant l'opération.

4) Saisissez le nom d'utilisateur

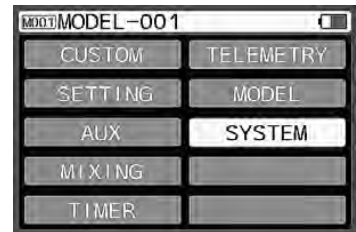
Saisissez les caractères à saisir par touchpad.

Lorsque les caractères à entrer doivent être décidés, entrée par entrée opération. Sélectionnez les alphabets/petites lettres/symboles/katakana en actionnant le pavé tactile.

* Lorsque le caractère sélectionné doit être modifié ou lorsque le curseur sur la position d'entrée de caractère décidée doit être déplacé, annuler l'opération par une opération arrière.

Définition de la portée A ~Caractères japonais, caractères japonais (petit katakana), symboles, espace

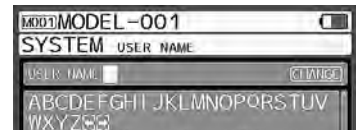
5) Lorsque vous avez terminé d'entrer des caractères, appuyez sur [CHANGE] à côté du nom d'utilisateur pour enregistrer le nouveau nom d'utilisateur.



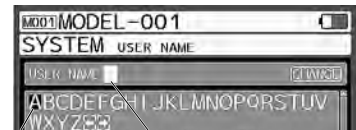
ENTER ↓ ↑ BACK



ENTER ↓ ↑ BACK

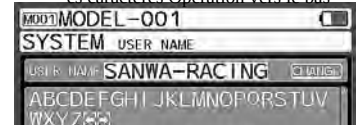


ENTER ↓ ↑ BACK

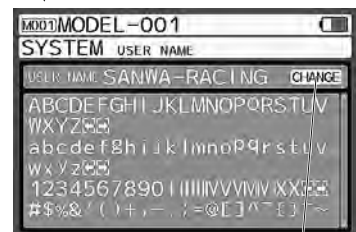


Voitures de position Character
Character selection des voitures

Retour Opération après la sélection des caractères Opération vers le bas



↓



Cliquez sur [CHANGE] après avoir complété l'entrée du caractère

Comment utiliser chaque fonctionnalité

SYSTÈME

· Dans Setup, une unité d'affichage de la température des données de télémétrie, des paramètres tels que les paramètres d'affichage du logo d'ouverture lorsque l'interrupteur d'alimentation est réglé ON, les paramètres d'exploitation lorsque réaménagé pour reprendre le réglage, la gaucheresse, les paramètres du nom d'utilisateur sont effectués.

1) Choisissez [SYSTEM] en utilisant le touchpad et décidez par l'opération Entrée.

2) Sélectionnez [SETUP] en utilisant le touchpad et décidez par l'opération Entrée.

3) Sélectionnez les éléments à régler en utilisant le touchpad et faites le réglage.

(Unité de température des données de télémétrie): °C/°F BOOT (Logo d'ouverture lorsque l'alimentation est allumée): DEMO/NONE

RÉSUMÉ (résumé): OFF/ON

MAINTENANT (Sélecteur gauche/droite): OFF/1 ~ 3

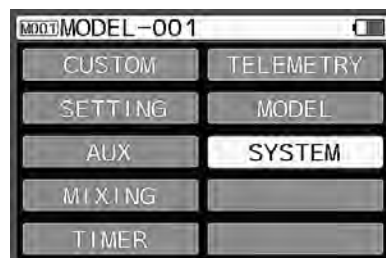
0min AUTO OFF: OFF/5 ~ 10min

Paramètres par défaut

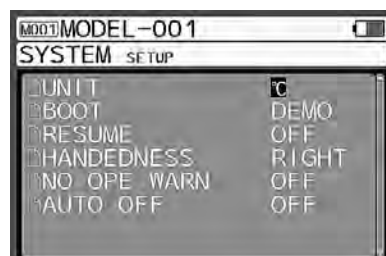
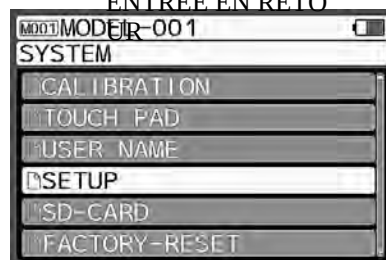
UNITÉ: °C
BOT: DEMO
RÉSUMÉ:
HANDEDNESS: LE DROIT
AUCUNE OPE WARN: 10min
OFFRE

* Lorsque RESUME est mis en marche, le menu au moment de tourner OFF l'alimentation est stocké.

La fonction « AUTO OFF » est l'émetteur qui sera automatiquement OFF lorsque le temps de réglage de NO OPE WARM (No Operation Alerte) continuera à fonctionner.



ENTRÉE ENTRÉE
ENTRÉE EN RETO



SYSTÈME

• Effectuer la confirmation de la version et la mise à jour du firmware monté sur l'émetteur, la confirmation du fichier de langue, la gestion des données vocales utilisées par la fonction de lecture à voix haute.

- 1) Sélectionnez [SYSTEM] en utilisant le touchpad et décidez en entrant l'opération.
- 2) Sélectionnez [SD CARD] en utilisant le touchpad et décidez en entrant l'opération.
- 3) Sélectionnez les éléments à définir par touchpad, puis définissez.

* Définir les éléments

FIRMWARE (Firmware): Vérifier la version du micrologiciel émetteur et le mettre à jour.

LANGUE (fichier linguistique) : Gérer les fichiers linguistiques.

DONNÉES DE VOIX (données de voix): Gérer les données vocales.

- 4) Lors de la mise à jour du firmware, du fichier langue ou des données vocales, téléchargez le fichier de données depuis notre page d'accueil dans la carte micro SD et insérez-le dans l'émetteur.

* À propos de la mise à jour du firmware

Télécharger la dernière page d'accueil du firmware Sanwa sur la carte micro SD. Insérez-le dans la fente micro SD de M17.

(en milliers de dollars) Lorsque vous entrez [UPDATE] sur l'écran de confirmation du firmware, il passe à l'écran de confirmation de mise à jour. Suivez le message affiché à l'écran pour le mettre à jour.

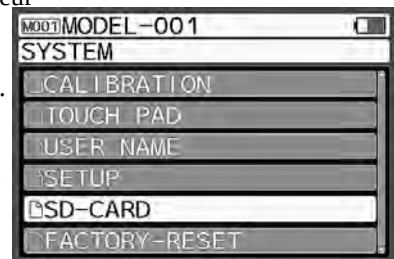
1 Firmware sélectionné par entrer l'opération

* La procédure pour mettre à jour LANGUAGE et VOIX DATA est la même que FIRMWARE, veuillez suivre le message affiché à l'écran.

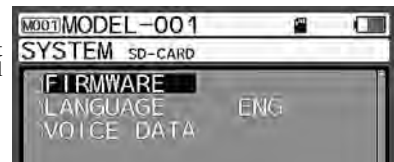
2 Version firmware actuelle s'affiche à l'écran



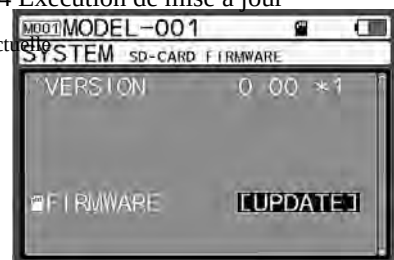
ENTRÉE ↩



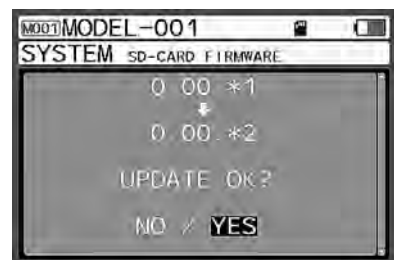
↓ ↩ BACK



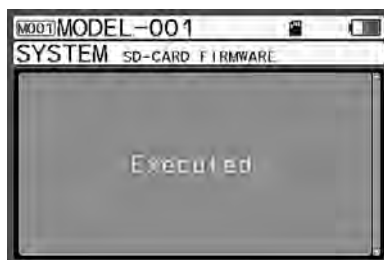
ENTER ↩ BACK



↓ ↩



• NO → Retourner à 2
• YES → 4 Exécution de mise à jour



←

Comment utiliser chaque fonctionnalité

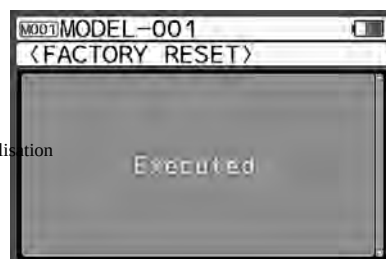
SYSTÈME

· Réinitialisez à l'état d'usine en éliminant tous les paramètres des données du modèle et le réglage de l'attribution de clé,

- 1) Sélectionnez [SYSTEM] en utilisant le touchpad et décidez en entrant l'opération.
- 2) Sélectionnez [FACTORY-RESET] en utilisant le touchpad et décidez par l'opération d'entrée.
- 3) Lorsque vous effectuez l'opération d'entrée, un message sera affiché à l'écran, veuillez suivre le message affiché pour le réinitialiser.



- NO → FACTORY RESET selection screen
- YES → Factory reset execution 2



Warning

● Please be aware that all model data will be erased when performing Factory Reset. As a precaution we recommend that you save the model data on an SD card before performing a factory reset.

Des problèmes de tir

PROBLEM	POSSIBLE CAUSE	SOLUTION
Transmitter does not power on.	Battery voltage too low.	Please charge the battery. (P. 6)
Sometimes power off unexpectedly.	Battery connector bad contact.	Please contact Sanwa service.
Alarm sound continuously.	Battery connector bad contact.	Please charge the battery. (P. 6)
There is no sound when operating one of the keys.	The KEY-CLICK volume is set to OFF (0) in SOUND setting.	Please check the SOUND function (P. 89)
Servo speed is slow.	The setting is negative with SPEED (speed) function.	Please check the SPEED (speed) function (P.30 - 32)
	Receiver battery voltage is too low.	Please charge or replace with a charged battery.
	The loading on the servo linkage in the car is too high.	Please check servo linkage in the car is smooth.
Lap timer or interval timer does not work.	The timer function is OFF.	Turn on the timer function. (P.59- 64)
The left and right travel angle of servo does not match.	Neutral position of servo is not adjusted properly.	Please adjust the Trim and EPA. (P.40, 42, 43)
The servo linkage bind.	D/R or EPA travel angle setting is too high.	Please adjust setting value to 100% or lower. (P.29, 40, 41)
Servo does not move when using Trim Switch.	Trim is outside of operational range.	Center Trim Switches to '0', center the servo horn and control linkages. (P. 43)
Inadequate transmitting range.	Low transmitter battery voltage.	Replace or recharge transmitter battery. (P. 6)
	Low receiver battery voltage.	Replace or recharge receiver batteries.
	Receiver antenna not mounted correctly.	Mount receiver antenna as recommended.

Liste des fonctions d'attribution (TRIM)

Screen	Function name
OFF	— (No Function Assigned)
TRIM-ST	Steering Trim
TRIM-TH	Throttle Trim
TRIM-A1	AUX1 Trim
TRIM-A2	AUX2 Trim
D/R-ST	Steering Dual Rate
D/R-TH	Throttle Dual Rate
D/R-BR	Brake Dual Rate
D/R-A1H	AUX 1 Hi Dual Rate
D/R-A1L	AUX 1 Lo Dual Rate
D/R-A2H	AUX 2 Hi Dual Rate
SPD-ST-FWD	Steering Speed Forward
SPD-ST-RTN	Steering Speed Return
SPD-ST-PNT	Steering Speed Point
SPD-TH-FWD	Throttle Speed Forward
SPD-TH-RTN	Throttle Speed Return
SPD-TH-PNT	Throttle Speed Point
SPD-A1-FWD	AUX 1 Speed Forward
SPD-A1-RTN	AUX 1 Speed Return
SPD-A1-PNT	AUX 1 Speed Point
SPD-A2-FWD	AUX 2 Speed Forward
SPD-A2-RTN	AUX 2 Speed Return
SPD-A2-PNT	AUX 2 Speed Point
CRV-ST-RATE	Steering Curve Rate
CRV-ST-PNT	Steering Curve Point
CRV-TH-RATE	Throttle Curve Rate
CRV-TH-PNT	Throttle Curve Point
CRV-BR-RATE	Brake Curve Rate
CRV-BR-PNT	Brake Curve Point
CRV-A1(H)-RATE	AUX 1(H) Curve Rate
CRV-A1(H)-PNT	AUX 1(H) Curve Point
CRV-A1(L)-RATE	AUX 1(L) Curve Rate
CRV-A1(L)-PNT	AUX 1(L) Curve Point
CRV-A2(H)-RATE	AUX 2(H) Curve Rate
CRV-A2(H)-PNT	AUX 2(H) Curve Point
CRV-A2(L)-RATE	AUX 2(L) Curve Rate
CRV-A2(L)-PNT	AUX 2(L) Curve Point
ALB-POINT	Anti Lock Brake Point
ALB-STROKE	Anti Lock Brake Stroke
ALB-LAG	Anti Lock Brake Lag
ALB-CYCLE	Anti Lock Brake Cycle
ALB-DUTY	Anti Lock Brake Duty
OFFSET-PNT	Offset Point
CM1-RATE1	Compensation Mixing 1 Rate 1
CM1-RATE2	Compensation Mixing 1 Rate 2
CM1-OFFSET	Compensation Mixing 1 Offset
CM2-RATE1	Compensation Mixing 2 Rate 1
CM2-RATE2	Compensation Mixing 2 Rate 2
CM2-OFFSET	Compensation Mixing 2 Offset
CM3-RATE1	Compensation Mixing 3 Rate 1
CM3-RATE2	Compensation Mixing 3 Rate 2
CM3-OFFSET	Compensation Mixing 3 Offset
CM4-RATE1	Compensation Mixing 4 Rate 1
CM4-RATE2	Compensation Mixing 4 Rate 4
CM4-OFFSET	Compensation Mixing 4 Offset
CM5-RATE1	Compensation Mixing 5 Rate 1
CM5-RATE2	Compensation Mixing 5 Rate 2
CM5-OFFSET	Compensation Mixing 5 Offset

Screen	Function name
AUX1	AUX 1
AUX2	AUX 2
AUX1-ACKER	AUX 1 Ackerman
AUX1-D/R	AUX 1 Ackerman Dual Rate
AUX1-LEFT	AUX 1 Ackerman Left
AUX1-RIGHT	AUX 1 Ackerman Right
AUX1-CENT	AUX 1 Ackerman Center
AUX1-TOE	AUX 1 Ackerman Toe
AUX2-ACKER	AUX 2 Ackerman
AUX2-D/R	AUX 2 Ackerman Dual Rate
AUX2-LEFT	AUX 2 Ackerman Left
AUX2-RIGHT	AUX 2 Ackerman Right
AUX2-CENT	AUX 2 Ackerman Center
AUX2-TOE	AUX 2 Ackerman Toe
AUX1-FLAP	AUX 1 Flap
AUX1-TH-FL	AUX 1 Throttle Flap
AUX2-FLAP	AUX 2 Flap
AUX2-TH-FL	AUX 2 Throttle Flap
AUX1-CODE1	AUX 1 Code 1
AUX1-CODE2	AUX 1 Code 2
AUX1-CODE3	AUX 1 Code 3
AUX1-CODE4	AUX 1 Code 4
AUX1-CODE5	AUX 1 Code 5
AUX1-CODE6	AUX 1 Code 6
AUX1-CODE7	AUX 1 Code 7
AUX1-CODE8	AUX 1 Code 8
AUX1-CODE9	AUX 1 Code 9
AUX1-CODE10	AUX 1 Code 10
AUX2-CODE1	AUX 2 Code 1
AUX2-CODE2	AUX 2 Code 2
AUX2-CODE3	AUX 2 Code 3
AUX2-CODE4	AUX 2 Code 4
AUX2-CODE5	AUX 2 Code 5
AUX2-CODE6	AUX 2 Code 6
AUX2-CODE7	AUX 2 Code 7
AUX2-CODE8	AUX 2 Code 8
AUX2-CODE9	AUX 2 Code 9
AUX2-CODE10	AUX 2 Code 10
R-MODE	Racing Mode
ALB-SW	Anti Lock Brake Switch
OFFSET-SW	Offset Switch
CM1-SW	Compensation Mixing 1 Switch
CM2-SW	Compensation Mixing 2 Switch
CM3-SW	Compensation Mixing 3 Switch
CM4-SW	Compensation Mixing 4 Switch
CM5-SW	Compensation Mixing 5 Switch
LAP-SW	Lap Timing Switch
INT1-SW	Interval Time 1 Switch
INT2-SW	Interval Time 2 Switch
DOWN-SW	Down Timing Switch
CUSTOM	Custom
VOICE-REQ	Voice Request
CURSOR	Cursor
ENTER/BACK	Enter / Back
SELECT	Select
INC/DEC	Increase / Decrease (Plus / Minus)

Liste des fonctions d'attribution (SWITCH)

Screen	Function Name	SW1/SW2	SW3
OFF	--- (No Function Assigned)	☐	☐
ALB	Anti Lock Brake	☐	☐
OFFSET	OFFSET	☐	☐
AUX1 [STEP]	AUX1 Step	☐	☐
AUX1 [POINT]	AUX1 Point	☐	☐
AUX1 [4WS]	AUX1 4 Wheel Steering	☐	☐
AUX1 [MOA]	AUX1 Motor On Axle	☐	☐
AUX1 [D-ST]	AUX1 Dual Steering	☐	☐
AUX1 [BR]	AUX1 Brake Mixing	☐	☐
AUX1 [BOAT]	AUX1 Boat	☐	☐
AUX1 [CD5]	AUX1 CODE5	☐	☐
AUX1 [CD10]	AUX1 CODE10	☐	☐
AUX2 [STEP]	AUX2 Step	☐	☐
AUX2 [POINT]	AUX2 Point	☐	☐
AUX2 [4WS]	AUX2 4 Wheel Steering	☐	☐
AUX2 [MOA]	AUX2 Motor On Axle	☐	☐
AUX2 [D-ST]	AUX2 Dual Steering	☐	☐
AUX2 [BR]	AUX2 Brake Mixing	☐	☐
AUX2 [CD5]	AUX2 CODE5	☐	☐
AUX2 [CD10]	AUX2 CODE10	☐	☐
INT1	Interval Timer1	☐	☐
INT2	Interval Timer2	☐	☐
DOWN	Down Timer	☐	☐
C-MIX	Compensation Mixing	☐	☐
C-MIX1	Compensation Mixing1	☐	☐
C-MIX2	Compensation Mixing2	☐	☐
C-MIX3	Compensation Mixing3	☐	☐
C-MIX4	Compensation Mixing4	☐	☐
C-MIX5	Compensation Mixing5	☐	☐
VOICE	VOICE	☐	
SELECT	SELECT	☐	
CUSTOM	CUSTOM	☐	☐
R-MODE	Racing Mode	☐	
KEY LOCK	KEY LOCK		☐
ALT	Alternate		☐

INDEX

O-9	4 Wheel Steering [4WS]	P.50
A	Anti Lock Brake [ALB]	P.47
	AUX [AUX]	P.49~54
B	Base [BASE]	P.40~42
	Battery [BATTERY]	P.93
	BIND [BIND]	P.84~86
C	Calibration [CALIBRATION]	P.98
	Code AUX [CODE AUX]	P.54
	Curve [CURVE]	P.33~38
D	Direct Model Select [DIRECT MODEL SELECT]	P.20
	Dual Rate [D/R]	P.29
E	End Point Adjustment [EPA]	P.40~42
F	Fail Safe [F/S]	P.39
	Feeling [FEELING]	P.46
G	Graph Setting [GRAPH SETTING]	P.73
I	Interval Timer 1 / 2 [INT TIMER 1/2]	P.62
K	Key Assign Switch [KEY ASSIGN SW]	P.87
	Key Assign Trim [KEY ASSIGN TRIM]	P.88
	Lap Timer [LAP TIMER]	P.61
L	LCD [LCD]	P.95
	LED [LED]	P.96
M	Mixing [MIXING]	P.55~58
	Model [MODEL]	P.77~83
	Model Clear [MODEL CLEAR]	P.81
	Model Copy [MODEL COPY]	P.79~80
	Model Name [MODEL NAME]	P.78
	Model Select [MODEL SELECT]	P.77
	Motor On Axle [MOA]	P.51
O	Offset [OFFSET]	P.83
P	Point Aux [POINT AUX]	P.49
Q	Quick Setup Wizard [QUICK SETUP WIZWERD]	P.21

INDEX

R	Racing Mode [RACING MODE]	P.91
	Reverse [REV]	P.42
S	Setting [SETTING]	P.29~45
	Sound [SOUND]	P.94
	Speed [SPEED]	P.30~32
	Step AUX [STEP AUX]	P.49
	Sub Trim [SUB TRIM]	P.42
	System [SYSTEM]	P.84~103
T	Telemetry [TELEMETRY]	P.65~76
	Throttle Type [TH TYPE]	P.46
	Timer [TIMER]	P.59~64
	Trim [TRIM]	P.43~45

SERVICE AND SUPPORT

This is warranted against manufacture defects in materials and workmanship, at the original data of purchase. This warranty does not cover components worn by use or damage caused by improper voltage, tempering, modification, misuse, abuse, improper wiring, reverse polarity, moisture or using outside its intended scope of use.

Terms of this warranty can vary by region. Please read the warranty card included with your radio control system for specific warranty information.

If you require further help that cannot be solved using The Trouble shooting Guide, or if you have technical questions, please contact SANWA distributor in your region.

For a complete list of distributors in your region, please visit
www.sanwa-denshi.com/rc/distributors.html.

Factory Service:
Sanwa Electronic Instrument CO., LTD.

1-2-50 Yoshita-Honmachi
Higashiosaka, OSAKA, 578-0982 JAPAN
Telephone: +81-729-62-1277
Fax: +81-729-64-2831
E-mail: rcintl@sanwa-denshi.co.jp

Product features and specifications can vary by region. Not all products are legal for use in all regions.



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

E-mail: general@sanwa-denshi.co.jp