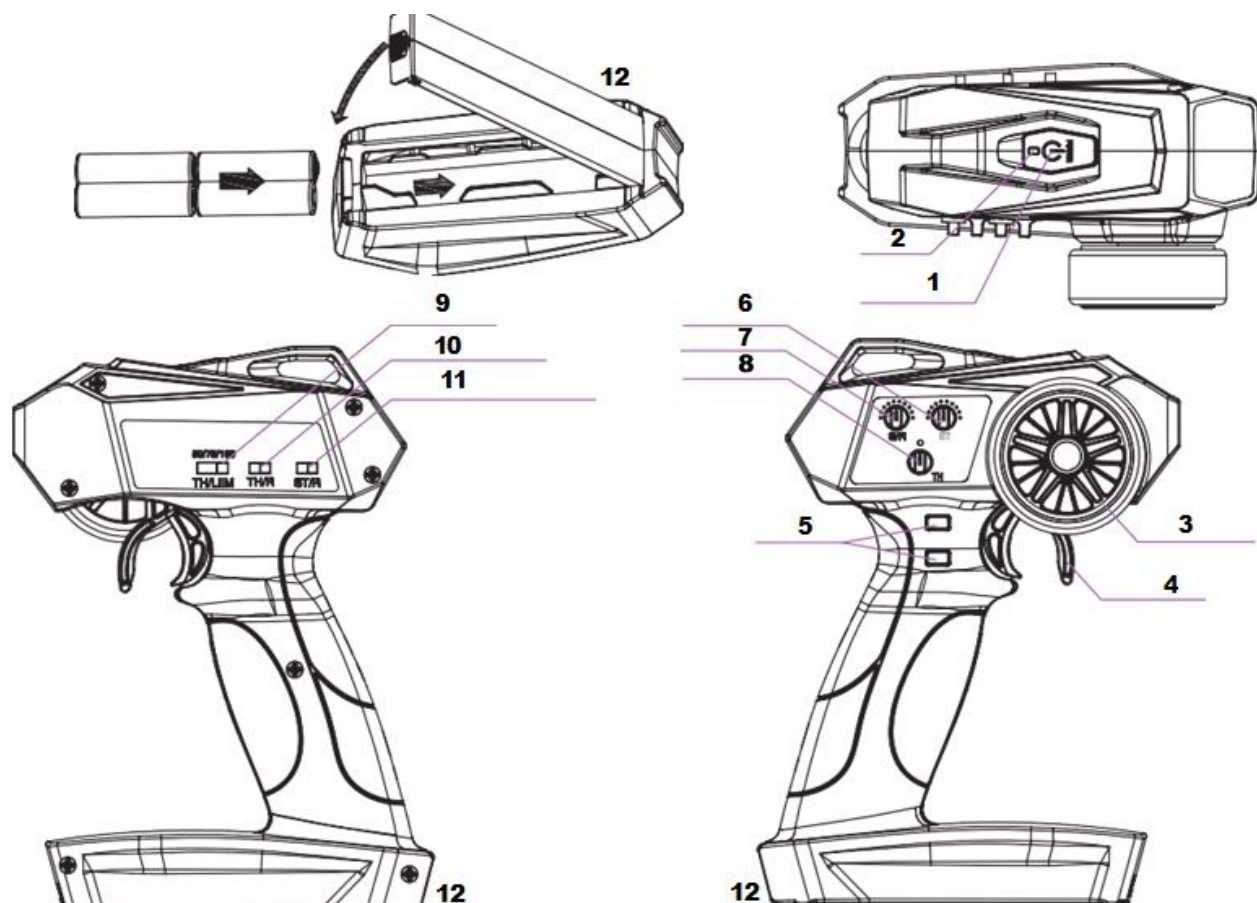


Włóż baterie (4x AA) (nie wchodzi w zakres dostawy, NIE używaj akumulatorów!), upewnij się, że biegunowość jest prawidłowa! Ponownie zamknij komorę baterii. Jeśli model nie będzie używany przez dłuższy czas, należy wyjąć baterie z nadajnika!



1) Włącznik/wyłącznik

2) Jeśli dioda LED świeci światłem ciągłym, napięcie baterii jest wystarczające; jeśli dioda LED miga na czerwono, baterie nadajnika są rozładowane i należy je wymienić (niewystarczające napięcie).

3) Kierownica

4) Dźwignia przepustnicy/hamulca

5) 3. kanał przełączania

6) Jeśli model nie jedzie na wprost bez uruchamiania układu kierowniczego, istnieje możliwość dostosowania jazdy na wprost za pomocą trymera.

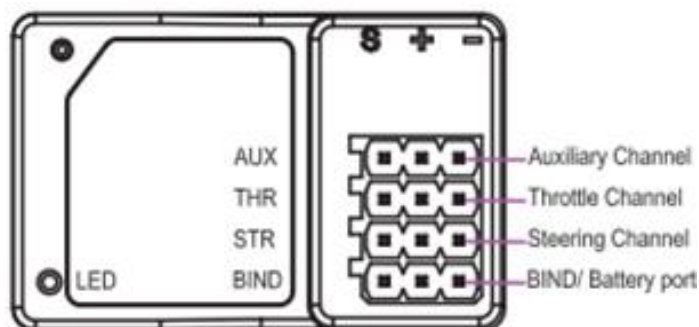
7) Układ kierowniczy o podwójnym przełożeniu

Korzystając z podwójnej prędkości, można w sposób ciągły zmniejszać maksymalny kąt skrętu modelu. Obracanie potencjometru zwiększa lub zmniejsza skok serwomechanizmu. Należy pamiętać, że serwomechanizm nigdy nie może zaciąć się lub nacisnąć na przeszkodę, w takim przypadku należy zmniejszyć kąt skrętu.

8) Jeśli model porusza się samodzielnie bez użycia przepustnicy, można wyregulować punkt neutralny (zatrzymanie) za pomocą trymera przepustnicy.

9) Za pomocą przełącznika można wybrać maksymalną moc przepustnicy w zakresie 100-75-50%. Przy np. 50%, tylko 50% maksymalnej prędkości modelu/sterownika zostanie zwolnione, gdy dźwignia przepustnicy (4) zostanie całkowicie pociągnięta.

10) Za pomocą przełącznika można odwrócić kierunek kierowania serwomechanizmu/sterownika (przepustnicy). Jeśli serwomechanizm skręca w niewłaściwym kierunku po obróceniu kierownicy, można to zmienić za pomocą przełącznika.



AUX)-Dodatkowy kanał dla funkcji specjalnych, obsługiwany za pomocą przełącznika "5" pilota zdalnego sterowania.

THR)-Kanał przepustnicy (regulator prędkości)

STR)- Kanał sterowania (serwo sterowania)

BIND)- Kanał wiążący

W przypadku korzystania z nowego odbiornika/nadajnika lub utraty powiązania pilota z odbiornikiem (brak funkcji modelu na polecenia sterujące), należy utworzyć nowe "powiązanie" między nadajnikiem i odbiornikiem.

Należy postępować w następujący sposób:

Wyłącz nadajnik. Podłącz kabel wiążący (B) do złącza BIND w odbiorniku. Teraz włącz zasilanie odbiornika (kontrolera). Dioda LED na odbiorniku zacznie szybko migać. Obróć kierownicę pilota zdalnego sterowania w prawo i przytrzymaj ją w tej pozycji, a następnie włącz nadajnik. Dioda LED na nadajniku zacznie migać, ponownie zwolnij kierownicę. Dioda LED na odbiorniku przestanie migać i będzie świecić światłem ciągłym. Wyłącz wszystko i ponownie odłącz kabel wiążący (B).

W pilocie zdalnego sterowania PD Racing można zaprogramować funkcję Fail Safe. Zapobiega to utracie kontroli nad modelem w przypadku awarii itp. Możesz zaprogramować, co poszczególne kanały powinny zrobić w przypadku awarii w następujący sposób. Odłącz wszystkie podłączone urządzenia (serwomechanizmy, kontrolery itp.) od odbiornika. Włącz nadajnik i odbiornik i upewnij się, że są połączone. Teraz naciśnij/obróć ustawienia sterowania, przepustnicy i AUX na pilocie zdalnego sterowania, tak jak chcesz, aby system działał w przypadku awarii (zalecamy ustawienie neutralnego sterowania, neutralnego AUX i przepustnicy na hamulec - w tym przypadku model po prostu zahamuje, a następnie zatrzyma się w przypadku awarii). Przytrzymaj żądane pozycje na nadajniku i jednocześnie podłącz kabel łączący (B) do złącza BIND odbiornika. Dioda LED odbiornika mignie teraz 3 razy.

Zabezpieczenie przed awarią zostało zaprogramowane. Ponownie odłącz kabel BIND, wyłącz wszystko i ponownie podłącz urządzenia, takie jak serwomechanizmy, kontroler itp. do odbiornika.

