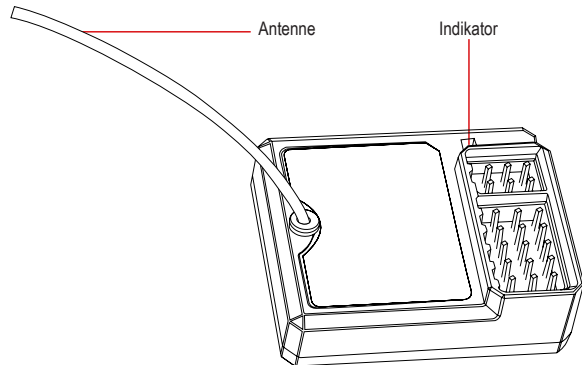


## Ⓛ Bedienungsanleitung BS-4

### Einführung

BS-4, ein gyro-integrierter Empfänger, verfügt über 4 Kanäle (kompatibel mit REELY GT4-EVO). Zusätzlich zu den regulären Funktionen kann er auch mit einem Empfänger mit S.V.C. (Smart Vehicle Control) verwendet werden, um eine intelligente Steuerung des Autos zu ermöglichen und sicherzustellen, dass sich das Auto auf unebenen/rutschigen Oberflächen oder in Kurven in die erwartete Richtung bewegt.

### Empfänger-Übersicht



### Bedienung

#### Verknüpfung

1. Schalten Sie den Transmitter ein, überprüfen Sie den RF-Standard und ändern Sie ihn bei Bedarf auf [AFDHS 2A 2-Wege]. Für detaillierte Anweisungen lesen Sie das Handbuch des Transmitters.
2. Stellen Sie den Transmitter auf den Verknüpfungs-Modus ein. Für detaillierte Anweisungen lesen Sie das Handbuch des Transmitters.
3. Achten Sie darauf, dass der Empfänger ausgeschaltet ist.
4. Verbinden Sie das Verbindungskabel mit dem **BIND/VCC**-Port am Empfänger. Danach verbinden Sie das Stromkabel mit einem anderen Port am Empfänger. Die rote Kontrollleuchte beginnt, schnell zu blinken und zeigt an, dass sich der Empfänger im Verknüpfungs-Modus befindet.
5. Warten Sie, bis die Kontrollleuchte zu blinken aufhört, was bedeutet, dass die Verknüpfung abgeschlossen ist.
6. Trennen Sie das Verbindungskabel und das Stromkabel vom Empfänger. Danach verbinden Sie das Stromkabel mit dem **BIND/VCC**-Port.
7. Überprüfen Sie, ob alle Servos funktionieren, wie erwartet. Wenn etwas nicht wie erwartet funktioniert, beginnen Sie diesen Vorgang wieder von vorne.

#### S.V.C.-Funktion

Diese Funktion hat zwei Anwendungsbereiche. Den ersten, um das Modell durch Korrektur der Lenkung gerade zu halten, wenn es über unebene oder rutschige Oberflächen fährt. Den zweiten, um das Gas in Kurven zu reduzieren, um zu verhindern, dass das Modell ausbricht, und um die Geschwindigkeit aus einer Kurve heraus zu erhöhen.

Die folgenden Parameter können für die S.V.C.-Funktion eingestellt werden:

#### Lenkungs-Verstärkung

Die Verstärkung der Lenkung legt fest, wie sehr das System die Lenkung automatisch korrigiert, um das Fahrzeug in eine gerade Richtung zurück zu bringen. Eine Anpassung des Wertes ändert das Ausmaß der Korrektur, die vom System angewendet wird, wobei 0% der niedrigste und 100% der höchste Wert ist.

#### Gas-Verstärkung

Die Gas-Verstärkung ändert, wie sehr das Gas in Kurven reduziert wird, und wirkt wie eine Traktionskontrolle in einem Auto in voller Größe. Sobald das Auto zu fahren beginnt, wird das Gas sofort angepasst, um Schleudern zu verhindern, was bedeutet, dass die Räder auf rutschigen Oberflächen weniger durchdrehen und das Auto schneller aus Kurven beschleunigt.

#### Priorität

Die Prioritäts-Einstellung steuert, wie viel Korrektur angewendet wird, wenn Sie nach links oder rechts lenken. Je höher der Wert, desto größer ist die Korrektur.

#### Rückwärts: Nor/Rev

Rückwärts wird verwendet, um die Richtung der Korrektur zu wechseln. Drehen Sie nach der Installation des Empfängers das Auto um und überprüfen Sie, ob sich die Räder in die richtige Richtung drehen. Wenn Sie das Auto nach links drehen, sollten sich die Räder nach rechts drehen und wenn Sie das Auto nach rechts drehen, sollten sich die Räder nach links drehen.

Für weitere Anweisungen lesen Sie das Handbuch des Transmitters.

#### Speifikation

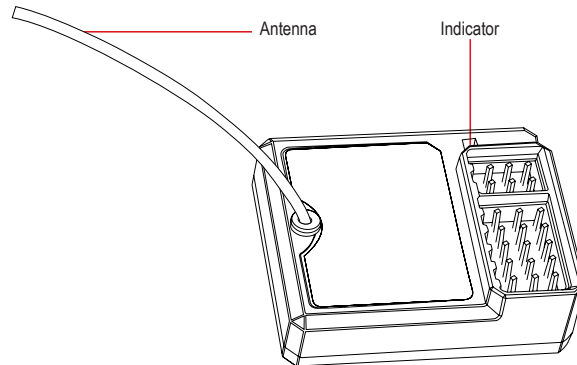
Kanäle .....	4
Frequenzbereich.....	2.405 bis 2,475 GHZ
Band-Nummer .....	140
RF-Verbrauch .....	Weniger als 20 dBm
2.4G .....	AFHDS 2A
Modelltyp .....	Auto/Boat
Codeart.....	GFSK
Stromeingang .....	4,0 bis 6,5 V DC
Antennenlänge .....	26 mm

## ⓁB Operating instructions BS-4

### Introduction

BS-4, a gyro-embedded receiver, has 4 channels (compatible with REELY GT4-EVO). In addition to the regular functions, it can also be used with a transmitter with S.V.C. (Smart Vehicle Control) function to realize a smart control over the car and make sure the car travels in the expected direction even on bumpy/slippery surfaces, or during cornering.

### Receiver Overview



### Operation

#### Binding

1. Turn on the transmitter, check the RF standard and if necessary, change it to [AFDHS 2A 2-way]. For detailed instructions, refer to the transmitter's manual.
2. Set the transmitter to bind mode. For detailed instructions, refer to the transmitter's manual.
3. Make sure the receiver is powered off.
4. Connect the bind cable to the **BIND/VCC** port on the receiver. Then connect the power to any other ports on the receiver. The red indicator starts to flash rapidly, indicating that the receiver is in bind mode.
5. Wait till the indicator stops flashing, which means binding is finished.
6. Disconnect the bind cable and power from the receiver. Then connect the power to the **BIND/VCC** port.
7. Check if all the servos work as expected. If anything does not work as expected, restart this procedure from the beginning.

#### S.V.C. Function

This function has two uses, the first, is to keep the model moving in a straight line by correcting the steering, when going over bumps or slippery surfaces. The second, is to reduce throttle during cornering in order to prevent the model from spinning out and to increase the speed coming out of a turn.

The following parameters can be set for the S.V.C. function:

#### Steering gain

Steering gain is how much the system will automatically correct the steering to bring the vehicle back into a straight line. Adjusting the value changes the amount of correction applied by the system, 0% being the minimum and 100% being the maximum.

#### Throttle gain

Throttle gain changes how much the throttle is reduced during cornering, acting much like traction control in a full sized car. Once the car begins to drive, the throttle instantly adjusts to prevent spinout, which means less wheel spin on slippery surfaces and faster acceleration out of corners.

#### Priority

The priority setting controls how much correction will be applied when steering left or right. The higher the value, the larger the correction.

#### Reverse: Nor/Rev

Reverse is used to flip the direction of the correction. After installing the receiver, rotate the car to check if the wheels turn to the correct direction. If you rotate the car to the left, the wheels shall turn right, and if you rotate the car to the right, the wheels shall turn left.

For more operation instructions, refer to the transmitter's manual.

#### Specification

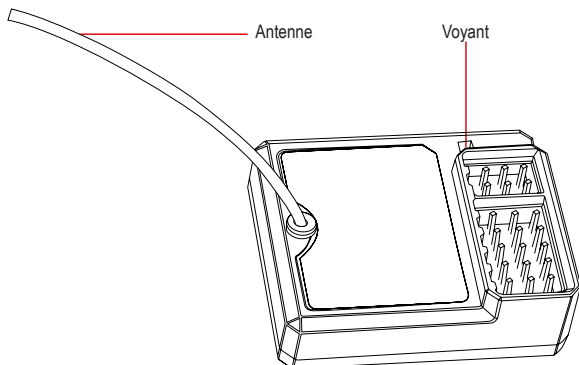
Channels .....	4
Frequency range .....	2.405 to 2.475GHZ
Band number .....	140
RF consumption .....	Lower than 20dBm
2.4G .....	AFHDS 2A
Model type .....	Car/boat
Code type .....	GFSK
Power input.....	4.0 to 6.5V DC
Antenna length .....	26 mm

## F Mode d'emploi BS-4

### Introduction

BS-4, un récepteur avec un gyroscope intégré, doté de 4 canaux (compatible avec REELY GT4-EVO). Outre les fonctions normales, il peut être utilisé avec un émetteur doté de la fonction de contrôle intelligent du véhicule (Smart Vehicle Control, S.V.C.) pour assurer un contrôle intelligent de la voiture et s'assurer que la voiture se déplace dans la direction attendue même sur des surfaces bosselées/glissantes ou dans les virages.

### Aperçu du récepteur



### Fonctionnement

#### Liaison

1. Mettez l'émetteur sous tension, vérifiez la norme RF et au besoin, modifiez-la en **[AFDHS 2A 2-way]**. Pour obtenir des instructions détaillées, veuillez consulter le manuel de l'émetteur.
2. Placez l'émetteur en mode de liaison. Pour obtenir des instructions détaillées, veuillez consulter le manuel de l'émetteur.
3. Assurez-vous que le récepteur est hors tension.
4. Raccordez le câble de liaison au port **BIND/VCC** situé sur le récepteur. Branchez ensuite le câble d'alimentation à n'importe quel autre port du récepteur. Le voyant rouge commencera à clignoter rapidement, indiquant que le récepteur est en mode de liaison.
5. Patientez jusqu'à ce que l'indicateur cesse de clignoter, ce qui indique la fin de la liaison.
6. Débranchez le câble de liaison et le câble d'alimentation du récepteur. Ensuite, branchez le câble d'alimentation sur le port **BIND/VCC**.
7. Assurez-vous que tous les servos fonctionnent comme prévu. En cas de dysfonctionnement éventuel, recommencez cette procédure depuis le début.

#### S.V.C. Fonction

Cette fonction permet deux utilisations. La première consiste à maintenir le déplacement du modèle en ligne droite en corrigeant la direction, lorsque celui-ci passe sur des bosses ou des surfaces glissantes. La seconde consiste à réduire les gaz dans les virages afin d'éviter que le modèle ne dérape et à augmenter la vitesse à la sortie d'un virage.

Les paramètres suivants peuvent être définis pour la fonction S.V.C. :

#### Gain de direction

Le gain de direction représente la capacité du système à corriger automatiquement la direction afin de ramener le véhicule sur une ligne droite. L'ajustement de la valeur permet de modifier le taux de correction appliquée par le système, 0 % étant le minimum et 100 % le maximum.

#### Gain d'accélération

Le gain d'accélération permet de modifier le degré de réduction des gaz dans les virages, agissant comme la commande de traction dans une voiture normale. Dès le démarrage de la voiture, l'ouverture du papillon des gaz se règle instantanément pour prévenir tout dérapage, ce qui équivaut à moins de patinage de roues sur les surfaces glissantes et une accélération rapide en sortie de virages.

#### Priorité

Le réglage de la priorité permet de commander la correction appliquée lorsque vous virez à gauche ou à droite. Plus la valeur est élevée, plus la correction est importante.

#### Marche arrière : Nor/Rev

La marche arrière sert à inverser le sens de la correction. Après installation du récepteur, tournez la voiture pour vérifier si les roues tournent dans la bonne direction. Si vous tournez la voiture à gauche, les roues doivent tourner à droite, et si vous tournez la voiture à droite, les roues doivent tourner à gauche.

Pour obtenir plus d'instructions relatives à l'utilisation, veuillez consulter le manuel de l'émetteur.

### Spécifications

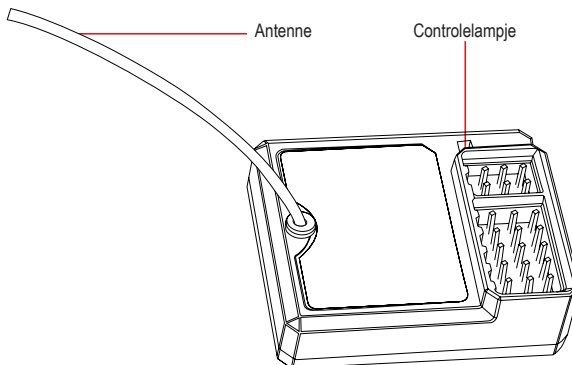
Canaux .....	4
Gamme de fréquences .....	2,405 à 2,475 GHz
Numéro de bande .....	140
Consommation RF .....	Inférieure à 20 dBm
2,4 G .....	AFHDS 2A
Type de modèle .....	Voiture/bateau
Type de code .....	GFSK
Entrée d'alimentation .....	4,0 à 6,5 V CC
Longueur de l'antenne .....	26 mm

## NL Gebruiksaanwijzing BS-4

### Inleiding

De BS-4, een ontvanger met geïntegreerd gyrosysteem, is uitgerust met 4 kanalen (compatibel met REELY GT4-EVO). Het kan, naast de gewone functies, tevens worden gebruikt met een zender met S.V.C. 'smart vehicle control' functie voor een intelligente besturing van de auto, zodat de auto op een hobbelige/gladde ondergrond of in bochten in de verwachte richting rijdt.

### Overzicht van de ontvanger



### Bediening

#### Koppeling

1. Schakel de zender in, controleer de RF-norm en, indien nodig, wijzig het naar **[AFDHS 2A 2-way]**. Voor meer informatie, raadpleeg de handleiding van de zender.
2. Stel de zender in op de koppelingsmodus. Voor meer informatie, raadpleeg de handleiding van de zender.
3. Zorg dat de zender is uitgeschakeld.
4. Verbind de aansluitkabel met de **BIND/VCC**-aansluiting op de ontvanger. Sluit vervolgens de voeding aan op andere aansluitingen van de ontvanger. Het rode controlelampje knippert snel om aan te geven dat de zender in de koppelingsmodus is.
5. Eenmaal het controlelampje niet langer knippert, is de koppeling tot stand gebracht.
6. Ontkoppel de aansluitkabel en de voeding van de ontvanger. Sluit de voeding vervolgens aan op de **BIND/VCC**-aansluiting.
7. Controleer of alle servo's naar behoren werken. Als dit niet het geval is, voer de volledige koppelingsprocedure opnieuw uit.

#### S.V.C. Functie

Deze functie heeft twee doelen. Namelijk als eerste, het voertuig tijdens het rijden over een hobbelige of gladde ondergrond in een rechte lijn houden door bij te sturen. Als tweede, minder gas te geven tijdens het nemen van een bocht zodat het voertuig niet slipt en opnieuw meer gas te geven na het nemen van de bocht.

De volgende parameters kunnen voor de S.V.C.-functie ingesteld worden:

#### Steering gain

Steering gain is hoeveel correctie het systeem automatisch aan de sturing zal aanbrengen om het voertuig opnieuw in een rechte lijn te brengen. Het aanpassen van de waarde wijzigt de hoeveelheid correctie die het systeem zal aanbrengen, 0% als minimum en 100% als maximum.

#### Throttle gain

Throttle gain verlaagt de hoeveelheid gas die tijdens het nemen van een bocht wordt gegeven, en werkt zoals een tractieregeling bij een auto op ware grootte. Eenmaal de auto begint te rijden wordt de regelklep onmiddellijk aangepast zodat de wielen minder slippen op een gladde ondergrond en de auto sneller uit de bochten komt.

#### Prioriteit

De prioriteitsinstelling regelt hoeveel correctie aangebracht moet worden wanneer naar links of rechts wordt gestuurd. Hoe hoger de waarde, hoe groter de correctie.

#### Reverse: Nor/Rev

Reverse wordt gebruikt om de richting van de correctie te wijzigen. Na het installeren van de ontvanger, roteer de auto om te controleren of de wielen in de juiste richting draaien. Als u de auto naar links roteert, moeten de wielen naar rechts draaien, en als u de auto naar rechts roteert, moeten de wielen naar links draaien.

Voor meer informatie, raadpleeg de handleiding van de zender.

### Specificaties

Kanalen .....	4
Frequentiebereik .....	2.405 tot 2.475GHz
Bandnummer .....	140
RF-verbruik .....	minder dan 20dBm
2,4G .....	AFHDS 2A
Type model .....	auto/boot
Type code .....	GFSK
Ingangsvormogen .....	4,0 tot 6,5 V DC
Langte antenne .....	26 mm