

## Manuel d'instructions de la carte de programme RS-PGCA

## 1. Installation de l'application

Téléchargez le logiciel de configuration du servo à partir de l'URL ci-dessous  
Téléchargez à partir de l'URL ci-dessous pour le logiciel de configuration du servo [https://www.teamreved.com/product/rs-](https://www.teamreved.com/product/rs-pgca)

pgca Avec le servo connecté au programmeur USB et connecté au PC, Lancez le logiciel Connectez le servo au programmeur USB et démarrez le logiciel tout en étant connecté au PC.



Mode standard



Mode REVOX



Une fois le logiciel démarré, l'état actuel du réglage du servo s'affiche.

Cliquez sur REVOX pour utiliser REVOX. Dans la rubrique (STANDARD / REVOX), si vous comptez utiliser un autre Gyro, cliquez sur STANDARD

Si vous utilisez REVOX, cliquez sur REVOX.

La valeur de réglage recommandée s'affichera une fois par la suite.

Sélectionnez la valeur ici

Cliquez sur Write Parameter (SAVE) une fois les modifications de réglage terminées.

## 2. Éléments de réglage Éléments de

réglage Servo Trim Couple Courbe de couple Courbe de vitesse Amortisseur Point d'amortissement  
Puissance maximale Fréquence Bande morte Direction

## 3. Éléments de réglage

## Garniture servo

Changez la position neutre du servo. Une valeur de 1 change de 1 degré

Changez la position neutre du servo. La valeur 1 change de 1 degré.

## Couple

Réglez la force de maintien du servo. Des nombres inférieurs diminuent l'adhérence avant, des nombres plus élevés augmentent l'adhérence avant.

Diminuez la valeur pour les parcours avec une adhérence élevée sur la chaussée et augmentez la valeur pour les parcours avec une faible adhérence sur la chaussée. Si les valeurs numériques ne correspondent pas de manière significative à l'adhérence de la surface de la route et au gain du gyroscope, cela conduira à la chasse.

Réglez la force de maintien du servo. Un nombre bas abaisse la poignée avant et un nombre plus élevé augmente la poignée avant. Diminuez la valeur sur les parcours à forte adhérence et augmentez la valeur sur les parcours à faible adhérence. Si les valeurs ne correspondent pas de manière significative à l'adhérence à la route et au gain du gyroscope, cela provoquera une chasse (secousse de la direction).

## Courbe de couple

Réglez la courbe de force de maintien du servo.

L'augmentation du nombre améliorera l'adhérence avant dans la seconde moitié du virage.

Réglez la courbe de la force de maintien du servo.

L'augmentation de la valeur améliorera l'adhérence avant dans la seconde moitié du virage.

## Courbe de vitesse

Réglez la courbe de vitesse du servo. Augmenter la valeur améliorera la vitesse de réponse du servo.

Si la machine est en survirage, l'augmentation de la valeur entraînera un sous-virage.

Réglez la courbe de vitesse du servo. L'augmentation de la valeur améliorera la vitesse de réponse du servo.

Si la machine est en survirage, l'augmentation de la valeur entraînera un sous-virage.

## Amortisseur

Appliquez un frein au fonctionnement du servo. La

chasse peut être supprimée en augmentant la valeur, mais si la valeur est trop augmentée, la vitesse de direction diminuera.

Appliquez le frein à l'opération d'asservissement.

La chasse peut être supprimée en augmentant la valeur, mais si elle est trop augmentée, la vitesse de direction diminuera.

## Point d'amortissement

Réglez la position de démarrage du frein sur le côté retour du fonctionnement servo. Au fur et à mesure que vous augmentez le nombre, le timing devient plus rapide.

Le frein côté retour commence à

Réglez la position de démarrage du frein sur le côté retour de l'opération d'asservissement.

Au fur et à mesure que vous augmentez la valeur, le frein du côté retour démarre plus tôt.

## Puissance maximale

Au fur et à mesure que vous augmentez le nombre, le couple, la vitesse et la réponse augmenteront tous.

Au fur et à mesure que vous augmentez la valeur, le couple, la vitesse et la réponse augmentent.

## Fréquence

Réglez la fréquence du servo. L'augmenter se traduira par des caractéristiques de direction plus douces.

Réglez la fréquence d'asservissement.

La valeur plus élevée rendra les caractéristiques de direction plus douces.

## Lorsque la

valeur DeadBand est abaissée, le servo fonctionne plus directement à l'entrée de l'émetteur.

Lorsque la valeur est abaissée, le servo fonctionne plus directement par rapport à l'entrée de l'émetteur.

## Direction Vous

pouvez changer la direction de fonctionnement du servo pour les signaux provenant de l'émetteur et du gyroscope.

Vous pouvez modifier le sens de fonctionnement du servo pour les signaux provenant de l'émetteur et du gyroscope.