

## RS-PGCA プログラムカード 取扱説明書

### 1. アプリ インストール方法 Installation of Application

下記の URL からサーボセットアップ ソフトウェアをダウンロード  
Download from the below URL for the servo set up software

<https://www.teamreved.com/product/rs-pgca>

USB プログラマーにサーボを接続し、PC に接続した状態で、ソフトウェアを立ち上げます  
Connect the servo to the USB programmer and start the software while connected to the PC.



- ① ソフトウェアを立ち上げると現在のサーボ設定状態が表示されます  
Once software starts, the current servo setting status is displayed.
- ② STANDARD・REVOX) の項目で、他社製ジャイロを使用する場合は STANDARD REVOX を使用する場合は REVOX をクリックしてください。  
クリックすると、それぞれの推奨値設定が表示されます  
In the item (STANDARD / REVOX), if you will use another Gyro, click STANDARD If use REVOX click REVOX.  
The recommended setting value will be displayed once after.
- ③ 任意の数値に変更  
Select the value here
- ④ 設定変更が完了したら Write Parameter (保存) をクリックしてください  
Click Write Parameter(SAVE) once complete the setting changes.

### 2. 各設定項目 Setting Items

- ① Servo Trim
- ② Torque
- ③ Torque Curve
- ④ Speed Curve
- ⑤ Damper
- ⑥ Damper Point
- ⑦ Max power
- ⑧ Frequency
- ⑨ DeadBand
- ⑩ Direction

### 3. 各設定内容 Setting Items

- ① Servo Trim  
サーボのニュートラル位置を変更します。数値 1 で 1 度変わります  
Change the neutral position of the servo. The 1 value changes 1 degree.
- ② Torque  
サーボの保持力を調整します。数値が低いとフロントグリップが下がり、数値を上げるとフロントグリップが上がります。路面グリップの高いコースでは数値を下げ、低いコースでは数値を上げて下さい。路面グリップやジャイロゲインに対して著しく数値がマッチしていないと、ハンチングの原因になります  
Adjust the holding force of the servo. A low number lowers the front grip, and a higher number raises the front grip. Decrease the value on courses with high road grip and increase the value on courses with low road grip. If the values do not match the road grip and gyro gain significantly, it will causing hunting (Steering shake).

### ③ Torque Curve

サーボ保持力のカーブを調整します。  
数値を上げていくとコーナー後半時のフロントグリップが向上します  
Adjust the curve of the servo holding force.  
Increasing the value will improve the front grip in the latter half of the corner.

### ④ Speed Curve

サーボスピードカーブを調整します。数値を上げていくとサーボの反応スピードが向上します。  
マシンがオーバーステアな場合は数値をあげていくとアンダーステア方向になります  
Adjust the servo speed curve. Increasing the value will improve the response speed of the servo.  
If the machine is oversteering, increasing the value will lead to understeering.

### ⑤ Damper

サーボ動作に対してブレーキをかけます。  
数値を上げていくとハンチングが抑制できますが、上げすぎるとステアリングスピードが低下します  
Apply the brake to the servo operation.  
Hunting can be suppressed by increasing the value, but if it is increased too much, the steering speed will decrease.

### ⑥ Damper Point

サーボ動作のリターン側のブレーキ開始位置を調整します。数値を上げていくと、より早いタイミングでリターン側のブレーキが開始します  
Adjust the brake start position on the return side of the servo operation.  
As you increase the value, the brake on the return side will start at an earlier timing.

### ⑦ Max power

数値を上げていくとトルク、スピード、レスポンスともに、上がります  
As you increase the value, the torque, speed, and response will increase.

### ⑧ Frequency

サーボ周波数を調整します。上げていくとより滑らかなステアリング特性となります  
Adjust the servo frequency.  
The higher value will make more smoother steering characteristics.

### ⑨ DeadBand

数値を下げていくと、送信機の入力に対して、よりダイレクトにサーボが動作します  
As the value is lowered, the servo operates more directly with respect to the input from the transmitter.

### ⑩ Direction

送信機、ジャイロからの信号に対しての、サーボ動作方向を変更できます  
You can change the servo operation direction for signals from the transmitter and gyro.