



S310172 CONTROLADOR 4 SERVOS GRABADOR REPRODUCTOR

INSTRUCCIÓN DE MONTAJE

- 1) Conecte un pack de pilas de 6 voltios o un alimentador regulado en la conexión marcada como "BAT".
- 2) Para grabar un programa, mueva el interruptor de modo a la posición RECORD. El indicador luminoso empezará a parpadear indicando que está en espera. Utilice los mandos, mueva el servo a la posición deseada.
- 3) Para comenzar a grabar, pulse START. El indicador luminoso de RECORD se encenderá de forma fija durante la grabación. Utilice los mandos, mueva los servos para crear un programa. En cualquier momento, puede detener la grabación pulsando una vez STOP/PAUSE. En el modo de pausa, los indicadores verde y rojo parpadean. En modo de pausa, para reiniciar la grabación, pulse START y para finalizar el programa, pulse de nuevo STOP/PAUSE.
- 4) Para reproducir el programa, mueva el selector de modo a la posición PLAY. El interruptor verde de reproducción empezará a parpadear indicando que está listo para empezar a reproducir. Antes de comenzar, utilice el selector SINGLE/LOOP para seleccionar el modo de reproducción. SINGLE reproducirá una sola vez el programa y se detendrá automáticamente. LOOP reproducirá el programa de forma continua hasta que se detenga manualmente. Para iniciar la reproducción, pulse

START. El indicador verde se encenderá de forma fija para indicar el modo de reproducción.

- 5) Para detener el programa durante la reproducción. Pulse STOP/PAUSE. Los indicadores de color rojo y verde empezarán a parpadear indicando que el programa está en pausa. Para reiniciar la reproducción en modo de pausa, pulse START. Para finalizar el programa, pulse STOP/PAUSE de nuevo.



REQUISITOS DE ALIMENTACIÓN

La tensión mínima es de 6 voltios de corriente continua. El amperaje dependerá del número de servos utilizados y la carga del par motor de los servos. Para que funcione correctamente, la salida de amperios del pack de pilas o del alimentador debe ser lo suficientemente grande para proporcionar la corriente mínima. Si no fuera suficiente, los servos se moverían de forma incontrolada y no se alcanzaría el par motor especificado por el fabricante.

Ejemplo de conexión

