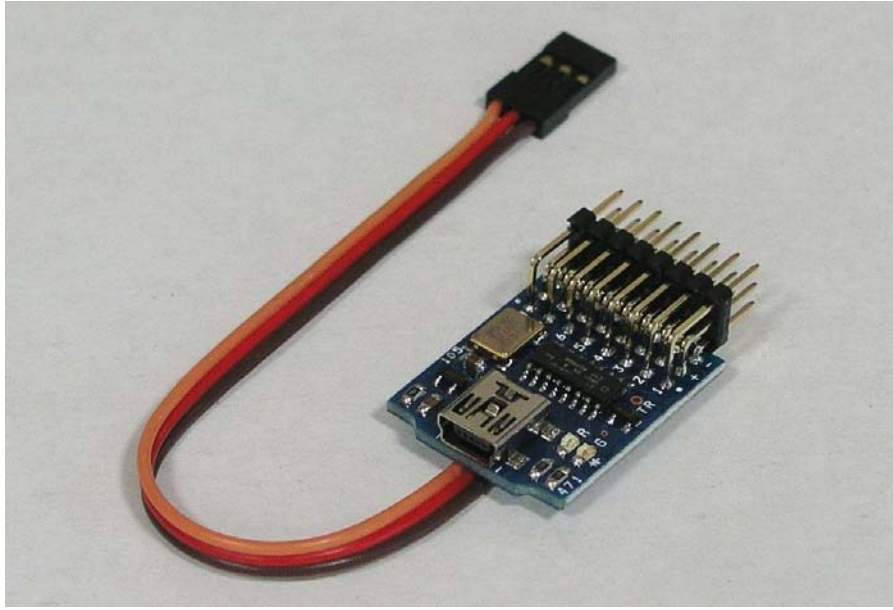


USB programmable retract & door Sequencer

SC271



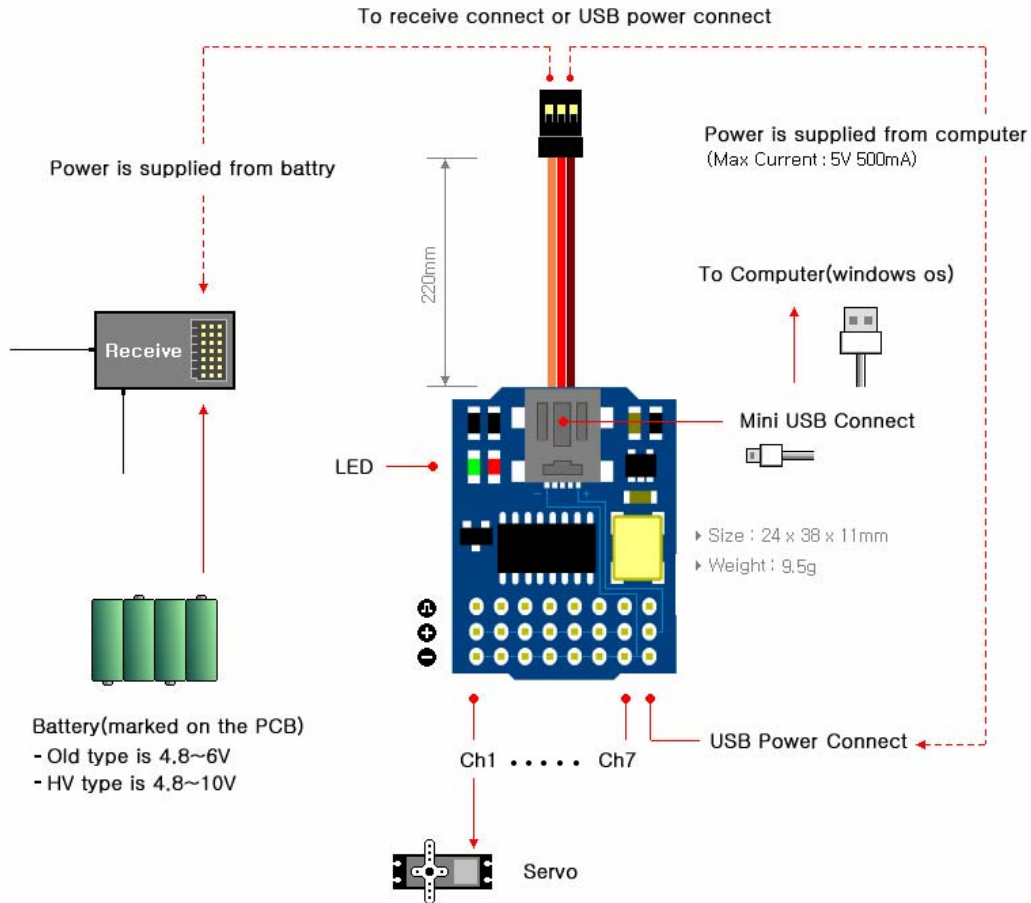
> 제품 개요

랜딩기어에 개폐 도어가 있는 모형비행기는 도어 서보와 기어 서보를 순차적으로 제어할 필요가 있습니다. 송신기에 이러한 믹싱 기능이 포함된 경우 수신기 채널에 여유가 있다면 이를 이용하면 되지만, 채널이 부족하거나 딜레이 믹싱 기능이 없는 경우 시퀀서를 사용하여 순차제어를 할 수 있습니다.

> 제품 상세설명

- 입력 1CH : 수신기 랜딩기어 채널에 연결
- 출력 7CH : 랜딩기어 서보 및 도어 서보를 연결(개별 제어 가능)
- 사용 전압 : 기판에 표시되어 있습니다.(구형4.8~6V, 신형4.8~10V)
- 무게 : 9.5g
- 서보 스피드 조절 : 최대속도~2초/60도
- 딜레이 기능 : 0.1~5.0초(딜레이 명령어 연속 사용도 가능)
- 컴퓨터 USB 포트로 연결하여 서보 트림 조정 및 순차 프로그램 다운로드 가능

> 배선연결



> 시퀀서 사용법

1. 이 제품은 먼저 컴퓨터에 연결하여 프로그램 명령어의 기능에 대해 충분히 익힌 다음에 사용하기를 권장합니다.
2. 다수의 R/C용 서보와 Mini USB 케이블(제품에 미포함) 그리고 윈도우 호환 컴퓨터와 세팅 프로그램을 준비합니다.
3. 장치의 입력 단자인 3핀 커넥터를 오른쪽 'U'로 표기된 단자에 연결하면, 수신기로부터 전원을 공급 받지 않고 컴퓨터 USB의 전원만으로 서보를 동작할 수 있습니다.
4. 프로그램을 서둘게 하면 랜딩기어와 도어가 충돌하는 상황이 발생하니 충동을 회피할 수 있는 조건(바퀴 축 제거)을 만들어 두고 프로그래밍을 하기 바랍니다.
5. 프로그램이 완료되면 'U'에 연결했던 3핀 커넥터를 수신기에 연결하고, 송신기 스위치를 움직여 작동을 확인합니다.

> 세팅 프로그램 사용법

이 프로그램에서 윈도우 운영체제에서 사용 가능하며, 드라이브나 설치 과정 없이 바로 실행됩니다.

[리스트 박스]

Command List: 이 프로그램에서 사용할 수 있는 명령어.

Landing Gear Down: 랜딩기어 다운할 때 수행되어야 할 순차 프로그램.

Landing Gear Up: 랜딩기어 업할 때 수행되어야 할 순차 프로그램.

[프로그램 메뉴]

File->Open: 파일로부터 순차 프로그램을 읽어온다.

File->Save: 작성된 순차 프로그램을 파일로 저장한다.

DATA->Write: 작성된 순차프로그램을 시퀀서 장치로 다운로드 한다.

DATA->Read: 시퀀서로부터 순차 프로그램을 읽어온다.

[버튼]

Add: 명령어 리스트에 있는 명령어를 좌우 리스트 박스에 추가한다.

Edit: 명령어의 세부사항을 변경한다.

Erase: 명령어를 삭제한다.

UP: 명령어의 순서를 위쪽으로 이동한다.

Down: 명령어의 순서를 아래쪽으로 이동한다.

Run: 시퀀서에 저장된 순차프로그램을 수행한다.

단, 화면에 있는 순차 프로그램을 수행하는 것이 아니므로 'Run' 버튼을 누르기 전에 'DATA->Write'를 하는 것이 좋다.

[명령어]

Servo Speed: 서보의 움직이는 속도를 설정하는 명령어.

Time Delay: 서보의 움직임이 멈출 때까지 필요한 지연시간(0.1~5초)을 설정한다.

더 긴 지연시간이 필요하다면 명령어를 연속으로 사용할 수 있다.

Move[n]: 서보를 움직이는 명령어. 'n'은 서보 출력 커넥터의 번호를 나타낸다.

'Full Speed' 체크 버튼은 'Servo Speed' 명령어의 영향을 받지 않고 최대 스피드로 동작하는 옵션입니다. 모든 서보는 천천히 움직이도록 제어가 되지만, 랜딩기어는 자체 스피드로 움직이는 장치이므로 Full Speed를 선택하는 것이 좋다.