



SIXTY-FOUR

MANUAL / QUICK START GUIDE

Link to the most recent version of this manual with exploded views and parts lists:
www.redcatracing.com/pages/manuals



OFFICIAL
LICENSED PRODUCT

Chevrolet, Impala, all related Emblems, and vehicle body designs are General Motors Trademarks used under license to Redcat Racing



WARNINGS • ADVERTENCIAS

Warnings

AGE WARNING!

This radio controlled (RC) vehicle is not a toy. It is the responsibility of the parents or guardian to ensure that minors receive appropriate guidance and supervision when operating or working on this product.

It is the buyer's responsibility to ensure that this product is safely operated. You must be 14 years of age or older to operate this vehicle.

The buyer assumes all risks associated with the use of this product. Namero LLC d/b/a Redcat Racing and their retail partners, dealers, distributors, manufacturers and affiliates cannot control the use and operation of this product and as such shall not be held responsible or liable for any injury, accident or damage resulting from the use of this product.

Always fully read all instructions, manuals and warnings that come with your RC vehicle and any accessories required to operate the product.

Never operate your RC vehicles on public roads, near bystanders, children, pets other animals.

Always leave a safe distance around your RC vehicles when driving so that in the event you lose control you don't damage the vehicle, hurt yourself or others.

Never lose sight of your vehicle while it is in operation and be aware of your surroundings.

Always keep clear of the wheels or other moving parts on the vehicle and never attempt to pick up the vehicle if the wheels are in motion.

Always perform a prerun inspection to ensure that there is no damage and that all screws and wheel nuts are secure. If damage is found, repair or replace prior to use.

Do not attempt to touch the motor, esc, battery or other electrical components during or immediately after use as these items will get hot during operation.

Always allow the vehicle time to cool down between runs. Overheating the electronics can shorten the life of your electronic components.

Never leave the battery connected when not in use and store batteries in accordance with manufactures instructions.

Never leave a battery unattended while being charged. Never charge batteries while they are inside of the RC vehicle.

There is a risk of fire and explosion when dealing with batteries. Rechargeable batteries may become hot and catch fire if left unattended or charged too quickly.

Always use extra caution when charging LiPo batteries.

Always, only use a LiPo specific chargers when charging LiPo batteries.

Always use a LiPo safe charging pouch when charging LiPo batteries.

Always charge batteries away from flammable materials and in a well ventilated space.

Never charge at a rate higher than 1C. (2000Mah pack = 2 amp charge rate). Overcharging can lead to fire and explosion.

Always store battery packs in a cool dry place.

Never use a LiPo battery that has previously overheated and/or shows signs of damage or swelling. If you suspect the battery to be damaged, immediately discontinue use and properly dispose of the battery.

Never dispose of a LiPo battery with regular trash. To safely dispose of LiPo batteries, refer to your local disposal authority or recycling center.

Always check the ESC settings to ensure that they match the battery type during operation. If using a LiPo battery, the ESC must be set to LiPo or damage may occur.

Never mix old and new batteries. Do not change or charge batteries in a hazardous location. Do not mix alkaline, lithium, standard (carbon zinc), or rechargeable (NiMh, cadmium) batteries.

If you do not agree with or are unable to follow these warnings and are not willing to accept full and complete liability for the use of this RC product; immediately return the product to your place of purchase in new and unused condition.

Advertencias

¡ADVERTENCIA SOBRE LA EDAD!

Este vehículo de radio control (RC) no es un juguete. Es responsabilidad de los padres o tutores garantizar que los menores reciban la orientación y supervisión adecuadas cuando manipulen este producto.

Es responsabilidad del comprador asegurarse de que este producto funcione de manera segura. Debe tener 14 años de edad o más para poder manipular este vehículo.

El comprador asume todos los riesgos asociados con el uso de este producto. Namero LLC d/b/a Redcat y sus socios minoristas, vendedores, distribuidores, fabricantes y afiliados no pueden controlar el uso y el funcionamiento de este producto y no serán responsables de ninguna lesión, accidente o daño que resulte por el mal uso de este producto.

Siempre lea absolutamente todas las instrucciones, manuales y advertencias que vienen con su vehículo RC y los accesorios necesarios para manipular el producto.

Nunca manipule sus vehículos RC en carreteras públicas, cerca de peatones, niños, mascotas y otros animales.

Deje siempre una distancia segura alrededor de sus vehículos RC al conducir, de manera de que, en caso de que pierda el control, no dañe el vehículo y nadie salga herido.

Nunca pierda de vista su vehículo mientras está en funcionamiento y esté atento a su entorno.

Manténgase alejado siempre de las ruedas u otras partes móviles del vehículo. Nunca intente levantarlo si las ruedas están en movimiento.

Realice siempre una inspección previa al funcionamiento para asegurarse de que no haya daños y que todos los tornillos y tuercas de las ruedas estén bien puestos. Si encuentra algún daño, repárelo o reemplácelo antes de usarlo.

No intente tocar el motor, la esc, la batería u otro componente eléctrico durante o después de usarlo, ya que estos se calientan mientras funcionan.

Deje siempre que el vehículo se enfríe entre cada viaje. El sobrecalentamiento puede acortar la vida útil de los componentes electrónicos.

No deje nunca la batería conectada cuando no esté en uso y guárdela como indican las instrucciones del fabricante.

No deje nunca una batería sin supervisión mientras esté cargando. Nunca cargue la batería mientras se encuentre dentro del vehículo RC.

Existe un riesgo de incendio y explosión con las baterías. Las baterías recargables pueden calentarse e incendiarse si se dejan sin supervisión o se cargan muy rápido.

Tenga mucho cuidado cada vez que cargue una batería LiPo.

Solo use cargadores específicos para cargar las baterías LiPo.

Use una bolsa de carga segura Lipo cada vez que cargue las baterías.

Cargue siempre las baterías lejos de materiales inflamables y en un espacio ventilado.

No cargue nunca la batería con más de 1C. (2000Mah pack = carga de 2 amperios). La sobrecarga puede provocar incendios y explosiones.

Guarde los paquetes de las baterías en un lugar fresco y seco.

No use nunca una batería LiPo sobrecalentada y/o muestre daños o hinchazón. Si sospecha que la batería está dañada, deje de usarla inmediatamente y deséchela de manera adecuada.

No deseche nunca una batería LiPo junto a la basura normal. Para desecharlo de manera adecuada, consulte a las autoridades locales encargados de la recolección de basura o al centro de reciclaje.

Verifique la configuración de la ESC para asegurarse de que coincidan con el tipo de batería durante el uso. Si utiliza una batería LiPo, la ESC debe configurarse en LiPo ya que, de no hacerlo, ocasionaría daños.

Nunca mezcle baterías viejas y nuevas. No cambie ni cargue las baterías en un lugar peligroso. No mezcle las baterías alcalinas, de litio, estándar (carbón zinc) o recargables (NiMh cadmio).

Si no está de acuerdo con estas advertencias o no puede seguirlas y no está dispuesto a aceptar la responsabilidad total por el uso de este producto RC, devuelva el producto a su lugar de compra nuevo y sin uso.





WARNHINWEISE • AVERTISSEMENTS

Warnhinweise

ALTERS WARNUNG! Dieses funkgesteuerte (RC) Fahrzeug ist kein Spielzeug. Es liegt in der Verantwortung der Eltern oder des Erziehungsberechtigten, sicherzustellen, dass Minderjährige bei der Bedienung oder Arbeit an diesem Produkt eine angemessene Anleitung und Überwachung erhalten.

Es liegt in der Verantwortung des Käufers, sicherzustellen, dass dieses Produkt sicher betrieben wird. Sie müssen 14 Jahre oder älter sein, um dieses Fahrzeug zu betreiben.

Der Käufer trägt alle mit der Verwendung dieses Produkts verbundenen Risiken. Nameron LLC d/b/a Redcat Racing und ihre Handelspartner, Händler, Distributoren, Hersteller und verbundenen Unternehmen können die Verwendung und den Betrieb dieses Produkts nicht kontrollieren und sind daher nicht verantwortlich oder haftbar für Verletzungen, Unfälle oder Schäden, die durch die Verwendung dieses Produkts entstehen.

Lesen Sie immer alle Anweisungen, Handbücher und Warnhinweise, die mit Ihrem RC-Fahrzeug und dem für den Betrieb des Produkts erforderlichen Zubehör geliefert werden, vollständig durch.

Betreiben Sie Ihre RC-Fahrzeuge niemals auf öffentlichen Straßen, in der Nähe von Personen, Kindern und Haustieren anderer Tiere.

Lassen Sie während der Fahrt immer einen Sicherheitsabstand um Ihre RC-Fahrzeuge herum, damit Sie im Falle eines Kontrollverlustes das Fahrzeug nicht beschädigen, sich selbst oder andere verletzen.

Verlieren Sie Ihr Fahrzeug während des Betriebs nie aus den Augen und achten Sie auf Ihre Umgebung.

Halten Sie sich immer von den Rädern oder anderen beweglichen Teilen des Fahrzeugs fern und versuchen Sie niemals, das Fahrzeug aufzunehmen, wenn die Räder in Bewegung sind.

Führen Sie immer eine Vorlaufinspektion durch, um sicherzustellen, dass keine Schäden auftreten und alle Schrauben und Radmutter fest sitzen. Wenn Schäden festgestellt werden, reparieren oder ersetzen Sie diese vor der Verwendung.

Versuchen Sie nicht, den Motor, die Batterie oder andere elektrische Komponenten während oder unmittelbar nach dem Gebrauch zu berühren, da diese Gegenstände während des Betriebs heiß werden.

Lassen Sie dem Fahrzeug immer Zeit, sich zwischen den Fahrten abzukühlen. Eine Überhitzung der Elektronik kann die Lebensdauer Ihrer elektronischen Komponenten verkürzen.

Lassen Sie den Akku niemals angeschlossen, wenn er nicht in Gebrauch ist, und lagern Sie ihn gemäß den Anweisungen des Herstellers.

Lassen Sie einen Akku während des Ladevorgangs niemals unbeaufsichtigt. Laden Sie die Akkus niemals auf, während sie sich im Inneren des RC-Fahrzeugs befinden.

Beim Umgang mit Batterien besteht Brand- und Explosionsgefahr. Wiederaufladbare Batterien können heiß werden und Feuer fangen, wenn sie unbeaufsichtigt bleiben oder zu schnell geladen werden.

Seien Sie beim Laden von LiPo-Akkus immer besonders vorsichtig.

Verwenden Sie beim Laden von LiPo-Akkus immer nur ein LiPo-spezifisches Ladegerät.

Verwenden Sie beim Laden von LiPo-Akkus immer eine sichere LiPo-Ladetasche.

Laden Sie die Batterien immer außerhalb von brennbaren Materialien und in einem gut belüfteten Raum auf.

Laden Sie niemals mit einer Rate von mehr als 1C. (2000Mah Pack = 2 Ampere Laderate). Überladung kann zu Feuer und Explosionen führen.

Lagern Sie Akkupacks immer an einem kühlen, trockenen Ort.

Verwenden Sie niemals einen LiPo-Akku, der sich zuvor überhitzt hat und/oder Anzeichen von Schäden oder Schwellungen aufweist. Wenn Sie vermuten, dass der Akku beschädigt ist, stellen Sie die Verwendung sofort ein und entsorgen Sie den Akku ordnungsgemäß.

Entsorgen Sie einen LiPo-Akku niemals über den normalen Müll. Wenden Sie sich zur sicheren Entsorgung von LiPo-Akkus an Ihre örtliche Entsorgungsbehörde oder Ihr Recyclingzentrum.

Überprüfen Sie immer die ESC-Einstellungen, um sicherzustellen, dass sie während des Betriebs mit dem Batterietyp übereinstimmen.

Bei Verwendung eines LiPo-Akkus muss das ESC auf LiPo eingestellt sein, da sonst Schäden auftreten können. Mischen Sie niemals alte und neue Batterien. Wechseln oder laden Sie die Batterien nicht in explosionsgefährdeten Bereichen. Mischen Sie keine Alkali-, Lithium-, Standard- (Kohle-Zink) oder wiederaufladbaren (NiMH, Cadmium) Batterien. Wenn Sie mit diesen Warnhinweisen nicht einverstanden sind oder diese nicht befolgen können und nicht bereit sind, die volle und vollständige Haftung für die Verwendung dieses RC-Produkts zu übernehmen, senden Sie das Produkt unverzüglich in neuem und unbenutztem Zustand an Ihren Händler zurück.

Avertissements

AVERTISSEMENT D'ÂGE!

Ce véhicule radiocommandé n'est pas un jouet. Il incombe aux parents ou au tuteur de veiller à ce que les mineurs reçoivent les instructions et la supervision appropriées lorsqu'ils opèrent ou travaillent avec ce produit.

Il incombe à l'acheteur de s'assurer que ce produit est utilisé en toute sécurité. Vous devez être âgé de 14 ans ou plus pour utiliser ce véhicule.

L'acheteur assume tous les risques liés à l'utilisation de ce produit. Nameron LLC d / b / a Redcat Racing et leurs partenaires détaillants, distributeurs, fabricants et sociétés affiliées ne peuvent contrôler l'utilisation et le fonctionnement de ce produit et ne peuvent donc être tenus responsables des blessures, accidents ou dommages résultant de l'utilisation du produit.

Lisez toujours attentivement toutes les instructions, les manuels et les avertissements qui accompagnent votre véhicule radiocommandé ainsi que tous les accessoires nécessaires au fonctionnement du produit.

Ne conduisez jamais vos véhicules télécommandés sur la voie publique, à proximité de passants, d'enfants, d'animaux domestiques ou d'autres animaux.

Lorsque vous conduisez, laissez toujours une distance de sécurité autour de vos véhicules radiocommandés afin de ne pas endommager le véhicule, vous-même ou des tiers, en cas de perte de contrôle.

Ne perdez jamais de vue votre véhicule lorsqu'il est en marche et soyez conscient de votre environnement.

Tenez-vous toujours à l'écart des roues ou des autres pièces mobiles du véhicule et n'essayez jamais de le saisir si les roues sont en mouvement.

Effectuez toujours une inspection préliminaire afin de vous assurer qu'il n'y a aucun dommage et que toutes les vis et tous les écrous de roue sont bien fixés. Si des dommages sont constatés, réparez-les ou remplacez-les avant utilisation.

N'essayez pas de toucher le moteur, le compresseur, la batterie ou d'autres composants électriques pendant ou immédiatement après l'utilisation, car ces éléments chauffent pendant le fonctionnement.

Donner toujours du temps au véhicule de refroidir entre les courses. Une surchauffe de l'électronique peut raccourcir la durée de vie des composants électroniques.

Ne laissez jamais la batterie connectée quand vous ne l'utilisez pas et rangez-la conformément aux instructions du fabricant.

Ne laissez jamais une batterie sans surveillance pendant la charge. Ne chargez jamais les batteries lorsqu'elles sont à l'intérieur du véhicule radiocommandé.

Il y a un risque d'incendie et d'explosion lors de l'utilisation de batteries. Les piles rechargeables peuvent chauffer et prendre feu si elles sont laissées sans surveillance ou trop rapidement chargées.

Faites toujours très attention lorsque vous chargez des batteries LiPo.

Utilisez toujours uniquement des chargeurs LiPo spécifiques lors du chargement de batteries LiPo.

Utilisez toujours un étui de chargement sûr pour LiPo lors du chargement de batteries LiPo.

Chargez toujours les batteries loin de matériaux inflammables et dans un espace bien ventilé.

Ne chargez jamais à un taux supérieur à 1C. (Pack 2000Mah = taux de charge de 2 ampères). Une surcharge peut provoquer un incendie et une explosion.

Rangez les batteries toujours dans un endroit frais et sec.

N'utilisez jamais une batterie LiPo qui a déjà surchauffé et / ou présente des signes de dommage ou de gonflement. Si vous pensez que la batterie est endommagée, arrêtez immédiatement de l'utiliser et débarrassez-vous-en de manière appropriée.

Ne jetez jamais une batterie LiPo avec les ordures ménagères. Pour vous débarrasser en toute sécurité des batteries LiPo, contactez votre autorité d'élimination locale ou votre centre de recyclage.

Vérifiez toujours les paramètres ESC pour vous assurer qu'ils correspondent au type de batterie pendant le fonctionnement. Si vous utilisez une batterie LiPo, le contrôleur doit être réglé sur LiPo, sinon vous risquez de l'endommager.

Ne mélangez jamais des batteries neuves et usagées. Ne changez pas et ne chargez pas les batteries dans un endroit dangereux. Ne mélangez pas des batteries alcalines, au lithium, standard (carbone zinc) ou rechargeables (NiMH, cadmium).

Si vous n'êtes pas d'accord avec ou n'êtes pas en mesure de suivre ces avertissements et si vous n'êtes pas prêt à assumer l'entière responsabilité de l'utilisation de ce produit radiocommandé, renvoyez immédiatement le produit à votre lieu d'achat, dans un état neuf et inutilisé.



CONTENTS

CONTENIDO • INHALT • CONTENU

Contents

Page 5:	Included
Page 6:	Start Up
Page 7:	Body Assembly
Page 8:	Charging the Battery
Page 12:	Basic radio Controls
Page 17:	Shut Down
Page 18:	Radio Guide
Page 26:	ESC Guide
Page 28:	Troubleshooting
Page 29:	Tuning Guide

Contenido

Paje 5:	Incluido
Paje 6:	Inicio
Paje 7:	Cuerpo de montaje
Paje 12:	Controles básicos de radio
Paje 17:	Apaga
Paje 34:	Cargue de la batería
Paje 35:	Guía de radio
Paje 43:	Guía De ESC
Paje 45:	Resolución De Problemas
Paje 46:	Trucos básicos
Paje 47:	Guía de Sintonización

Inhalt

Seite 5:	linklusive
Seite 6:	Inbetriebnahme
Seite 7:	Montagekörper
Seite 12:	Grundlegende Funksteuerungen
Seite 17:	Herunterfahren
Seite 52:	Aufladen der Batterie
Seite 53:	Funkführer
Seite 61:	ESC-Leitfaden
Seite 63:	Problemlösung
Seite 64:	Grundlegende Tricks
Seite 65:	Tuning-Leitfaden

Contenu

Page 5:	Inclus
Page 6:	Démarrage
Page 7:	Assemblée du corps
Page 12:	Commandes radio de base
Page 17:	Arrêter
Page 70:	Recharge de la batterie
Page 71:	Guide Radio
Page 79:	Guide ESC
Page 81:	Dépannage
Page 82:	Astuces de base
Page 83:	Guide de réglage



THANK YOU

Thank You

Thank you for selecting the Redcat Sixty-Four radio controlled hopper. Please read through the entire manual before use.

Expertly designed and engineered, the Redcat Sixty-Four hopping lowrider captures the 1964 Impala SS in a classic highly-detailed, fully-functioning scale R/C Car. The Sixty-Four was designed from the ground up with the lowrider, auto enthusiast and R/C scaler communities in mind.

The 1964 Chevrolet Impala marked the end of the full-sized, boxed-crossmember frame, third-generation Impala. Although it was designed in Detroit, and first shown to the public at the New York Auto Show, the 1964 Impala has developed deep roots within the Lowrider community. Today, the 1964 Impala is one of the most highly sought after cars by enthusiasts and customizers worldwide. Every detail of the Redcat Sixty-Four was painstakingly and passionately created with scale accuracy and detail in mind. The Impala SS interior and exterior badging adorn the beautiful 1964 Impala SS body and interior. 23 individual chrome plated molded parts are used to create the body's chrome accessories. Optional LED lights are available for night time cruising. Clear windows feature high quality chrome foil trim to complete the ultra-realistic appearance. The attention to detail continues below the body, with the chassis frame, faux transmission and functional solid rear axle with removable differential cover.

The Redcat Sixty-Four is designed for slow cruising and performing tricks that you can only do with special hydraulically actuated suspensions. Using specialty servos and precision weight bias, it replicates the driving style and overall look of a full sized lowrider / hopper.

Gracias

Gracias por seleccionar el auto hopper radio control 64 de Redcat. Lea todo el manual antes de usarlo.

Diseñado y desarrollado por expertos, la Edición Clásica del auto hopping Lowerider 64 de Redcat, captura el Impala SS de 1964 en un clásico auto radio control a escala totalmente funcional y altamente detallado. Diseñado desde cero, el 64 se creó teniendo en cuenta a la comunidad Lowrider, los entusiastas de los automóviles y aficionados del radio control.

El Chevrolet Impala de 1964 marca el final del Impala de tercera generación con bastidor cruzado en caja de tamaño completo. Diseñado en Detroit y mostrado por primera vez al público en el Auto Show de Nueva York, el Impala de 1964 tiene profundas raíces en la soleada comunidad Lowrider. Hoy en día, el Impala de 1964 es uno de los automóviles más buscados por los entusiastas y los personalizadores de todo el mundo. Cada detalle del Redcat 64 se creó con esmero y pasión teniendo en cuenta la precisión de la escala y los detalles de alta calidad. Los distintivos interiores y exteriores del Impala SS adornan la hermosa carrocería del Impala SS de 1964. Se utilizan 23 piezas moldeadas cromadas individuales para crear los accesorios cromados de la carrocería. Hay luces LED opcionales disponibles para viajes nocturnos. Las ventanas transparentes cuentan con molduras de lámina de cromo de alta calidad para completar la apariencia ultra realista. El realismo y el detalle de la escala continúan con el marco del chasis detallado, la transmisión falsa y el eje trasero sólido de escala funcional con cubierta de diferencial extraíble.

El Redcat 64 está diseñado para conducir y saltar como un Lowrider a gran escala con sistema hidráulico de salto. Puede conducir despacio mientras se luce en su dulce viaje, es de lo que se trata la escena Lowrider. Así que diseñamos el 64 para que sea un vehículo de conducción lenta capaz de realizar trucos específicos solo para vehículos con suspensiones especiales accionadas hidráulicamente. Con el uso de servos especiales y sesgo de peso de precisión, pudimos replicar el estilo de conducción y el aspecto general de un Lowrider / Hopper de tamaño completo. El 64 es capaz de subir y bajar su suspensión, andar 3 ruedas y brincar.

Vielen Dank

Vielen Dank, dass Sie sich für den funkgesteuerten Hopper Redcat Sixty-Four entschieden haben. Bitte lesen Sie vor der Benutzung das gesamte Handbuch durch.

Die Redcat Sixty-Four Hopping Lowrider Classic Edition wurde fachmännisch entworfen und konstruiert und fängt den Impala SS von 1964 in einem klassischen, hochdetaillierten, voll funktionsfähigen Scale-R/C-Wagen ein. Der Sixty-Four wurde von Grund auf mit Blick auf die Lowrider-Gemeinschaft, Autoenthusiasten und R/C Scaler entwickelt.

Der Chevrolet Impala aus dem Jahr 1964 markiert das Ende des Impala der dritten Impala-Generation mit Boxed-Crossmember-Rahmen in Originalgröße. Der Impala wurde in Detroit entworfen und erstmals auf der New Yorker Autoshow der Öffentlichkeit vorgestellt. Der Impala von 1964 ist tief in der sonnigen Lowrider-Gemeinde verwurzelt. Heute ist der Impala von 1964 bei Enthusiasten und Customizern weltweit eines der begehrtesten Autos. Jedes Detail des Redcat Sixty-Four wurde in mühevoller und leidenschaftlicher Kleinarbeit mit Blick auf Maßstäblichkeit und hohe Detailqualität hergestellt. Die Innen- und Außenplaketten des Impala SS zieren die wunderschöne Impala SS-Karosserie von 1964. 23 einzelne verchromte Formteile werden für die Herstellung der verchromten Accessoires der Karosserie verwendet. Für Fahrten bei Nacht sind optionale LED-Leuchten erhältlich. Klare Fenster sind mit hochwertigen Chromfolienverkleidungen versehen, um das ultra-realistische Erscheinungsbild zu vervollständigen. Der maßstabgetreue Realismus und die Detailtreue setzen sich fort mit dem detaillierten Fahrgestellrahmen, dem Faux-Getriebe und der maßstabgetreu funktionierenden massiven Hinterachse mit abnehmbarer Differentialabdeckung.

Der Redcat Sixty-Four ist so konstruiert, dass er wie ein maßstabgetreuer Lowrider mit Hüpfhydraulik fährt und hüpfert. Langsam zu fahren und gleichzeitig Ihre coole Karre zu zeigen, ist das, worum es in der Lowrider-Szene geht. Deshalb haben wir den Sixty-Four als ein langsam fahrendes Fahrzeug konzipiert, das nur für Fahrzeuge mit speziellen hydraulisch betätigten Aufhängungen spezifische Tricks beherrscht. Durch die Verwendung von Spezialservos und einer präzisen Gewichtsverlagerung konnten wir den Fahrstil und das Gesamterscheinungsbild eines normal großen Lowrider / Hopper nachbilden. Der Sixty-Four ist in der Lage, seine Aufhängung zu heben und zu senken, 3-Rad und Hop.

Merci

Merci d'avoir choisi la voiture radiocommandée Redcat Soixante-quatre. Veuillez lire le manuel dans son intégralité avant de l'utiliser.

Conçue et réalisée avec expertise, la Redcat Soixante-quatre Hopping Lowrider (Édition Classique) reprend l'Impala SS 1964 dans une voiture radiocommandée classique à l'échelle fonctionnelle et très détaillée. Conçue à partir de zéro, la Soixante-quatre a été créée en pensant à la communauté Lowrider, aux passionnés d'automobiles et aux voitures à échelle réduite.

La Chevrolet Impala de 1964 marque la fin de la troisième génération d'Impala, de taille normale, avec ses traverses en caisson et son cadre. Conçue à Detroit, et présentée pour la première fois au public au Salon de l'automobile de New York, l'Impala 1964 est profondément enracinée dans la communauté Lowrider. Aujourd'hui, l'Impala 1964 est l'une des voitures les plus recherchées par les passionnés et les personnalistes du monde entier. Chaque détail de la Redcat Soixante-quatre a été créé avec soin et passion en gardant à l'esprit la précision de l'échelle et la haute qualité des détails. Des écussons intérieurs et extérieurs ornent la magnifique carrosserie de l'Impala SS de 1964. 23 pièces moulées, individuelles et chromées, ont été utilisées pour créer les accessoires chromés de la carrosserie. Des feux à DEL sont disponibles en option pour la conduite de nuit. Les vitres transparentes sont dotées de garnitures chromées de haute qualité pour compléter l'aspect ultraréaliste de la voiture. Ce réalisme et les détails à l'échelle se poursuivent avec le châssis détaillé, la fausse transmission et l'essieu arrière massif à échelle fonctionnelle avec couvercle de différentiel amovible.

La Redcat Soixante-quatre est conçue pour rouler et sauter comme un Lowrider à échelle réelle avec un système hydraulique de saut. Conduire lentement tout en exhibant sa magnificence, voilà ce que représente l'essentiel du Lowrider. Nous avons donc conçu la Soixante-quatre pour être un véhicule à conduite lente capable de réaliser des figures spécifiques uniquement aux véhicules dotés de suspensions spéciales à commande hydraulique. Grâce à l'utilisation de servos spéciaux et à la précision du poids, nous avons pu reproduire le style de conduite et l'aspect général d'un Lowrider / Hopper de taille normale. Le Soixante-quatre est capable de lever et d'abaisser sa suspension, ses 3 roues et son houblon.



INCLUDED

INCLUIDO • IINKLUSIVE • INCLUS



INCLUDED IN THE BOX

INCLUIDO EN LA CAJA • IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN • INCLUS DANS LA BOÎTE



Sixty-Four Vehicle
Sixty-Four Vehículo
Sixty-Four Fahrzeug
Sixty-Four Véhicule



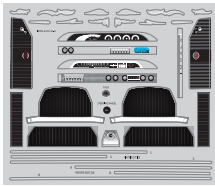
Radio
Radio
Radio
Radio



NiMH Battery
Batería NiMH
NiMH-Batterie
Batterie NiMH



USB Charger
Cargador USB
USB-Ladegerät
Chargeur USB



Interior Decal Sheet
Hoja de calcomanías interiores
Innenaufkleberbogen
Feuille des autocollants intérieures



Steel Weights
Pesos de acero
Stahlgewichte
Poids en acier



Antennas (Qty.2)
Antenas (Cantidad.2)
Antennen (Qty.2)
Antennes (Qty.2)



REQUIRED ITEMS

ARTÍCULOS REQUERIDOS • ERFORDERLICHE ELEMENTE • ÉLÉMENTS REQUIS



AA Batteries (Qty.4)
Baterías AA (Cant.4)
AA Batterien (Qty.4)
Batteries AA (Qty.4)



1.5mm & 2mm Hex Driver
Destornillador hexagonal de 1,5 mm y 2 mm
1,5 mm & 2 mm Sechskant-Schraubendreher
Clé Allen de 1,5 mm et 2 mm



Phillips Head Screwdriver
Destornillador de cabeza Phillips
Kreuzschlitz-Schraubendreher
Tournevis à tête Phillips



Glue for Antenna Installation
Pegamento para la instalación de antenas
Kleber für Antenneninstallation
Colle pour l'installation d'antenne

START UP

INICIO • INBETRIEBNAHME • DÉMARRER



INSTALL CONTROLLER BATTERIES

INSTALAR LAS BATERÍAS DEL CONTROLADOR • EINLEGEN DER BATTERIEN DER STEUERUNG • INSTALLER LES PILES DE LA MANETTE



Do not mix old and new batteries. Do not mix alkaline, lithium, standard (carbon zinc), or rechargeable (nickel-cadmium) batteries. Do not change or charge batteries in a hazardous location.

Nunca mezcle baterías viejas y nuevas. No mezcle las baterías alcalinas, de litio, estándar (carbón zinc) o recargables (NiMh cadmio). No cambie ni cargue las baterías en un lugar peligroso.

Mischen Sie keine alten und neuen Batterien. Mischen Sie keine Alkali-, Lithium-, Standard- (Kohle-Zink) oder wiederaufladbaren (Nickel-Cadmium) Batterien. Wechseln oder laden Sie die Batterien nicht in explosionsgefährdeten Bereichen.

Ne mélangez pas des batteries neuves et usagées. Ne mélangez pas des batteries alcalines, au lithium, standard (carbone zinc) ou rechargeables (nickel-cadmium). Ne changez pas et ne chargez pas les piles dans un endroit dangereux.



REMOVE BODY

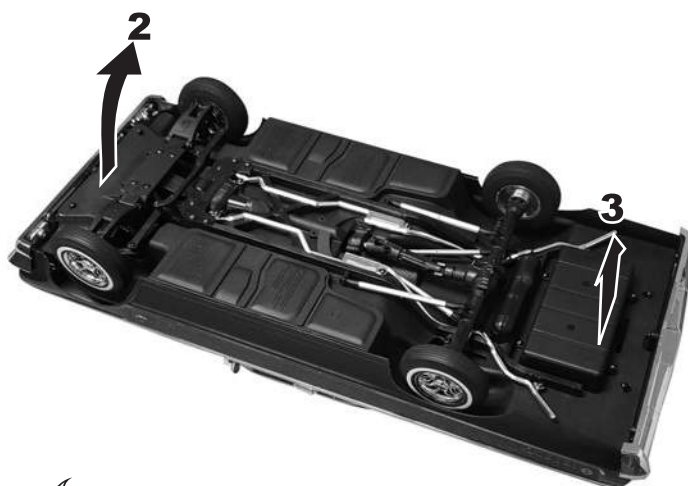
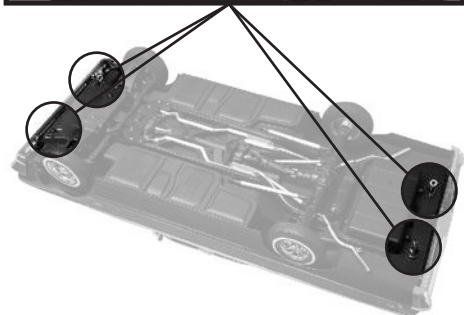
RETIRE EL CUERPO • GEHÄUSE ENTFERNEN • ENLEVER LE CORPS

Carefully lay car upside down on soft surface. Support rear end of vehicle if antennas are installed.

Coloque con cuidado el automóvil boca abajo sobre una superficie blanda. Apoye la parte trasera del vehículo si hay antenas instaladas.

Legen Sie das Auto vorsichtig mit dem Kopf nach unten auf eine weiche Unterlage. Stützen Sie das Heck des Fahrzeugs ab, falls Antennen installiert sind.

Posez soigneusement la voiture à l'envers sur une surface molle. Soutenez l'arrière du véhicule si des antennes sont installées.



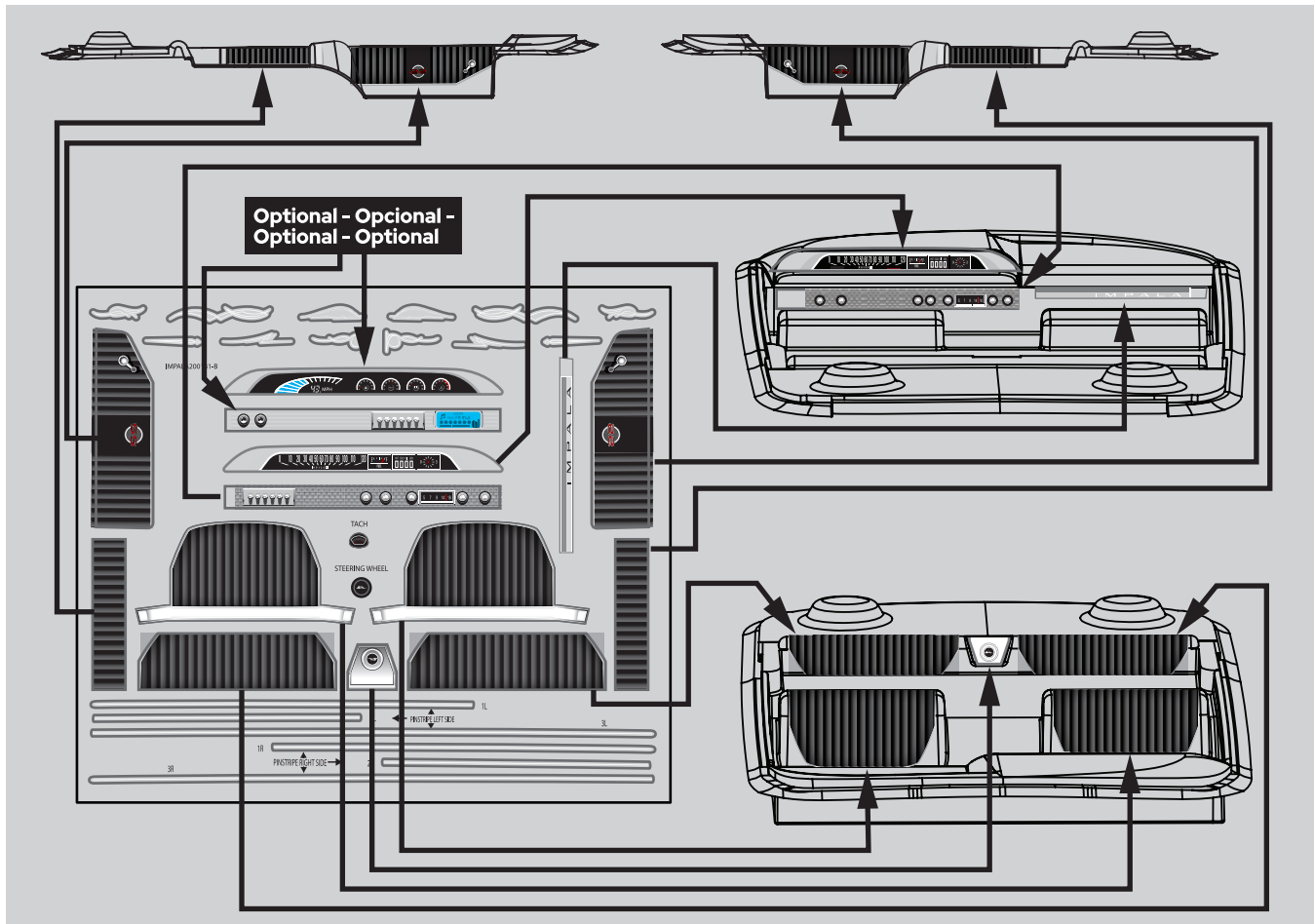
BODY ASSEMBLY

CUERPO DE MONTAJE • MONTAGEKÖRPER • ASSEMBLÉE DU CORPS



INTERIOR DECAL PLACEMENT

COLOCACIÓN DE LA ETIQUETA INTERIOR • PLATZIERUNG DES INNENAUFKLEBERS • PLACEMENT DES AUTOCOLLANTS INTÉRIEURS



ANTENNA INSTALLATION

INSTALACIÓN DE ANTENA • INSTALLATION DER ANTENNE • INSTALLATION DES ANTENNES

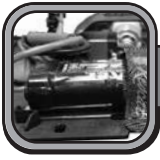
- The antennas are to be mounted at the rear of the vehicle, next to the trunk lid.
- Las antenas deben montarse en la parte trasera del vehículo, junto a la tapa del maletero.
- Die Antennen sind am Heck des Fahrzeugs neben dem Kofferraumdeckel anzubringen.
- Les antennes doivent être installées à l'arrière du véhicule, à côté du couvercle du coffre.



Note: If using a soldering iron, use extreme caution!
 Nota: ¡Si usa un soldador, tenga mucho cuidado!
 Hinweis: Bei Verwendung eines Lötcolbens ist äußerste Vorsicht geboten!
 Remarque: Si vous utilisez un fer à souder, faites preuve d'une extrême prudence!

- Secure the ring onto the post with a drop of glue or carefully melt the ring to the post with a soldering iron.
- Asegure el anillo al poste con una gota de pegamento o derrita con cuidado el anillo al poste con un soldador.
- Befestigen Sie den Ring mit einem Tropfen Klebstoff auf dem Pfosten oder schmelzen Sie den Ring mit einem Lötcolben vorsichtig an den Pfosten.
- Fixez l'anneau sur le poteau avec une goutte de colle ou faites-le fondre avec précaution sur le poteau à l'aide d'un fer à souder.

CHARGING THE BATTERY



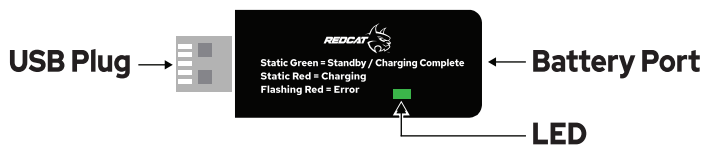
USB NiMH CHARGER

Specs:

Input: Min. 5V 1.5A
Output: Max. 600mA/5W
Supports: 5-7cell NiMH
Output port: Banana Plug
Output wire: 30cm Long

Protective Circuits:

MCU cut-off function, over-current protection, high-voltage protection, over-heating protection, reversed connection protection.



LED indicator:

Static Green LED = Standby / Charging Complete
Static Red LED = Charging
Flashing Red LED = Error

Charging Instructions:

1. Plug the charger into a USB power supply. The LED should illuminate solid green.
2. Plug the battery into the charger using the banana plug. Be sure polarity is correct, refer to the drawing on the charger. The LED should illuminate solid red.



3. Once the LED changes from solid red to solid green, the battery is done charging. Disconnect the battery and unplug the charger.

Note:

If the LED flashes red, disconnect the battery from the charger immediately. Be sure the battery is a NiMH battery with 5-7cells. Be sure the USB power supply is rated 5V 1.5A. Be sure the battery and charger are plugged in correctly. If all is correct and the charger LED still flashes red, email Redcat at: support@redcatracing.com

Note:

The Redcat Sixty-Four includes an NiMH battery pack. The Sixty-Four will also accept LiPO battery packs, but it is recommended to use NiMH packs. If you use a LiPO pack, you must set the ESC to LiPO. (see page 9)

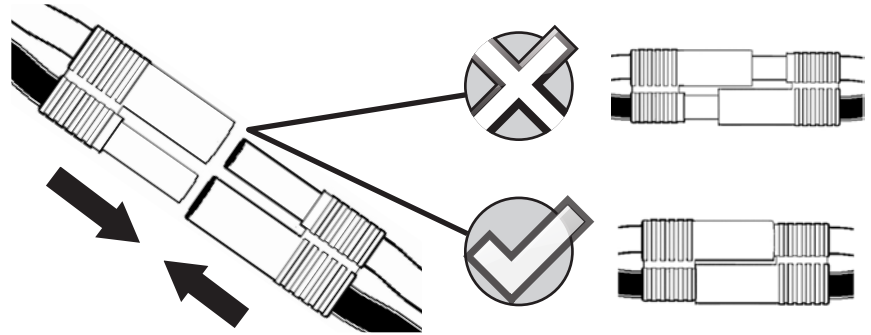
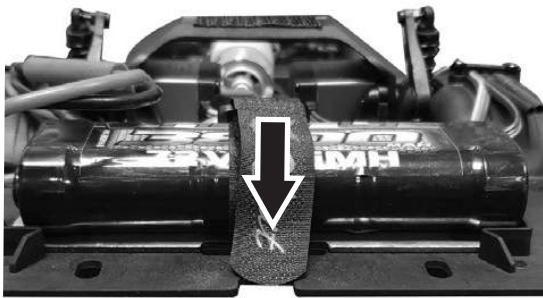
Note:

When using a battery other than the included NiMH battery pack, you may need to adjust the weight in the rear of the vehicle. Refer to the Tuning Guide section.



INSTALL FULLY CHARGED BATTERY PACK

INSTALE EL PAQUETE DE BATERÍA COMPLETAMENTE CARGADO • LEGEN SIE EINEN VOLLSTÄNDIG GELADENEN AKKUPACK EIN • INSTALLER LE BLOC DE BATTERIES ENTIÈREMENT CHARGÉ



Attention:

Note: When using a LIPO battery, the ESC jumper clip MUST be set to LIPO or damage to the battery may occur.

Note: If using a NiMH battery, the ESC jumper clip must be set to NiMH.

Atención:

Nota: Cuando se usa una batería LIPO, el clip de puente ESC DEBE estar configurado en LIPO o se puede dañar la batería.

Nota: Si usa una batería de NiMH, el clip de puente ESC debe estar configurado en NiMH.

Achtung:

Hinweis: Bei Verwendung einer LIPO-Batterie MUSS der ESC-Brückclip auf LIPO eingestellt sein, da es sonst zu Schäden an der Batterie kommen kann.

Hinweis: Wenn Sie einen NiMH-Akku verwenden, muss der ESC-Brückclip auf NiMH eingestellt sein.

Attention :

Remarque : Lorsque vous utilisez une batterie LIPO, le cavalier de l'ESC DOIT être réglé sur LIPO, sinon la batterie risque d'être endommagée.

Remarque : Si vous utilisez une batterie NiMH, le cavalier ESC doit être réglé sur NiMH



Jumper Clip Position

POSICIÓN DEL CLIP DE PUENTE
POSITION DES JUMPER-CLIPS
POSITION DU CLIP DE CAVALIER

BATTERY BATERÍA BATTERIE		
	LiPo	NiMH



POWER ON

ENCENDIDO • EINSCHALTEN • MARCHÉ



IMPORTANT! • ¡IMPORTANTES! • WICHTIG! • ATTENTION!

Leave the throttle stick in the neutral position when turning on the radio and vehicle. Wait 3-seconds after turning on the vehicle before touching the transmitter controls.

Deje el palanca del acelerador en la posición neutral cuando encienda la radio y el vehículo. Espere 3 segundos después de encender el vehículo antes de tocar los controles del transmisor.

Lassen Sie den Gashebel beim Einschalten von Funk und Fahrzeug in der neutralen Position. Warten Sie 3 Sekunden nach dem Einschalten des Fahrzeugs, bevor Sie die Senderbedienung berühren.

Laissez le levier d'accélérateur en position neutre lorsque vous allumez la radio et le véhicule. Attendez 3 secondes après avoir mis le véhicule en marche avant de toucher les commandes de l'émetteur.

Note: With the body installed, you can switch the vehicle ON/OFF by gently flexing the left side of the vehicle body to reach the ON/OFF switch.

Nota: Con la carrocería instalada, puede encender / apagar el vehículo flexionando suavemente el lado izquierdo de la carrocería del vehículo para alcanzar el interruptor de ENCENDIDO / APAGADO.

Hinweis: Wenn der Körper installiert ist, können Sie das Fahrzeug ein- und ausschalten, indem Sie die linke Seite der Fahrzeugkarosserie sanft beugen, um den EIN/AUS-Schalter zu erreichen.

Remarque : Une fois la carrosserie installée, vous pouvez allumer et éteindre le véhicule en fléchissant doucement le côté gauche de la carrosserie pour atteindre l'interrupteur ON/OFF.



INSTALL BODY

INSTALE EL CUERPO • KÖRPER MONTIEREN • INSTALLER LE CORPS



Carefully place the body upside down on a soft surface, while supporting the rear end of the body to protect the antennas.

Coloque con cuidado la carrocería boca abajo sobre una superficie blanda, mientras sostiene la parte trasera de la carrocería para proteger las antenas.

Stellen Sie den Körper vorsichtig auf eine weiche Oberfläche, während Sie das hintere Ende des Körpers unterstützen, um die Antennen zu schützen.

Placez soigneusement la carrosserie à l'envers sur une surface molle, tout en soutenant l'extrémité arrière de la carrosserie pour protéger les antennes.



INSTALL BODY

INSTALE EL CUERPO • KÖRPER MONTIEREN • INSTALLER LE CORPS

While supporting the rear of the vehicle to protect the antennas, align the plastic interior piece, inside the body as shown. (left image) Note: This step is only required if the interior has been removed from the hook and loop tape on the chassis.

Mientras sostiene la parte trasera del vehículo para proteger las antenas, alinee la pieza interior de plástico, dentro de la carrocería, como se muestra. (imagen de la izquierda) Nota: Este paso solo es necesario si se ha quitado el interior de la cinta de velcro del chasis.

Während Sie die Rückseite des Fahrzeugs stützen, um die Antennen zu schützen, richten Sie das Kunststoff-Innenteil im Inneren des Körpers aus, wie gezeigt. (linkes Bild) Hinweis: Dieser Schritt ist nur erforderlich, wenn der Innenraum aus dem Haken- und Schleifenband am Gehäuse entfernt wurde.



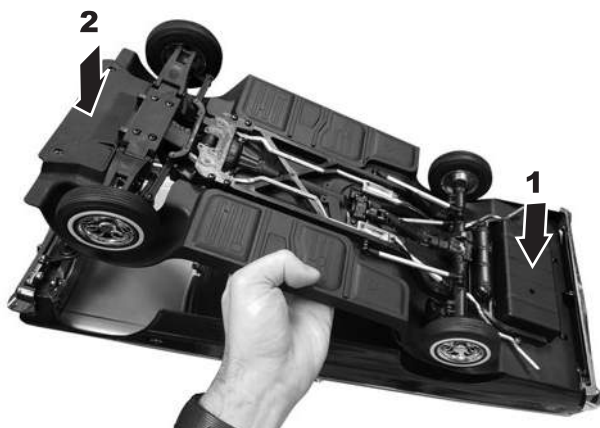
Tout en soutenant l'arrière du véhicule pour protéger les antennes, alignez la pièce intérieure en plastique, à l'intérieur de la carrosserie, comme indiqué. (image de gauche) Remarque : Cette étape n'est nécessaire que si l'intérieur a été retiré de la bande auto-agrippante du châssis.

While supporting the rear of the vehicle to protect the antennas, install the chassis into the rear of the body first, lining up the body posts with the corresponding holes in the chassis.

Mientras sostiene la parte trasera del vehículo para proteger las antenas, primero instale el chasis en la parte trasera de la carrocería, alineando los postes de la carrocería con los orificios correspondientes en el chasis.

Während Sie die Rückseite des Fahrzeugs unterstützen, um die Antennen zu schützen, installieren Sie das Chassis zuerst in die Rückseite des Gehäuses und richten Sie die Karosseriefposten mit den entsprechenden Löchern im Chassis aus.

Tout en soutenant l'arrière du véhicule pour protéger les antennes, installez d'abord le châssis à l'arrière de la carrosserie, en alignant les montants de la carrosserie avec les trous correspondants dans le châssis.

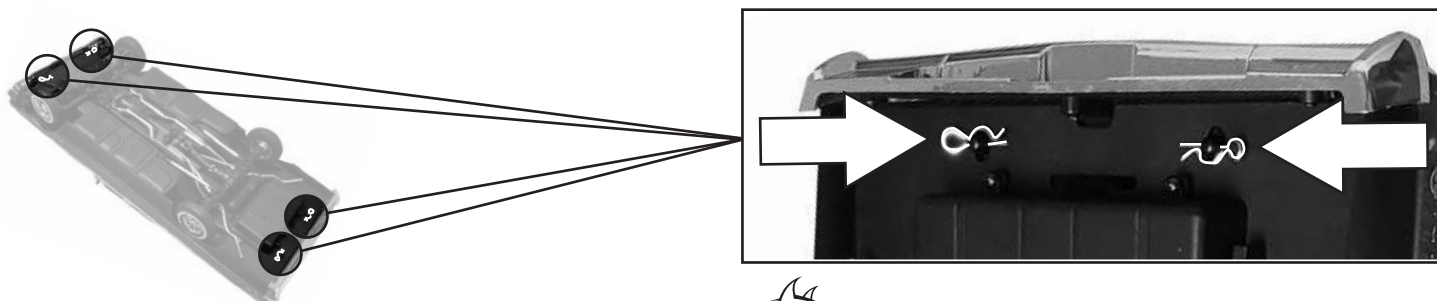


Note: This is a tight fit. You may need to gently twist the body and bumpers to properly align each of the body posts so that the body pins can be inserted.

Nota: Este es un ajuste apretado. Es posible que debas girar suavemente el cuerpo y los parachoques para alinear correctamente cada uno de los postes del cuerpo de modo que se puedan insertar los pasadores del cuerpo.

Hinweis: Dies ist eine enge Passform. Möglicherweise müssen Sie den Körper und die Stoßfänger sanft verdrehen, um jeden der Körperpfosten richtig auszurichten, sodass die Körperstifte eingesetzt werden können.

Remarque : C'est un ajustement serré. Vous devrez peut-être tordre doucement la carrosserie et les pare-chocs pour aligner correctement chacun des montants de la carrosserie afin de pouvoir insérer les tiges de la carrosserie.



BASIC RADIO CONTROLS

CONTROLES BÁSICOS DE RADIO • GRUNDLEGENDE FUNKSTEUERUNGEN •
COMMANDES RADIO DE BASE



How To STEER

CÓMO CONDUCIR • WIE MAN LENKT • COMMENT GÉRER



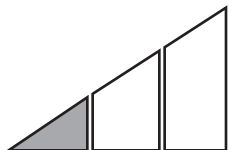


How To ACCELERATE

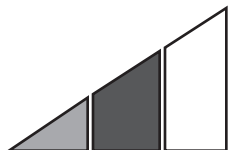
CÓMO ACELERAR • WIE MAN BESCHLEUNIGT • COMMENT ACCELERER



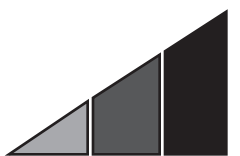
NEUTRAL
NEUTRE



SPEED
VELOCIDAD
GESCHWINDIGKEIT
VITESSE



SPEED
VELOCIDAD
GESCHWINDIGKEIT
VITESSE



SPEED
VELOCIDAD
GESCHWINDIGKEIT
VITESSE



How To BRAKE

CÓMO FRENAR • WIE MAN BREMST • COMMENT FREINER



BRAKING
FRENO
BREMSEN
FREIN



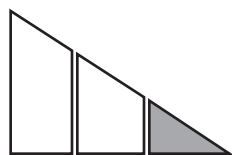


How To Drive In Reverse

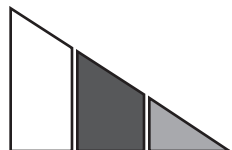
CÓMO MANEJAR EN REVERSA • WIE MAN RÜCKWÄRTS FÄHRT • COMMENT CONDUIRE EN INVERSE



NEUTRAL
NEUTRE



REVERSE
REVERSA
RÜCKWÄRTS
SENS INVERSE



REVERSE
REVERSA
RÜCKWÄRTS
SENS INVERSE



REVERSE
REVERSA
RÜCKWÄRTS
SENS INVERSE



How To Brake

CÓMO FRENAR • WIE MAN BREMST • COMMENT FREINER



BRAKING
FRENO
BREMSEN
FREIN





RADIO ADJUSTMENTS

AJUSTES DE RADIO · FUNKBEDIENUNG · AJUSTEMENTS RADIO

Steering Trim - Steering Neutral

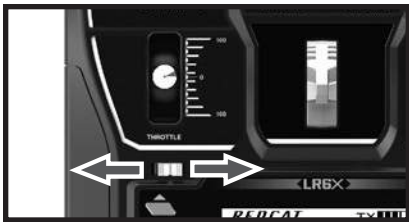
AJUSTE DE LA DIRECCIÓN - DIRECCIÓN NEUTRAL
LENKUNGSEINSTELLUNG - LENKUNGSNEUTRALITÄT
GARNITURE DE DIRECTION - NEUTRE AU VOLANT



CENTER
CENTRO
CENTRE

Throttle Trim - Throttle Neutral

AJUSTE DEL ACELERADOR - ACELERADOR NEUTRAL
GAS EINSTELLUNG - GAS NEUTRAL
GARNITURE D'ACCÉLÉRATEUR - ACCÉLÉRATEUR NEUTRE



REVERSE
REVERSA
RÜCKWÄRTS
SENS INVERSE



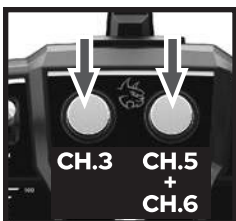
FORWARD
AVANZAR
VORWÄRTS
VERS L'AVANT

Hydraulics Controls

CONTROLES HIDRÁULICOS
HYDRAULIKSTEUERUNGEN
COMMANDES HYDRAULIQUES



NOTE: CHANNEL 4 (CH.4) IS NOT USED.
NOTA: NO SE UTILIZA EL CANAL 4 (CH.4).
HINWEIS: KANAL 4 (CH.4) WIRD NICHT VERWENDET.
REMARQUE: LE CANAL 4 (CH.4) N'EST PAS UTILISÉ.





BASIC TRICKS

3-Wheelin'



Raise the channel 5 lever, for the left wheel, or the channel 6 lever for the right wheel. This will raise the side of the car of your choice, lifting the corresponding front wheel off the ground.

Note: You can drive around like this, but be careful! The steering dynamics will be much different than if you have all 4 wheels on the ground.

Caution: If you lift one side too far, the body on the opposite side will start to rub on the rear wheel and will create drag while driving.

Hopping



OR



The first step to hopping is to raise the rear end of the car. Hopping is easiest if the rear end is raised up all the way. This is done by raising the levers for both channel 5 and 6, or by simply pulling the right shoulder lever which raises both channels for as long as the lever is held.



While the rear of the car is lifted, pull the left shoulder lever to quickly raise the front end of the car. This should cause the front end of the car to hop off of the ground. Quickly release the left shoulder lever and as soon as the front of the car touches the ground, pull it again. If the balance of the car is correct and you can get the right hopping rhythm, the front end will go higher and higher. The front springs will work together with the front hopping servo to create a bouncing effect, eventually getting the front end high enough to put the rear bumper on the ground. If you can get the rhythm and timing perfect, it might get stuck in that position.

When the car gets stuck like this, simply let go of the right shoulder lever (if that is how you raised the rear end), or slightly lower either lever 5 or 6. This will bring the rear end down enough to cause the front end to come back down.

Note: While it is possible to drive the car while it is stuck in the up position, it is not recommended. Damage will likely be caused to the underside of the rear bumper from it dragging on the ground while driving in this position.

Note: Driving the car with the rear end in the extremely high position is not recommended for extended lengths of time. Having the rear fully extended puts the drive shaft at a very steep angle, causing accelerated wear on the u-joints.

SHUT DOWN

APAGA • HERUNTERFAHREN • ARRÊTER



REMOVE BODY

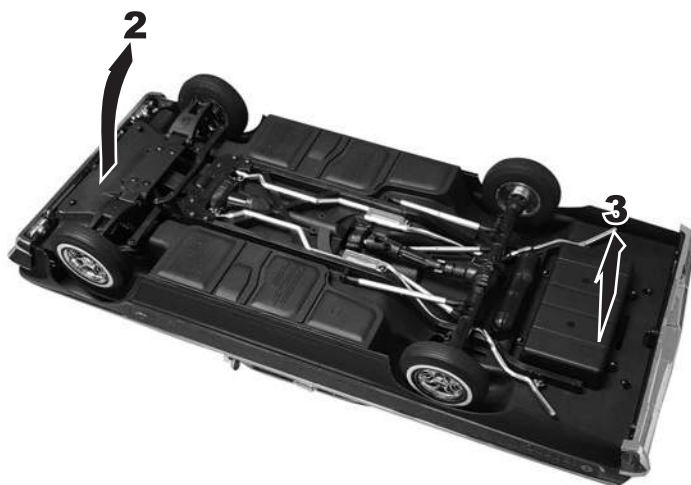
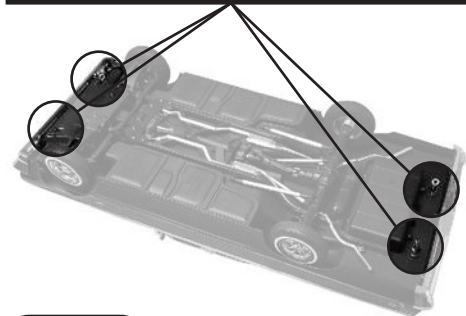
RETIRE EL CUERPO • GEHÄUSE ENTFERNEN • ENLEVER LE CORPS

Carefully lay car upside down on soft surface. Support rear end of vehicle if antennas are installed.

Coloque con cuidado el automóvil boca abajo sobre una superficie blanda. Apoye la parte trasera del vehículo si hay antenas instaladas.

Legen Sie das Auto vorsichtig mit dem Kopf nach unten auf eine weiche Unterlage. Stützen Sie das Heck des Fahrzeugs ab, falls Antennen installiert sind.

Posez soigneusement la voiture à l'envers sur une surface molle. Soutenez l'arrière du véhicule si des antennes sont installées.



POWER OFF

APAGAR • AUSSCHALTEN • ÉTEINDRE



Note: With the body installed, you can switch the vehicle ON/OFF by gently flexing the left side of the vehicle body to reach the ON/OFF switch.

Nota: Con la carrocería instalada, puede encender / apagar el vehículo flexionando suavemente el lado izquierdo de la carrocería del vehículo para alcanzar el interruptor de ENCENDIDO / APAGADO.

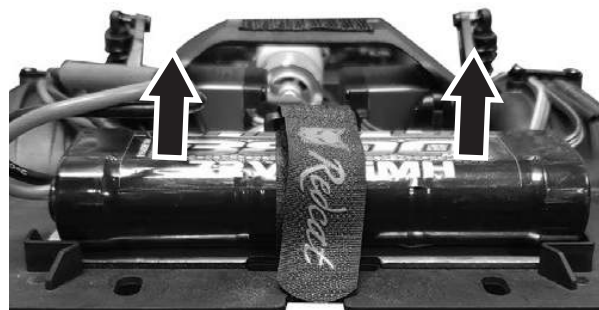
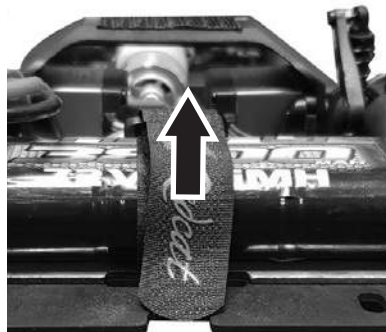
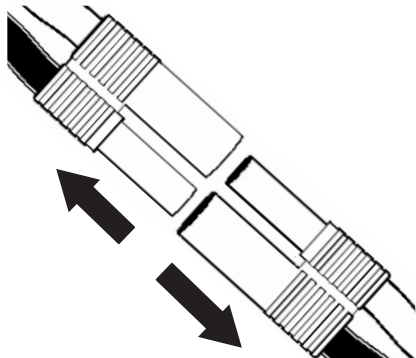
Hinweis: Wenn der Körper installiert ist, können Sie das Fahrzeug ein- und ausschalten, indem Sie die linke Seite der Fahrzeugkarosserie sanft beugen, um den EIN/AUS-Schalter zu erreichen.

Remarque: Une fois la carrosserie installée, vous pouvez allumer et éteindre le véhicule en fléchissant doucement le côté gauche de la carrosserie pour atteindre l'interrupteur ON/OFF.



REMOVE BATTERY

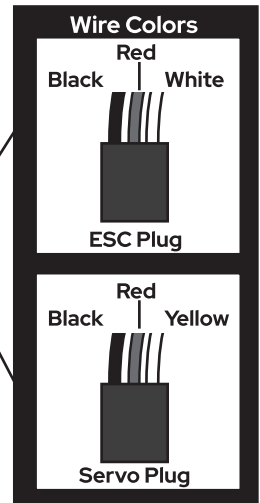
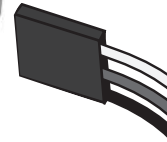
REMOVER BATERÍA • BATTERIE ENTFERNEN • ENLEVER LA PILE



RADIO GUIDE



RADIO



Warnings and Compliance



FCC Compliance Statement! The radio included with your vehicle complies with part 15 of the FCC Rules. Operation is subject to the following two conditions: (1) This device may not cause harmful Interference, and (2) This device must accept any interference received, including interference that may cause undesired operations.

Note: This equipment has been tested and found to comply with the limits for a Class B digital device, pursuant to Part 15 of the FCC Rules. These limits are designed to provide reasonable protection against harmful interference in a residential installation. This equipment generates, uses and can radiate radio frequency energy and, if not installed and used in accordance with the instructions, may cause harmful interference to radio communications. However, there is no guarantee that interference will not occur in a particular installation. If this equipment does cause harmful interference to radio or television reception, which can be determined by turning the equipment off and on, the user is encouraged to try to correct the interference by one of the following measures:

- Reorient or relocate the receiving antenna.
- Increase the separation between the equipment and receiver.
- Connect the equipment into an outlet on a circuit different from that to which the receiver is connected.
- Consult the dealer or an experienced radio/TV technician for help.

IC ID: 24025 (please note that there maybe additional alpha numeric codes added to this number)

This device complies with Industry Canada license-exempt RSS standard(s). Operation is subject to the following two conditions: (1) This device may not cause interference, and (2) this device must accept any interference, including interference that may cause undesired operations of this device.



WARNING: Any changes or modifications not expressly approved by the party responsible for compliance could void the user's authority to operate this equipment.

TX
FCC ID: N4ZFLYSKYI6X
IC: 24025-LR6X
210-143456

RX
FCC ID: N4ZFLYSKYIA6B
IC: 24025-RLR6B
210-143459

AFHDS (automatic frequency hopping digital system)

AFHDS was developed for Radio control models and offers active and passive anti-jamming capabilities, low power consumption and high receiver sensitivity.

This radio system works in the frequency range of 2.405 to 2.475GHz. This band has been divided into 141 independent channels. Each radio system uses 16 different channels and 142 different types of hopping algorithm. By using various switch-on times, hopping scheme, and channel frequencies, the system is less likely to lose transmission.

Each transmitter has a unique ID. When binding with a receiver, the receiver saves that unique ID and can accept only data from that unique transmitter. This avoids picking another transmitter signal and dramatically increases interference immunity and safety.

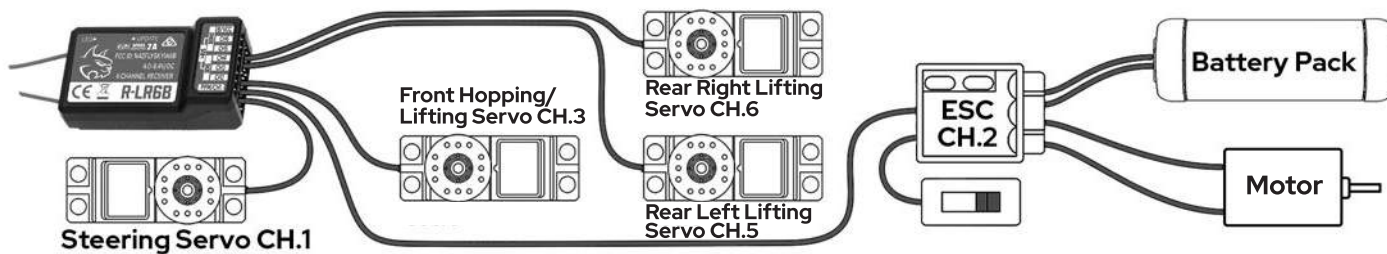
WARNING: Even with the AFHDS technology, if the radio system is not used in accordance with this manual, it can still fail and cause serious injury. Be sure to read and understand this entire manual, as well as the manual that came with all other RC components you are using.



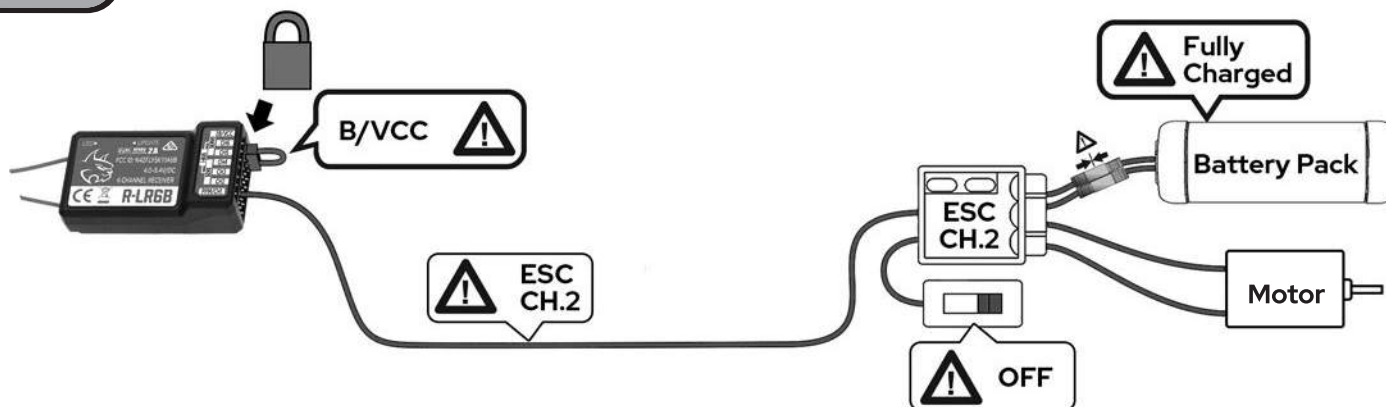


WIRING DIAGRAM

Receiver Connections



BINDING PROCESS



B/VCC

ESC CH.2

3. Press & Hold the Bind button while turning on the radio. Release the Bind button once radio has powered on.

4. Wait a few seconds, until the binding process is complete.

ESC CH.2

5. Turn off the ESC.

6. Turn OFF the radio.

7. Remove the Bind plug.

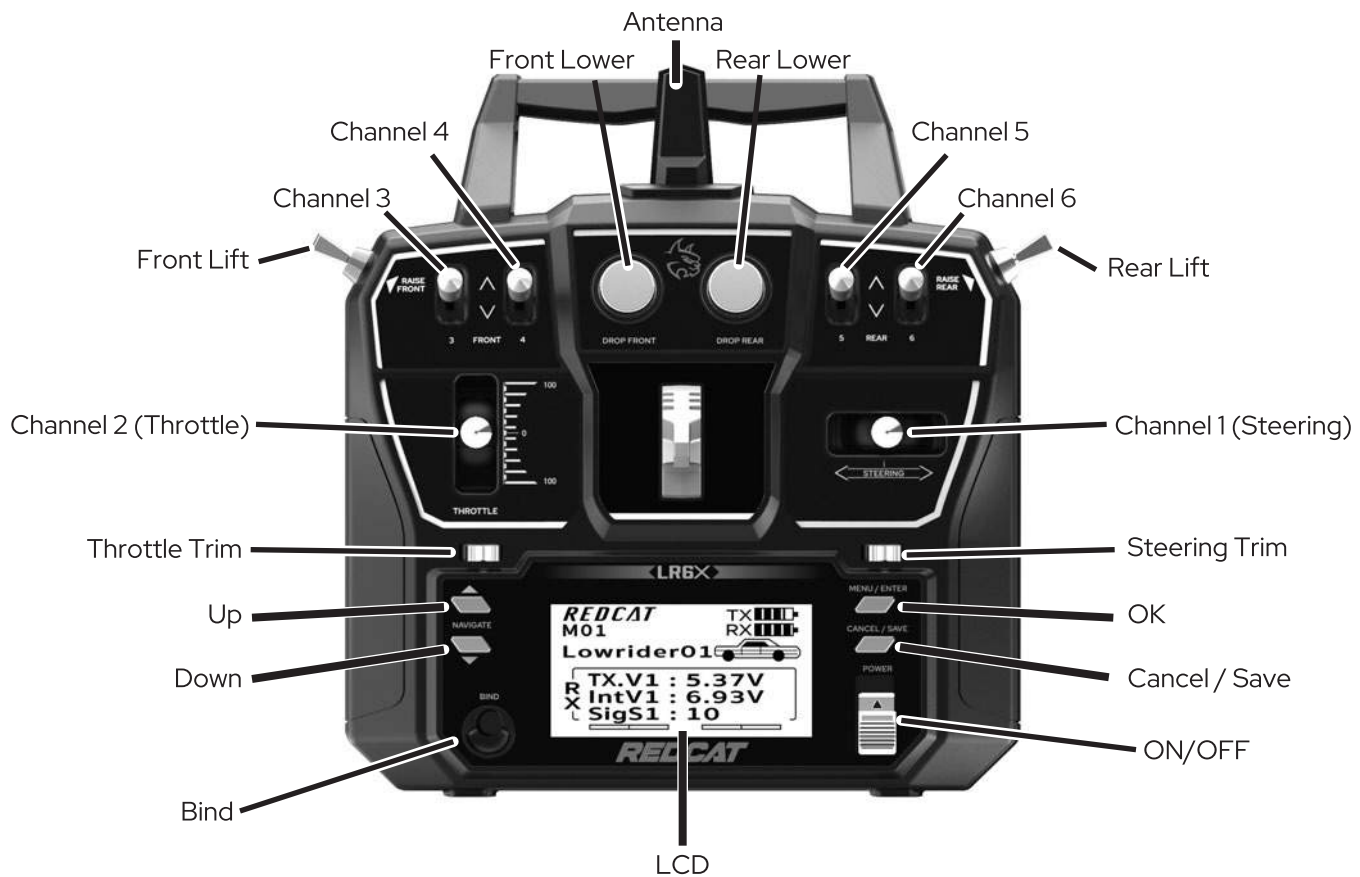
Binding is complete. You may now follow the instructions to power on the radio and vehicle.

Repeat the binding process whenever using a new receiver.



RADIO PROGRAMMING

Transmitter Components



Sixty-Four Hopper function	
Channel 1:	Steering. Move left to turn left, move right to turn right.
Channel 2:	Throttle. Move up to drive forward. Move down to apply brake and drive in reverse.
Channel 3:	Raises/Lowers both front wheels.
Channel 4:	Not used.
Channel 5:	Raises/Lowers left rear wheel.
Channel 6:	Raises/Lowers right rear wheel.
Steering Trim:	See radio adjustments section.
Throttle Trim:	See radio adjustments section.
Front Lift:	Lifts front of car to full height. Used for hopping.
Rear Lift:	Lifts rear of car to full height.
Front Lower:	Drops front of car to lowest position.
Rear Lower:	Drops rear of car to lowest position.
LCD:	Displays important radio information and parameters.
Bind:	Used to bind radio to receiver. See the Binding Process section.
Up:	Used to move selection cursor.
Down:	Used to move selection cursor.
OK:	Used to select an option.
Cancel/Save:	Press to cancel a setting. Press and hold for three seconds to save a setting.
ON/OFF:	Switch used to turn the transmitter on or off.

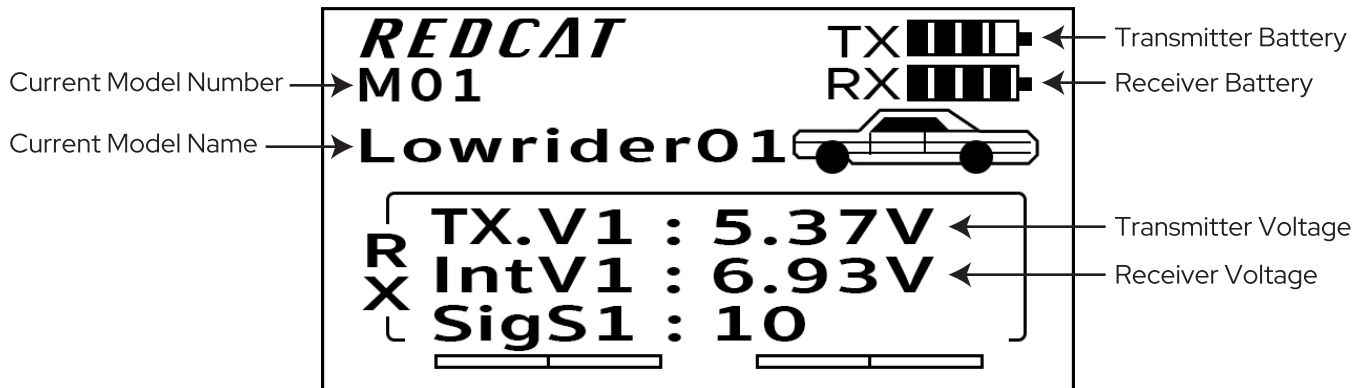
Caution: For best signal quality, ensure that the receiver is mounted away from motors or metal parts.

Caution: Do not pull or tie the receiver antenna into a knot. Never cut the receiver antenna.



RADIO PROGRAMMING

LCD Screen

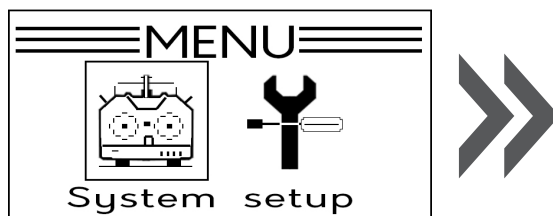


Settings

MENU:

To enter into the MENU, press and hold the "OK" key, on the front of the transmitter.

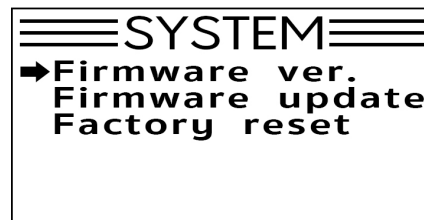
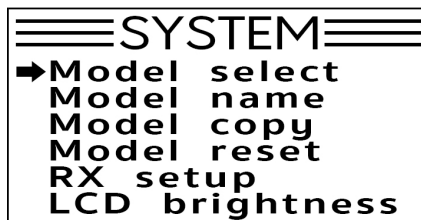
Using the "Up" & "Down" keys, select [System] or [Setup] and press the "OK" button.



System Settings

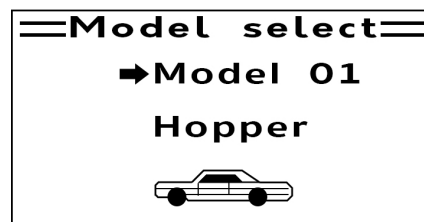
SYSTEM Menu:

Using the "Up" & "Down" keys, select the desired menu item and press the "OK" key.



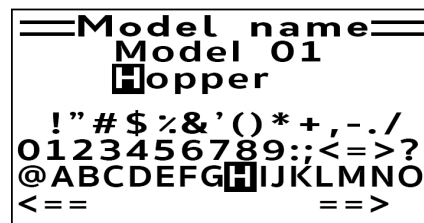
Model Select:

- Using the "Up" & "Down" keys, select the desired model.
- Press and hold the "Cancel" key to save and exit.
Up to 20 models can be stored in the transmitter.



Model Name:

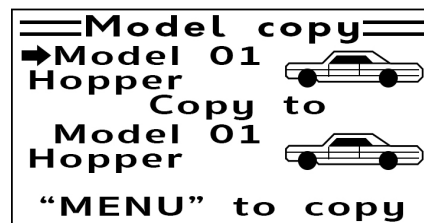
- Using the "Up" & "Down" keys, select the desired number or letter.
- Press "OK" to save each selection.
- Hold the "Cancel" key for 3 seconds to save and exit.
- Hold the "OK" key for 3 seconds to revert to default.



Model Copy:

This function copies one model to another model slot.

- Using the "Up" & "Down" keys, select the model you want to copy and press "OK".
- Select the slot you want to copy the model to then press and hold "OK" for 3 seconds.
- The system will ask [Are you sure], use the "Up" & "Down" keys to select [Yes] and press "OK" again to confirm.
- Hold the "Cancel" button for 3 seconds to save and exit.



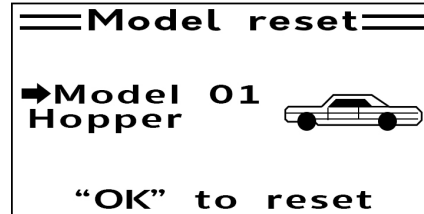


RADIO PROGRAMMING

System Settings

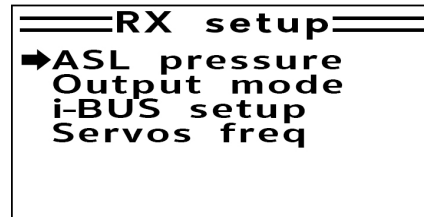
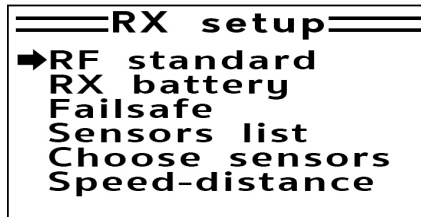
Model Reset:

- Using the "Up" & "Down" keys, select the model and press "OK".
- The system will ask [Are you sure], use the "Up" & "Down" keys to select [Yes] and press "OK" again yo confirm.
- Hold the "Cancel" button for 3 seconds to save and exit.



RX Setup:

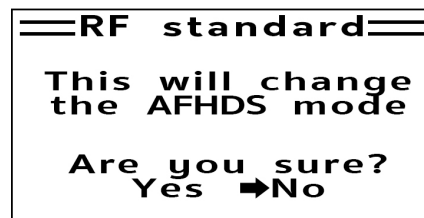
- Using the "Up" & "Down" keys, select the desired item.
- Press "OK" to go to that item menu.



RF Standard:

This function allows you to switch RF protocols for use with different receivers.

- If you are sure you want to change the RF standard, use the "Up" & "Down" keys to select [Yes] and press "OK".
- Select [AFHDS 2A] or [AFHDS] then press and hold "OK" for 3 seconds.
- Use the "Up" & "Down" keys to select a mode then press and hold the "Cancel" key to save and exit.



Available RF Protocols:

RF Protocol	Receiver
AFHDS	R9B, R6B, R6C, GR3E, GR3F
AFHDS 2A	A3, A6, X6, iA4B, iA6, iA6B, iA10, iA10B

RX Battery:

Used to change battery monitor settings. Can be set to an external or internal sensor.

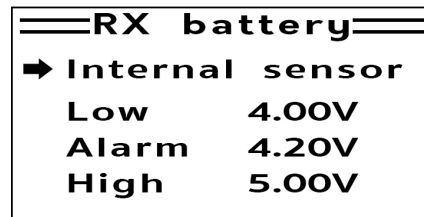
There are 4 available settings:

[External sensor/ Internal Sensor]: The system has its own voltage sensor, however it can be set to [External], for use with an external battery sensor.

[Low]: Sets the battery's [low voltage], see your battery's user manual to determine this setting.

[Alarm]: Sets the voltage level that the system will alert the user if the battery gets too low.

[High]: Sets the battery's full voltage level.



Failsafe:

This function is used to protect against a runaway vehicle, in the event the model loses signal.

All channels are listed in the failsafe menu. If a channel is set to [Off], in the case of a loss of signal, that corresponding servo will hold its last received position. If a channel displays a percentage, the servo will instead move to the selected position.

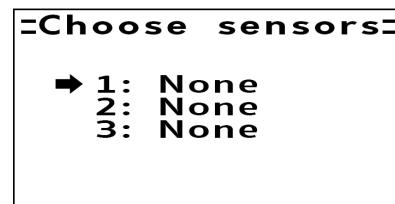
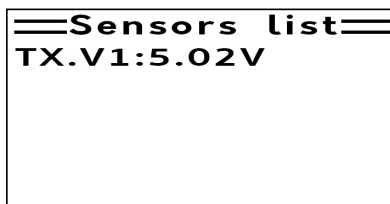
- Use "UP" and "DOWN" to choose a channel and press "OK" to enter its failsafe settings.
- Use "UP" and "DOWN" to turn the failsafe on or off.
- Move the channels control surface to the desired position and hold the "Cancel" key to confirm and exit.



Sensors List & Choose Sensor:

Changes which sensors are displayed on the home screen. The home screen can display up to 3 sensors.

- To add a sensor to the home screen, use the "OK" key to select a sensor slot, then use the "UP" and "DOWN" keys to select a sensor.
- To return to default settings press and hold the "OK" key for 3 seconds, then press and hold the "Cancel" key to save and exit.





RADIO PROGRAMMING

System Settings

Speed and Distance:

This function is for setting up speed and distance sensors. (Sensors not included)

Speed Sensor: If a sensor is connected, use the "UP" and "DOWN" keys to select the desired sensor, then press and hold the "CANCEL" key to save.

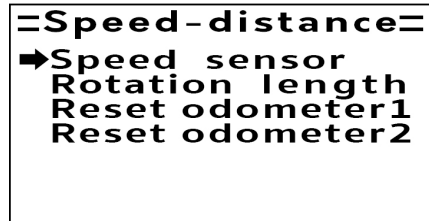
Rotation Length: The distance from the center of the wheel to the distance sensor. Use the "UP" and "DOWN" keys to enter the length. Press and hold the "CANCEL" key to save.

Note: This feature is experimental, speed sensors have not been implemented for Redcat vehicles.

Reset Odometer 1 + 2: These settings return the odometer to "0". Select odometer 1 or 2, then press "OK". The system will display a prompt, select [Yes].

Reset Odometer 1: Resets odometer 1 to "0". Odometer 1 records the distance traveled during a session. Note that restarting the system will also reset odometer 1.

Reset Odometer 2: Resets odometer 2 to "0". Odometer 2 records the total distance traveled since last reset. The total distance of each session, over several sessions are be added together.

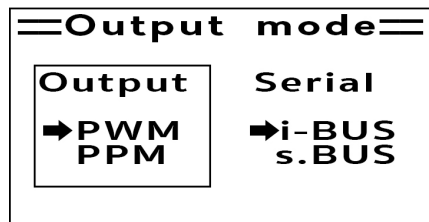


Output Mode:

PPM is capable of transferring all channels through one physical output.

- When [PWM] is selected, the receiver will output channels 1-6 via channel 1-6.
 - When [PPM] is selected, the receiver will output a standard PPM signal via the PPM interface.
- To turn the function on press the "UP" or "DOWN" keys. Once the function is on, you can then press and hold the "CANCEL" key to save and exit.

This function is used to set up the i-BUS module. The i-BUS module can be used to add servos to your model that may be too far away from the receiver.



1. Use the "UP" and "DOWN" keys to choose a channel and press "OK".
2. Press the button on the i-BUS module that corresponds to the desired output, the system will then return to the previous menu.
3. After setting up the desired channels press and hold the "CANCEL" key to save and exit.

Servo Frequency:

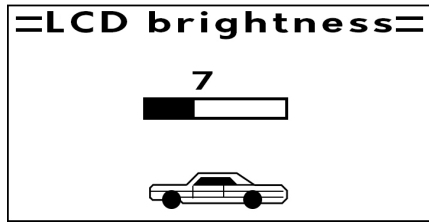
This function sets the frequency that the receiver outputs to the servos. Check your servo's user manual to find the correct setting.

This should only be changed if you are using different servos than stock.



LCD Brightness:

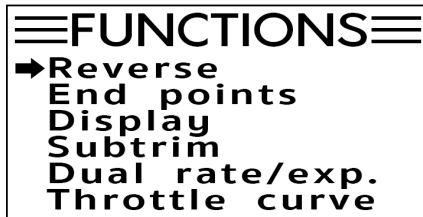
This function changes the brightness of the LCD screen.



Function Settings

Functions Menu:

Using the "Up" & "Down" buttons, select the desired menu item and press the "OK" button.





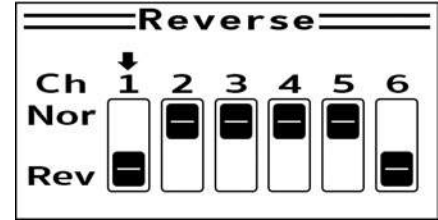
RADIO PROGRAMMING

Function Settings

Reverse:

The reverse function changes a channel's direction of movement in relation to its input.

1. Press the "OK" key until the desired channel is selected, then use the "UP" and "DOWN" keys to change setting. Nor = Normal, Rev = Reverse.
2. Hold the "CANCEL" key to save and return to the previous menu.
3. To return to default settings press and hold the "OK" key for 3 seconds, then press and hold the "CANCEL" key to save.



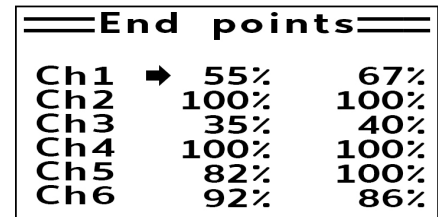
End Points:

This is THE most important setting and should be set for ALL servos.

This setting can prevent damage to a servo from moving too far in each direction.

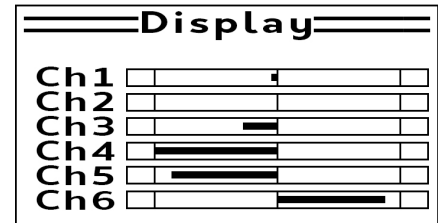
The left box is the low end point, the right box is the high end point.

1. Press the "OK" to change channels.
2. Move the channel using the transmitter to select the low or high side.
3. Use the "UP" and "DOWN" keys to increase or decrease the value.
4. Hold the "CANCEL" key to save and return to the previous menu.
5. To return to default settings press and hold the "OK" key for 3 seconds. Press and hold the "CANCEL" key to save.



Display:

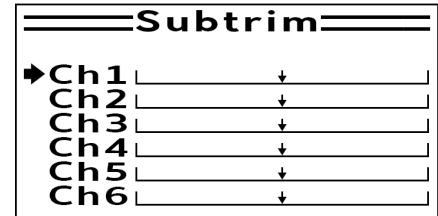
This function displays the model's channel output in real time.



Subtrim:

Subtrim changes the center point of the channel. For example, if the steering is out of alignment, the subtrim could be used to fix this. Keep in mind that adjusting subtrim will affect your end points. It is recommended that you fine tune your end points, each time you adjust the subtrim.

1. Press the "OK" to change channels.
2. Use the "UP" and "DOWN" keys to change the subtrim position.
3. Hold the "CANCEL" key to save and return to the previous menu.
4. To return to default settings press and hold the "OK" key for 3 seconds, until the channel returns to the center. Press and hold the "CANCEL" key to save.



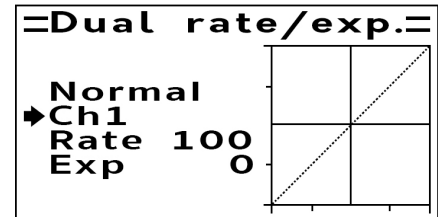
Dual Rate Setup:

The dual rate/exp. Function only applies to channels 1, 3, 4, 5, and 6.

[Dual Rate]: Dual Rate reduces or increases the overall throw of a servo. For example, if you set the steering dual rate to 50%, the wheels will only steer 50% of their maximum potential while the steering stick is at 100% full throw.

[Exp. (Exponential)]: Exponential changes the relationship between stick movement and servo movement by creating a curve. When in use, the stick movement and servo movement are no longer linear. This is used to soften the feels of a channel, or to make it feel more aggressive.

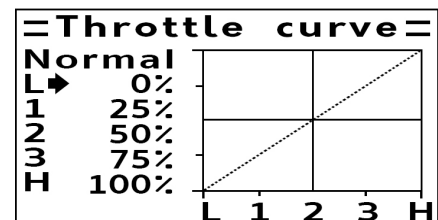
1. Press the "OK" to change between settings.
2. Use the "UP" and "DOWN" keys to change the channel/rate/exp values, depending on the selected setting.
3. Hold the "CANCEL" key to save and return to the previous menu.
4. To return a setting to default, press and hold the "OK" key for 3 seconds. Press and hold the "CANCEL" key to save.



Throttle Curve:

This function can make the throttle feel softer or more aggressive, using a liner or curved line. This function uses 5 points to change the throttle curve, L = low and H = high.

1. Press the "OK" to change between points.
2. Use the "UP" and "DOWN" keys to change point position.
3. Hold the "CANCEL" key to save and return to the previous menu.
4. To return a setting to default, press and hold the "OK" key for 3 seconds. Press and hold the "CANCEL" key to save.





RADIO PROGRAMMING

Function Settings

Mixes:

This function is used to create a mix between channels. For example if at low throttle some automated wheel movement was desired then it is possible to create a mix to do this. This system can have up to 3 different mixes.

1. Use the "UP" and "DOWN" keys to select a mix.
2. Use the "OK" key to change between settings.
3. Select a master channel, this channel will control the slave channel.
4. Select a slave channel to be controlled by the master.
5. Set the positive and negative mix. This setting controls how much the slave channel will move in relation to the masters movement. If the value is set to 50%, the slave channel will move half the amount of the master channel.
6. Set the offset. The offset changes the center of the slave channel in relation to the master.
7. Hold the "CANCEL" key to save and return to the previous menu.
8. To return a setting to default, press and hold the "OK" key for 3 seconds. Press and hold the "CANCEL" key to save.

Mixes	
→ Mix#1	
Mix is	Off
Master	Ch1
Slave	Ch2
Pos. mix	50%
Neg. mix	50%
Offset	0%



ESC



Specs:

Model:	WP-1040-BRUSHED-V3
Cont./Peak Current:	40A / 180A
LIPO/NiMH Cells:	2-3S LIPO / 5-9 Cells NiMH
Applications:	1/10th Cars, Buggies, Trucks, etc.
Motor Limit 2S LiPO / 5-6 Cells NiMH:	540/550 Size Brushed Motor $\geq 12T$
Motor Limit 3S LiPO / 7-9 Cells NiMH:	540/550 Size Brushed Motor $\geq 30T$
Built in BEC:	7.4V @ 5A (Switch-mode)
Size / Weight:	46.5mm x 37.5mm x 27.5mm / 67g

FEATURES:

Waterproof and dust-proof for all weather conditions. (Note: Be sure to clean and dry ESC and connections after wet use to avoid rust.) New algorithm, guarantees excellent throttle and brake linearity as well as superior performance.

Built-in switching BEC with cont. /peak current of 5A/7.4V for use with most servos.

Protective features: low-voltage cutoff protection, thermal protection, throttle signal loss protection, and motor lock-up protection. The ESC is easily programmed using the included jumper caps.

PROTECTIVE FEATURES:

Low-voltage Cutoff Protection. When the "Battery Type" is set to "LIPO", the cutoff voltage for each battery cell is 3.2V. So when using a 2S LiPo, the cutoff voltage for the pack will be 6.4V. When using a 3S pack the cutoff voltage will be 9.6V. When the "Battery Type" is set to "NiMH", the cutoff voltage (for the pack) is 4.5V. The ESC will cut throttle power output to 1/2 when it detects the pack voltage has dropped to the cut-off threshold for 2 seconds, and completely cut the throttle power output off after 8 seconds. The Red LED will blink repeatedly. Turn off the ESC and remove the discharged battery pack. Wait for the battery to cool before recharging.

Note: Be absolutely sure the "Battery Type" is set properly. If the low-voltage cutoff protection is activated prematurely, and you are certain the battery type is set correctly, the battery being used may not have a high enough discharge rate, or is damaged. Try another fully charged battery pack with a higher discharge rate (be sure ESC is set according to the new battery being used).

Thermal Protection. The ESC will cut off all power output and the Red LED will blink repeatedly when its internal temperature reaches the value (105°C/221°F) preset by the factory. The ESC will return to normal operation when the ESC temperature falls below 60°C/140°F.

Note: If the thermal protection is activated on a regular basis, then there may be an issue with the vehicles power demand. The motor may be geared too high, the vehicle or load may be too heavy, the drive train may be obstructed or binding, or an improper motor is being used.

WARNING:

To avoid short circuits, ensure that all wires & connections are well insulated and there is good contact at all connections. Read through the entire manual before operating and ensure all electronics are installed correctly. To avoid accidents, we recommend setting the vehicle on a stand, with the tires free from any contact, while connecting and adjusting electronics. Stop usage and unplug the battery immediately if the ESC exceeds 90°C/194°F as this may damage both the ESC and motor. Disconnect the battery after use. The ESC continually draws current from the battery (even if the ESC is turned off). If left plugged in for long periods of time, the battery will completely discharge, which may result in damage to the battery or ESC. This WILL NOT be covered under warranty.



ESC



OPERATION:

Step 1: Connect all components (as shown in wiring diagram) and recheck all connections before moving to the next step.

Step 2: Set the Throttle Range. This ESC can automatically recognize the neutral position of the transmitter, but you need to follow the following steps.

1. Turn on the transmitter and move the throttle stick to the neutral position.
2. With the ESC powered off, connect the motor, battery and other devices.
3. Turn on the ESC and wait at least 3 seconds. The ESC will automatically detect neutral.

Note: The ESC will beep according to the battery type and cell count used. If the ESC is set to use a LIPO battery, the ESC will sound 2 short beeps if it detects a 2S LIPO, and 3 short beeps if it detects a 3S LIPO. If the ESC is set to use a NiMH battery, it will beep one short beep followed by one long beep to indicate self detection is over and the ESC is ready to use.

ATTENTION!


1. After turning on the ESC, you must wait (at least 3 seconds) until the self detection completes. Otherwise, it may not function properly.
2. After turning on the ESC, if there is no power output and the Red LED flashes rapidly, it means the throttle of the transmitter is not in the neutral position. If this happens, be sure the "Throttle Trim" on the transmitter is at the "0" position, fine tune the throttle neutral position until the Red LED stops flashing.
3. To avoid any possible injury, always turn on the transmitter first and the ESC last, and then turn off the ESC first and the transmitter last. Be sure the transmitter is on anytime the vehicle is on.


Step 3: The Red LED will emit certain flash sequences while running the vehicle. If everything is hooked up correctly and the vehicle is running normal, the ESC LED should look like this.

1. The Red LED will turn off when the throttle stick is in the throttle neutral zone.
2. The Red LED flashes rapidly when the vehicle is lightly throttled forward and turns solid Red when full throttle is used.
3. The Red LED flashes rapidly when the vehicle is lightly throttled rearward and turns solid Red when full reverse or brake is used.

Note: swap the two wires from motor to ESC if you find the motor runs in reverse, but check the Throttle Reverse switch on the transmitter first.


Programming






Jumper Location

THROTTLE/ BRAKE MODE	●●●●	●●●●	●●●●
	F/B/R	F/B	F/R





Jumper Location

BATTERY	●●●●	●●●●
	LiPo	NiMH

Note 1: When using a LIPO battery, the ESC MUST be set to LIPO or damage to the battery will occur.



TROUBLESHOOTING

TROUBLE	POSSIBLE CAUSE	POSSIBLE SOLUTIONS
NiMH battery charge doesn't last as long as it should	<ol style="list-style-type: none">1. ESC is set to LiPo battery2. NiMH battery is not charged completely3. NiMH battery is not holding a charge	<ol style="list-style-type: none">1. Refer to the ESC Guide to set the ESC jumper to NiMH battery2, 3. Completely charge the NiMH battery with an appropriate NiMH charger.
LiPo battery won't recharge after running the vehicle	<ol style="list-style-type: none">1. ESC is set to NiMH battery and the LiPo battery was discharged below the safe level.2. Bad LiPo battery	<ol style="list-style-type: none">1. Refer to the ESC Guide and set the ESC jumper to LiPo battery. Properly dispose of the LiPo battery, as it is no longer safe to use2. Replace the LiPo battery with a fully charged, brand new battery. Dispose of the bad battery in accordance to your local laws.
The ESC will not power on and the ON/OFF switch was turned ON.	<ol style="list-style-type: none">1. No power is being supplied to the ESC.2. The ESC switch may be damaged.	<ol style="list-style-type: none">1. Check if all ESC & connections are well soldered and firmly connected.2. Contact Redcat support.
The vehicle ran backwards when you pushed the throttle stick up.	<ol style="list-style-type: none">1. The radio "Throttle Reverse" switch may be improperly set.2. The motor-to-ESC wiring is incorrect.	<ol style="list-style-type: none">1. Switch the radio "Throttle Reverse" switch.2. Swap the two wires (black and red) from the motor to the ESC.
Vehicle moves with no throttle input	<ol style="list-style-type: none">1. Throttle trim is not set properly2. Did not follow proper start-up instructions	<ol style="list-style-type: none">1. Set transmitter throttle trim2. Follow Quick Start Guide for proper start-up sequence
The motor suddenly stopped working, but the steering still works.	The LVC protection or the thermal protection may have been activated.	Check the battery voltage and the ESC temperature. Let cool and recharge battery
The motor accelerated suddenly, stuttered or stopped during the starting-up process.	<ol style="list-style-type: none">1. The discharge capacity of the pack is insufficient.2. The RPM is too high, the gear ratio or final drive ratio is incorrect.3. Gear mesh too tight.	<ol style="list-style-type: none">1. Use another pack with better discharge capability.2. Use stock motor, stock gearing, and don't pull heavy loads.3. Reset gear mesh.
Grinding sound	<ol style="list-style-type: none">1. Gear mesh too loose2. Gears worn	<ol style="list-style-type: none">1. Reset gear mesh2. Replace gears
Clicking noise while steering	<ol style="list-style-type: none">1. Servo gears stripped2. Servo horn stripped	<ol style="list-style-type: none">1. Replace servo2. Replace servo horn
Vehicle won't steer or move	<ol style="list-style-type: none">1. Battery pack not charged2. Battery wires loose3. Did not follow proper start-up instructions	<ol style="list-style-type: none">1. Charge battery pack2. Plug in battery securely3. Follow Quick Start Guide for proper start-up sequence
Vehicle turns to the side automatically	<ol style="list-style-type: none">1. Steering trim needs adjusting2. Steering servo horn needs realigning or replaced3. Servo gears stripped4. Too much toe-out in front wheels	<ol style="list-style-type: none">1. Adjust transmitter steering trim2. Check servo horn, replace if worn or stripped3. Replace servo4. Adjust steering linkage to lessen toe amount
Vehicle steers to the left when you steer to the right	<ol style="list-style-type: none">1. Steering reverse switch (on transmitter) is set incorrectly2. You are driving towards yourself and it just seems like it's backwards	<ol style="list-style-type: none">1. Flip the steering reverse switch (on transmitter)2. Practice driving the vehicle to get used to steering with different vehicle orientations. When driving towards yourself, it just seems like the steering is backwards

TUNING GUIDE



SETTING GEAR MESH

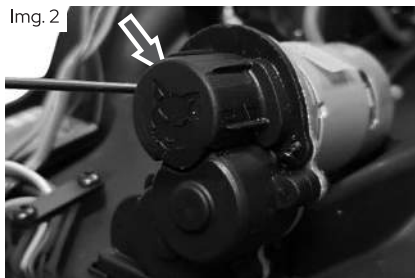
Proper gear mesh is very important. Improperly meshed gears will result in gear, motor, ESC and battery failure.

1. Using a 1.5mm hex driver, remove the two screws that secure the gear cover. (Img. 1, 2)
2. Using a hex driver, slightly loosen the two screws that secure the motor. (Img. 3)

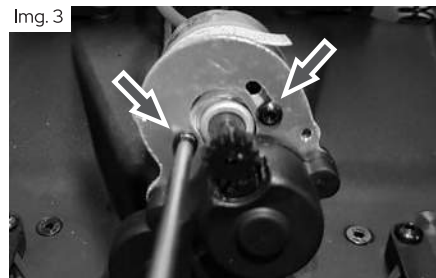
Img. 1



Img. 2



Img. 3

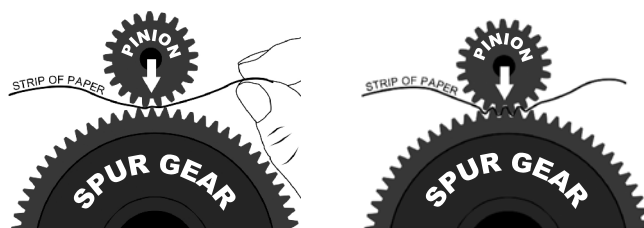


3. With the motor mount screws loosened, the motor should be able to slide, opening the gap between the pinion and spur gear.

4. Place a strip of paper between the pinion and spur gears.

5. Firmly press the pinion to the spur gear.

6. Ensure blue thread lock is on the motor mounting screws & lightly tighten each screw.



7. Check for movement between the two gears and tighten the motor mount screws completely. Alternate between screws as tightening.

8. Remove paper and check gear mesh. (see below)

<p>✗ Gears Are Too Loose:</p>  <p>There is too much movement between the two gears.</p> <p>RESULT: Stripped gears.</p>	<p>✓ Gears Are Spaced Correctly:</p>  <p>TEST: Hold the pinion gear completely still. Place a finger nail on the spur gear and try to rock it back and forth. There should be a very small (almost no) amount of movement in the spur gear.</p>	<p>✗ Gears Are Too Tight:</p>  <p>There is no movement between the pinion and spur gears.</p> <p>RESULT: Overheated and damaged motor, ESC, and/or battery.</p>
--	--	---

9. Once gearmesh is properly set, replace the gear cover.

10. Using a 1.5mm hex driver, reinstall the two screws that secure the gear cover.



TUNING GUIDE



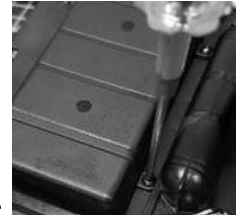
BALANCE

Your Redcat Sixty-Four comes pre-balanced to achieve the most realistic hopping performance. Weight balance can be adjusted to compensate for the weight of a different battery, the weight of additional custom parts, or to customize hopping performance.



The car's balance point is around the rear axle. Adding accessories anywhere in front of the rear axle or using a lighter battery than the stock 3800 mAh NiMH battery will require additional weight to be inserted beneath the battery at the rear of the vehicle. Install as many of the included steel plates as required underneath the battery. The Sixty-Four must be balanced correctly to perform at its best. (left image)

It is also possible to remove weight from the rear of the vehicle if needed. The Sixty-Four comes with a series of steel plates pre-installed in the trunk, underneath the chassis. If you use a heavier than stock battery, or remove weight from the front, it may be necessary to remove some of the trunk plates to achieve the desired hopping performance. The trunk can be removed by unscrewing the M3 screws holding the trunk in place. (right image)



The plates are taped in place from the factory, so removing them from the trunk will likely require prying with a flathead screwdriver or similar implement. Ensure that the plates remaining in the trunk are secure before reinstallation, or undesirable operation may result.



RADIO SETUP

Setting up the radio properly for the Redcat Sixty-Four is a bit more complicated than your typical RC vehicle, but with a little bit of care and patience, you can have it set-up in no time! This procedure will be necessary when replacing servos or resetting the radio.



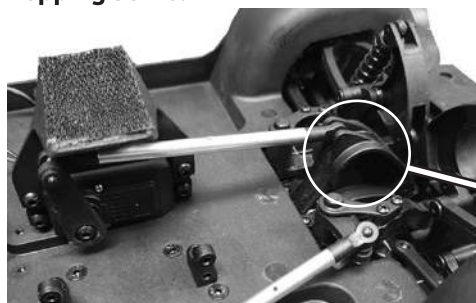
1. With a fresh vehicle file in the Radio, all endpoints should be set to 100%



2. All servos should be connected to the receiver and the levers to channels 3, 4, 5 and 6 should be in the down position.

3. Turn on the vehicle. This should position the servos to the appropriate position for servo horn installation.

Hopping Servo:



MAIN BELLCRANK

The servo horn should be installed on the hopping servo with lever 3 in the down position, which corresponds to the position shown. (left image)

The transfer rods connected to the forward end of the main bellcrank should be just barely touching the front suspension mount in their lower position.



Now move lever 3 slowly slowly towards the upper position, until the front suspension stops moving. If you go too far, the servo horn will start to bend and could eventually break. The upper endpoint of channel 3 should be set so that the arm does not bend with the lever in the full up position. This is approximately in this position. (left image)

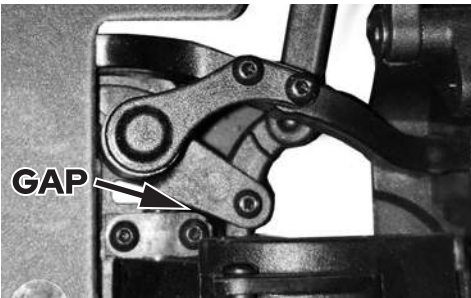


RADIO SETUP

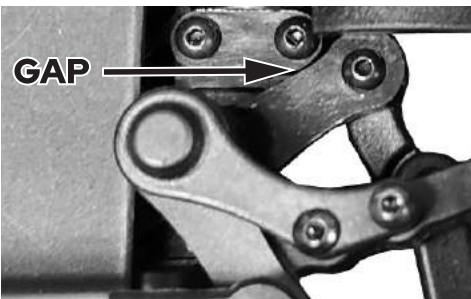
Steering Servo:



After the servo horn for the hopping servo has been installed, the steering servo can be installed. With the servo centered and the steering lever on the radio centered, the servo horn can be installed straight up and down. (left image)



The endpoints for the steering servo should be adjusted so that the steering bellcranks do not touch the main bellcrank caps. With the steering lever to the left, the wheels should turn to the left, and the left bellcrank should not touch the main lifting bellcrank cap as shown. (left image)



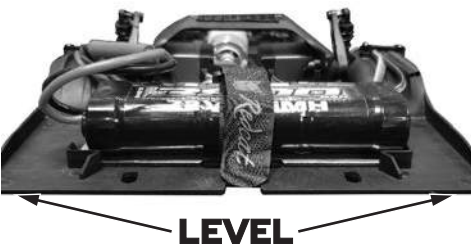
With the steering lever to the right, the wheels should turn to the right, and the right bellcrank should not touch the main lifting bellcrank cap as shown. (left image)

Rear Lifting Servos:



For the rear servos, before installing the servo horns, ensure that the direction of movement for channels 5 and 6 are as expected. Use the reversing function in the radio as necessary to make sure the servos rotate the correct direction. Channel 5 is the rear lifting servo on the left side, channel 6 is the servo on the right.

With levers 5 and 6 in the down position on the radio, install the servo horn so that there is a 4mm gap between the tire and the inner fender. Note that the servo may need to be temporarily removed from the vehicle to install the servo horn. An approximate angle for the horn is acceptable during installation, that's why we have end point adjustment! When adjusted, the lower position for both sides should have the 4mm gap between the tire and the inner fender. (left image)



As an additional check, once the lower endpoints are set for both servos, make sure the rear end of the chassis is level with the ground when both levers are in the low position. (left image)



RADIO SETUP



For the upper endpoint of channel 5 and 6, adjust the endpoint so that there is approximately a 175 degree angle between the servo horn and the shock absorber. (left image)



Check the chassis for level, it should still be level in the upper position. (left image)

Under no circumstances should the servo horn be allowed to travel past being straight in line with the shock absorber. In this case, it may be difficult to lower the car again.

That's it! Your car should now be tuned to perform!

Parts & Exploded View

For parts lists, schematics, and latest revision to this manual visit the link below

www.redcatracing.com/pages/manuals



www.redcatracing.com

Síguenos en las redes sociales

Tome una foto, cree un video, publique y comparta su experiencia Redcat.

Manténgase al día sobre las últimas noticias, productos y contenido creativo de Redcat. Si bien estos perfiles no son canales de servicio al cliente, es posible que uno de nuestros expertos en temas o otro miembro de la comunidad pueda ayudarle. Si tiene un problema o necesita soporte técnico y/o de producto, comuníquese con Redcat directamente a través de nuestro sitio web.

 <https://www.facebook.com/RedcatRacing>

 <https://www.instagram.com/Redcatracing/>

 <https://www.youtube.com/RedcatRacing>

 <https://www.twitter.com/RedcatRacing>

 <https://www.pinterest.com/Redcatracing/>



CARGADOR USB NiMH

Especificaciones:

Entrada: Min. 5 V 1,5 A

Salida: Max. 600mA / 5W

Soporta: 5-7 celdas NiMH

Puerto de salida: conector banana

Cable de salida: 30 cm de largo

Circuitos de protección:

Función de corte MCU, protección contra sobrecorriente, protección contra alto voltaje, protección contra sobrecalentamiento, protección contra conexión inversa.



indicador LED:

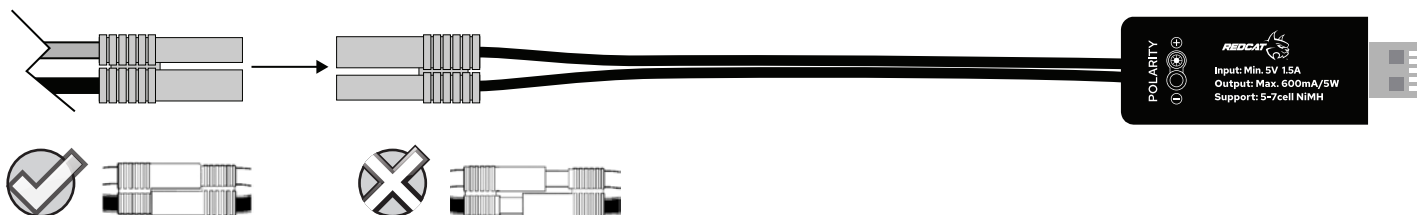
LED verde estático = En espera / carga completa

LED rojo estático = Cargando

LED rojo parpadeante = Error

Instrucciones de carga:

1. Conecte el cargador a una fuente de alimentación USB. El LED debe iluminarse en verde fijo.
2. Conecte la batería al cargador usando el conector banana. Asegúrese de que la polaridad sea la correcta; consulte el dibujo del cargador. El LED debe iluminarse en rojo fijo.



3. Una vez que el LED cambia de rojo fijo a verde fijo, la batería ha terminado de cargarse. Desconecte la batería y desenchufe el cargador.

Nota:

Si el LED parpadea en rojo, desconecte la batería del cargador inmediatamente. Asegúrese de que la batería sea de NiMH con 5-7 celdas. Asegúrese de que la fuente de alimentación USB tenga una potencia nominal de 5 V 1,5 A. Asegúrese de que la batería y el cargador estén conectados correctamente. Si todo es correcto y el LED del cargador aún parpadea en rojo, envíe un correo electrónico a Redcat a: support@redcatracing.com

Nota:

El Redcat 64 incluye un paquete de baterías de NiMH. El 64 también aceptará paquetes de baterías LiPO, pero se recomienda utilizar paquetes de NiMH. Si usa un paquete LiPO, debe configurar el ESC en LiPO.

Nota:

Cuando utilice una batería que no sea la batería NiMH incluida, es posible que deba ajustar el peso en la parte trasera del vehículo. Consulte la sección de la Guía de afinación.

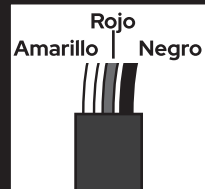
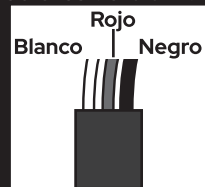
GUÍA DE RADIO



RADIO



Colores del alambre



Advertencias y Cumplimiento



Declaración de cumplimiento de la FCC! La radio incluida con su vehículo cumple con la parte XV de las Reglas de la FCC. Su uso está sujeto a las siguientes dos condiciones: (1) Este dispositivo no puede causar interferencias perjudiciales, y (2) Este dispositivo debe aceptar cualquier interferencia recibida, incluidas las interferencias que puedan causar funciones no deseadas.

Nota: Este equipo ha sido probado y cumple con los límites para un dispositivo digital de Clase B, de conformidad con la Parte 15 de las Normas de la FCC. Estos límites están diseñados para proporcionar una protección razonable contra interferencias perjudiciales en una instalación residencial. Este equipo genera, utiliza y puede emitir energía de radiofrecuencia y, si no se instala y utiliza de acuerdo con las instrucciones, puede causar interferencias perjudiciales en las comunicaciones de radio. Sin embargo, no hay garantía de que no se produzcan interferencias en una instalación en particular. Si este equipo causa interferencias perjudiciales en la recepción de radio o televisión, lo cual puede determinarse encendiendo y apagando el equipo, se recomienda al usuario que intente corregir la interferencia mediante una de las siguientes medidas:

- Reorientar o reubicar la antena receptora.
- Aumente la separación entre el equipo y el receptor.
- Conecte el equipo a una toma de corriente en un circuito diferente al que está conectado el receptor.
- Consulte con el distribuidor o con un técnico de radio/TV experimentado para obtener ayuda.

IC ID: 24025 (tenga en cuenta que es posible que se agreguen códigos alfanuméricos adicionales a este número) Este dispositivo cumple con los estándares RSS exentos de licencia de Industry Canada. Su uso está sujeto a las siguientes dos condiciones: (1) Este dispositivo no puede causar interferencias, y (2) este dispositivo debe aceptar cualquier interferencia, incluidas las interferencias que puedan causar funciones no deseadas de este dispositivo.



ADVERTENCIA: Cualquier cambio o modificación no aprobado expresamente por la parte responsable del cumplimiento podría anular la autoridad del usuario para operar este equipo.

TX
FCC ID: N4ZFLYSKYI6X
IC: 24025-LR6X
210-143456

RX
FCC ID: N4ZFLYSKYIA6B
IC: 24025-RLR6B
210-143459

AFHDS (sistema digital de salto de frecuencia automático)

AFHDS fue desarrollado para los modelos de control de radio y ofrece capacidades activas y pasivas anti-jamming, bajo consumo de energía y alta sensibilidad del receptor.

Este sistema de radio funciona en el rango de frecuencia de 2,408 a 2,475 GHz. Esta banda ha sido dividida en 135 canales independientes. Cada sistema de radio utiliza 16 canales diferentes y 140 tipos diferentes de algoritmos de salto. Al usar varios tiempos de encendido, esquema de salto y frecuencias de canal, es menos probable que el sistema pierda la transmisión.

Cada transmisor tiene una identificación única. Cuando se vincula con un receptor, el receptor guarda esa identificación única y solo puede aceptar datos de ese único transmisor. Esto evita seleccionar otra señal del transmisor y aumenta drásticamente la inmunidad y seguridad de interferencia.

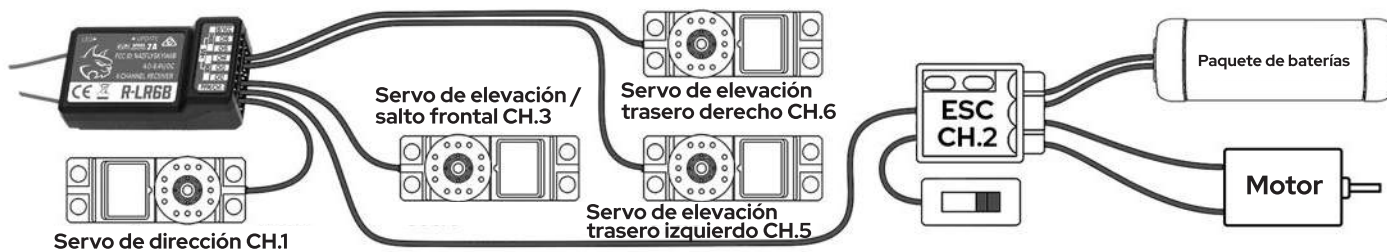
ADVERTENCIA: Incluso con la tecnología AFHDS, si el sistema de radio no se utiliza de acuerdo con este manual, aún puede fallar y causar lesiones graves. Asegúrese de leer y entender este manual completo, así como el manual que viene con todos los demás componentes de RC que está utilizando.



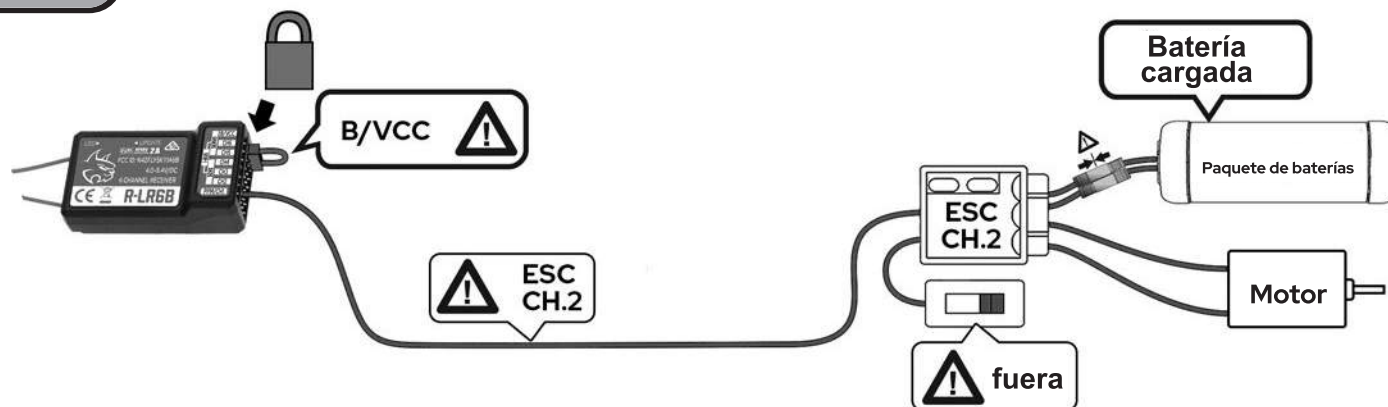


DIAGRAMA DE CABLEADO

Conexiones del receptor



PROCESO DE UNIÓN



B/VCC

ESC CH.2

Motor

1. Bind

3. Mantenga presionado el botón Bind mientras enciende la radio. Suelte el botón Bind una vez que la radio se haya encendido.

4. Espere unos segundos hasta que se complete el proceso de vinculación.

ESC CH.2

Motor

2. Encender

5. Apagar

6. Apagar

7. Retire el enchufe de Enlace

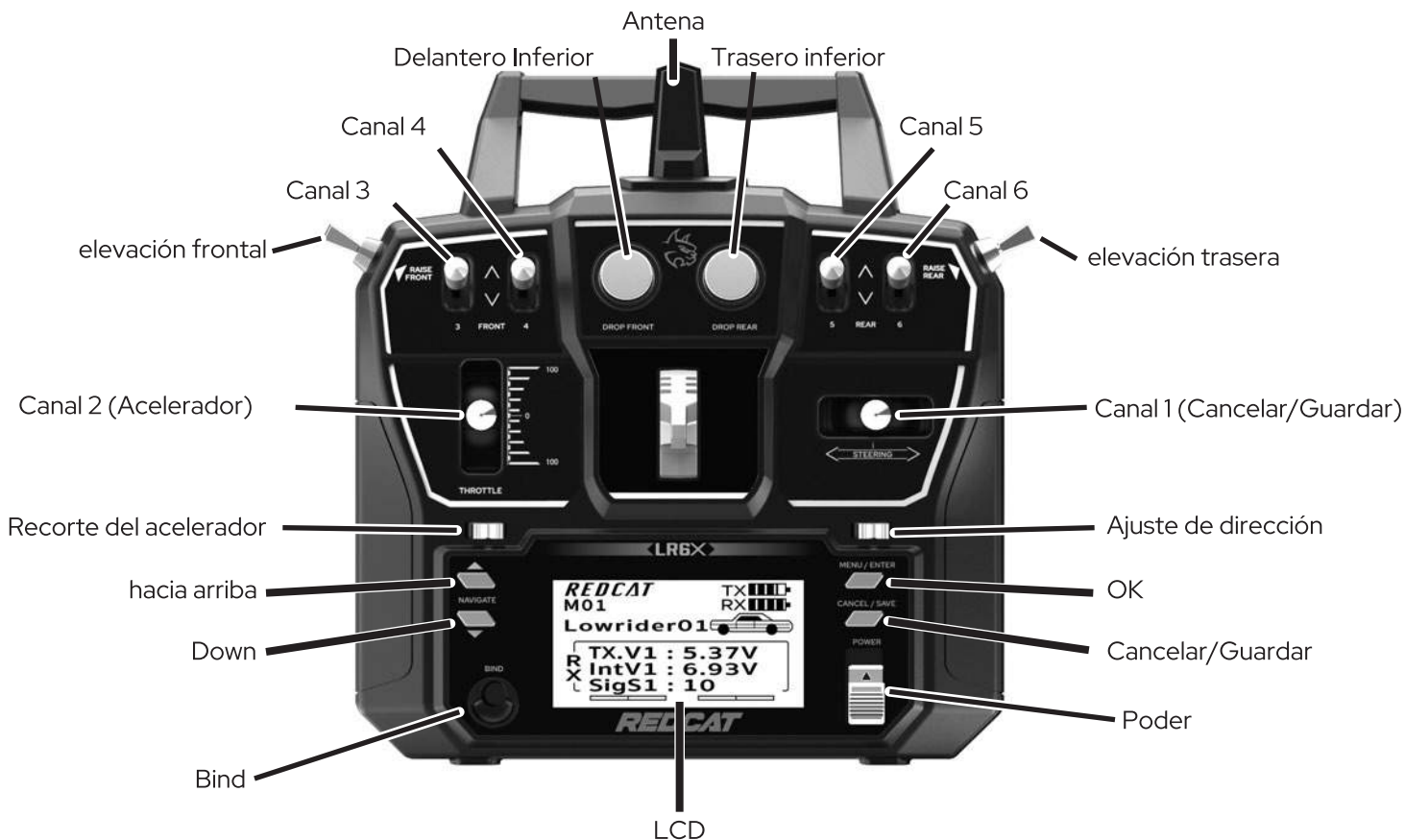
El enlace está completo. Ahora puede seguir las instrucciones para encender el radio controlador y el vehículo.

Repita el proceso de enlace siempre que use un nuevo receptor.



PROGRAMACIÓN DE RADIO

Componentes del transmisor



Sixty-Four Hopper función

Canal 1:	Dirección. Muévase a la izquierda para girar a la izquierda, muévase a la derecha para girar a la derecha.
Canal 2:	Acelerador. Mueve hacia arriba para avanzar. Mueve hacia abajo para aplicar el freno y conducir en reversa.
Canal 3:	Sube / baja ambas ruedas delanteras.
Canal 4:	No utilizado.
Canal 5:	Sube / baja la rueda trasera izquierda.
Canal 6:	Sube / baja la rueda trasera derecha.
Ajuste de dirección:	Consulte la sección de ajustes de radio.
Recorte del acelerador	Consulte la sección de ajustes de radio.
elevación frontal:	Eleva la parte delantera del automóvil a la altura máxima. Se usa para saltar.
elevación trasera:	Eleva la parte trasera del automóvil a la altura máxima.
Delantero Inferior:	Baja la parte delantera del automóvil a la posición más baja.
Trasero inferior:	Baja la parte trasera del automóvil a la posición más baja.
LCD:	Muestra información y parámetros importantes de la radio.
Bind:	Se utiliza para vincular la radio al receptor. Consulte la sección Proceso de vinculación.
hacia arriba:	Se utiliza para mover el cursor de selección.
Down:	Se utiliza para mover el cursor de selección.
OK:	Se utiliza para seleccionar una opción.
Cancelar/Guardar:	Presione para cancelar un ajuste. Mantenga pulsado durante tres segundos para guardar una configuración.
Poder:	Interruptor utilizado para encender o apagar el transmisor.

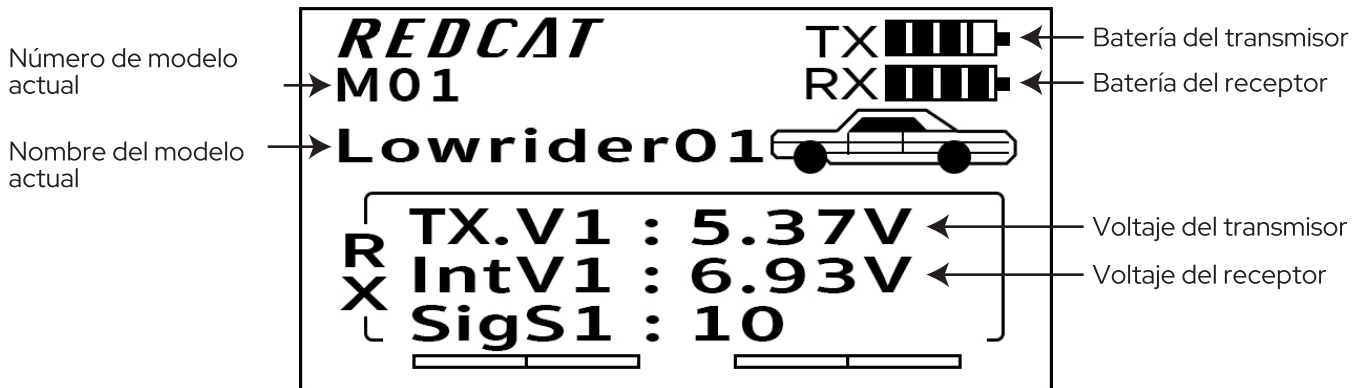
Precaución: Para obtener la mejor calidad de señal, asegúrese de que el receptor esté montado lejos de motores o piezas metálicas.

Precaución: No hale ni ate la antena del receptor en un nudo. Nunca corte la antena del receptor.



PROGRAMACIÓN DE RADIO

Pantalla LCD

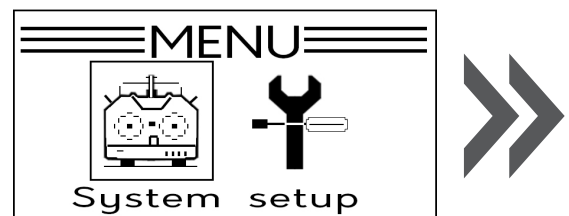


Configuración

MENÚ:

Para ingresar al MENÚ, presione y mantenga presionada la tecla "OK", al frente del transmisor.

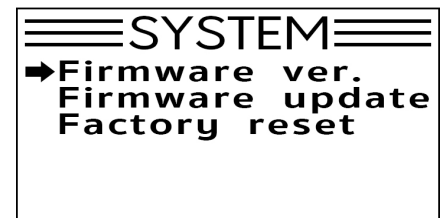
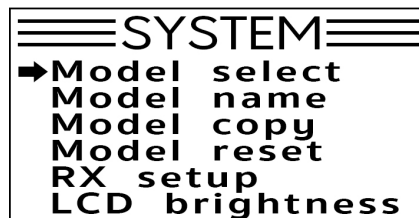
Con las teclas "Arriba" y "Abajo", seleccione [Sistema] o [Configuración] y presione el botón "Aceptar".



Configuración del sistema

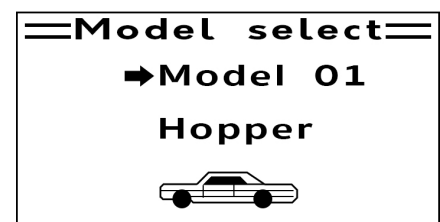
Menú SISTEMA:

Usando las teclas "Arriba" y "Abajo", seleccione el elemento del menú deseado y presione la tecla "OK".



Selección de modelo:

1. Con las teclas "Arriba" y "Abajo", seleccione el modelo deseado.
2. Mantenga presionada la tecla "Cancelar" para guardar y salir. Se pueden almacenar hasta 20 modelos en el transmisor.



Nombre del modelo:

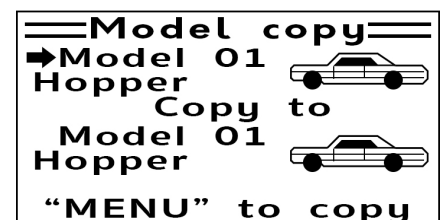
1. Usando las teclas "Arriba" y "Abajo", seleccione el número o letra deseada.
2. Presione "Aceptar" para guardar cada selección.
3. Mantenga presionada la tecla "Cancelar" durante 3 segundos para guardar y salir.
4. Mantenga presionada la tecla "OK" durante 3 segundos para volver a los valores predeterminados.



Copia de modelo:

Esta función copia un modelo en la ranura de otro modelo.

1. Con las teclas "Arriba" y "Abajo", seleccione el modelo que desea copiar y presione "OK".
2. Seleccione la ranura en la que desea copiar el modelo y luego presione y mantenga presionado "OK" durante 3 segundos.
3. El sistema preguntará [¿Está seguro?]. Use las teclas "Arriba" y "Abajo" para seleccionar [Sí] y presione "OK" nuevamente para confirmar.
4. Mantenga presionado el botón "Cancelar" durante 3 segundos para guardar y salir.



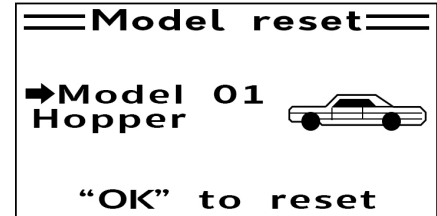


PROGRAMACIÓN DE RADIO

Configuración del sistema

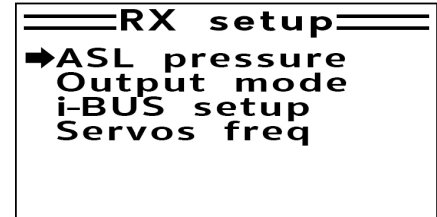
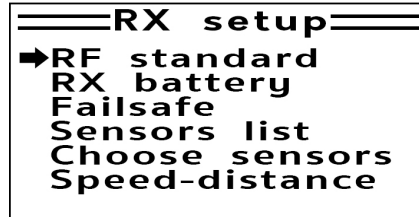
Reinicio del modelo:

1. Usando las teclas "Arriba" y "Abajo", seleccione el modelo y presione "OK".
2. El sistema le preguntará [¿Está seguro?], use las teclas "Arriba" y "Abajo" para seleccionar [Sí] y presione "OK" nuevamente para confirmar.
3. Mantenga presionado el botón "Cancelar" durante 3 segundos para guardar y salir.



Configuración de RX:

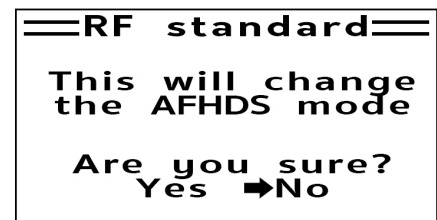
1. Con las teclas "Arriba" y "Abajo", seleccione el elemento deseado.
2. Presione "OK" para ir al menú de ese elemento.



Estándar RF:

Esta función le permite cambiar los protocolos de RF para usar con diferentes receptores.

1. Si está seguro de que desea cambiar el estándar de RF, use las teclas "Arriba" y "Abajo" para seleccionar [Sí] y presione "Aceptar".
2. Seleccione [AFHDS 2A] o [AFHDS] y, a continuación, mantenga pulsado "OK" durante 3 segundos.
3. Use las teclas "Arriba" y "Abajo" para seleccionar un modo y luego presione y mantenga presionada la tecla "Cancelar" para guardar y salir.
4. Mantenga pulsado el botón [Cancelar] durante 3 segundos para guardar y salir.



Protocolos de RF disponibles:

RF-Protocole	Receptor
AFHDS	R9B, R6B, R6C, GR3E, GR3F
AFHDS 2A	A3, A6, X6, iA4B, iA6, iA6B, iA10, iA10B

Batería RX:

Se utiliza para cambiar la configuración del monitor de batería. Se puede configurar como sensor externo o interno.

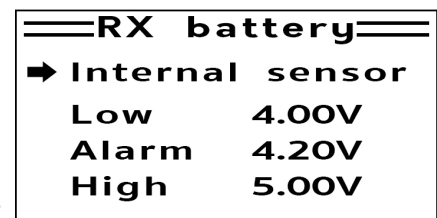
Hay 4 configuraciones disponibles:

[Sensor externo / Sensor interno]: el sistema tiene su propio sensor de voltaje, sin embargo, se puede configurar en [Externo] para usarlo con un sensor de batería externo.

[Baja]: establece el [voltaje bajo] de la batería; consulte el manual del usuario de la batería para determinar esta configuración.

[Alarma]: establece el nivel de voltaje que el sistema alertará al usuario si la batería está demasiado baja.

[Alto]: establece el nivel de voltaje máximo de la batería.



A prueba de fallas:

Esta función se utiliza para proteger contra un vehículo fuera de control, en caso de que el modelo pierda la señal.

Todos los canales se enumeran en el menú a prueba de fallos. Si un canal está configurado en [Desactivado], en el caso de una pérdida de señal, ese servo correspondiente mantendrá su última posición recibida. Si un canal muestra un porcentaje, el servo se moverá a la posición seleccionada.

1. Utilice "ARRIBA" y "ABAJO" para elegir un canal y presione "Aceptar" para ingresar su configuración de seguridad.
2. Utilice "ARRIBA" y "ABAJO" para activar o desactivar el seguro.
3. Mueva la superficie de control de canales a la posición deseada y mantenga presionada la tecla "Cancelar" para confirmar y salir.

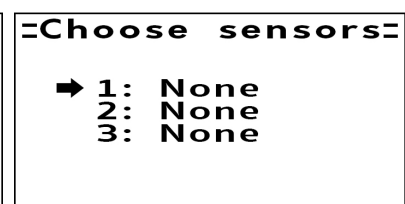


Lista de sensores y elegir sensor:

Cambia qué sensores se muestran en la pantalla de inicio.

La pantalla de inicio puede mostrar hasta 3 sensores.

1. Para agregar un sensor a la pantalla de inicio, use la tecla "OK" para seleccionar una ranura de sensor, luego use las teclas "ARRIBA" y "ABAJO" para seleccionar un sensor.
2. Para volver a la configuración predeterminada, presione y mantenga presionada la tecla "OK" durante 3 segundos, luego presione y mantenga presionada la tecla "Cancelar" para guardar y salir.





PROGRAMACIÓN DE RADIO

Configuración del sistema

Velocidad y distancia:

Esta función sirve para configurar sensores de velocidad y distancia. (Sensores no incluidos)

Sensor de velocidad: si hay un sensor conectado, use las teclas "ARRIBA" y "ABAJO" para seleccionar el sensor deseado, luego presione y mantenga presionada la tecla "CANCELAR" para guardar.

Longitud de rotación: la distancia desde el centro de la rueda hasta el sensor de distancia. Use las teclas "ARRIBA" y "ABAJO" para ingresar la longitud. Mantenga presionada la tecla "CANCELAR" para guardar.

Nota: esta función es experimental, los sensores de velocidad no se han implementado para los vehículos Redcat.

Restablecer odómetro 1 + 2: Estos ajustes devuelven el odómetro a "0". Seleccione el odómetro 1 o 2, luego presione "OK".

El sistema mostrará un mensaje, seleccione [Sí].

Restablecer odómetro 1: restablece el odómetro 1 a "0". El odómetro 1 registra la distancia recorrida durante una sesión. Tenga en cuenta que reiniciar el sistema también reiniciará el odómetro 1.

Restablecer odómetro 2: restablece el odómetro 2 a "0". El odómetro 2 registra la distancia total recorrida desde la última puesta a cero. La distancia total de cada sesión, durante varias sesiones, se suman.

```

=Speed-distance=
➔Speed sensor
  Rotation length
  Reset odometer1
  Reset odometer2
  
```

Modo de salida:

PPM es capaz de transferir todos los canales a través de una salida física.

- Cuando se selecciona [PWM], el receptor emitirá los canales 1-6 a través del canal 1-6.
- Cuando se selecciona [PPM], el receptor emitirá una señal PPM estándar a través de la interfaz PPM.

Para activar la función, presione las teclas "ARRIBA" o "ABAJO". Una vez que la función está activada, puede presionar y mantener la tecla "CANCELAR" para guardar y salir.

Esta función se utiliza para configurar el módulo i-BUS. El módulo i-BUS se puede utilizar para agregar servos a su modelo que pueden estar demasiado lejos del receptor.

1. Utilice las teclas "ARRIBA" y "ABAJO" para elegir un canal y presione "Aceptar".
2. Presione el botón en el módulo i-BUS que corresponda a la salida deseada, el sistema regresará al menú anterior.
3. Después de configurar los canales deseados, presione y mantenga la tecla "CANCELAR" para guardar y salir.

```

=Output mode=
Output      Serial
➔PWM       ➔i-BUS
  PPM      s.BUS
  
```

Frecuencia de servo:

Esta función establece la frecuencia que el receptor envía a los servos. Consulte el manual de usuario de su servo para encontrar la configuración correcta.

Esto solo debe cambiarse si está utilizando servos diferentes a los originales.

```

=Servos Freq=

Frequency
  50
  
```

Brillo del LCD:

Esta función cambia el brillo de la pantalla LCD.

```

=LCD brightness=

  7
  [Barra de progreso]
  [Icono de coche]
  
```

Configuración de funciones

Menú de funciones:

Con los botones "Arriba" y "Abajo", seleccione el elemento de menú deseado y presione el botón "Aceptar".

```

=FUNCTIONS=
➔Reverse
  End points
  Display
  Subtrim
  Dual rate/exp.
  Throttle curve
  
```

```

=FUNCTIONS=
➔Mixes
  
```



PROGRAMACIÓN DE RADIO

Configuración de funciones

Reverso:

La función inversa cambia la dirección de movimiento de un canal en relación con su entrada.

1. Presione la tecla "OK" hasta seleccionar el canal deseado, luego use las teclas "ARRIBA" y "ABAJO" para cambiar la configuración. Nor = Normal, Rev = Inverso.
2. Mantenga presionada la tecla "CANCELAR" para guardar y regresar al menú anterior.
3. Para volver a la configuración predeterminada, presione y mantenga la tecla "OK" durante 3 segundos, luego presione y mantenga presionada la tecla "CANCELAR" para guardar.

Reverse						
Ch	1	2	3	4	5	6
Nor		■	■	■	■	
Rev	■					■

Puntos finales:

Esta es la configuración MÁS importante y debe configurarse para TODOS los servos.

Esta configuración puede evitar que un servo se dañe por moverse demasiado en cada dirección. El cuadro de la izquierda es el punto final bajo, el cuadro de la derecha es el punto final alto.

1. Presione "OK" para cambiar de canal.
2. Mueva el canal usando el transmisor para seleccionar el lado bajo o alto.
3. Utilice las teclas "ARRIBA" y "ABAJO" para aumentar o disminuir el valor.
4. Mantenga presionada la tecla "CANCELAR" para guardar y regresar al menú anterior.
5. Para volver a la configuración predeterminada, mantenga presionada la tecla "OK" durante 3 segundos. Mantenga presionada la tecla "CANCELAR" para guardar.

End points			
Ch	Low	High	High
Ch1	55%	67%	
Ch2	100%	100%	
Ch3	35%	40%	
Ch4	100%	100%	
Ch5	82%	100%	
Ch6	92%	86%	

Pantalla:

Esta función muestra la salida del canal del modelo en tiempo real.

Display			
Ch	Bar	Value	Unit
Ch1	▬		
Ch2	▬		
Ch3	▬		
Ch4	▬		
Ch5	▬		
Ch6	▬		

Subtrim:

Subtrim cambia el punto central del canal. Por ejemplo, si la dirección no está alineada, el subtrim podría usarse para solucionar este problema. Tenga en cuenta que el ajuste de subtrim afectará sus puntos finales. Se recomienda que ajuste sus puntos finales cada vez que ajuste el subtrim.

1. Presione "OK" para cambiar de canal.
2. Utilice las teclas "ARRIBA" y "ABAJO" para cambiar la posición del recorte secundario.
3. Mantenga presionada la tecla "CANCELAR" para guardar y regresar al menú anterior.
4. Para volver a la configuración predeterminada, presione y mantenga la tecla "OK" durante 3 segundos, hasta que el canal regrese al centro. Mantenga presionada la tecla "CANCELAR" para guardar.

Subtrim		
Ch	Value	Unit
Ch1	+	
Ch2	+	
Ch3	+	
Ch4	+	
Ch5	+	
Ch6	+	

Configuración Dual Rate:

La función dual rate / exp. solo se aplica a los canales 1, 3, 4, 5 y 6.

[Dual Rate]: Dual Rate reduce o aumenta el alcance general de un servo. Por ejemplo, si configura la velocidad dual de la dirección al 50%, las ruedas solo girarán el 50% de su potencial máximo mientras que la palanca de dirección está al 100% de su recorrido completo.

[Exp. (Exponencial)]: Exponencial cambia la relación entre el movimiento de la palanca y el movimiento del servo creando una curva. Cuando está en uso, el movimiento de la palanca y el movimiento del servo ya no son lineales. Se utiliza para suavizar la sensación de un canal o para hacer que se sienta más agresivo.

1. Presione "OK" para cambiar entre las configuraciones.
2. Utilice las teclas "ARRIBA" y "ABAJO" para cambiar los valores de canal / tasa / exp. según la configuración seleccionada.
3. Mantenga presionada la tecla "CANCELAR" para guardar y regresar al menú anterior.
4. Para regresar una configuración a la predeterminada, mantenga presionada la tecla "OK" durante 3 segundos. Mantenga presionada la tecla "CANCELAR" para guardar.

Dual rate/exp.	
Normal	Exp
Ch1	100
Rate	0

Curva del acelerador (Throttle Curve):

Esta función puede hacer que el acelerador se sienta más suave o más agresivo, utilizando un revestimiento o una línea curva. Esta función usa 5 puntos para cambiar la curva del acelerador, L = baja y H = alta.

1. Presione "OK" para cambiar entre puntos.
2. Utilice las teclas "ARRIBA" y "ABAJO" para cambiar la posición del punto.
3. Mantenga presionada la tecla "CANCELAR" para guardar y regresar al menú anterior.
4. Para regresar una configuración a la predeterminada, mantenga presionada la tecla "OK" durante 3 segundos. Mantenga presionada la tecla "CANCELAR" para guardar.

Throttle curve				
Normal	Curve	Point	Value	Unit
L	0%			
1	25%			
2	50%			
3	75%			
H	100%			



PROGRAMACIÓN DE RADIO

Configuración de funciones

Mezclas:

Esta función se utiliza para crear una mezcla entre canales. Por ejemplo, si a baja aceleración se desea algún movimiento de rueda automatizado, es posible crear una mezcla para hacer esto. Este sistema puede tener hasta 3 mezclas diferentes.

1. Utilice las teclas "ARRIBA" y "ABAJO" para seleccionar una mezcla.
2. Utilice la tecla "Aceptar" para cambiar entre configuraciones.
3. Seleccione un canal maestro, este canal controlará el canal esclavo.
4. Seleccione un canal esclavo para ser controlado por el maestro.
5. Establezca la mezcla positiva y negativa. Esta configuración controla cuánto se moverá el canal esclavo en relación con el movimiento del maestro. Si el valor se establece en 50%, el canal esclavo moverá la mitad de la cantidad del canal maestro.
6. Establezca la compensación. El desplazamiento cambia el centro del canal esclavo en relación con el maestro.
7. Mantenga presionada la tecla "CANCELAR" para guardar y regresar al menú anterior.
8. Para regresar una configuración a la predeterminada, presione y mantenga presionada la tecla "OK" durante 3 segundos. Mantenga presionada la tecla "CANCELAR" para guardar.

Mixes	
→ Mix#1	
Mix is	Off
Master	Ch1
Slave	Ch2
Pos. mix	50%
Neg. mix	50%
Offset	0%



ESC



Especificaciones:

Modelo:	WP-1040-BRUSHED-V3
Corriente máxima:	40A / 180A
Células LIPO/NiMH:	2-3S LIPO / 5-9 Células NiMH
Aplicaciones:	Rastreadores 1/10th
Límite de motor 2-3S LIPO / 5-6 Células NiMH:	540/550 Tamaño del Motor $\geq 12T$
Límite de motor 2-3S LIPO / 7-9 Células NiMH:	540/550 Tamaño del Motor $\geq 30T$
Construido en BEC:	7.4V @ 5A (modo interruptor)
Tamaño / Peso:	46.5mm x 37.5mm x 27.5mm / 67g

CARACTERÍSTICAS:

Resistente al agua y al polvo para todas las condiciones climáticas. (Nota: Asegúrese de limpiar y secar la ESC y las conexiones después del uso en húmedo para evitar la oxidación.) Nuevo algoritmo, garantiza una excelente linealidad del acelerador y del freno, así como un rendimiento superior

Modo interruptor incorporado BEC con corriente máxima de 5A / 7.4V para usar con la mayoría de los servos.

Características de protección: protección de corte de bajo voltaje, protección térmica, protección de pérdida de señal del acelerador y protección de bloqueo del motor. La ESC se programa fácilmente utilizando las tapas de puente incluidas.

CARACTERÍSTICAS DE PROTECCIÓN:

Protección de corte de baja tensión. Cuando el "Tipo de batería" se establece en "LIPO", el voltaje de corte para cada celda de la batería es de 3,2V. Por lo tanto, cuando se utiliza un 2S LiPo, el voltaje de corte para el paquete será de 6,4V. Cuando se utiliza un paquete 3S, la tensión de corte será de 9,6V. Cuando el "Tipo de batería" se establece en "NiMH", el voltaje de corte (para el paquete) es de 4,5V. La ESC reducirá la salida de potencia del acelerador a 1/2 cuando detecte que el voltaje del paquete ha caído hasta el umbral de corte durante 2 segundos, y cortará completamente la salida de potencia del acelerador después de 8 segundos. El LED rojo parpadeará repetidamente. Apague la ESC y retire la batería descargada. Espere a que la batería se enfríe antes de recargarla.

Nota: Asegúrese de que el "Tipo de batería" esté configurado correctamente. Si la protección de corte de bajo voltaje se activa prematuramente y está seguro de que el tipo de batería está configurado correctamente, es posible que la batería que se está utilizando no tenga una tasa de descarga lo suficientemente alta o esté dañada. Pruebe con otra batería completamente cargada con una mayor tasa de descarga (asegúrese de que ESC esté configurado de acuerdo con la nueva batería que se está utilizando).

Protección térmica. El ESC cortará toda la potencia de salida y el LED rojo parpadeará repetidamente cuando su temperatura interna alcance el valor (105°C/221°F) predeterminado de fábrica. ESC regresará a su funcionamiento normal cuando la temperatura esté por debajo de 60°C/140°F.

Nota: Si la protección térmica se activa regularmente, entonces puede haber un problema con la demanda de potencia del vehículo. El motor puede estar engranado demasiado alto, el vehículo o la carga pueden ser demasiado pesados, el tren de transmisión puede estar obstruido o atascado, o se está utilizando un motor inadecuado.

ADVERTENCIA:

Para evitar cortocircuitos, asegúrese de que todos los cables y conexiones estén bien aislados y que haya un buen contacto en todas las conexiones. Lea todo el manual antes de usar y asegúrese de que todos los componentes electrónicos estén instalados correctamente. Para evitar accidentes, recomendamos colocar el vehículo en un soporte, con los neumáticos libres de cualquier contacto, mientras conecta y ajusta los componentes electrónicos. Detenga el uso y desenchufe la batería inmediatamente si ESC supera los 90°C/194°F, ya que podría dañar tanto la ESC como el motor. Desconecte la batería después de usarlo. ESC extrae continuamente la corriente de la batería (incluso si la ESC está apagada). Si se deja enchufada durante largos períodos de tiempo, la batería se descargará completamente, lo que podría dañar la batería o la ESC. Esto NO será cubierto por la garantía.



ESC



FORMA DE USO:

Paso 1: Conecte todos los componentes (como se muestra en el diagrama de cableado) y vuelva a verificar todas las conexiones antes de pasar al siguiente paso.

Paso 2: Ajuste el rango del acelerador. Este ESC puede reconocer automáticamente la posición neutral del transmisor, pero debe seguir los siguientes pasos.

1. Encienda el transmisor y mueva el gatillo del acelerador a la posición neutral.
2. Con la ESC apagada, conecte el motor, la batería y otros dispositivos.
3. Encienda la ESC y espere al menos 3 segundos. La ESC detectará automáticamente el neutral.

Nota: La ESC emitirá un bip de acuerdo con el tipo de batería y el número de celdas utilizadas. Si el ESC está configurado para usar una batería LIPO, la ESC emitirá 2 bips cortos. Si detecta un LIPO 2S, y 3 bips cortos si detecta un LIPO 3S. Si el ESC está configurado para usar una batería NiMH, emitirá un bip corto seguido de un bip largo para indicar que la auto detección ha terminado y que la ESC está lista para usarse.

¡ATENCIÓN!

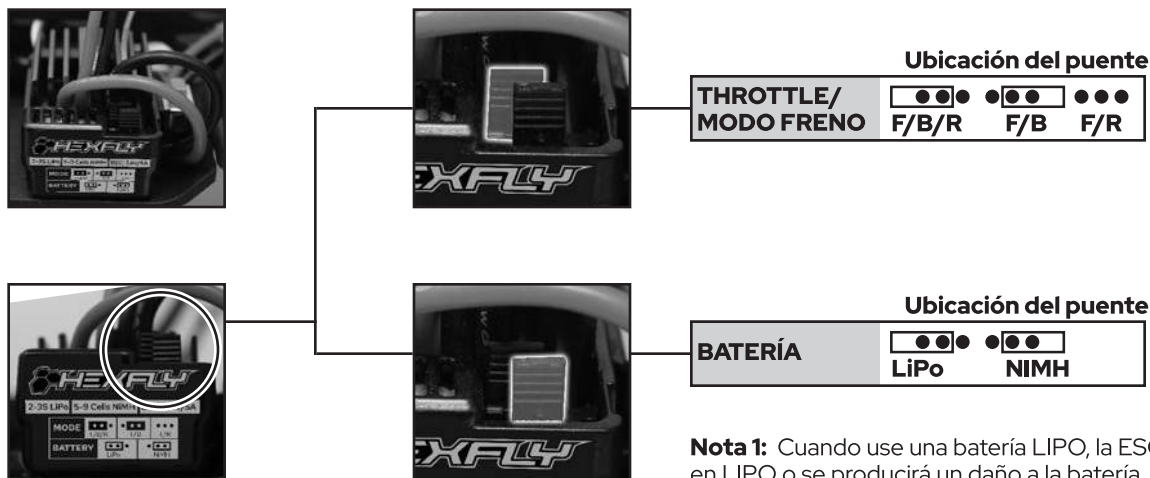
1. Después de encender la ESC, debe esperar (al menos 3 segundos) hasta que se complete la auto detección. De lo contrario, puede que no funcione correctamente.
2. Después de encender el ESC, si no hay salida de energía y el LED rojo parpadea rápidamente, significa que el acelerador del transmisor no está en la posición neutral. Si esto sucede, asegúrese de que el "Ajuste del acelerador" en el transmisor esté en la posición "0", afine la posición neutral del acelerador hasta que el LED rojo deje de parpadear.
3. Para evitar posibles lesiones, siempre encienda primero el transmisor y luego la ESC, y luego apague primero la ESC y luego el transmisor. Asegúrese de que el transmisor esté encendido en cualquier momento que el vehículo esté encendido.

Paso 3: El LED rojo emitirá ciertas secuencias de flash mientras se maneja el vehículo. Si todo está conectado correctamente y el vehículo funciona con normalidad, el LED ESC debería tener este aspecto.

1. El LED rojo se apagará cuando el gatillo del acelerador se encuentre en la zona neutral del acelerador.
2. El LED rojo parpadea rápidamente cuando el vehículo está ligeramente acelerado hacia adelante y se enciende en rojo cuando se usa el acelerador a fondo.
3. El LED rojo parpadea rápidamente cuando el vehículo está ligeramente acelerado hacia atrás y se enciende en rojo cuando se utiliza la marcha atrás o el freno.

Nota: cambie los dos cables del motor a ESC si encuentra que el motor funciona en reversa, pero primero verifique el interruptor de Reversa del acelerador en el transmisor.

Programación



Nota 1: Cuando use una batería LIPO, la ESC DEBE estar configurada en LIPO o se producirá un daño a la batería.



RESOLUCIÓN DE PROBLEMAS

PROBLEMA	CAUSA POSIBLE	POSIBLES SOLUCIONES
La carga de la batería de NiMH no dura tanto como debería	<ol style="list-style-type: none"> 1. ESC está configurada para batería LiPo 2. La batería de NiMH no está completamente cargada 3. La batería NiMH no tiene carga 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Consulte la Guía de ESC para configurar el puente ESC en la batería de NiMH 2, 3. Cargue completamente la batería de NiMH con un cargador de NiMH adecuado
La batería LiPo no se carga después de manejar el vehículo	<ol style="list-style-type: none"> 1. La ESC está configurada en batería de NiMH y la batería LiPo se descargó por debajo del nivel seguro. 2. Batería LiPo mala 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Consulte la Guía de ESC y configure el puente ESC en la batería LiPo. Deseche correctamente la batería LiPo, ya que no es seguro usarla 2. Reemplace la batería LiPo con una batería completamente nueva y completamente cargada. Deseche la batería dañada de acuerdo con las leyes locales.
La ESC no se enciende y el interruptor de ENCENDIDO/APAGADO fue ENCENDIDO.	<ol style="list-style-type: none"> 1. No se suministra alimentación a la ESC. 2. El interruptor ESC puede estar dañado. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Compruebe si todas las conexiones ESC y están bien soldadas y firmemente conectadas. 2. Póngase en contacto con el soporte de Redcat.
El vehículo corría hacia atrás cuando empujaste el acelerador hacia arriba.	<ol style="list-style-type: none"> 1. El interruptor de radio «Reverso del acelerador» puede estar mal configurado. 2. El cableado del motor a ESC es incorrecto. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Cambie el interruptor de radio "reversa del acelerador". 2. Cambie los dos cables (negro y rojo) del motor al ESC.
El vehículo se mueve sin la entrada del acelerador.	<ol style="list-style-type: none"> 1. El ajuste del acelerador no está ajustado correctamente 2. No siguió las instrucciones de inicio apropiadas 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Configure el ajuste del acelerador del transmisor 2. Siga la Guía de inicio rápido para la secuencia de inicio correcta
El motor dejó de funcionar repentinamente, pero la dirección aún funciona.	La protección de LVC o la protección térmica puede haber sido activada.	Compruebe la tensión de la batería y la temperatura ESC. Deje enfriar y recargar la batería.
El motor aceleró repentinamente, tartamudeo o se detuvo durante el proceso de arranque.	<ol style="list-style-type: none"> 1. La capacidad de descarga del paquete es insuficiente. 2. Las RPM son demasiado altas, la relación de transmisión o la relación de transmisión final es incorrecta. 3. Engranaje de malla demasiado apretado. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Use otro paquete con mejor capacidad de descarga. 2. Use el motor original, el engranaje original y no tire cargas pesadas. 3. Restablezca la malla de engranajes
El motor gira, pero el carro no se mueve.	Ajuste incorrecto de la zapatilla	Apriete el embrague de la zapatilla hasta que el vehículo se mueva. La zapatilla aún debe deslizarse cuando el vehículo se mantiene inmóvil sobre la alfombra y se le da un 25% de aceleración
Sonido de fricción	<ol style="list-style-type: none"> 1. Engranaje de malla demasiado suelto 2. Engranajes desgastados 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Restablezca malla de engranajes 2. Reemplace los engranajes
Haciendo sonido de clic mientras se maneja	<ol style="list-style-type: none"> 1. Engranajes del servo pelado 2. Bocina del servo pelada 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Reemplace el servo 2. Reemplace la bocina del servo
El vehículo no gira ni se mueve	<ol style="list-style-type: none"> 1. La batería no está cargada 2. Cables de la batería sueltos 3. No siguió las instrucciones de inicio apropiadas 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Cargue la batería 2. Enchufe correctamente la batería 3. Siga la Guía de inicio rápido para la secuencia de inicio correcta
El vehículo gira hacia un lado automáticamente.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ajuste de la dirección necesita ajuste 2. La bocina del servo de dirección necesita realineación o reemplazo 3. Engranajes del servo pelado 4. Demasiado tope en las ruedas delanteras. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Configure el ajuste de la dirección del transmisor 2. Compruebe la bocina del servo, reemplácela si está desgastada o pelada 3. Reemplace el servo 4. Ajuste la articulación de la dirección para disminuir la cantidad
El vehículo gira a la izquierda cuando se gira a la derecha	<ol style="list-style-type: none"> 1. El interruptor de retroceso de la dirección (en el transmisor) está configurado incorrectamente 2. Está conduciendo hacia usted y parece que está al revés. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Gire el interruptor de marcha atrás de la dirección (en el transmisor) 2. Practique conducir el vehículo para acostumbrarse a la dirección con diferentes orientaciones del vehículo. Está conduciendo hacia usted y parece que la dirección está al revés.



TRUCOS BÁSICOS

3-Wheelin'



Suba la palanca del canal 5, para la rueda izquierda, o la palanca del canal 6 para la rueda derecha. Esto elevará el costado del automóvil que elija, elevando la rueda delantera correspondiente del suelo.

Nota: Puede conducir así, ¡pero tenga cuidado! La dinámica de la dirección será muy diferente a si tuviera las 4 ruedas en el suelo.

Precaución: Si levanta un lado demasiado, la carrocería del lado opuesto comenzará a rozar la rueda trasera y generará resistencia al conducir.

Saltando



El primer paso para saltar es levantar la parte trasera del automóvil. Saltar es más fácil si la parte trasera está completamente levantada. Esto se hace levantando las palancas de los canales 5 y 6, o simplemente tirando de la palanca del hombro derecho que eleva ambos canales mientras se mantenga presionada la palanca.



Mientras se levanta la parte trasera del automóvil, tire de la palanca del hombro izquierdo para levantar rápidamente la parte delantera del automóvil. Esto debería hacer que la parte delantera del automóvil salte del suelo. Suelte rápidamente la palanca del hombro izquierdo y tan pronto como la parte delantera del automóvil toque el suelo, tire de ella nuevamente. Si el equilibrio del auto es correcto y puedes conseguir el ritmo de salto correcto, la parte delantera subirá más y más. Los resortes delanteros trabajarán junto con el servo de salto delantero para crear un efecto de rebote, y eventualmente conseguirán que el extremo delantero esté lo suficientemente alto como para poner el parachoques trasero en el suelo. Si puede conseguir el ritmo y la sincronización perfectas, puede quedar atascado en esa posición.

Cuando el automóvil se atasca de esta manera, simplemente suelte la palanca del hombro derecho (si así fue como levantó la parte trasera), o baje ligeramente la palanca 5 o 6. Esto hará que la parte trasera baje lo suficiente como para causar que la parte delantera vuelva a bajar.

Nota: Si bien es posible conducir el automóvil mientras está atascado en la posición elevada, no se recomienda. Es probable que se produzcan daños en la parte inferior del parachoques trasero al arrastrarse por el suelo mientras conduce en esta posición.

Nota: No se recomienda conducir el automóvil con la parte trasera en la posición extremadamente alta durante períodos de tiempo prolongados. Tener la parte trasera completamente extendida coloca el eje de transmisión en un ángulo muy pronunciado, lo que provoca un desgaste acelerado en las juntas en U.



AJUSTE DE LA MALLA DE ENGRANAJES

La malla de engranajes adecuada es muy importante. Los engranajes mal engranados provocarán fallas en el engranaje, el motor, el ESC y la batería.

1. Con un destornillador hexagonal de 1,5 mm, retire los dos tornillos que aseguran la cubierta de engranajes. (Img. 1, 2)
2. Con un destornillador hexagonal, afloje ligeramente los dos tornillos que aseguran el motor. (Img. 3)

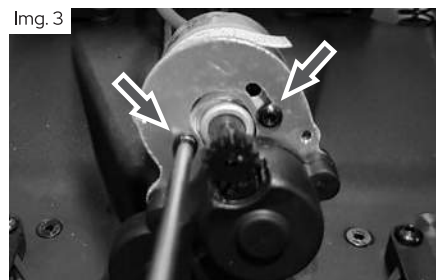
Img.1



Img.2



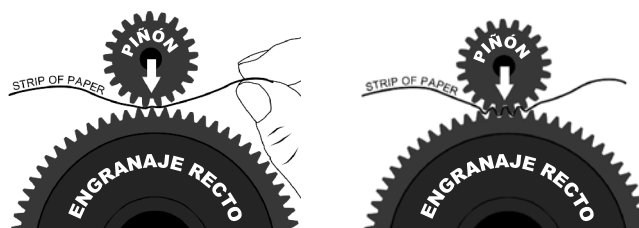
Img.3



3. Con los tornillos de montaje del motor aflojados, el motor debería poder deslizarse, abriendo el espacio entre el piñón y el engranaje recto.

4. Coloque una tira de papel entre el piñón y los engranajes rectos.
5. Presione firmemente el piñón contra el engranaje recto.
6. Asegúrese de que el bloqueo de rosca azul esté en los tornillos de montaje del motor y apriete ligeramente cada tornillo.
7. Verifique el movimiento entre los dos engranajes y apriete completamente los tornillos de montaje del motor. Alterne entre tornillos según apriete.

8. Retire el papel y revise la malla de engranajes. (vea abajo)



✗ Los engranajes están demasiado flojos:

Hay demasiado movimiento entre los dos engranajes.

RESULTADO: Engranajes pelados.

✓ Los engranajes están espaciados correctamente:

PRUEBA: Mantenga el piñón completamente quieto. Coloque una uña en el engranaje recto e intente balancearlo hacia adelante y hacia atrás. Debe haber una cantidad muy pequeña (casi nula) de movimiento en el engranaje recto.

✗ Los engranajes están demasiado apretados:

No hay movimiento entre el piñón y los engranajes rectos.

RESULTADO: Motor, ESC y/o batería sobrecalentados y dañados.

9. Una vez que la malla de engranajes esté correctamente colocada, vuelva a colocar la cubierta de engranajes.

10. Con un destornillador hexagonal de 1,5 mm, vuelva a instalar los dos tornillos que aseguran la cubierta de engranajes.



GUÍA DE SINTONIZACIÓN



EQUILIBRIO

Su Redcat 64 viene pre-equilibrado para lograr el rendimiento de salto más realista. El balance del peso se puede ajustar para compensar el peso de una batería diferente, el peso de piezas personalizadas adicionales o para personalizar el rendimiento de salto.



El punto de equilibrio del automóvil se encuentra alrededor del eje trasero. Agregar accesorios en cualquier lugar delante del eje trasero o usar una batería más liviana que la batería NiMH de 3800 mAh original requerirá que se inserte un peso adicional debajo de la batería en la parte trasera del vehículo. Instale tantas placas de acero incluidas como sea necesario debajo de la batería. El 64 debe estar equilibrado correctamente para funcionar al máximo. (imagen izquierda)

También es posible quitar peso de la parte trasera del vehículo si es necesario. El 64 viene con una serie de placas de acero preinstaladas en el maletero, debajo del chasis. Si usa una batería más pesada que la original, o quita peso del frente, puede ser necesario quitar algunas de las placas del maletero para lograr el rendimiento de salto deseado. El maletero se puede quitar desenroscando los tornillos M3 que sujetan el maletero en su lugar. (imagen derecha)



Las placas vienen pegadas de fábrica con cinta adhesiva, por lo que para sacarlas del maletero probablemente sea necesario hacer palanca con un destornillador de punta plana o un implemento similar. Asegúrese de que las placas que quedan en el maletero estén seguras antes de la reinstalación, o podría resultar en una operación no deseada.



CONFIGURACIÓN DE RADIO

Configurar la radio correctamente para el Redcat 64 es un poco más complicado que su vehículo RC típico, pero con un poco de cuidado y paciencia, ¡puede configurarlo en poco tiempo! Este procedimiento será necesario al reemplazar servos o reiniciar la radio.



1. Con un archivo de vehículo nuevo en la radio, todos los puntos finales deben establecerse al 100%



2. Todos los servos deben estar conectados al receptor y las palancas de los canales 3, 4, 5 y 6 deben estar en la posición hacia abajo.

3. Encienda el vehículo. Esto debería colocar los servos en la posición adecuada para la instalación de la bocina del servo.

Servo de salto:



La bocina del servo debe instalarse en el servo de salto con la palanca 3 hacia abajo, que corresponde a la posición que se muestra. (imagen izquierda)
Las varillas de transferencia conectadas al extremo delantero de la palanca acodada (bellcrank) principal deben tocar apenas el soporte de la suspensión delantera en su posición inferior.

Campana principal



Ahora mueva la palanca 3 lentamente hacia la posición superior, hasta que la suspensión delantera deje de moverse. Si va demasiado lejos, la bocina del servo comenzará a doblarse y eventualmente podría romperse. El punto final superior del canal 3 debe establecerse de modo que el brazo no se doble con la palanca en la posición totalmente hacia arriba. Esto es en esta posición aproximadamente. (imagen izquierda)

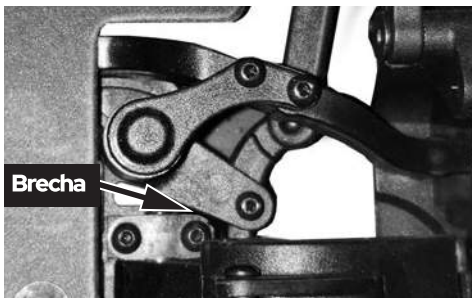


CONFIGURACIÓN DE RADIO

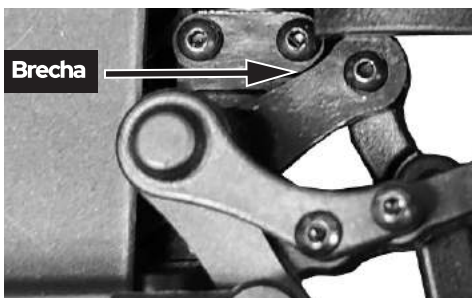
Servo de dirección:



Después de instalar la bocina del servo para el servo de salto, se puede instalar el servo de dirección. Con el servo centrado y la palanca de dirección en la radio centrada, la bocina del servo se puede instalar hacia arriba y hacia abajo. (imagen izquierda)



Los puntos finales del servo de dirección deben ajustarse de modo que las manivelas de dirección no toquen las tapas de las manivelas principales. Con la palanca de dirección hacia la izquierda, las ruedas deben girar hacia la izquierda y la manivela izquierda no debe tocar la tapa de la manivela de elevación principal como se muestra. (imagen izquierda)



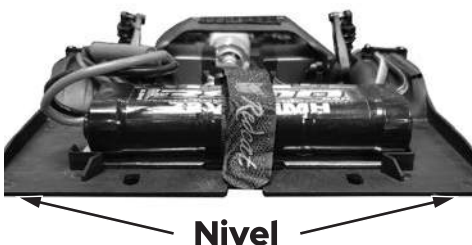
Con la palanca de dirección hacia la derecha, las ruedas deben girar hacia la derecha y la palanca acodada derecha no debe tocar la tapa de la palanca acodada de elevación principal como se muestra. (imagen izquierda)

Servos de elevación traseros:



Para los servos traseros, antes de instalar las bocinas de los servos, asegúrese de que la dirección de movimiento de los canales 5 y 6 sea la esperada. Utilice la función de inversión en la radio según sea necesario para asegurarse de que los servos giren en la dirección correcta. El canal 5 es el servo de elevación trasero del lado izquierdo, el canal 6 es el servo de la derecha.

Con las palancas 5 y 6 en la posición hacia abajo en la radio, instale la bocina del servo de manera que haya un espacio de 4 mm entre el neumático y el guardabarros interior. Tenga en cuenta que es posible que sea necesario retirar temporalmente el servo del vehículo para instalar la bocina del servo. Un ángulo aproximado para la bocina es aceptable durante la instalación, es por eso por lo que tenemos un ajuste de punto final! Cuando se ajusta, la posición inferior de ambos lados debe tener un espacio de 4 mm entre el neumático y el guardabarros interior. (imagen izquierda)



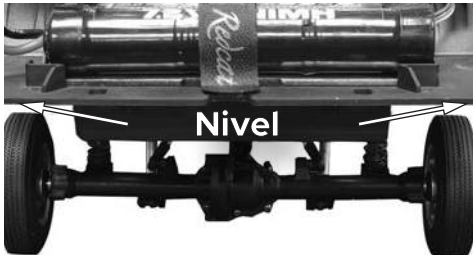
como comprobación adicional, una vez que los puntos finales inferiores estén configurados para ambos servos, asegúrese de que el extremo trasero del chasis esté nivelado con el suelo cuando ambas palancas estén en la posición baja. (imagen izquierda)



CONFIGURACIÓN DE RADIO



Para el punto final superior de los canales 5 y 6, ajuste el punto final de modo que haya aproximadamente un ángulo de 175 grados entre la bocina del servo y el amortiguador. (Imagen izquierda)



Verifique que el chasis esté nivelado, aún debe estar nivelado en la posición superior. (Imagen izquierda)

En ninguna circunstancia se debe permitir que la bocina del servo vaya más allá de estar en línea recta con el amortiguador. En este caso, puede resultar difícil volver a bajar el automóvil.

¡Eso es! ¡Tu auto ahora debería estar afinado para funcionar!

Partes y vista por piezas

Para obtener listas de piezas, esquemas y la última revisión de este manual, visite el siguiente enlace

www.redcatracing.com/pages/manuals



www.redcatracing.com

Folgen Sie uns in den sozialen Medien

Machen Sie ein Foto, erstellen Sie ein Video, posten Sie und teilen Sie Ihr Redcat-Erlebnis.

Bleiben Sie auf dem Laufenden über die neuesten Redcat-News, Produkte und kreativen Inhalte. Obwohl diese Profile keine Kundendienstkanäle sind, können Sie feststellen, dass einer unserer Fachexperten oder ein anderes Mitglied der Community in der Lage ist, Ihnen zu helfen. Wenn Sie ein Problem haben oder technischen und/oder Produktsupport benötigen, wenden Sie sich bitte direkt über unsere Website an Redcat.

 <https://www.facebook.com/RedcatRacing>

 <https://www.instagram.com/Redcatracing/>

 <https://www.youtube.com/RedcatRacing>

 <https://www.twitter.com/RedcatRacing>

 <https://www.pinterest.com/Redcatracing/>



USB-NiMH-LADEGERÄT

Technische Daten:

Eingabe: Min. 5V 1.5A
Ausgang: Max. 600mA/5W
Unterstützt: 5-7zelliges NiMH
Ausgabe-Anschluss: Bananenstecker
Ausgabedraht: 30cm lang

Schutzschaltkreise:

MCU-Abschaltfunktion, Überstromschutz, Hochspannungsschutz, Überhitzungsschutz, Verpolungsschutz.

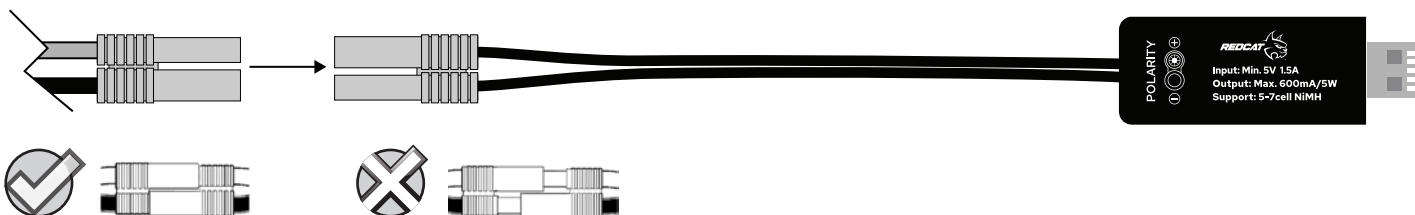


LED-Anzeige:

Statische grüne LED = Standby / Aufladen abgeschlossen
Statische rote LED = Aufladen
Blinkende rote LED = Fehler

Ladeanleitung:

1. Schließen Sie das Ladegerät an eine USB-Stromversorgung an. Die LED sollte durchgehend grün aufleuchten.
2. Schließen Sie den Akku mit dem Bananenstecker an das Ladegerät an. Achten Sie auf die richtige Polarität, siehe Zeichnung auf dem Ladegerät. Die LED sollte dauerhaft rot aufleuchten.



3. Sobald die LED von rot zu grün wechselt, ist die Batterie aufgeladen. Trennen Sie die Batterie ab und ziehen Sie den Stecker des Ladegeräts heraus.

Hinweis:

Wenn die LED rot blinkt, trennen Sie die Batterie sofort vom Ladegerät. Stellen Sie sicher, dass es sich bei dem Akku um einen NiMH-Akku mit 5-7 Zellen handelt. Stellen Sie sicher, dass die USB-Stromversorgung für 5V 1,5A ausgelegt ist. Vergewissern Sie sich, dass der Akku und das Ladegerät korrekt angeschlossen sind. Wenn alles korrekt ist und die LED des Ladegeräts immer noch rot blinkt, senden Sie eine E-Mail an Redcat unter: support@redcatracing.com

Hinweis:

Der Redcat Sixty-Four enthält einen NiMH-Akkupack. Der Sixty-Four akzeptiert auch LiPO-Akkupacks, aber es wird empfohlen, NiMH-Akkupacks zu verwenden. Wenn Sie einen LiPO-Pack verwenden, müssen Sie den ESC auf LiPO einstellen. (siehe Seite 9)

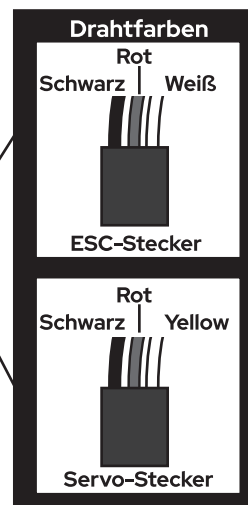
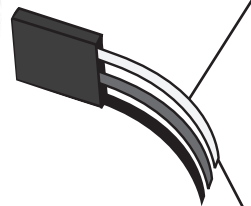
Hinweis:

Wenn Sie einen anderen Akku als den mitgelieferten NiMH-Akkupack verwenden, müssen Sie möglicherweise das Gewicht im hinteren Teil des Fahrzeugs anpassen. Siehe Abschnitt Tuning-Anleitung.

FUNKFÜHRER



RADIO



Warnungen und Vorschriften:



FCC-Konformitätserklärung! Das mit Ihrem Fahrzeug mitgelieferte Radio entspricht Teil 15 der FCC-Vorschriften. Der Betrieb unterliegt den folgenden beiden Bedingungen: (1) Dieses Gerät darf keine schädlichen Störungen verursachen, und (2) Dieses Gerät muss alle empfangenen Störungen akzeptieren, einschließlich Störungen, die unerwünschte Vorgänge verursachen können.

Hinweis: Dieses Gerät wurde getestet und entspricht den Grenzwerten für ein digitales Gerät der Klasse B gemäß Teil 15 der FCC-Vorschriften. Diese Grenzwerte sollen einen angemessenen Schutz vor schädlichen Störungen in einer Wohnanlage bieten. Dieses Gerät erzeugt, verwendet und kann Hochfrequenzenergie abstrahlen und kann, wenn es nicht in Übereinstimmung mit den Anweisungen installiert und verwendet wird, schädliche Störungen der Funkkommunikation verursachen. Es gibt jedoch keine Garantie dafür, dass bei einer bestimmten Installation keine Störungen auftreten. Wenn dieses Gerät schädliche Störungen des Radio- oder Fernsehempfangs verursacht, was durch Aus- und Einschalten des Geräts festgestellt werden kann, wird dem Benutzer empfohlen, zu versuchen, die Störungen durch eine der folgenden Maßnahmen zu beheben:

- Richten Sie die Empfangsantenne neu aus oder verlegen Sie sie.
- Vergrößern Sie den Abstand zwischen Gerät und Empfänger.
- Schließen Sie das Gerät an eine Steckdose in einem anderen Stromkreis als dem, an den der Empfänger angeschlossen ist.
- Wenden Sie sich an den Händler oder einen erfahrenen Radio-/Fernsehtechniker.

IC-ID: 24025 (bitte beachten Sie, dass zu dieser Nummer möglicherweise zusätzliche alphanumerische Codes hinzugefügt wurden).

Dieses Gerät entspricht den lizenzfreien RSS-Standards von Industry Canada. Der Betrieb unterliegt den folgenden beiden Bedingungen: (1) Diese Vorrichtung darf keine Störungen verursachen, und (2) diese Vorrichtung muss alle Störungen akzeptieren, einschließlich Störungen, die unerwünschte Operationen dieser Vorrichtung verursachen können.



WARNUNG: Jegliche Änderungen oder Modifikationen, die nicht ausdrücklich von der für die Einhaltung der Vorschriften verantwortlichen Partei genehmigt wurden, können dazu führen, dass die Berechtigung des Benutzers zum Betrieb dieses Geräts erlischt.

TX
FCC ID: N4ZFLYSKYI6X
IC: 24025-LR6X
R 210-143456

RX
FCC ID: N4ZFLYSKYIA6B
IC: 24025-RLR6B
R 210-143459

AFHDS (automatisches Frequenzsprung-Digitalsystem)

AFHDS wurde für Funksteuerungsmodelle entwickelt und bietet aktive und passive Störschutzfunktionen, geringen Stromverbrauch und hohe Empfängerempfindlichkeit.

Dieses Funksystem arbeitet im Frequenzbereich von 2,405 bis 2,475 GHz. Dieses Band wurde in 141 unabhängige Kanäle unterteilt. Jedes Radiosystem verwendet 16 verschiedene Kanäle und 142 verschiedene Arten von Hopping-Algorithmen. Durch die Verwendung verschiedener Einschaltzeiten, Hopping-Schemata und Kanalfrequenzen ist es weniger wahrscheinlich, dass das System die Übertragung verliert.

Jeder Sender hat eine eindeutige ID. Beim Verbinden mit einem Empfänger speichert der Empfänger diese eindeutige ID und kann nur Daten von diesem eindeutigen Sender empfangen. Dadurch wird vermieden, dass ein weiteres Sendersignal abgefragt wird, und die Störfestigkeit und Sicherheit wird drastisch erhöht.

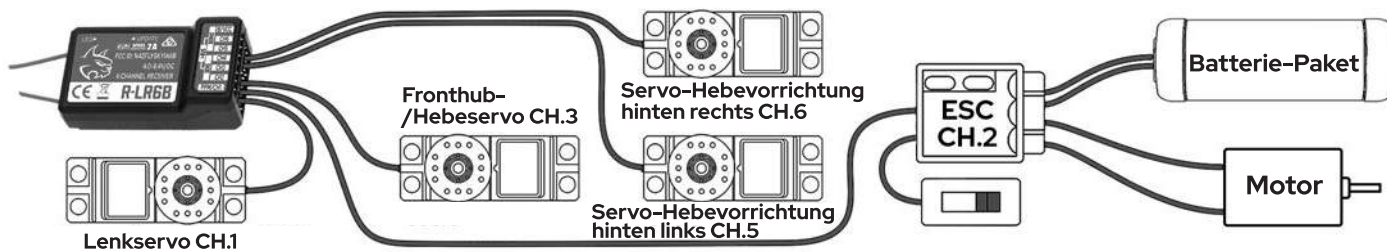
WARNUNG: Selbst mit der AFHDS-Technologie kann das Radiosystem, wenn es nicht in Übereinstimmung mit dieser Anleitung verwendet wird, ausfallen und schwere Verletzungen verursachen. Lesen und verstehen Sie unbedingt dieses gesamte Handbuch sowie das Handbuch, das mit allen anderen RC-Komponenten, die Sie verwenden, mitgeliefert wird.



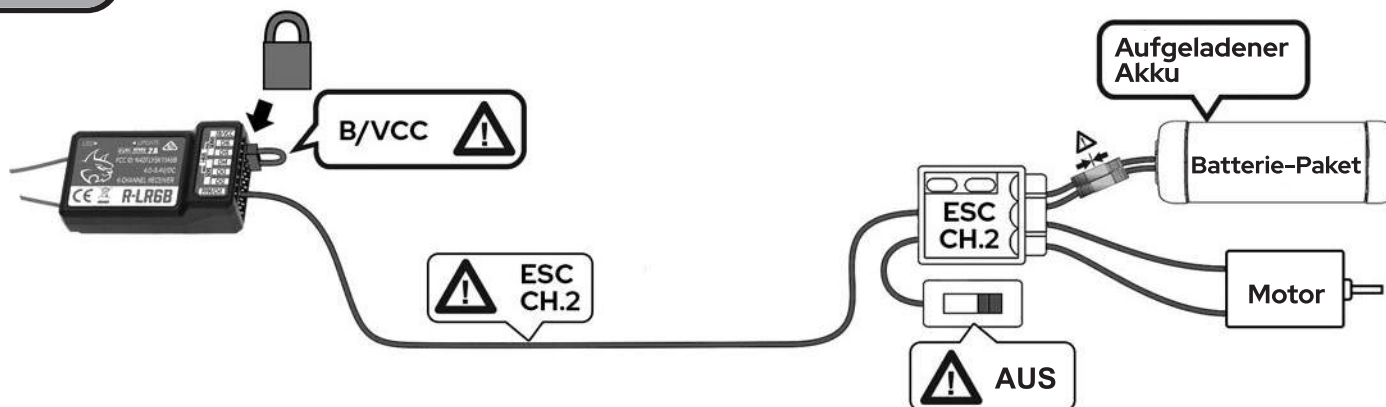


VERDRAHTUNGSPLAN

Empfänger-Verbindungen



BINDUNGSPROZESS



1. Bind-Stecker

2. Einschalten

3. Drücken und halten Sie die Verbindungs-Taste, während Sie das Radio einschalten. Lassen Sie die Verbindungs-Taste los, sobald das Funkgerät eingeschaltet ist.

4. Warten Sie einige Sekunden, bis der Verbindungsvorgang abgeschlossen ist.

5. Ausschalten

6. Ausschalten

7. Entfernen sie den Bindungs-stecker

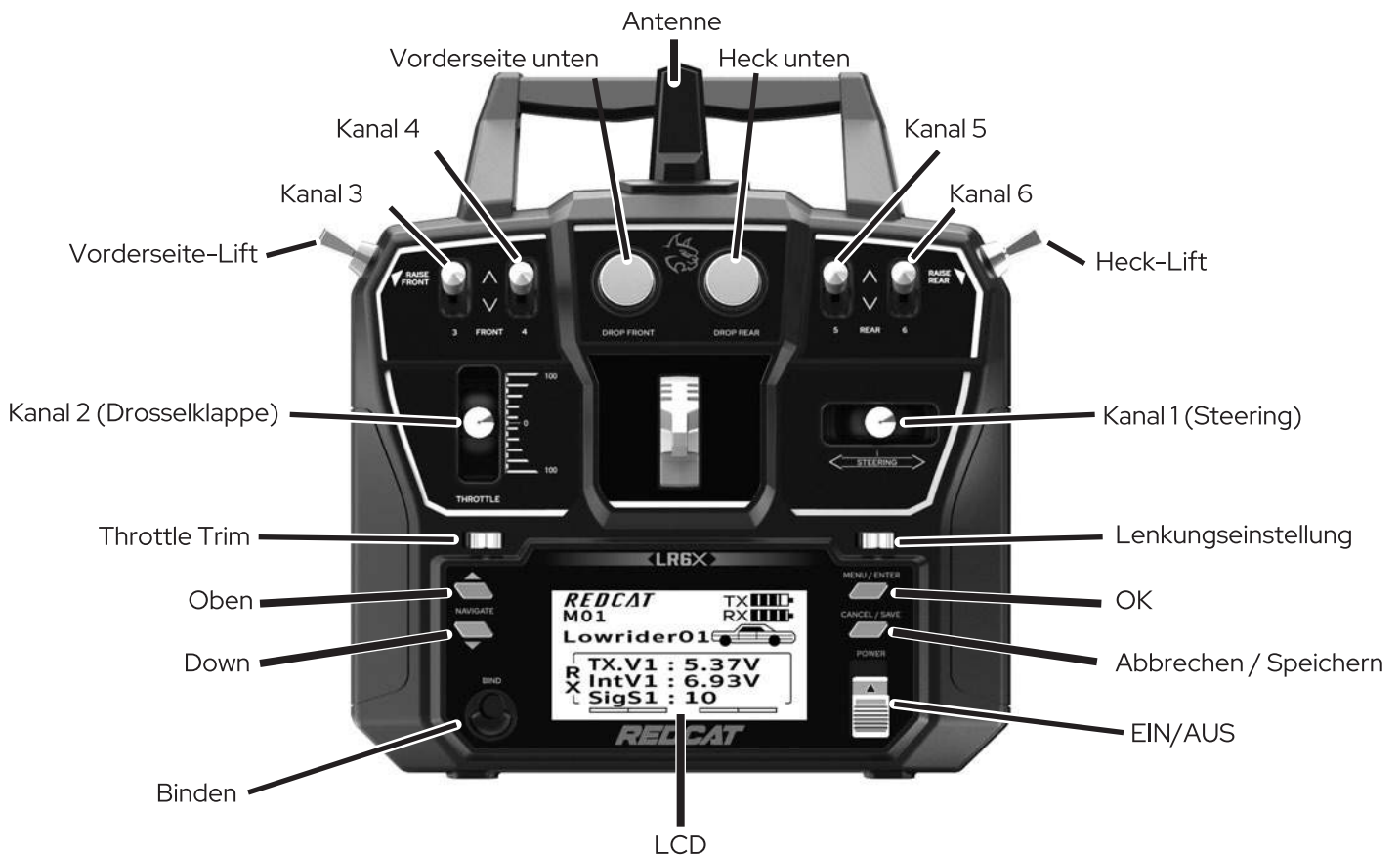
Der Verbindungsvorgang ist abgeschlossen. Sie können nun die Anweisungen zum Einschalten des Radios und des Fahrzeugs befolgen.

Wiederholen Sie den Verbindungsvorgang immer dann, wenn Sie einen neuen Empfänger verwenden.



RADIOPROGRAMMIERUNG

Transmitter-Komponenten



Sixty-Four Hopper funktion	
Kanal 1:	Lenkung. Nach links bewegen, um nach links zu steuern, nach rechts bewegen, um nach rechts zu steuern.
Kanal 2:	Drosselklappe. Nach oben lenken, um vorwärts zu fahren. Nach unten lenken, um die Bremse zu betätigen und rückwärts zu fahren.
Kanal 3:	Hebt/senkt beide Vorderräder an.
Kanal 4:	Nicht benutzt.
Kanal 5:	Hebt/senkt das linke Hinterrad an.
Kanal 6:	Hebt/senkt das rechte Hinterrad hoch/runter.
Lenkungseinstellung:	Siehe Abschnitt Funkeinstellungen.
AJUSTE DEL ACELERADOR:	Siehe Abschnitt Funkeinstellungen.
Vorderseite-Lift:	Hebt die Vorderseite des Fahrzeugs auf volle Höhe an. Wird zum Hüpfen verwendet.
Heck-Lift:	Hebt die Rückseite des Fahrzeugs auf volle Höhe an.
Vorderseite unten:	Senkt die Vorderseite des Fahrzeugs auf die niedrigste Position ab.
Heck unten:	Senkt das Fahrzeug hinten auf die niedrigste Position ab.
LCD:	Zeigt wichtige Funkinformationen und Parameter an
Binden:	Wird verwendet, um das Funkgerät an den Empfänger zu binden. Siehe Abschnitt Verbindungsvorgang.
Oben:	Wird verwendet, um den Auswahlcursor zu bewegen.
Down:	Wird verwendet, um den Auswahlcursor zu bewegen.
OK:	Wird verwendet, um eine Option auszuwählen.
Abbrechen/Speichern:	Wird verwendet, um eine Einstellung abzubrechen. Halten Sie die Taste drei Sekunden lang gedrückt, um eine Einstellung zu speichern.
EIN/AUS:	Schalter zum Ein- und Ausschalten des Senders.

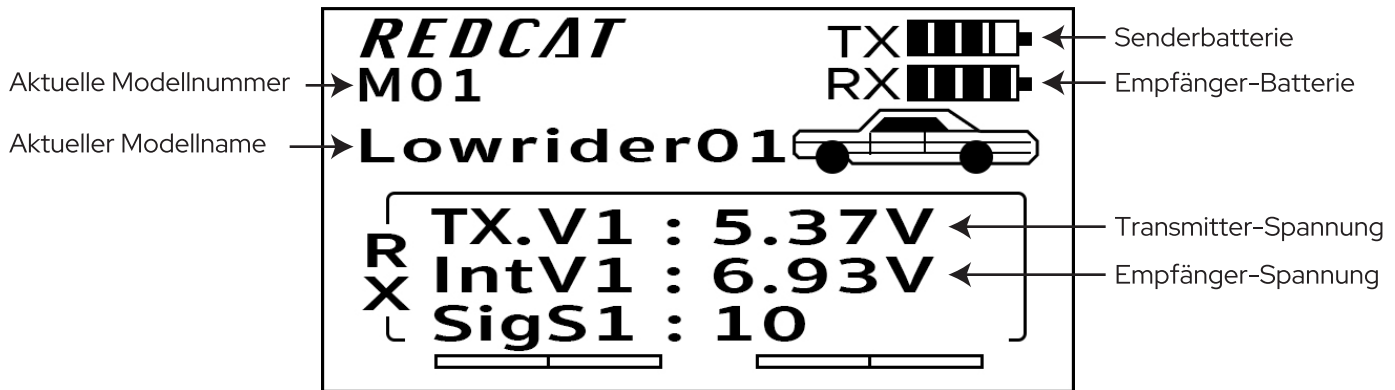
Vorsicht: Um beste Signalqualität zu erzielen, stellen Sie sicher, dass der Empfänger nicht in der Nähe von Motoren oder Metallteilen montiert wird.

Achtung: Ziehen oder verknoten Sie die Empfängerantenne nicht. Schneiden Sie die Empfängerantenne niemals durch.



RADIOPROGRAMMIERUNG

LCD-Bildschirm

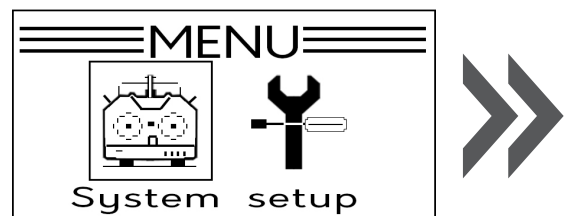


Einstellungen

MENÜ:

Um in das MENÜ zu gelangen, drücken und halten Sie die "OK"-Taste auf der Vorderseite des Senders.

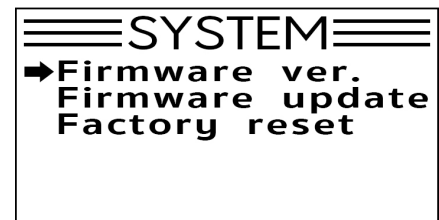
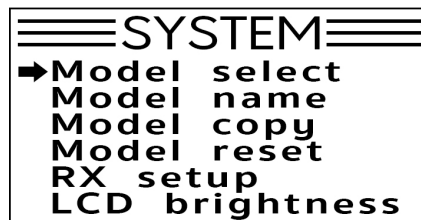
Nutzen Sie die Tasten "Hoch" und "Runter", um [System] oder [Einrichtung] auszuwählen und drücken Sie die Taste "OK".



Systemeinstellungen

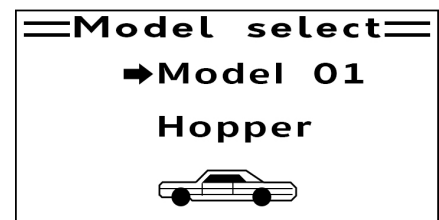
Menü SYSTEM:

Nutzen Sie die Tasten "Hoch" und "Runter", um den gewünschten Menüpunkt auszuwählen und drücken Sie die Taste "OK".



Modell auswählen:

- Wählen Sie mit den Tasten "Hoch" & "Runter" das gewünschte Modell aus.
- Drücken und halten Sie die Taste "Abbrechen", um zu speichern und zu beenden. Bis zu 20 Modelle können im Sender gespeichert werden.



Modellbezeichnung:

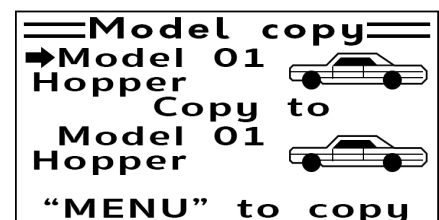
- Wählen Sie mit den Tasten "Hoch" & "Runter" die gewünschte Zahl oder den gewünschten Buchstaben.
- Drücken Sie "OK", um jede Auswahl zu speichern.
- Halten Sie die Taste "Abbrechen" 3 Sekunden lang gedrückt, um die Auswahl zu speichern und zu beenden.
- Halten Sie die Taste "OK" 3 Sekunden lang gedrückt, um zur Standardeinstellung zurückzukehren.



Modellkopie:

Diese Funktion kopiert ein Modell in einen anderen Modellsteckplatz.

- Wählen Sie mit den Tasten "Up" & "Down" das Modell aus, das Sie kopieren möchten, und drücken Sie "OK".
- Wählen Sie den Steckplatz aus, den Sie das Modell kopieren möchten, um dann 3 Sekunden lang die Taste "OK" gedrückt zu halten.
- Das System fragt [Sind Sie sicher], verwenden Sie die Tasten "Up" & "Down", um [Ja] auszuwählen und drücken Sie "OK" erneut, um dies zu bestätigen.
- Halten Sie die "Abbrechen"-Taste für 3 Sekunden gedrückt, um zu speichern und zu beenden.



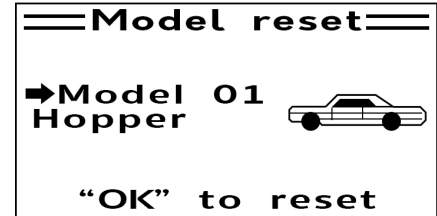


RADIOPROGRAMMIERUNG

Systemeinstellungen

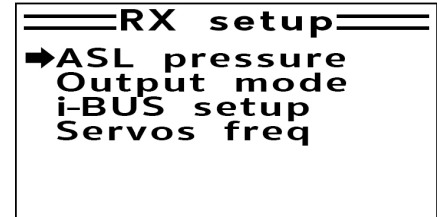
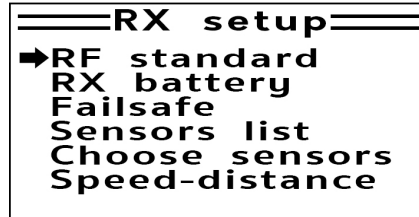
Modell zurücksetzen:

1. Wählen Sie mit den Tasten "Hoch" und "Runter" das Modell aus und drücken Sie "OK".
2. Das System fragt [Sind Sie sicher], wählen Sie mit den Tasten "Hoch" und "Runter" [Ja] und drücken Sie "OK", um zu bestätigen.
3. Halten Sie die Schaltfläche "Abbrechen" 3 Sekunden lang gedrückt, um zu speichern und zu beenden.



RX-Einrichtung:

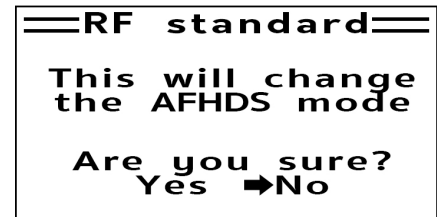
1. Wählen Sie mit den Tasten "Hoch" und "Runter" das gewünschte Element aus.
2. Drücken Sie "OK", um zu diesem Menü zu gelangen.



RF-Norm:

Mit dieser Funktion können Sie RF-Protokolle zur Verwendung mit verschiedenen Empfängern umschalten.

1. Wenn Sie sicher sind, dass Sie den RF-Standard ändern möchten, wählen Sie mit den Tasten "Hoch" & "Runter" [Ja] und drücken Sie "OK".
2. Wählen Sie [AFHDS 2A] oder [AFHDS] und drücken und halten Sie "OK" 3 Sekunden lang gedrückt.
3. Wählen Sie mit den Tasten "Hoch" und "Runter" einen Modus aus und drücken und halten Sie dann die Taste "Abbrechen" zum Speichern und Beenden.
4. Hold the [Cancel] button for 3 seconds to save and exit.



Verfügbare RF-Protokolle:

RF-Protokolle	Empfänger
AFHDS	R9B, R6B, R6C, GR3E, GR3F
AFHDS 2A	A3, A6, X6, iA4B, iA6, iA6B, iA10, iA10B

RX-Batterie:

Wird verwendet, um die Einstellungen des Batteriemonitors zu ändern. Kann auf einen externen oder internen Sensor eingestellt werden.

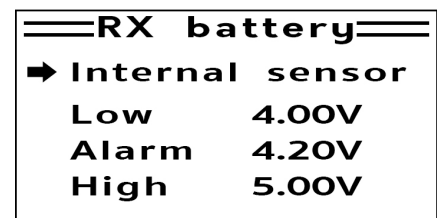
Es sind 4 Einstellungen verfügbar:

[Externer Sensor/interner Sensor]: Das System verfügt über einen eigenen Spannungssensor, der jedoch zur Verwendung mit einem externen Batteriesensor auf [Extern] eingestellt werden kann.

[Niedrig]: Stellt die [Niedrige Spannung] des Akkus ein; lesen Sie im Benutzerhandbuch Ihres Akkus nach, um diese Einstellung zu bestimmen.

[Alarm]: Legt den Spannungspegel fest, bei dem das System den Benutzer warnt, wenn die Batterie zu schwach wird.

[Hoch]: Stellt das volle Spannungsniveau des Akkus ein.



Ausfallsicher („Failsafe“):

Diese Funktion dient zum Schutz gegen ein weggehendes Fahrzeug, falls das Modell das Signal verliert. Alle Kanäle sind im Failsafe-Menü aufgeführt. Wenn ein Kanal auf [Aus] eingestellt ist, hält der entsprechende Servo bei einem Signalverlust seine zuletzt empfangene Position. Wenn ein Kanal einen Prozentsatz anzeigt, bewegt sich das Servo stattdessen zur gewählten Position.

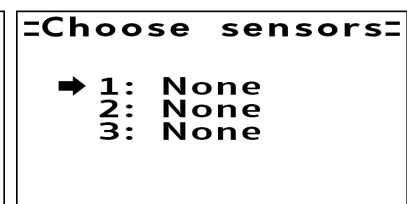
1. Wählen Sie mit "HOCH" und "AB" einen Kanal und drücken Sie "OK", um seine Failsafe-Einstellungen einzugeben.
2. Verwenden Sie "HOCH" und "AB", um das Failsafe ein- oder auszuschalten.
3. Bewegen Sie die Bedienoberfläche der Kanäle in die gewünschte Position und halten Sie die Taste "Abbrechen" zur Bestätigung und zum Verlassen des Programms gedrückt.



Sensoren-Liste und Sensor auswählen:

Ändert, welche Sensoren auf dem Startbildschirm angezeigt werden. Auf dem Startbildschirm können bis zu 3 Sensoren angezeigt werden.

1. Um einen Sensor zum Startbildschirm hinzuzufügen, wählen Sie mit der Taste "OK" einen Sensorschlitz aus und verwenden Sie dann die Tasten "HOCH" und "AB", um einen Sensor auszuwählen.
2. Um zu den Standardeinstellungen zurückzukehren, halten Sie die Taste "OK" 3 Sekunden lang gedrückt und drücken und halten Sie dann die Taste "Abbrechen" zum Speichern und Beenden.





RADIOPROGRAMMIERUNG

Systemeinstellungen

Geschwindigkeit und Entfernung:

Diese Funktion dient zur Einrichtung von Geschwindigkeits- und Abstandssensoren. (Sensoren nicht enthalten)

Geschwindigkeitssensor: Wenn ein Sensor angeschlossen ist, verwenden Sie die Tasten "HOCH" und "AB", um den gewünschten Sensor auszuwählen, und halten Sie dann zum Speichern die Taste "ABBRECHEN" gedrückt.

Rotations-Länge: Der Abstand von der Mitte des Rades bis zum Abstandssensor. Verwenden Sie die Tasten "HOCH" und "AB", um die Länge einzugeben. Zum Speichern die Taste "ABBRECHEN" drücken und gedrückt halten.

Hinweis: Diese Funktion ist experimentell, Geschwindigkeitssensoren wurden für Redcat nicht implementiert fahrzeuge.

Odometer 1 + 2 zurücksetzen: Diese Einstellungen setzen den Kilometerzähler auf "0" zurück. Wählen Sie Kilometerzähler 1 oder 2 und drücken Sie dann "OK". Das System zeigt eine Aufforderung an, wählen Sie [Ja].

Kilometerzähler 1 zurücksetzen: Setzt Kilometerzähler 1 auf "0" zurück. Kilometerzähler 1 zeichnet die während einer Sitzung zurückgelegte Strecke auf. Beachten Sie, dass ein Neustart des Systems auch Kilometerzähler 1 zurücksetzt.

Kilometerzähler 2 zurücksetzen: Setzt Kilometerzähler 2 auf "0" zurück. Kilometerzähler 2 zeichnet die seit dem letzten Zurücksetzen zurückgelegte Gesamstrecke auf. Die Gesamtdistanz jeder Sitzung, über mehrere Sitzungen hinweg, wird addiert.

```

==Speed-distance==
➔Speed sensor
  Rotation length
  Reset odometer1
  Reset odometer2

```

Ausgabe-Modus:

PPM ist in der Lage, alle Kanäle über einen physischen Ausgang zu übertragen.

- Wenn [PWM] gewählt wird, gibt der Empfänger die Kanäle 1-6 über Kanal 1-6 aus.
- Wenn [PPM] gewählt wird, gibt der Empfänger ein Standard-PPM-Signal über die PPM-Schnittstelle aus.

Zum Einschalten der Funktion drücken Sie die Tasten "HOCH" oder "RUNTER". Sobald die Funktion eingeschaltet ist, können Sie zum Speichern und Beenden die Taste "ABBRECHEN" drücken und gedrückt halten.

Diese Funktion wird zum Einrichten des i-BUS-Moduls verwendet. Das i-BUS-Modul kann verwendet werden, um Ihrem Modell Servos hinzuzufügen, die möglicherweise zu weit vom Empfänger entfernt sind.

1. Wählen Sie mit den Tasten "HOCH" und "RUNTER" einen Kanal und drücken Sie "OK".
2. Drücken Sie die Taste auf dem i-BUS-Modul, die dem gewünschten Ausgang entspricht; das System kehrt dann zum vorherigen Menü zurück.
3. Nach der Einstellung der gewünschten Kanäle die Taste "ABBRECHEN" drücken und gedrückt halten, um zu speichern und zu beenden.

```

==Output mode==
Output      Serial
➔PWM       ➔i-BUS
  PPM      s.BUS

```

Servo-Frequenz:

Diese Funktion stellt die Frequenz ein, die der Empfänger an die Servos ausgibt. Schauen Sie im Benutzerhandbuch Ihres Servos nach, um die richtige Einstellung zu finden.

Diese sollte nur dann geändert werden, wenn Sie andere Servos als die Serienservos verwenden.

```

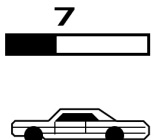
==Servos Freq==
Frequency
50

```

LCD-Helligkeit:

Diese Funktion ändert die Helligkeit des LCD-Bildschirms.

```

==LCD brightness==
7


```

Funktionseinstellungen

Funktionsmenü:

Wählen Sie mit den Tasten "Hoch" & "Runter" den gewünschten Menüpunkt und drücken Sie die Taste "OK".

```

==FUNCTIONS==
➔Reverse
  End points
  Display
  Subtrim
  Dual rate/exp.
  Throttle curve

```

```

==FUNCTIONS==
➔Mixes

```



Funktionseinstellungen

Rückwärts:

Die Umkehrfunktion ändert die Bewegungsrichtung eines Kanals im Verhältnis zu seinem Eingang.

1. Drücken Sie die Taste "OK", bis der gewünschte Kanal ausgewählt ist, und verwenden Sie dann die Tasten "HOCH" und "RUNTER", um die Einstellung zu ändern. Nor = Normal, Rev = Umgekehrt.
2. Halten Sie die Taste "ABBRECHEN" gedrückt, um zu speichern und zum vorherigen Menü zurückzukehren.
3. Um zu den Standardeinstellungen zurückzukehren, halten Sie die "OK"-Taste 3 Sekunden lang gedrückt und drücken Sie dann zum Speichern die "ABBRECHEN"-Taste.

Reverse						
Ch	1	2	3	4	5	6
Nor	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
Rev	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

Endpunkte:

Dies ist DIE wichtigste Einstellung und sollte für ALLE Servos eingestellt werden. Diese Einstellung kann verhindern, dass sich ein Servo zu weit in eine Richtung bewegt und dadurch beschädigt wird. Der linke Kasten ist der untere Endpunkt, der rechte Kasten ist der obere Endpunkt.

1. Drücken Sie "OK", um die Kanäle zu wechseln.
2. Verschieben Sie den Kanal mit Hilfe des Senders, um die niedrige oder hohe Seite auszuwählen.
3. Verwenden Sie die Tasten "HOCH" und "RUNTER", um den Wert zu erhöhen oder zu verringern.
4. Halten Sie die Taste "ABBRECHEN" gedrückt, um zu speichern und zum vorherigen Menü zurückzukehren.
5. Um zu den Standardeinstellungen zurückzukehren, halten Sie die "OK"-Taste 3 Sekunden lang gedrückt. Zum Speichern die Taste "ABBRECHEN" drücken und gedrückt halten.

End points		
Ch1	55%	67%
Ch2	100%	100%
Ch3	35%	40%
Ch4	100%	100%
Ch5	82%	100%
Ch6	92%	86%

Anzeige:

Diese Funktion zeigt die Kanalausgabe des Modells in Echtzeit an.

Display	
Ch1	<input type="checkbox"/>
Ch2	<input type="checkbox"/>
Ch3	<input checked="" type="checkbox"/>
Ch4	<input checked="" type="checkbox"/>
Ch5	<input checked="" type="checkbox"/>
Ch6	<input checked="" type="checkbox"/>

Untertrimmung („Subtrim“):

Subtrim ändert den Mittelpunkt des Kanals. Wenn z.B. die Lenkung nicht ausgerichtet ist, kann dies mit der Subtrim-Funktion behoben werden. Denken Sie daran, dass sich die Anpassung von Subtrim auf Ihre Endpunkte auswirkt. Es wird empfohlen, jedes Mal, wenn Sie das Subtrim anpassen, eine Feineinstellung Ihrer Endpunkte vorzunehmen.

1. Drücken Sie auf "OK", um die Kanäle zu wechseln.
2. Verwenden Sie die Tasten "HOCH" und "RUNTER", um die Position des Subtrim zu ändern.
3. Halten Sie die Taste "ABBRECHEN" gedrückt, um zu speichern und zum vorherigen Menü zurückzukehren.
4. Um zu den Standardeinstellungen zurückzukehren, halten Sie die Taste "OK" 3 Sekunden lang gedrückt, bis der Kanal zur Mitte zurückkehrt. Zum Speichern die Taste "ABBRECHEN" drücken und gedrückt halten.

Subtrim	
Ch1	<input type="checkbox"/>
Ch2	<input type="checkbox"/>
Ch3	<input type="checkbox"/>
Ch4	<input type="checkbox"/>
Ch5	<input type="checkbox"/>
Ch6	<input type="checkbox"/>

Einstellung der doppelten Rate:

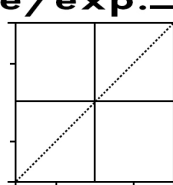
Die doppelte Rate/Exp. Funktion gilt nur für die Kanäle 1, 3, 4, 5 und 6.

[Duale Rate]: Duale Rate reduziert oder erhöht den Gesamtweg eines Servos. Wenn Sie z.B. die Duale Rate für die Lenkung auf 50% einstellen, lenken die Räder nur 50% ihres maximalen Potentials, während der Steuerknüppel auf 100% Vollausschlag steht.

[Exp. (Exponentiell)]: Exponentiell verändert das Verhältnis zwischen Knüppelbewegung und Servobewegung durch die Erzeugung einer Kurve. Im Gebrauch sind die Knüppelbewegung und die Servobewegung nicht mehr linear. Dies wird verwendet, um das Gefühl eines Kanals zu mildern oder ihn aggressiver zu machen.

1. Drücken Sie "OK", um zwischen den Einstellungen zu wechseln.
2. Verwenden Sie die Tasten "HOCH" und "RUNTER", um die Kanal-/Raten-/Exp-Werte je nach gewählter Einstellung zu ändern.
3. Halten Sie die Taste "ABBRECHEN" gedrückt, um zu speichern und zum vorherigen Menü zurückzukehren.
4. Um eine Einstellung auf die Standardeinstellung zurückzusetzen, halten Sie die "OK"-Taste 3 Sekunden lang gedrückt. Zum Speichern die Taste "ABBRECHEN" drücken und gedrückt halten.

Dual rate/exp.	
Normal	<input checked="" type="checkbox"/>
Ch1	<input type="checkbox"/>
Rate	100
Exp	0

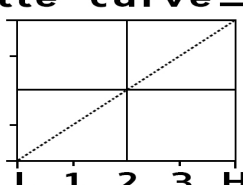


Drosselkurve:

Diese Funktion kann die Drosselklappe weicher oder aggressiver anfühlen lassen, indem ein Liner oder eine gekrümmte Linie verwendet wird. Diese Funktion verwendet 5 Punkte zur Änderung der Drosselkurve, L = niedrig und H = hoch.

1. Drücken Sie "OK", um zwischen den Punkten zu wechseln.
2. Verwenden Sie die Tasten "HOCH" und "RUNTER", um die Position der Punkte zu ändern.
3. Halten Sie die Taste "ABBRECHEN" gedrückt, um zu speichern und zum vorherigen Menü zurückzukehren.
4. Um eine Einstellung auf die Standardeinstellung zurückzusetzen, halten Sie die "OK"-Taste 3 Sekunden lang gedrückt. Zum Speichern die Taste "ABBRECHEN" drücken und gedrückt halten.

Throttle curve	
Normal	<input checked="" type="checkbox"/>
L	0%
1	25%
2	50%
3	75%
H	100%





Funktionseinstellungen

Mischen:

Diese Funktion wird verwendet, um eine Mischung zwischen Kanälen zu erstellen. Wenn z.B. bei niedriger Drosselklappe eine automatische Radbewegung gewünscht wurde, ist es möglich, eine entsprechende Mischung zu erstellen. Dieses System kann bis zu 3 verschiedene Mischungen haben.

1. Verwenden Sie die Tasten "HOCH" und "RUNTER", um eine Mischung auszuwählen.
2. Verwenden Sie die "OK"-Taste, um zwischen den Einstellungen zu wechseln.
3. Wählen Sie einen Master-Kanal, dieser Kanal steuert den Slave-Kanal.
4. Wählen Sie einen Slave-Kanal, dieser Kanal wird von dem Master-Kanal gesteuert.
5. Stellen Sie die positive und negative Mischung ein. Diese Einstellung steuert, wie stark sich der Slave-Kanal im Verhältnis zur Bewegung des Masters bewegt. Wenn der Wert auf 50 % eingestellt ist, bewegt sich der Slave-Kanal um die Hälfte der Bewegung des Master-Kanals.
6. Stellen Sie den Offset ein. Der Offset verändert das Zentrum des Slave-Kanals in Bezug auf den Master-Kanal.
7. Halten Sie die Taste "ABBRECHEN" gedrückt, um zu speichern und zum vorherigen Menü zurückzukehren.
8. Um eine Einstellung auf die Standardeinstellung zurückzusetzen, halten Sie die Taste "OK" 3 Sekunden lang gedrückt. Zum Speichern die Taste "ABBRECHEN" drücken und gedrückt halten.

Mixes	
→ Mix#1	
Mix is	Off
Master	Ch1
Slave	Ch2
Pos. mix	50%
Neg. mix	50%
Offset	0%



ESC



Spezifikationen:

Modell:	WP-1040-BRUSHED-V3
Fortsetzung / Spitze Aktuell:	40A / 180A
LIPO/NiMH Zellen:	2-3S LIPO / 5-9 Zellen NiMH
Anwendungen:	1/10 Autos, Buggys, Trucks, etc.
Motorbegrenzung 2S LiPO / 5-6 Zellen NiMH:	540/550 Größe Gebürsteter Motor $\geq 12T$
Motorbegrenzung 3S LiPO / 7-9 Zellen NiMH:	540/550 Größe Gebürsteter Motor $\geq 30T$
Eingebaut in BEC:	7.4V @ 5A (Schaltmodus)
Größe / Gewicht:	46.5mm x 37.5mm x 27.5mm / 67g

FEATURES:

Wasserdicht und staubdicht für alle Wetterbedingungen. (Hinweis: ESC und Anschlüsse nach nassem Gebrauch unbedingt reinigen und trocknen, um Rost zu vermeiden.) Neuer Algorithmus garantiert hervorragende Gas- und Bremslinearität sowie überlegene Leistung.

Eingebautes Schaltgerät BEC mit Forts. Spitzenstrom von 5A/7.4V für die meisten Servos. Schutzfunktionen: Unterspannungsschutz, Thermoschutz, Gashebelverlustschutz und Motorüberbrückungsschutz. Die Programmierung des ESC erfolgt einfach über die mitgelieferten Jumper-Caps.

SCHUTZFUNKTIONEN:

Unterspannungsschutz. Wenn der "Batterietyp" auf "LIPO" eingestellt ist, beträgt die Abschaltspannung für jede Batteriezelle 3,2V. Bei Verwendung eines 2S LiPo beträgt die Abschaltspannung für das Pack also 6,4V. Bei Verwendung eines 3S-Paketes beträgt die Abschaltspannung 9,6V. Wenn der "Akkutyp" auf "NiMH" eingestellt ist, beträgt die Abschaltspannung (für das Paket) 4,5V. Der ESC schaltet die Gashebelleistung auf 1/2 ab, wenn er erkennt, dass die Packungsspannung für 2 Sekunden auf den Abschaltwellenwert gefallen ist, und schaltet die Gashebelleistung nach 8 Sekunden vollständig ab. Die rote LED blinkt wiederholt. Schalten Sie den ESC aus und entfernen Sie den entladenen Akkupack. Warten Sie, bis sich der Akku abgekühlt hat, bevor Sie ihn wieder aufladen.

Hinweis: Vergewissern Sie sich unbedingt, dass der "Akkutyp" richtig eingestellt ist. Wenn der Unterspannungsschutz vorzeitig aktiviert wird und Sie sicher sind, dass der Batterietyp richtig eingestellt ist, hat der verwendete Akku möglicherweise nicht eine ausreichend hohe Entladerate oder ist beschädigt. Probieren Sie ein anderes voll geladenes Akkupack mit einer höheren Entladerate aus (stellen Sie sicher, dass ESC entsprechend der neuen verwendeten Batterie eingestellt ist).

Wärmeschutz. Der ESC unterbricht die gesamte Leistungsabgabe und die rote LED blinkt wiederholt, wenn seine Innentemperatur den werkseitig eingestellten Wert (105°C/221°F) erreicht. Das ESC kehrt zum Normalbetrieb zurück, wenn die ESC-Temperatur unter 60°C/140°F fällt.

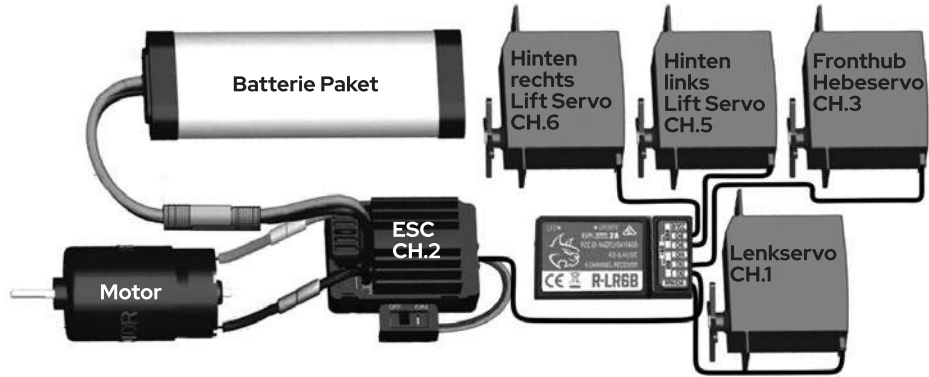
Hinweis: Wenn der Wärmeschutz regelmäßig aktiviert wird, kann es zu einem Problem mit dem Leistungsbedarf des Fahrzeugs kommen. Der Motor kann zu hoch übersetzt sein, das Fahrzeug oder die Last kann zu schwer sein, der Antriebsstrang kann blockiert oder gebunden sein oder es wird ein unsachgemäßer Motor verwendet.

WARNUNG:

Um Kurzschlüsse zu vermeiden, stellen Sie sicher, dass alle Drähte und Verbindungen gut isoliert sind und an allen Verbindungen ein guter Kontakt besteht. Lesen Sie vor der Inbetriebnahme die gesamte Anleitung durch und vergewissern Sie sich, dass die gesamte Elektronik korrekt installiert ist. Um Unfälle zu vermeiden, empfehlen wir, das Fahrzeug auf einen Ständer zu stellen, wobei die Reifen frei von jeglichem Kontakt sind, während die Elektronik angeschlossen und eingestellt wird. Stellen Sie die Verwendung ein und ziehen Sie sofort den Netzstecker, wenn der ESC über 90°C hinausgeht, da dies sowohl den ESC als auch den Motor beschädigen kann. Trennen Sie den Akku nach Gebrauch. Der ESC entnimmt kontinuierlich Strom aus der Batterie (auch wenn der ESC ausgeschaltet ist). Wenn der Akku über einen längeren Zeitraum eingesteckt bleibt, wird er vollständig entladen, was zu Schäden an der Batterie oder dem ESC führen kann. Dies wird NICHT unter die Garantie fallen.



ESC



BETRIEB:

Schritt 1: Schließen Sie alle Komponenten an (wie im Schaltplan dargestellt) und überprüfen Sie alle Anschlüsse erneut, bevor Sie zum nächsten Schritt übergehen.

Schritt 2: Stellen Sie den Drosselbereich ein. Dieser ESC kann die Neutralposition des Senders automatisch erkennen, aber Sie müssen die folgenden Schritte ausführen.

1. Schalten Sie den Sender ein und bewegen Sie den Gashebel in die Neutralstellung.
2. Schließen Sie bei ausgeschaltetem ESC den Motor, die Batterie und andere Geräte an.
3. Schalten Sie den ESC ein und warten Sie mindestens 3 Sekunden. Der ESC erkennt automatisch den Leerlauf.

Hinweis: Das ESC ertönt je nach Akkutyp und verwendeter Zellenzahl. Wenn der ESC so eingestellt ist, dass er eine LIPO-Batterie verwendet, gibt der ESC 2 kurze Töne aus, wenn er einen 2S-LIPO erkennt, und 3 kurze Töne, wenn er einen 3S-LIPO erkennt. Wenn der ESC auf die Verwendung eines NiMH-Akkus eingestellt ist, gibt er einen kurzen Piepton aus, gefolgt von einem langen Piepton, um anzuzeigen, dass die Selbsterkennung beendet ist und der ESC betriebsbereit ist.

ACHTUNG!

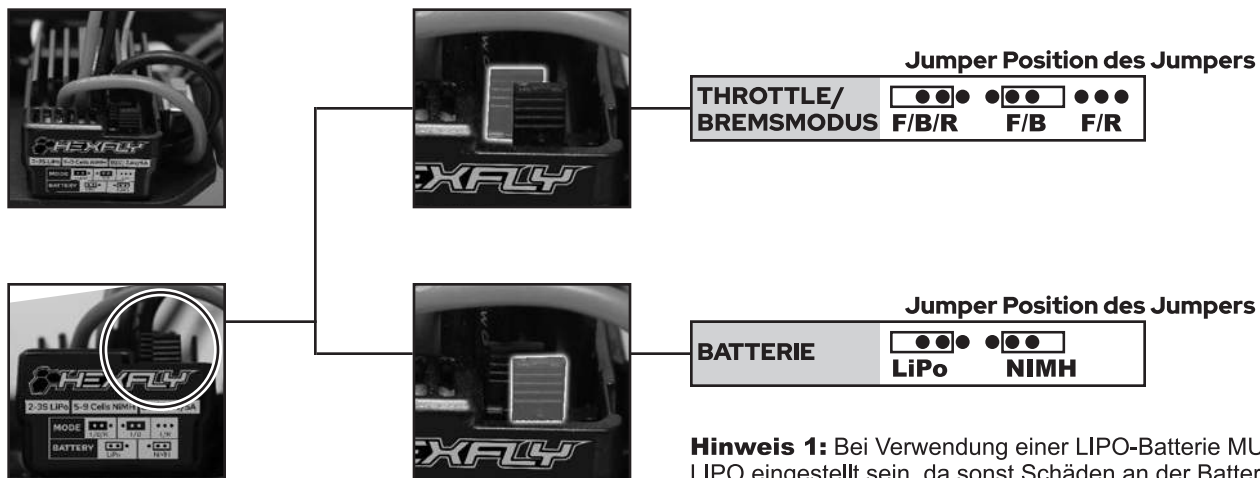
1. Nach dem Einschalten des ESC müssen Sie (mindestens 3 Sekunden) warten, bis die Selbsterkennung abgeschlossen ist. Andernfalls funktioniert es möglicherweise nicht richtig.
2. Wenn nach dem Einschalten des ESC keine Leistung abgegeben wird und die rote LED schnell blinkt, bedeutet dies, dass sich das Gaspedal des Senders nicht in der Neutralstellung befindet. Vergewissern Sie sich in diesem Fall, dass sich die "Gas Einstellung" am Sender auf der Position "0" befindet, und stimmen Sie die Neutralstellung der Gashebel so lange ab, bis die rote LED nicht mehr blinkt.
3. Um mögliche Verletzungen zu vermeiden, schalten Sie immer zuerst den Sender und zuletzt den ESC ein, und dann zuerst den ESC und zuletzt den Sender. Stellen Sie sicher, dass der Sender immer eingeschaltet ist, wenn das Fahrzeug eingeschaltet ist.

Schritt 3: Die rote LED sendet beim Fahren des Fahrzeugs bestimmte Blinksequenzen aus. Wenn alles richtig angeschlossen ist und das Fahrzeug normal läuft, sollte die ESC-LED so aussehen.

1. Die rote LED erlischt, wenn sich der Gashebel im neutralen Bereich der Gashebel befindet.
2. Die rote LED blinkt schnell, wenn das Fahrzeug leicht vorwärts gedrosselt wird, und leuchtet dauerhaft rot, wenn Vollgas verwendet wird.
3. Die rote LED blinkt schnell, wenn das Fahrzeug leicht nach hinten gedrosselt wird, und leuchtet dauerhaft rot, wenn der Rückwärtsgang oder die Bremse voll aktiviert ist.

Hinweis: Tauschen Sie die beiden Kabel vom Motor zum ESC, wenn Sie feststellen, dass der Motor rückwärts läuft, aber überprüfen Sie zuerst den Schalter Drosselrückwärtsgang am Sender.

Programmierung



Hinweis 1: Bei Verwendung einer LIPO-Batterie MUSS der ESC auf LIPO eingestellt sein, da sonst Schäden an der Batterie auftreten können.



PROBLEMLÖSUNG

STÖRUNG	MÖGLICHE URSACHE	LÖSUNGSMÖGLICHKEITEN
Die NiMH-Akkuladung hält nicht so lange, wie sie sollte.	<ol style="list-style-type: none">1. ESC ist auf LiPo-Akku eingestellt.2. NiMH-Akku ist nicht vollständig geladen.3. Der NiMH-Akku hält keine Ladung.	<ol style="list-style-type: none">1. Lesen Sie den ESC-Leitfaden, um die ESC-Brücke auf NiMH-Akku zu setzen.2, 3. Laden Sie den NiMH-Akku vollständig mit einem geeigneten NiMH-Ladegerät auf.
Der LiPo-Akku wird nach dem Betrieb des Fahrzeugs nicht wieder aufgeladen.	<ol style="list-style-type: none">1. ESC ist auf NiMH-Akku eingestellt und der LiPo-Akku wurde unter das sichere Niveau entladen.2. Schlechter LiPo-Akku	<ol style="list-style-type: none">1. Lesen Sie den ESC-Leitfaden und setzen Sie den ESC-Jumper auf LiPo-Akku. Entsorgen Sie den LiPo-Akku ordnungsgemäß, da er nicht mehr sicher zu verwenden ist.2. Ersetzen Sie den LiPo-Akku durch einen voll geladenen, brandneuen Akku. Entsorgen Sie den defekten Akku gemäß den örtlichen Vorschriften.
Das ESC wird nicht eingeschaltet und der EIN/AUS-Schalter wurde eingeschaltet.	<ol style="list-style-type: none">1. Dem ESC wird keine Energie zugeführt.2. Der ESC-Schalter kann beschädigt werden.	<ol style="list-style-type: none">1. Überprüfen Sie, ob alle ESC & Anschlüsse gut verlötet und fest verbunden sind.2. Kontaktieren Sie den Redcat-Support
Das Fahrzeug fuhr rückwärts, als Sie den Gasknüppel nach oben drückten.	<ol style="list-style-type: none">1. Der Schalter "Gashebelumkehr" des Radios kann falsch eingestellt sein.2. Die Motor-zu-ESC-Verdrahtung ist falsch.	<ol style="list-style-type: none">1. Schalten Sie den Radio-Schalter "Gashebelumkehr" ein.2. Vertauschen Sie die beiden Kabel (schwarz und rot) vom Motor zum ESC.
Das Fahrzeug bewegt sich ohne Betätigen des Gases.	<ol style="list-style-type: none">1. Der Gashebel ist nicht richtig eingestellt.2. Die Anweisungen zur Inbetriebnahme wurden nicht befolgt.	<ol style="list-style-type: none">1. Sender-Gashebel-Trimmmung einstellen2. Befolgen Sie die Schnellstartanleitung für eine korrekte Inbetriebnahme.
Der Motor hat plötzlich aufgehört zu funktionieren, aber die Lenkung funktioniert immer noch.	Der LVC-Schutz oder der thermische Schutz kann aktiviert worden sein.	Überprüfen Sie die Batteriespannung und die ESC-Temperatur. Lassen Sie den Akku abkühlen und laden Sie ihn auf.
Der Motor beschleunigte plötzlich, stotterte oder stoppte während des Startvorgangs.	<ol style="list-style-type: none">1. Die Entladekapazität des Pakets ist unzureichend.2. Die Drehzahl ist zu hoch, die Übersetzung oder die Achsübersetzung ist falsch.3. Die Zahnräder greifen zu eng ineinander.	<ol style="list-style-type: none">1. Verwenden Sie ein anderes Paket mit besserer Entladefähigkeit.2. Verwenden Sie einen Serienmotor, ein Seriengetriebe und ziehen Sie keine schweren Lasten.3. Rücksetzen des Zahnradgewebes.
Der Motor dreht sich, aber das Auto bewegt sich nicht.	Falsche Slipper-Einstellung	Ziehen Sie die Rutschkupplung an, bis sich das Fahrzeug bewegt. Der Pantoffel sollte immer noch rutschen, wenn das Fahrzeug still auf dem Teppich gehalten wird und 25% Gas gegeben wird.
Schleifgeräusch	<ol style="list-style-type: none">1. Zahnradnetz zu locker2. Zahnräder verschlissen	<ol style="list-style-type: none">1. Zahnradgewebe zurücksetzen2. Zahnräder ersetzen
Klickgeräusche beim Lenken	<ol style="list-style-type: none">1. Servoantriebe abisoliert2. Servo-Horn entfernt	<ol style="list-style-type: none">1. Servo ersetzen2. Servo-Horn ersetzen
Das Fahrzeug kann nicht steuern oder sich bewegen.	<ol style="list-style-type: none">1. Akkupack nicht geladen2. Batteriekabel lose3. Die Anweisungen zur Inbetriebnahme wurden nicht befolgt.	<ol style="list-style-type: none">1. Akkupack aufladen2. Schließen Sie den Akku sicher an.3. Befolgen Sie die Schnellstartanleitung für eine korrekte Inbetriebnahme.
Das Fahrzeug wendet sich automatisch zur Seite.	<ol style="list-style-type: none">1. Lenkungs-Trimmmung muss angepasst werden2. Das Servo-Horn der Lenkung muss neu ausgerichtet oder ersetzt werden.3. Servoantriebe abisoliert4. Zu viele Spurrillen an den Vorderrädern	<ol style="list-style-type: none">1. Einstellen der Sender-Lenkverkleidung2. Servo-Horn prüfen, ersetzen, wenn abgenutzt oder abgestreift ist.3. Servo ersetzen4. Lenkgestänge so einstellen, dass die Spurweite verringert wird.
Das Fahrzeug lenkt nach links, wenn Sie nach rechts lenken.	<ol style="list-style-type: none">1. Der Lenkumkehrschalter (am Sender) ist falsch eingestellt.2. Du fährst auf dich selbst zu und es scheint nur so, als wäre es rückwärts gerichtet.	<ol style="list-style-type: none">1. Den Lenkungsumkehrschalter (am Sender) umlegen.2. Üben Sie das Fahren des Fahrzeugs, um sich an das Lenken mit unterschiedlichen Fahrzeugausrichtungen zu gewöhnen. Wenn man zu sich selbst fährt, scheint es, als ob die Lenkung rückwärts erfolgt.



GRUNDLEGENDE TRICKS

3-Wheelin'



Heben Sie den Hebel von Kanal 5 für das linke Rad bzw. den Hebel von Kanal 6 für das rechte Rad an. Dadurch wird die Seite des Fahrzeugs Ihrer Wahl angehoben, wodurch das entsprechende Vorderrad vom Boden abgehoben wird.

Hinweis: Sie können auf diese Weise herumfahren, aber seien Sie vorsichtig! Die Lenkdynamik wird sich sehr anders anfühlen, als wenn Sie alle 4 Räder auf dem Boden haben.

Vorsicht! Wenn Sie eine Seite zu weit anheben, beginnt die Karosserie auf der gegenüberliegenden Seite am Hinterrad zu scheuern und erzeugt während der Fahrt einen Luftwiderstand.

Springendes



Oder



Der erste Schritt zum Hüpfen ist das Anheben des hinteren Teils des Autos. Das Hüpfen ist am einfachsten, wenn das Heck ganz angehoben wird. Dies geschieht, indem die Hebel für Kanal 5 und 6 angehoben werden oder indem einfach der rechte Schulterhebel gezogen wird, der beide Kanäle anhebt, solange der Hebel gehalten wird.



Während das Heck des Wagens angehoben wird, ziehen Sie den linken Schulterhebel, um das Vorderteil des Wagens schnell anzuheben. Dadurch sollte das vordere Ende des Wagens vom Boden abspringen. Lassen Sie den linken Schulterhebel schnell los, und sobald die Vorderseite des Fahrzeugs den Boden berührt, ziehen Sie erneut daran. Wenn die Balance des Autos stimmt und Sie den richtigen Sprungrhythmus finden, wird das Vorderteil immer höher und höher springen. Die vorderen Federn arbeiten mit dem vorderen Hüpfservo zusammen, um einen Hüpf-Effekt zu erzeugen und das vordere Ende schließlich hoch genug zu bringen, um die hintere Stoßstange auf den Boden zu bringen. Wenn Sie den Rhythmus und das Timing perfekt hinbekommen, könnte es in dieser Position stecken bleiben.

Wenn das Auto auf diese Weise stecken bleibt, lassen Sie einfach den rechten Schulterhebel los (wenn Sie das Heck auf diese Weise angehoben haben), oder senken Sie entweder Hebel 5 oder 6 etwas ab. Dadurch wird das Heck soweit nach unten gebracht, dass das Vorderteil wieder nach unten kommt.

Hinweis: Es ist zwar möglich, das Auto zu fahren, während es in der oberen Position eingeklemmt ist, aber es wird nicht empfohlen. Schäden werden wahrscheinlich dadurch verursacht, dass die Unterseite der hinteren Stoßstange in dieser Position auf dem Boden schleift.

Hinweis: Es wird nicht empfohlen, das Auto mit dem hinteren Ende in der extrem hohen Position zu fahren, wenn es längere Zeit steht. Wenn das Heck vollständig ausgefahren ist, steht die Antriebswelle in einem sehr steilen Winkel, was zu einem beschleunigten Verschleiß der U-Gelenke führt.



ZAHNEINGRIFF SETZEN

Der richtige Zahneingriff ist sehr wichtig. Unsachgemäß ineinandergreifende Zahnräder führen zum Ausfall von Getriebe, Motor, ESC und Batterie.

1. Entfernen Sie mit einem 1,5-mm-Sechskantschlüssel die beiden Schrauben, mit denen die Getriebeabdeckung befestigt ist. (Abb. 1, 2)
2. Lösen Sie ein wenig mit einem Sechskantschlüssel die beiden Schrauben, mit denen der Motor befestigt ist. (Abb. 3)

Abb. 1



Abb. 2

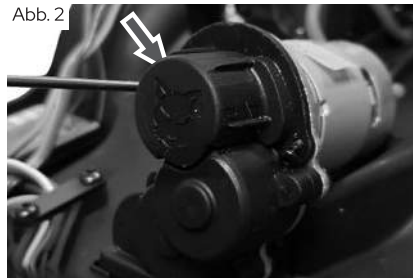
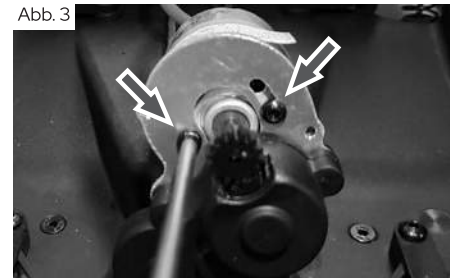


Abb. 3



3. Wenn die Motorbefestigungsschrauben gelöst sind, sollte der Motor gleiten können, wodurch der Spalt zwischen Ritzel und Stirnrad geöffnet wird.

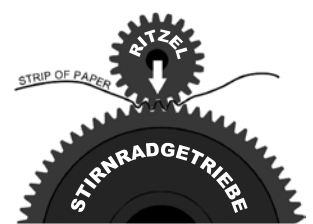
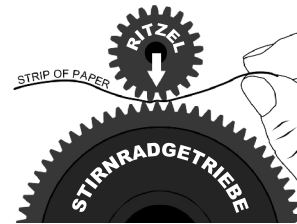
4. Legen Sie einen Papierstreifen zwischen das Ritzel und die Stirnräder.

5. Drücken Sie das Ritzel fest an das Stirnrad.

6. Stellen Sie sicher, dass die blaue Gewindesicherung auf den Motorbefestigungsschrauben sitzt und ziehen Sie jede Schraube leicht an.

7. Prüfen Sie die Bewegung zwischen den beiden Zahnrädern und ziehen Sie die Motorbefestigungsschrauben vollständig fest. Wechseln Sie beim Festziehen zwischen den Schrauben.

8. Entfernen Sie das Papier und prüfen Sie den Zahneingriff. (siehe unten)



✗ Die Zahnräder sind zu locker:



Es gibt zu viel Bewegung zwischen den beiden Zahnrädern.

ERGEBNIS: Abgebaute Zahnräder.



✓ Die Zahnräder haben die richtigen Abstände:



TEST: Halten Sie das Ritzel vollständig still. Setzen Sie einen Fingernagel auf das Stirnrad und versuchen Sie, es hin und her zu schaukeln. Das Stirnrad sollte sich nur sehr wenig (fast gar nicht) bewegen.



✗ Die Zahnräder sind zu fest angezogen:

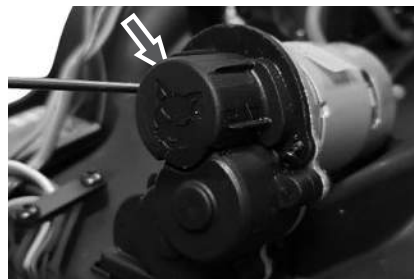


Zwischen dem Ritzel und den Stirnrädern gibt es keine Bewegung.

ERGEBNIS: Überhitzter und beschädigter Motor, ESC und/oder Batterie.

9. sobald der Zahneingriff richtig eingestellt ist, setzen Sie den Getriebedeckel wieder auf.

10. Bringen Sie mit einem 1,5-mm-Sechskantschlüssel die beiden Schrauben, mit denen die Getriebeabdeckung befestigt ist, wieder an.





GLEICHGEWICHT

Ihre Redcat Sixty-Four ist vorbalanciert, um die realistischste Hüpfleistung zu erzielen. Die Gewichtsbalance kann eingestellt werden, um das Gewicht eines anderen Akkus oder das Gewicht zusätzlicher kundenspezifischer Teile auszugleichen oder um die Sprungleistung anzupassen.



Der Schwerpunkt des Fahrzeugs liegt um die Hinterachse herum. Das Hinzufügen von Zubehörteilen an beliebiger Stelle vor der Hinterachse oder die Verwendung eines leichteren Akkus als der serienmäßige 3800-mAh-NiMH-Akku erfordert ein zusätzliches Gewicht, das unter dem Akku am Fahrzeugheck eingefügt werden muss. Bringen Sie so viele der mitgelieferten Stahlplatten wie erforderlich unter der Batterie an. Der Sixty-Four muss korrekt ausbalanciert sein, um seine beste Leistung zu erbringen. (Abbildung links)

Es ist auch möglich, das Heck des Fahrzeugs zu entlasten, falls erforderlich. Der Sixty-Four wird mit einer Reihe von Stahlplatten geliefert, die im Kofferraum unter dem Fahrgestell vorinstalliert sind. Wenn Sie eine Batterie verwenden, die schwerer als die Serienbatterie ist, oder wenn Sie die Batterie vorne entlasten, kann es notwendig sein, einige der Kofferraumplatten zu entfernen, um die gewünschte Sprungleistung zu erreichen. Der Kofferraum kann durch Lösen der M3-Schrauben, die den Kofferraum festhalten, abgenommen werden. (Abbildung rechts)



Die Platten sind ab Werk mit Klebeband befestigt, so dass das Entfernen der Platten aus dem Kofferraum wahrscheinlich ein Aufhebeln mit einem Flachkopfschraubendreher oder einem ähnlichen Werkzeug erfordert. Stellen Sie sicher, dass die im Kofferraum verbliebenen Platten vor dem Wiedereinbau sicher befestigt sind, da es sonst zu unerwünschter Bedienung kommen kann.



FUNKEINRICHTUNG

Das Radio für den Redcat Sixty-Four richtig einzustellen ist etwas komplizierter als bei Ihrem typischem RC-Fahrzeug, aber mit ein wenig Sorgfalt und Geduld können Sie es im Handumdrehen einstellen! Diese Prozedur wird notwendig sein, wenn Servos ausgetauscht werden oder das Radio neu eingestellt wird.



1. mit einer neuen Fahrzeugdatei im Radio sollten alle Endpunkte auf 100% gesetzt werden



2. alle Servos sollten an den Empfänger angeschlossen sein und die Hebel der Kanäle 3, 4, 5 und 6 sollten sich in der unteren Stellung befinden.

3. Schalten Sie das Fahrzeug ein. Dadurch sollten die Servos in die für den Einbau des Servohorns geeignete Position gebracht werden.

Hüpfservo:



Das Servohorn sollte auf dem Hüpfservo installiert werden, wobei sich der Hebel 3 in der unteren Stellung befindet, was der gezeigten Position entspricht. (Bild links)
Die mit dem vorderen Ende des Hauptgabelhebels verbundenen Übertragungsstangen sollten die vordere Aufhängungshalterung in ihrer unteren Position gerade noch berühren.

Hauptglockenkurbel



Bewegen Sie nun Hebel 3 langsam in Richtung der oberen Position, bis sich die vordere Aufhängung nicht mehr bewegt. Wenn Sie zu weit gehen, beginnt sich das Servohorn zu verbiegen und könnte schließlich brechen. Der obere Endpunkt von Kanal 3 sollte so eingestellt werden, dass sich der Arm bei voll aufgestelltem Hebel nicht verbiegt. Dies ist ungefähr in dieser Position der Fall. (Bild links)

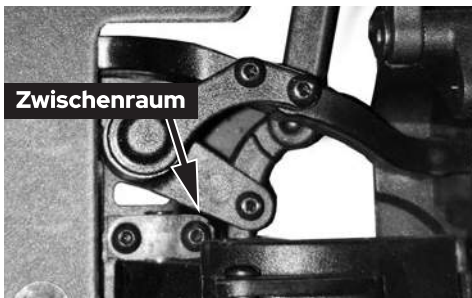


FUNKEINRICHTUNG

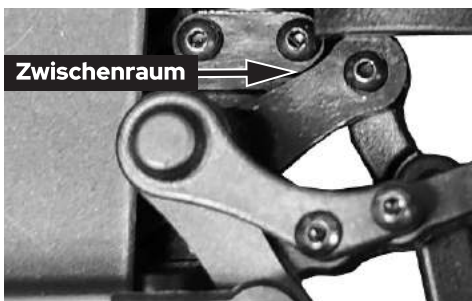
Lenkservo:



Nachdem das Servohorn für das Hüpfservo installiert wurde, kann das Lenkservo eingebaut werden. Wenn das Servo zentriert und der Lenkhebel am Radio zentriert ist, kann das Servohorn gerade nach oben und unten eingebaut werden. (Bild links)



Die Endpunkte für das Lenkservo sollten so eingestellt werden, dass die Umlenkhebel der Lenkung die Hauptkappen der Umlenkhebel nicht berühren. Bei nach links gerichtetem Lenkhebel sollten sich die Räder nach links drehen, und der linke Umlenkhebel sollte, wie dargestellt, nicht die Haupthubglockenkurbelkappe berühren. (Abbildung links)



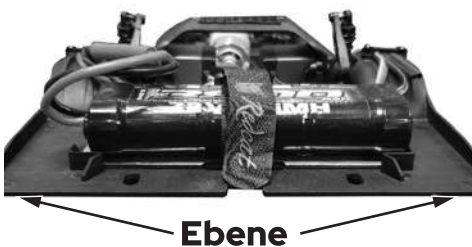
Bei nach rechts gerichtetem Lenkhebel sollten sich die Räder nach rechts drehen, und der rechte Winkelhebel sollte die Kappe des Haupthubhebels wie abgebildet nicht berühren. (Abbildung links)

Hintere Hebeservos:



Bei den Heckservos ist vor dem Einbau der Servohörner darauf zu achten, dass die Bewegungsrichtung der Kanäle 5 und 6 sich wie erwartet verhalten. Verwenden Sie ggf. die Umkehrfunktion im Radio, um sicherzustellen, dass sich die Servos in die richtige Richtung drehen. Kanal 5 ist das hintere Hebeservo auf der linken Seite, Kanal 6 ist das Servo auf der rechten Seite.

Wenn die Hebel 5 und 6 im Radio in der unteren Position sind, bauen Sie das Servohorn so ein, dass zwischen Reifen und innerem Kotflügel ein Spalt von 4 mm vorhanden ist. Beachten Sie, dass das Servo möglicherweise vorübergehend aus dem Fahrzeug ausgebaut werden muss, um das Servohorn einzubauen. Ein ungefährer Winkel für das Horn ist bei der Installation akzeptabel, deshalb haben wir eine Endpunkteinstellung! Bei der Einstellung sollte die untere Position für beide Seiten den Abstand von 4 mm zwischen Reifen und innerem Kotflügel haben. (Bild links)



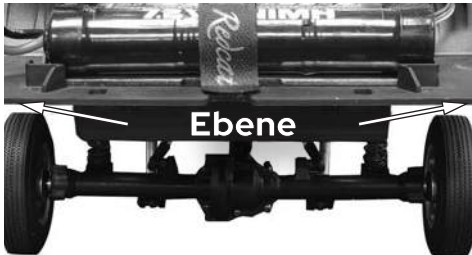
Als zusätzliche Kontrolle, sobald die unteren Endpunkte für beide Servos eingestellt sind, stellen Sie sicher, dass das hintere Ende des Fahrgestells mit dem Boden bündig ist, wenn sich beide Hebel in der unteren Position befinden. (Bild links)



FUNKEINRICHTUNG



Für den oberen Endpunkt von Kanal 5 und 6 stellen Sie den Endpunkt so ein, dass zwischen dem Servohorn und dem Stoßdämpfer ein Winkel von etwa 175 Grad besteht. (Bild links)



Überprüfen Sie das Fahrgestell auf den Grad, es sollte in der oberen Position immer noch eben sein. (Bild links)

Keinesfalls darf das Servohorn jenseits einer geraden Linie am Stoßdämpfer vorbeifahren. In diesem Fall kann es schwierig sein, das Fahrzeug wieder abzusenken.

Das war's. Ihr Auto sollte nun auf Hochleistung getrimmt sein!

Teile & Explosionszeichnung

Stücklisten, Schaltpläne und die letzte Überarbeitung dieses Handbuchs finden Sie unter folgendem Link

www.redcatracing.com/pages/manuals



www.redcatracing.com

Suivez-nous sur les réseaux sociaux

Prenez une photo, créez une vidéo, publiez et partagez votre expérience Redcat.

Restez à jour sur les dernières nouvelles Redcat, produits et contenu créatif. Bien que ces profils ne soient pas des canaux de service à la clientèle, vous constaterez peut-être qu'un de nos experts en la matière ou un autre membre de la communauté est en mesure de vous aider. Si vous avez un problème ou besoin d'un support technique et/ou produit, veuillez contacter Redcat directement par l'intermédiaire de notre site Web.

 <https://www.facebook.com/RedcatRacing>

 <https://www.instagram.com/Redcatracing/>

 <https://www.youtube.com/RedcatRacing>

 <https://www.twitter.com/RedcatRacing>

 <https://www.pinterest.com/Redcatracing/>



CHARGEUR USB NiMH

Spécifications

Entrée : Min. 5V 1,5A

Sortie : Max. 600mA/5W

Supports : NiMH à 5-7 cellules

Port de sortie : Fiche banane

Câble de sortie : 30cm de long

Circuits de protection :

Fonction de coupure du MCU, protection contre les surintensités, protection contre la haute tension, protection contre la surchauffe, protection contre les connexions inversées.



Indicateur DEL :

DEL vert continu = Veille / Charge complète

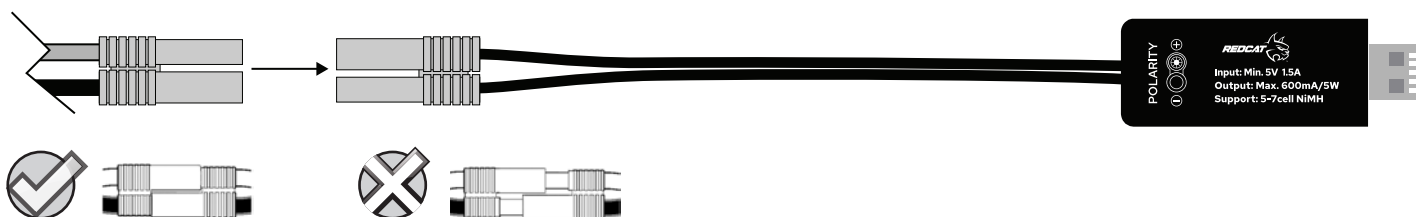
DEL rouge continu = Charge en cours

DEL rouge clignotant = Erreur

Instructions de chargement :

1. Branchez le chargeur sur une prise USB. La DEL doit s'allumer en vert continu.

2. Branchez la batterie sur le chargeur à l'aide de la fiche banane. Assurez-vous que la polarité est correcte, consultez le dessin sur le chargeur si nécessaire. La DEL doit s'allumer en rouge continu.



3. Une fois que la DEL passe du rouge au vert, la batterie est chargée. Déconnectez la batterie et débranchez le chargeur.

Remarque :

Si la DEL clignote en rouge, débranchez immédiatement la batterie du chargeur. Assurez-vous que la batterie est une batterie NiMH à 5-7 cellules. Assurez-vous que l'alimentation USB est de 5V 1,5A. Assurez-vous que la batterie et le chargeur sont correctement branchés. Si tout est correct et que la DEL du chargeur clignote toujours en rouge, envoyez un courriel à Redcat : support@redcatracing.com

Remarque :

La Redcat Soixante-quatre est équipée d'une batterie NiMH. La Redcat Soixante-quatre est compatible également avec les batteries LiPO, mais il est recommandé d'utiliser des batteries NiMH. Si vous utilisez un bloc LiPO, vous devez régler l'ESC sur LiPO. (voir page 8)

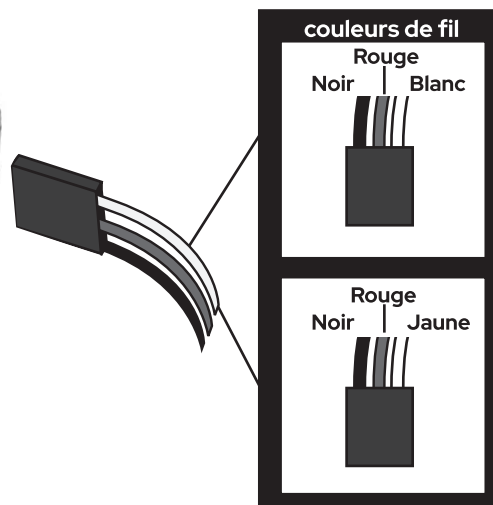
Remarque :

Si vous utilisez une batterie autre que la batterie NiMH fournie, vous devrez peut-être ajuster le poids à l'arrière du véhicule. Reportez-vous à la section Guide de réglage.

GUIDE RADIO



RADIO



Warnungen und Vorschriften:



Déclaration de conformité FCC ! La radio fournie avec votre véhicule est conforme à la section 15 de la réglementation de la FCC. Son utilisation est soumise aux deux conditions suivantes : (1) Cet appareil ne doit pas causer d'interférences nuisibles et (2) Cet appareil doit accepter toutes les interférences reçues, y compris celles pouvant entraîner des opérations non désirées.

Remarque : cet équipement a été testé et déclaré conforme aux limites imposées aux appareils numériques de classe B, définies à la section 15 du règlement de la FCC. Ces limites sont conçues pour fournir une protection raisonnable contre les interférences nuisibles dans une installation résidentielle. Cet équipement génère, utilise et peut émettre de l'énergie de fréquence radio. S'il n'est pas installé et utilisé conformément aux instructions, il peut causer des interférences nuisibles aux communications radio. Cependant, rien ne garantit que des interférences ne se produiront pas dans une installation particulière. Si cet équipement provoque des interférences nuisibles avec la réception de radio ou de télévision, ce qui peut être déterminé en éteignant et en rallumant l'équipement, l'utilisateur est invité à tenter de corriger l'interférence en appliquant l'une des mesures suivantes :

- Réorientez ou déplacez l'antenne de réception.
- Augmentez la distance entre l'équipement et le récepteur.
- Connectez l'équipement à une prise d'un circuit différent de celui auquel le récepteur est connecté.
- Consultez le revendeur ou un technicien expérimenté en radio / télévision pour obtenir de l'aide.

IC ID: 24025 (veuillez noter que des codes alphanumériques supplémentaires peuvent être ajoutés à ce numéro). Cet appareil est conforme aux normes RSS exempts de licence d'Industrie Canada. Son utilisation est soumise aux deux conditions suivantes : (1) Cet appareil ne doit pas causer d'interférences et (2) cet appareil doit accepter toute interférence, y compris les interférences pouvant entraîner le fonctionnement indésirable.



AVERTISSEMENT : Tout changement ou modification non expressément approuvé par la partie responsable de la conformité pourrait annuler l'autorisation de l'utilisateur d'utiliser cet équipement.

TX
FCC ID: N4ZFLYSKYI6X
IC: 24025-LR6X
R 210-143456

RX
FCC ID: N4ZFLYSKYIA6B
IC: 24025-RLR6B
R 210-143459

AFHDS (système numérique à sauts de fréquence automatique)

AFHDS a été développé pour les modèles à commande radio et offre des capacités antibrouillage actives et passives, une faible consommation d'énergie et une sensibilité élevée du récepteur.

Ce système radio fonctionne dans la plage de fréquences de 2,408 à 2,475 GHz. Cette bande a été divisée en 135 canaux indépendants. Chaque système radio utilise 16 canaux différents et 140 types d'algorithmes de sauts. En utilisant différentes heures de mise en marche, schémas de sauts et fréquences de canal, le système risque moins de perdre la transmission.

Chaque émetteur a un identifiant unique. Lors de la liaison avec un récepteur, le récepteur enregistre cet identifiant unique et ne peut accepter que les données de cet émetteur. Cela évite de capter un autre signal d'émetteur et augmente considérablement l'immunité aux interférences et la sécurité.

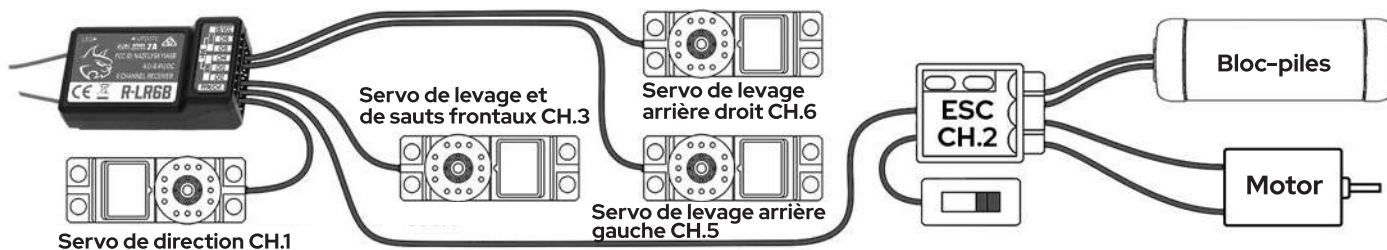
AVERTISSEMENT : même avec la technologie AFHDS, si le système radio n'est pas utilisé conformément à ce manuel, il peut quand même tomber en panne et causer des blessures graves. Assurez-vous de lire et de comprendre tout ce manuel, ainsi que le manuel fourni avec tous les autres composants RC que vous utilisez.



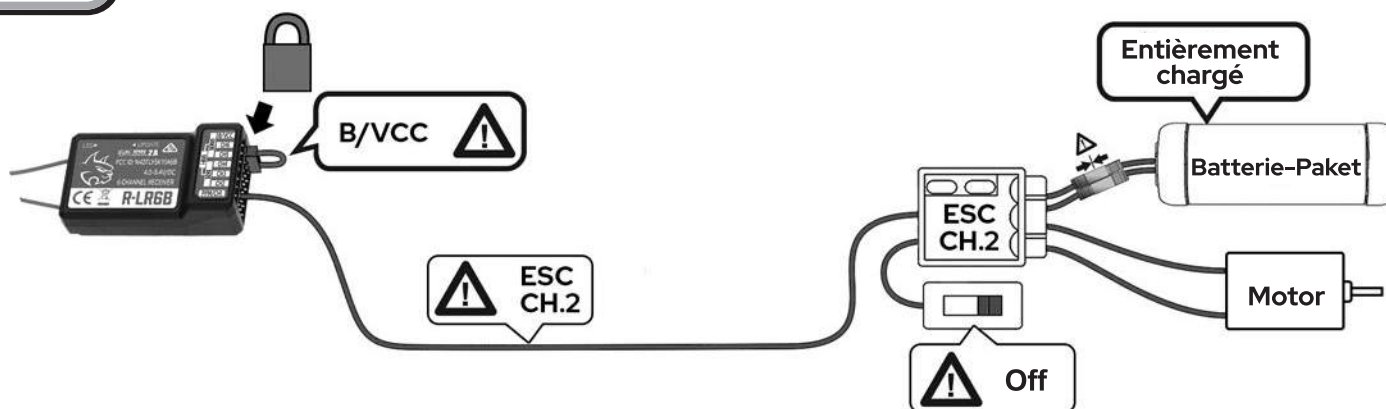


SCHÉMA DE CÂBLAGE

Connexions des récepteurs



PROCESSUS DE SYNCHRONISATION



1. Prise de liaison

2. Activer

3. Maintenez le bouton de synchronisation enfoncé tout en allumant la radio. Relâchez le bouton de synchronisation une fois la radio allumée.

4. Attendez quelques secondes, jusqu'à ce que le processus de synchronisation soit terminé.

5. Désactiver

6. Désactiver

7. Debranchez la fiche de synchronisation

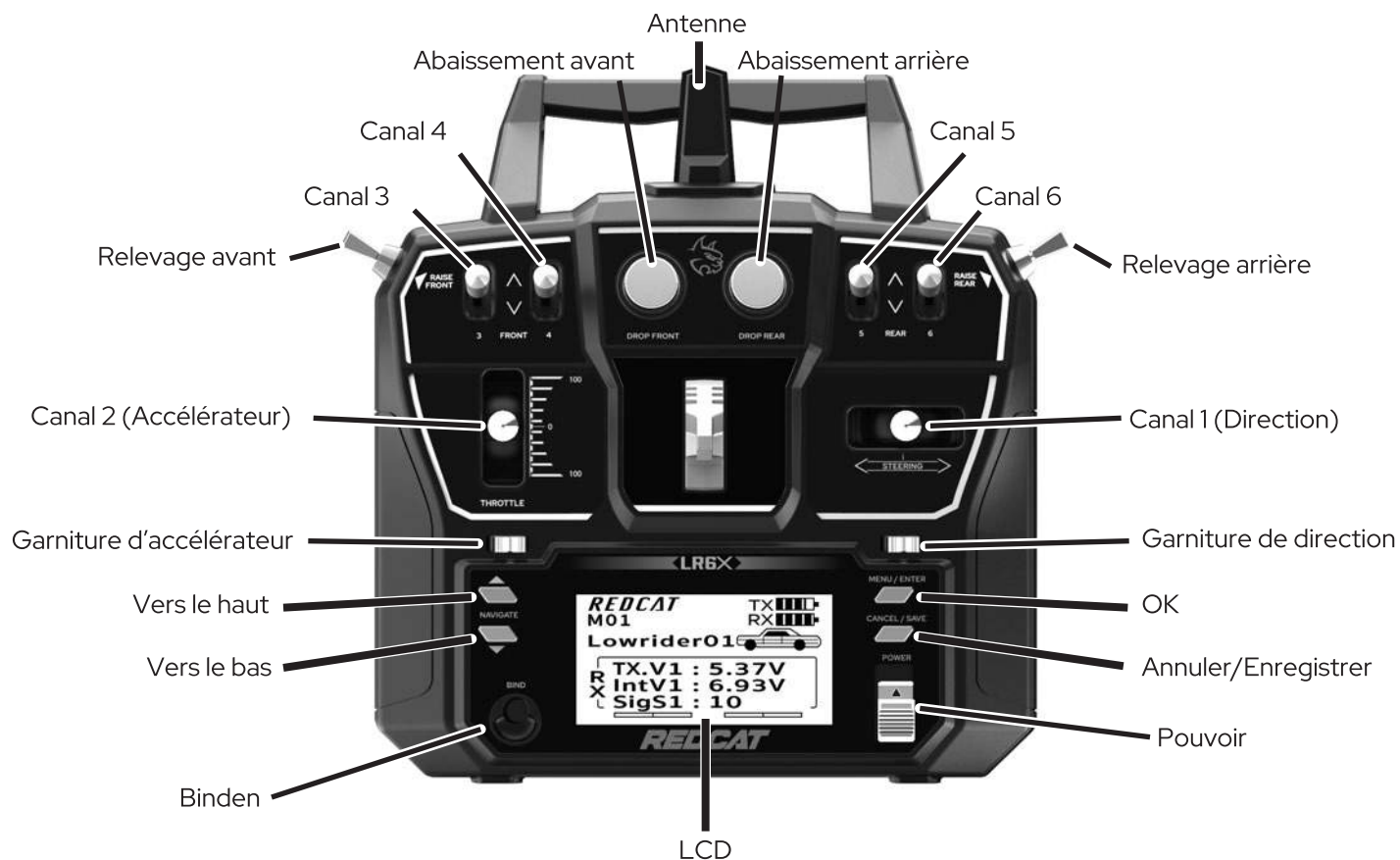
Une fois la synchronisation terminée, vous pourrez suivre les instructions pour allumer la radio et le véhicule.

Répétez ce processus chaque fois que vous utilisez un nouveau récepteur.



PROGRAMMATION D'ÉMETTEURS RADIO

Composants de l'émetteur



Sixty-Four Hopper fonction

Canal 1:	Direction. Déplacez à gauche pour tourner à gauche, déplacez à droite pour tourner à droite.
Canal 2:	Accélérateur. Déplacez vers le haut pour aller de l'avant. Déplacez vers le bas pour freiner et rouler en marche arrière.
Canal 3:	Lève/abaisse les deux roues avant.
Canal 4:	Non utilisé.
Canal 5:	Lève/abaisse la roue arrière gauche.
Canal 6:	Lève/abaisse la roue arrière droite.
Garniture de direction	Consultez la section des Réglages de la radio.
Garniture d'accélérateur:	Consultez la section des Réglages de la radio.
Relevage avant:	Soulève l'avant de la voiture à pleine hauteur. Utilisé pour sauter.
Relevage arrière	Soulève l'arrière de la voiture à pleine hauteur.
Abaissement avant	Fait tomber l'avant de la voiture à la position la plus basse.
Abaissement arrière	Fait tomber l'arrière de la voiture à la position la plus basse.
LCD:	Affiche les informations et paramètres radio importants.
Bind:	Utilisée pour synchroniser la radio au récepteur. Veuillez consulter la section du Processus de synchronisation
Vers le haut:	Utilisé pour déplacer le curseur de sélection.
Vers le bas:	Utilisé pour déplacer le curseur de sélection.
OK:	Permet de sélectionner une option.
Annuler/Enregistrer:	Appuyez pour annuler un réglage. Maintenez la touche enfoncée pendant trois secondes pour enregistrer un réglage.
Pouvoir:	Interrupteur utilisé pour allumer ou éteindre l'émetteur.

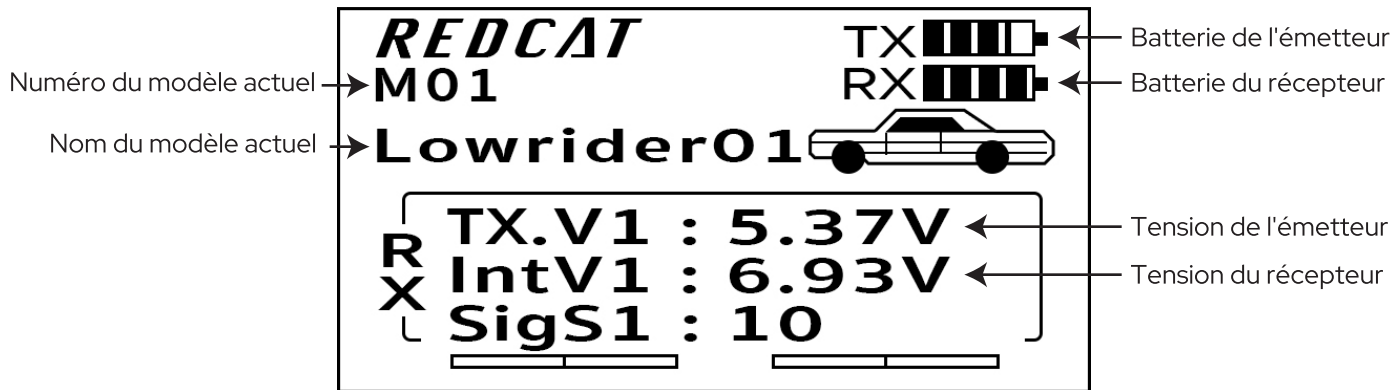
Attention : Pour une meilleure qualité du signal, assurez-vous que le récepteur est monté loin des moteurs ou des pièces métalliques.

Attention : Ne tirez pas sur l'antenne du récepteur et ne faites pas de nœuds. Ne coupez jamais l'antenne du récepteur.



PROGRAMMATION D'ÉMETTEURS RADIO

Écran LCD

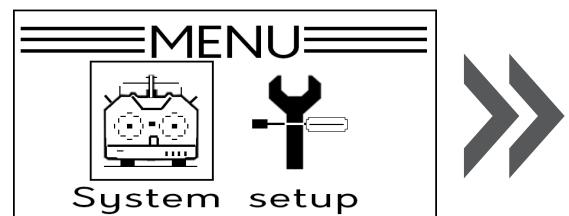


Paramètres

MENU :

Pour entrer dans le MENU, appuyez et maintenez la touche « OK », à l'avant de l'émetteur.

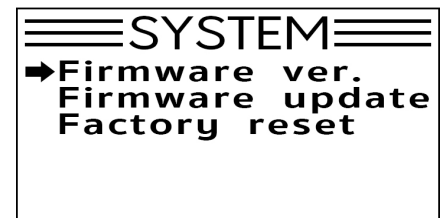
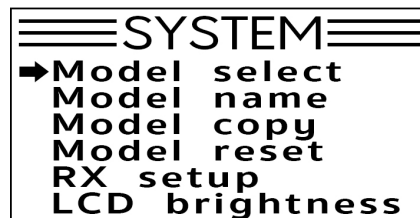
En utilisant les touches « Haut » et « Bas », sélectionnez [Système] ou [Configuration] et appuyez sur le bouton « OK ».



Paramètres du système

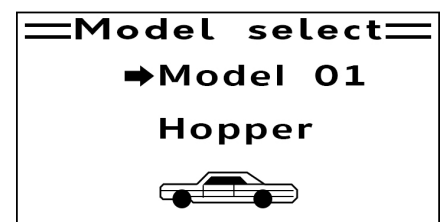
Menu SYSTÈME :

En utilisant les touches « Haut » et « Bas », sélectionnez l'élément de menu souhaité et appuyez sur la touche « OK ».



Sélection du modèle :

- En utilisant les touches « Haut » et « Bas », sélectionnez le modèle souhaité.
- Appuyez et maintenez la touche « Annuler » pour enregistrer et quitter.
- Jusqu'à 20 modèles peuvent être stockés dans l'émetteur.



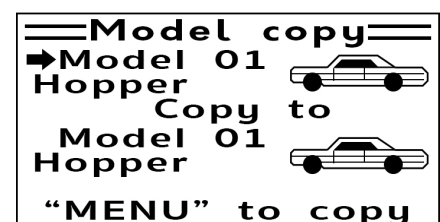
Nom du modèle :

- En utilisant les touches « Haut » et « Bas », sélectionnez le chiffre ou la lettre souhaitée.
- Appuyez sur « OK » pour enregistrer chaque sélection.
- Maintenez la touche « Annuler » pendant 3 secondes pour enregistrer et quitter.
- Maintenez la touche « OK » pendant 3 secondes pour revenir aux valeurs par défaut.



Copier le modèle :

- Cette fonction permet de copier un modèle dans un autre emplacement de modèle.
- En utilisant les touches « Haut » et « Bas », sélectionnez le modèle que vous voulez copier et appuyez sur « OK ».
 - Sélectionnez l'emplacement où vous souhaitez copier le modèle, puis maintenez la touche « OK » pendant 3 secondes.
 - Le système vous demandera [Êtes-vous sûr], utilisez les touches « Haut » et « Bas » pour sélectionner [Oui] et appuyez encore sur « OK » pour confirmer.
 - Maintenez la touche « Annuler » pendant 3 secondes pour enregistrer et quitter.



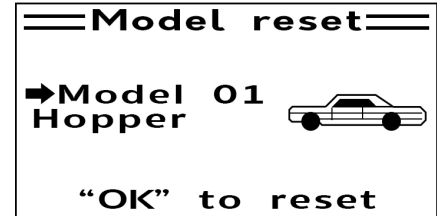


PROGRAMMATION D'ÉMETTEURS RADIO

Paramètres du système

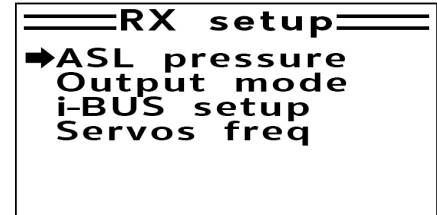
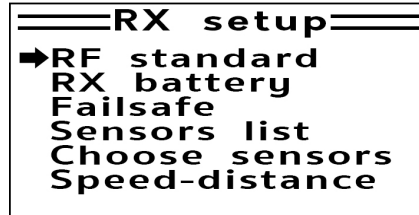
Réinitialisation du modèle :

1. En utilisant les touches « Haut » et « Bas », sélectionnez le modèle et appuyez sur « OK ».
2. Le système vous demandera [Êtes-vous sûr], utilisez les touches « Haut » et « Bas » pour sélectionner [Oui] et appuyez encore sur « OK » pour confirmer.
3. Maintenez la touche « Annuler » pendant 3 secondes pour enregistrer et quitter.



Configuration du RX :

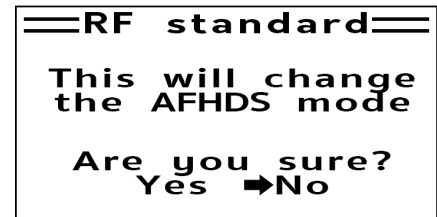
1. En utilisant les touches « Haut » et « Bas », sélectionnez le élément souhaité.
2. Appuyez sur « OK » pour accéder au menu de cet élément.



Protocole RF :

Cette fonction vous permet de changer de protocole RF pour l'utiliser avec différents récepteurs.

1. Si vous êtes sûr de vouloir changer le protocole RF, utilisez les touches « Haut » et « Bas » pour sélectionner [Oui] et appuyez sur « OK ».
2. Sélectionnez [AFHDS 2A] ou [AFHDS] puis appuyez et maintenez « OK » pendant 3 secondes.
3. Utilisez les touches « Haut » et « Bas » pour sélectionner un mode, puis appuyez et maintenez la touche « Annuler » pour enregistrer et quitter.
4. Maintenez le bouton [Annuler] pendant 3 secondes pour enregistrer et sortir.



Protocoles RF disponibles :

RF-Protocole	Récepteur
AFHDS	R9B, R6B, R6C, GR3E, GR3F
AFHDS 2A	A3, A6, X6, iA4B, iA6, iA6B, iA10, iA10B

Batterie RX :

Utilisé pour changer les réglages du moniteur de batterie. Peut être réglé sur un capteur externe ou interne.

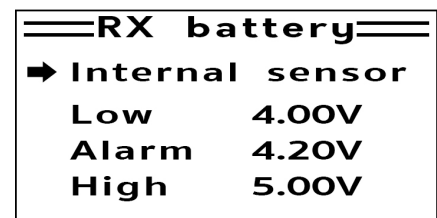
Il y a 4 réglages disponibles :

[Capteur externe/ Capteur interne] : Le système possède son propre capteur de tension, mais il peut être réglé sur [Externe], pour une utilisation avec un capteur de batterie externe.

[Faible] : Règle le [faible voltage] de la batterie, voir le manuel d'utilisation de votre batterie pour déterminer ce réglage.

[Alarme] : Définit le niveau de tension auquel le système alertera l'utilisateur si la batterie devient trop faible.

[Max] : Règle le niveau de tension maximum de la batterie.



Failsafe :

Cette fonction est utilisée pour se protéger contre un véhicule en fuite, au cas où le modèle perdrait le signal. Toutes les canaux sont répertoriés dans le menu failsafe. Si un canal est réglé sur [Off], en cas de perte de signal, le servo correspondant conservera sa dernière position reçue. Si un canal affiche un pourcentage, le servo se déplacera plutôt vers la position sélectionnée.

1. Utilisez les touches « HAUT » et « BAS » pour choisir un canal et appuyez sur « OK » pour entrer ses paramètres de sécurité.
2. Utilisez les touches « HAUT » et « BAS » pour activer ou désactiver le failsafe.
3. Déplacez la surface de contrôle des canaux à la position souhaitée et maintenez la touche « Annuler » pour confirmer et sortir.

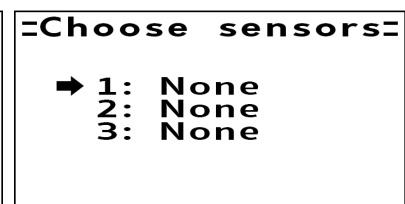


Liste des capteurs et choix du capteur :

Modifie les capteurs qui sont affichés sur l'écran d'accueil.

L'écran d'accueil peut afficher jusqu'à 3 capteurs.

1. Pour ajouter un capteur à l'écran d'accueil, utilisez la touche « OK » pour sélectionner un emplacement de capteur, puis utilisez les touches « HAUT » et « BAS » pour sélectionner un capteur.
2. Pour revenir aux paramètres par défaut, appuyez et maintenez la touche « OK » pendant 3 secondes, puis appuyez et maintenez la touche « Annuler » pour enregistrer et quitter.





PROGRAMMATION D'ÉMETTEURS RADIO

Paramètres du système

Vitesse et distance :

Cette fonction permet de configurer des capteurs de vitesse et de distance. (Capteurs non inclus)

Capteur de vitesse : Si un capteur est connecté, utilisez les touches « HAUT » et « BAS » pour sélectionner le capteur souhaité, puis appuyez et maintenez la touche « ANNULER » pour enregistrer.

Longueur de rotation : La distance entre le centre de la roue et le capteur de distance. Utilisez les touches « HAUT » et « BAS » pour entrer la longueur. Maintenez la touche « ANNULER » enfoncée pour sauvegarder.

Remarque : Cette fonctionnalité est expérimentale, les capteurs de vitesse n'ont pas été mis en œuvre pour les véhicules Redcat.

Réinitialiser l'odomètre 1 + 2 : Ces réglages ramènent l'odomètre à « 0 ». Sélectionnez l'odomètre 1 ou 2, puis appuyez sur « OK ». Le système affichera une invite, sélectionnez [Oui].

Réinitialiser l'odomètre 1 : Remet l'odomètre 1 à « 0 ». L'odomètre 1 enregistre la distance parcourue pendant une session. Notez que le redémarrage du système réinitialise également l'odomètre 1.

Réinitialiser l'odomètre 2 : Remet l'odomètre 2 à « 0 ». L'odomètre 2 enregistre la distance totale parcourue depuis la dernière réinitialisation. La distance totale de chaque session, sur plusieurs sessions, est additionnée.

```
==Speed-distance==
➔Speed sensor
  Rotation length
  Reset odometer1
  Reset odometer2
```

Mode sortie :

Le PPM est capable de transférer tous les canaux par une seule sortie physique.

- Lorsque [PWM] est sélectionné, le récepteur émet les canaux 1-6 via les canaux 1-6.
- Lorsque [PPM] est sélectionné, le récepteur émet un signal PPM standard via l'interface PPM.

Pour activer cette fonction, appuyez sur les touches « HAUT » ou « BAS ». Une fois la fonction activée, vous pouvez alors appuyer sur la touche « ANNULER » et la maintenir enfoncée pour sauvegarder et quitter.

Cette fonction est utilisée pour configurer le module i-BUS. Le module i-BUS peut être utilisé pour ajouter à votre modèle des servos qui peuvent être trop éloignés du récepteur.

1. Utilisez les touches « HAUT » et « BAS » pour choisir un canal et appuyez sur « OK ».
2. Appuyez sur le bouton du module i-BUS qui correspond à la sortie souhaitée, le système reviendra alors au menu précédent.
3. Après avoir configuré les canaux souhaités, appuyez et maintenez la touche « ANNULER » pour enregistrer et quitter.

```
==Output mode==
Output      Serial
➔PWM       ➔i-BUS
  PPM      s.BUS
```

Fréquence des servos :

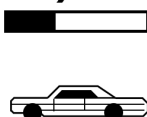
Cette fonction permet de régler la fréquence que le récepteur envoie aux servos. Consultez le manuel d'utilisation de votre servo pour trouver le réglage correct.

Ceci ne doit être modifié que si vous utilisez des servos différents de ceux du stock.

```
==Servos Freq==
Frequency
50
```

Luminosité de LCD :

Cette fonction permet de modifier la luminosité de l'écran LCD.

```
==LCD brightness==
7

```

Paramètres des fonctions

Menu des fonctions :

En utilisant les touches « Haut » et « Bas », sélectionnez l'élément de menu souhaité et appuyez sur « OK ».

```
==FUNCTIONS==
➔Reverse
  End points
  Display
  Subtrim
  Dual rate/exp.
  Throttle curve
```

```
==FUNCTIONS==
➔Mixes
```



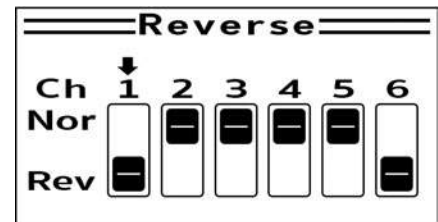
PROGRAMMATION D'ÉMETTEURS RADIO

Paramètres du système

Inverse :

La fonction inverse change la direction du mouvement d'un canal par rapport à son entrée.

1. Appuyez sur la touche « OK » jusqu'à ce que le canal souhaité soit sélectionné, puis utilisez les touches « HAUT » et « BAS » pour modifier le réglage. Nor = Normal, Rev = Inverse.
2. Maintenez la touche « ANNULER » pour sauvegarder et revenir au menu précédent.
3. Pour revenir aux paramètres par défaut, appuyez et maintenez la touche « OK » pendant 3 secondes, puis appuyez et maintenez la touche « ANNULER » pour enregistrer.



Points d'extrémité :

C'est le réglage le plus important et il doit être réglé pour TOUS les servos.

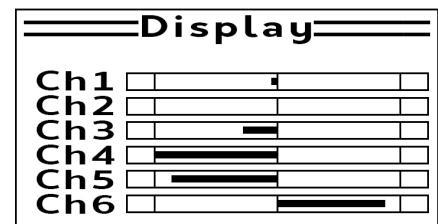
Ce réglage peut éviter d'endommager un servo qui se déplace trop loin dans chaque direction. La case de gauche est le point d'extrémité inférieur, la case de droite est le point d'extrémité supérieur.

1. Appuyez sur le bouton « OK » pour changer de canal.
2. Déplace le canal à l'aide de l'émetteur pour sélectionner le côté bas ou haut.
3. Utilisez les touches « HAUT » et « BAS » pour augmenter ou diminuer la valeur.
4. Maintenez la touche « ANNULER » pour enregistrer et revenir au menu précédent.
5. Pour revenir aux paramètres par défaut, appuyez et maintenez la touche « OK » pendant 3 secondes. Appuyez et maintenez la touche « ANNULER » pour enregistrer.

End points		
Ch1	55%	67%
Ch2	100%	100%
Ch3	35%	40%
Ch4	100%	100%
Ch5	82%	100%
Ch6	92%	86%

Affichage :

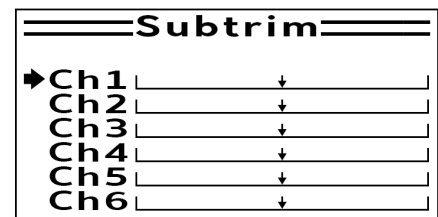
Cette fonction permet d'afficher en temps réel la sortie des canaux du modèle.



Subtrim :

Le Subtrim change le point central du canal. Par exemple, si la direction n'est pas alignée, le subtrim peut être utilisé pour corriger ce problème. Gardez en tête que le réglage du subtrim aura une incidence sur vos points d'extrémité. Il est recommandé d'affiner vos points d'extrémité à chaque fois que vous ajustez le subtrim.

1. Appuyez sur le bouton « OK » pour changer de canal.
2. Utilisez les touches « HAUT » et « BAS » pour modifier la position du subtrim.
3. Maintenez la touche « ANNULER » pour enregistrer et revenir au menu précédent.
4. Pour revenir aux paramètres par défaut, appuyez et maintenez la touche « OK » pendant 3 secondes, jusqu'à ce que le canal revienne au centre. Appuyez et maintenez la touche « Annuler » pour enregistrer et quitter.



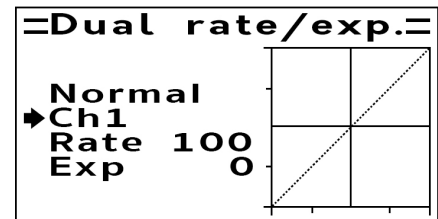
Configuration du Dual Rate :

La fonction « dual rate/exp. » ne s'applique qu'aux canaux 1, 3, 4, 5 et 6.

[Dual Rate] : Le Dual Rate réduit ou augmente la portée globale d'un servo. Par exemple, si vous réglez le Dual Rate de direction à 50%, les roues ne dirigeront que 50% de leur potentiel maximum alors que le manche de direction est à 100% de sa course totale.

[Exp. (Exponentiel)] : L'exponentiel modifie la relation entre le mouvement du manche et le mouvement des servos en créant une courbe. Lorsqu'il est utilisé, le mouvement du manche et le mouvement du servo ne sont plus linéaires. Ceci est utilisé pour adoucir la sensation d'un canal, ou pour le rendre plus agressif.

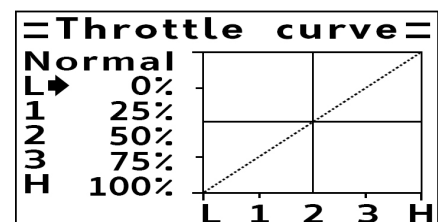
1. Appuyez sur la touche « OK » pour passer d'un paramètre à l'autre.
2. Utilisez les touches « HAUT » et « BAS » pour modifier les valeurs de canal/rate/exp, en fonction du paramètre sélectionné.
3. Maintenez la touche « ANNULER » pour enregistrer et revenir au menu précédent.
4. Pour rétablir un paramètre par défaut, appuyez et maintenez la touche « OK » pendant 3 secondes. Appuyez et maintenez la touche « ANNULER » pour enregistrer.



Courbe de l'accélérateur :

Cette fonction peut rendre l'accélérateur plus doux ou plus agressif, en utilisant une doublure ou une ligne courbe. Cette fonction utilise 5 points pour modifier la courbe de l'accélérateur, L = faible et H = élevé.

1. Appuyez sur la touche « OK » pour passer d'un point à l'autre.
2. Utilisez les touches « HAUT » et « BAS » pour modifier la position du point.
3. Maintenez la touche « ANNULER » pour enregistrer et revenir au menu précédent.
4. Pour rétablir un paramètre par défaut, appuyez et maintenez la touche « OK » pendant 3 secondes. Appuyez et maintenez la touche « ANNULER » pour enregistrer.





PROGRAMMATION D'ÉMETTEURS RADIO

Paramètres du système

Mixage:

Cette fonction est utilisée pour créer un mixage entre les canaux. Par exemple, si l'accélérateur étant faible, on souhaite un mouvement de roue automatisé, il est possible de créer un mixage pour ce faire. Ce système peut avoir jusqu'à 3 mixages différents.

1. Utilisez les touches « HAUT » et « BAS » pour sélectionner un mixage.
2. Utilisez la touche « OK » pour passer d'un paramètre à l'autre.
3. Sélectionnez un canal maître, ce canal contrôlera le canal esclave.
4. Sélectionnez un canal esclave qui doit être contrôlé par le maître.
5. Définissez le mixage positif et négatif. Ce réglage contrôle la quantité de mouvement du canal esclave par rapport au mouvement du canal maître. Si la valeur est fixée à 50%, le canal esclave se déplacera de la moitié de la quantité du canal maître.
6. Définissez le décalage. Le décalage modifie le centre du canal esclave par rapport au maître.
7. Maintenez la touche « ANNULER » pour enregistrer et revenir au menu précédent.
8. Pour rétablir un paramètre par défaut, appuyez et maintenez la touche « OK » pendant 3 secondes. Appuyez et maintenez la touche « ANNULER » pour enregistrer.

Mixes	
→ Mix#1	
Mix is	Off
Master	Ch1
Slave	Ch2
Pos. mix	50%
Neg. mix	50%
Offset	0%



ESC



Spécifications :

Modèle :	WP-1040-BRUSHED-V3
Courant continu :	40A / 180A
Cellules LIPO / NiMH :	2-3S LIPO / 5-9 cellules NiMH
Applications :	1 / 10ème robots
Limite de moteur 2S LiPO / 5-6 cellules NiMH :	moteur brossé de taille 540/550 ≥12T
Limite de moteur 3S LiPO / 7-9 cellules NiMH :	moteur brossé de taille 540/550 ≥30T
BEC intégré :	7.4V @ 5A (mode de commutation)
Taille / Poids :	46.5mm x 37.5mm x 27.5mm / 67g

FONCTIONNALITÉS :

Imperméable à l'eau et à la poussière dans toutes les conditions météorologiques. (Remarque : veillez à nettoyer et à sécher les contrôleurs et les connexions après une utilisation humide pour éviter la rouille.) Nouvel algorithme, garantit une excellente linéarité des gaz et des freins ainsi que des performances supérieures

BEC à commutation intégré avec courant continu / courant de pointe de 5A / 7.4V pour une utilisation avec la plupart des servos. Fonctions de protection : protection contre les coupures de basse tension, protection thermique, protection contre la perte de signal du papillon et protection contre le blocage du moteur. L'ESC est facilement programmable à l'aide des capuchons de cavalier fournis.

CARACTÉRISTIQUES DE PROTECTION :

Protection de coupure basse tension. Lorsque le « Type de batterie » est réglé sur « LIPO », la tension de coupure pour chaque cellule de la batterie est de 3,2V. Ainsi, lorsque vous utilisez un LiPo 2S, la tension de coupure pour le pack sera de 6,4V. Lors de l'utilisation d'un pack de batteries 3S, la tension de coupure sera de 9,6V. Lorsque le « Type de batterie » est réglé sur « NiMH », la tension de coupure (pour le pack) est de 4,5V. Le contrôleur coupera la puissance du papillon à 1/2 lorsqu'il détectera que la tension du pack est tombée au seuil de coupure pendant 2 secondes et coupera complètement la sortie du papillon au bout de 8 secondes. La LED rouge clignotera à plusieurs reprises. Éteignez le contrôleur et retirez la batterie déchargée. Attendez que la batterie refroidisse avant de recharger.

Remarque : Assurez-vous que le « Type de batterie » est correctement configuré. Si la protection de coupure basse tension est activée prématurément et que vous êtes certain que le type de batterie est configuré correctement, le taux de décharge de la batterie utilisée risque de ne pas être suffisamment élevé ou il sera endommagé. Essayez une autre batterie complètement chargée avec un taux de décharge plus élevé (assurez-vous que ESC est réglé en fonction de la nouvelle batterie utilisée).

Protection thermique. Le contrôleur coupera toute sortie de puissance et la LED rouge clignotera à plusieurs reprises lorsque sa température interne atteindra la valeur (105°C / 221°F) pré-réglée en usine. Le contrôleur reprendra son fonctionnement normal lorsque sa température sera inférieure à 60 ° C / 140 ° F.

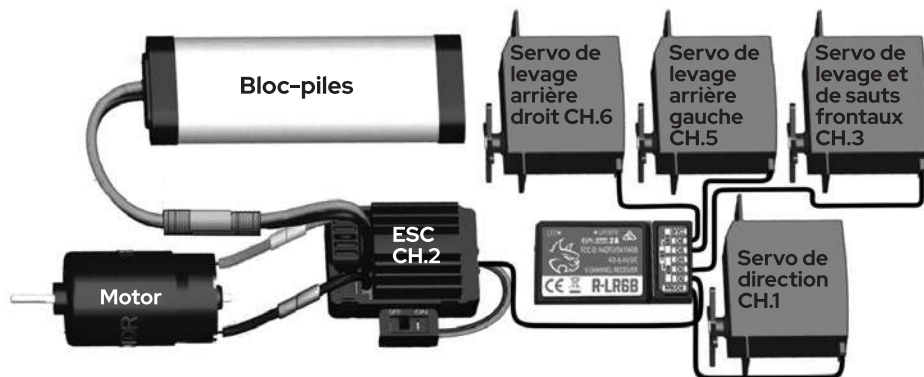
Remarque : si la protection thermique est activée fréquemment, il peut y avoir un problème avec la demande de puissance du véhicule. Le moteur peut avoir un engrenage trop élevé, le véhicule ou la charge peut être trop lourd, la transmission peut être obstruée ou se coincer, ou il se peut qu'un moteur inapproprié soit utilisé.

AVERTISSEMENT :

Pour éviter les courts-circuits, assurez-vous que tous les fils et toutes les connexions sont bien isolés et que le contact est correct à toutes les connexions. Lisez l'intégralité du manuel avant de l'utiliser et assurez-vous que tous les composants électroniques sont correctement installés. Pour éviter les accidents, nous vous recommandons de placer le véhicule sur un support, avec les pneus exempts de tout contact, lors du raccordement et du réglage de l'électronique. Arrêtez l'utilisation et débranchez immédiatement la batterie si le variateur dépasse 90°C / 194°F car cela pourrait endommager le variateur et le moteur. Déconnectez la batterie après l'utilisation. Le contrôleur consomme en permanence du courant de la batterie (même s'il est éteint). Si elle est laissée branchée pendant de longues périodes, la batterie se déchargera complètement, ce qui pourrait endommager la batterie ou le contrôleur. Ceci NE SERA PAS couvert par la garantie.



ESC



OPÉRATION :

Étape 1 : Connectez tous les composants (comme indiqué dans le schéma de câblage) et revérifiez toutes les connexions avant de passer à l'étape suivante.

Étape 2 : Réglez la plage d'accélération. Ce contrôleur peut reconnaître automatiquement la position neutre de l'émetteur, mais vous devez suivre les étapes suivantes.

1. Allumez l'émetteur et placez la gâchette d'accélérateur en position neutre.
2. Le contrôleur hors tension, connectez le moteur, la batterie et les autres appareils.
3. Allumez le contrôleur et attendez au moins 3 secondes. Le contrôleur détectera automatiquement le neutre.

Remarque : le contrôleur émettra un bip en fonction du type de batterie et du nombre de cellules utilisés. Si le contrôleur est configuré pour utiliser une batterie LIPO, il émettra 2 bips brefs s'il détecte un LIPO 2S et 3 bips brefs s'il détecte un LIPO 3S. Si le contrôleur est configuré pour utiliser une batterie NiMH, il émettra un bip bref suivi d'un bip long pour indiquer que la détection automatique est terminée et que le contrôleur est prêt à être utilisé.

ATTENTION !

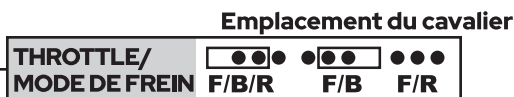
1. Après avoir allumé le contrôleur, vous devez attendre (au moins 3 secondes) jusqu'à la fin de l'auto-détection. Sinon, il risque de ne pas fonctionner correctement.
2. Après avoir allumé le contrôleur, s'il n'y a pas de puissance en sortie et que la LED rouge clignote rapidement, cela signifie que la manette des gaz de l'émetteur n'est pas au point mort. Si cela se produit, assurez-vous que le « réglage du papillon » de l'émetteur est sur la position « 0 », réglez avec précision la position neutre du papillon jusqu'à ce que la LED rouge cesse de clignoter.
3. Pour éviter tout risque de blessure, allumez toujours l'émetteur puis le contrôleur en dernier, puis éteignez le contrôleur en premier et l'émetteur en dernier. Assurez-vous que l'émetteur est allumé chaque fois que le véhicule est en marche.

Étape 3 : La LED rouge émettra certaines séquences de clignotements lors de la conduite du véhicule. Si tout est correctement raccordé et que le véhicule tourne normalement, le voyant ESC devrait ressembler à ceci.

1. La LED rouge s'éteint lorsque la gâchette d'accélérateur est dans la zone neutre de l'accélérateur.
2. La LED rouge clignote rapidement lorsque le véhicule est légèrement accéléré en avant et reste allumée en rouge lorsque la pleine accélération est utilisée.
3. La LED rouge clignote rapidement lorsque le véhicule est légèrement accéléré en arrière et passe au rouge fixe lorsque la marche arrière ou le frein est utilisé.

Remarque : remplacez les deux fils du moteur par l'ESC si vous trouvez que le moteur tourne en sens inverse, mais vérifiez tout d'abord le commutateur d'inversion des gaz de l'émetteur.

Programmation



Remarque 1 : Lors de l'utilisation d'une batterie LIPO, l'ESC doit obligatoirement être réglé sur LIPO sous peine d'endommager la batterie.



DÉPANNAGE

DIFFICULTÉ	CAUSE POSSIBLE	SOLUTIONS POSSIBLES
La charge de la batterie NiMH ne dure pas aussi longtemps qu'elle le devrait.	<ol style="list-style-type: none">1. L'ESC est réglé sur la batterie LiPo2. La batterie NiMH n'est pas complètement chargée3. La batterie NiMH ne retient pas la charge	<ol style="list-style-type: none">1. Reportez-vous au guide ESC pour régler le cavalier ESC sur une batterie NiMH.2, 3. Chargez complètement la batterie NiMH avec un chargeur NiMH approprié.
La batterie LiPo ne se recharge pas après la conduite du véhicule.	<ol style="list-style-type: none">1. L'ESC est réglé sur batterie NiMH et la batterie LiPo s'est déchargée en dessous du niveau de sécurité.2. Mauvaise batterie LiPo	<ol style="list-style-type: none">1. Reportez-vous au Guide de l'ESC et réglez le cavalier ESC sur batterie LiPo. Éliminez correctement la batterie LiPo, car son utilisation n'est plus sûre.2. Remplacez la batterie LiPo par une batterie neuve entièrement chargée. Éliminez la mauvaise batterie conformément aux lois en vigueur dans votre pays.
Le contrôleur ne s'allume pas même si l'interrupteur marche / arrêt a été activé.	<ol style="list-style-type: none">1. Aucune alimentation n'est fournie au contrôleur.2. Le commutateur ESC peut être endommagé.	<ol style="list-style-type: none">1. Vérifiez si tous les contrôleurs et connexions sont bien soudés et fermement connectés.2. Contactez le support Redcat.
Le véhicule a couru vers l'arrière lorsque vous avez poussé le bâton de la manette des gaz vers le haut.	<ol style="list-style-type: none">1. L'interrupteur de la radio « Throttle Reverse » est peut-être mal réglé.2. Le câblage moteur-contrôleur est incorrect.	<ol style="list-style-type: none">1. Basculez le commutateur radio « Throttle Reverse ».2. Échangez les deux fils (noir et rouge) du moteur vers le contrôleur.
Le véhicule roule sans entrée d'accélérateur.	<ol style="list-style-type: none">1. Le trim des gaz n'est pas réglé correctement.2. On n'a pas suivi les instructions de démarrage.	<ol style="list-style-type: none">1. Réglez le trim des gaz de l'émetteur.2. Suivez le Guide de démarrage rapide pour connaître la séquence de démarrage correcte.
Le moteur a soudainement cessé de fonctionner, mais la direction fonctionne toujours.	La protection LVC ou la protection thermique ont peut-être été activées.	Vérifiez la tension de la batterie et la température de l'ESC. Laisser refroidir et recharger la batterie
Le moteur a accéléré soudainement, a bégayé ou s'est arrêté pendant le processus de démarrage.	<ol style="list-style-type: none">1. La capacité de décharge du pack est insuffisante.2. Le régime est trop élevé, le rapport de transmission ou le rapport de transmission final est incorrect.3. Le maillage est trop serré.	<ol style="list-style-type: none">1. Utilisez un autre paquet avec une meilleure capacité de décharge.2. Utilisez un moteur, un engrenage et ne tirez pas de charges lourdes.3. Réinitialiser le maillage.
Le moteur tourne mais la voiture ne bouge pas.	Mauvais réglage du chausson	Serrer le limiteur de couple jusqu'à ce que le véhicule bouge. La pantoufle doit toujours glisser lorsque le véhicule est maintenu immobile sur le tapis et qu'il reçoit 25% des gaz
Son de broyage	<ol style="list-style-type: none">1. Maillage trop lâche2. Engrenages usés	<ol style="list-style-type: none">1. Réinitialiser le maillage d'engrenage2. Remplacer les engrenages
Cliquetis en géant	<ol style="list-style-type: none">1. Engrenages servo dépouillés2. Corne servo dépouillés	<ol style="list-style-type: none">1. Remplacer le servo2. Remplacer le klaxon du servo
Le véhicule ne change pas de direction ou ne bouge pas	<ol style="list-style-type: none">1. La batterie n'est pas chargée.2. Les fils de la batterie sont desserrés.3. On n'a pas suivi les instructions de démarrage.	<ol style="list-style-type: none">1. Charger la batterie2. Brancher la batterie correctement3. Suivre le guide de démarrage rapide pour connaître la séquence de démarrage correcte
Le véhicule tourne automatiquement sur le côté	<ol style="list-style-type: none">1. La garniture de direction doit être ajustée2. Le klaxon de servo de direction doit être réaligné ou remplacé3. Les engrenages du servo dépouillés4. Trop de pincement des roues avant	<ol style="list-style-type: none">1. Réglez la garniture de direction de l'émetteur2. Vérifiez le servo-moteur, remplacez-le s'il est usé ou dépouillé3. Remplacez le servo4. Réglez la tringlerie de direction pour réduire le montant de l'orteil
Le véhicule se dirige vers la gauche lorsque vous le dirigez vers la droite	<ol style="list-style-type: none">1. Le commutateur d'inversion de la direction (sur l'émetteur) est mal réglé2. Vous vous dirigez vers vous-même et vous avez l'impression que c'est en arrière	<ol style="list-style-type: none">1. Basculez l'interrupteur de direction (sur l'émetteur).2. Entraînez-vous à conduire pour vous familiariser avec la direction. Lorsque vous conduisez vers vous, il semble que la direction soit en arrière



ASTUCES DE BASE

3-Wheelin'



Relevez le levier du canal 5, pour la roue gauche, ou le levier du canal 6, pour la roue droite. Cela permettra de soulever le côté de la voiture de votre choix, en soulevant la roue avant correspondante du sol.

Remarque : Vous pouvez conduire de cette façon, mais faites attention ! La dynamique de la direction sera très différente de celle que vous obtiendrez si vous avez les 4 roues au sol.

Attention : Si vous soulevez un côté trop loin, la partie de carrosserie du côté opposé commencera à frotter sur la roue arrière et créera une traînée pendant la conduite.

Saut



Ou



La première étape pour faire sautiller la voiture (Hopper) consiste à soulever l'arrière de la voiture. Le plus simple est de soulever l'arrière de la voiture jusqu'au bout. Pour ce faire, il suffit de soulever les leviers des canaux 5 et 6, ou de tirer simplement sur le levier de l'épaule droite qui soulève les deux canaux tant que le levier est maintenu.



Lorsque l'arrière de la voiture est soulevé, tirez sur le levier de l'épaule gauche pour soulever rapidement l'avant de la voiture. L'avant de la voiture devrait alors sauter du sol. Relâchez rapidement le levier de l'épaule gauche et dès que l'avant de la voiture touche le sol, tirez à nouveau. Si l'équilibre de la voiture est correct et que vous pouvez obtenir le bon rythme de saut, l'avant de la voiture ira de plus en plus haut. Les ressorts avant fonctionnent avec le servo de saut avant pour créer un effet de rebond, ce qui permet de placer l'avant suffisamment haut pour que le pare-chocs arrière touche le sol. Si vous parvenez à obtenir un rythme et un timing parfaits, la voiture risque de rester coincée dans cette position.

Si la voiture reste coincée comme cela, il suffit de lâcher le levier de l'épaule droite (si c'est ainsi que vous avez soulevé l'arrière de la voiture), ou d'abaisser légèrement le levier 5 ou 6. L'arrière de la voiture s'abaissera alors suffisamment pour que l'avant de la voiture redescende.

Remarque : Bien qu'il soit possible de conduire la voiture lorsqu'elle est bloquée en position haute, ce n'est pas recommandé. Le dessous du pare-chocs arrière risque d'être endommagé si la voiture traîne sur le sol alors qu'elle est dans cette position.

Remarque : Il n'est pas recommandé de conduire la voiture avec l'arrière en position extrêmement haute pendant de longues périodes. Le fait d'avoir l'arrière complètement sorti place l'arbre de transmission à un angle très prononcé, ce qui provoque une usure accélérée des joints en U.



RÉGLAGE DE L'ENGRÈNEMENT

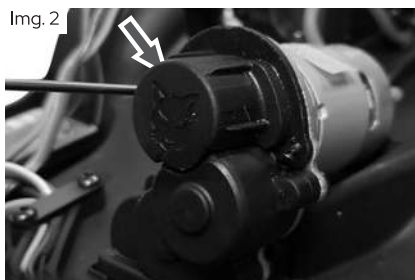
Il est très important d'avoir un bon engrènement. Des engrenages mal engrangés entraînent une défaillance des engrenages, du moteur, de l'ESC et de la batterie.

1. À l'aide d'un tournevis hexagonal de 1,5 mm, retirez les deux vis qui fixent le couvercle de l'engrenage. (Img. 1, 2)
2. À l'aide d'un tournevis hexagonal, desserrez légèrement les deux vis qui fixent le moteur. (Img. 3)

Img.1



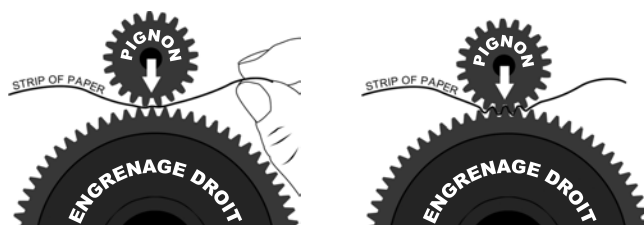
Img.2



Img.3



3. Lorsque les vis de fixation du moteur sont desserrées, le moteur doit pouvoir glisser, ce qui ouvre l'espace entre le pignon et l'engrenage droit.
4. Placez une bande de papier entre le pignon et les engrenages droits.
5. Pressez fermement le pignon sur l'engrenage droit.
6. Assurez-vous que le frein filet bleu est sur les vis de montage du moteur et serrez légèrement chaque vis.
7. Vérifiez le mouvement entre les deux engrenages et serrez complètement les vis de fixation du moteur. Alterniez entre les vis comme pour le serrage.
8. Retirez le papier et vérifiez l'engrènement. (voir ci-dessous)



✗ Les engrenages sont trop lâches :



Il y a trop de mouvement entre les deux engrenages.

RÉSULTAT : Engrenages dénudés.



✓ Les engrenages sont correctement espacés :



TEST : Maintenez le pignon complètement immobile. Placez un ongle de doigt sur l'engrenage et essayez de le faire osciller d'avant en arrière. Le mouvement de l'engrenage doit être très faible (presque nul).



✗ Les engrenages sont trop serrés :



Il n'y a aucun mouvement entre le pignon et les engrenages droits.

RÉSULTAT : Moteur, ESC et/ou batterie surchauffés et endommagés.

9. Une fois que l'engrenage est correctement réglé, remplacez le couvercle de l'engrenage.

10. À l'aide d'un tournevis hexagonal de 1,5 mm, réinstallez les deux vis qui fixent le couvercle de l'engrenage.



GUIDE DE RÉGLAGE



ÉQUILIBRAGE

Votre Redcat Soixante-quatre est pré-balancée pour obtenir les performances de saut les plus réalistes. L'équilibre des poids peut être ajusté pour compenser le poids d'une batterie différente, le poids de pièces supplémentaires personnalisées ou pour personnaliser les performances de saut.



Le point d'équilibre de la voiture se situe autour de l'essieu arrière. L'ajout d'accessoires n'importe où devant l'essieu arrière ou l'utilisation d'une batterie plus légère que la batterie NiMh 3800 mAh d'origine nécessitera l'insertion d'un poids supplémentaire sous la batterie à l'arrière du véhicule. Installez autant de plaques d'acier incluses que nécessaire sous la batterie. La Soixante-quatre doit être correctement équilibrée pour fonctionner au mieux de ses performances. (image de gauche)

Il est également possible de retirer le poids de l'arrière du véhicule si nécessaire. La Soixante-quatre est livrée avec une série de plaques d'acier préinstallées dans le coffre, sous le châssis. Si vous utilisez une batterie plus lourde que la batterie d'origine, ou si vous enlevez du poids à l'avant, il peut être nécessaire d'enlever certaines des plaques du coffre pour obtenir la performance de saut souhaitée. Le coffre peut être retiré en dévissant les vis M3 qui le maintiennent en place. (image de droite)



Les plaques sont collées en place depuis l'usine. Pour les retirer du coffre, il faudra probablement faire levier avec un tournevis à tête plate ou un outil similaire. Assurez-vous que les plaques qui restent dans le coffre sont bien fixées avant de les réinstaller, sous peine de provoquer un fonctionnement indésirable.



CONFIGURATION DE LA RADIO

Installer correctement la radio pour la Redcat Soixante-quatre est un peu plus compliqué que pour un véhicule radiocommandé classique, mais avec un peu de soin et de patience, vous pourrez l'installer en un rien de temps ! Cette procédure sera nécessaire lors du remplacement des servos ou de la réinitialisation de la radio.



1. Avec un nouveau fichier de véhicule dans la Radio, tous les points d'extrémité doivent être réglés à 100%.



2. Tous les servos doivent être connectés au récepteur et les leviers des canaux 3, 4, 5 et 6 doivent être en position basse.

3. Allumez le véhicule. Cela devrait positionner les servos à la position appropriée pour l'installation du klaxon du servo.

Servo sautillant:



Le klaxon du servo doit être installé sur le servo de saut avec le levier 3 en position basse, qui correspond à la position indiquée. (image de gauche)

Les bielles de transfert reliées à l'extrémité avant du guignol principal devraient toucher à peine le support de suspension avant dans leur position inférieure.

Bellcrank principal



Déplacez maintenant le levier 3 lentement vers la position supérieure, jusqu'à ce que la suspension avant cesse de bouger. Si vous allez trop loin, le klaxon du servo commencera à se tordre et pourrait finir par se casser. Le point d'extrémité supérieur du canal 3 doit être réglé de manière à ce que le bras ne se plie pas avec le levier en position haute. C'est à peu près dans cette position. (image de gauche)

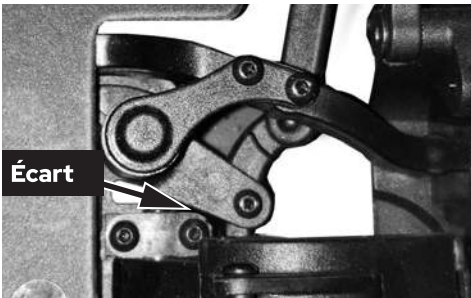


CONFIGURATION DE LA RADIO

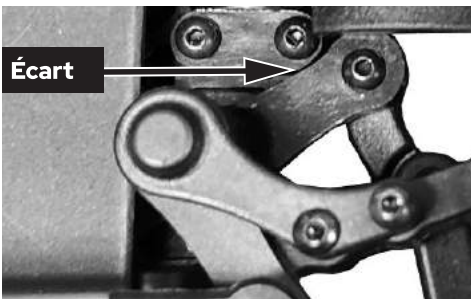
Servo de direction :



Après avoir installé le klaxon du servo de saut, on peut installer le servo de direction. Lorsque le servo est centré et que le levier de direction de la radio est centré, le klaxon du servo peut être installé droit vers le haut et vers le bas. (image de gauche)



Les points d'extrémité du servo de direction doivent être réglés de manière à ce que les guignols de direction ne touchent pas les chapeaux des guignols principaux. Avec le levier de direction à gauche, les roues doivent tourner vers la gauche et le guignol gauche ne doit pas toucher le chapeau du guignol de levage principal, comme indiqué. (image de gauche)



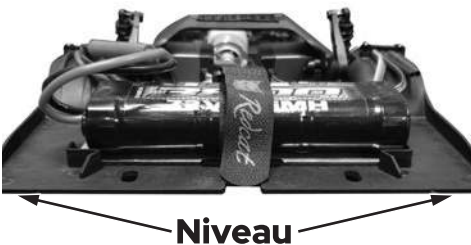
Avec le levier de direction vers la droite, les roues doivent tourner vers la droite, et le guignol droit ne doit pas toucher le chapeau du guignol de levage principal comme indiqué. (image de gauche)

Servos de relevage arrière :



Pour les servos arrière, avant d'installer les klaxons des servos, assurez-vous que le sens de mouvement des canaux 5 et 6 est conforme aux attentes. Utilisez la fonction de marche arrière de la radio si nécessaire pour vous assurer que les servos tournent dans le bon sens. Le canal 5 est le servo de relevage arrière du côté gauche, le canal 6 est le servo du côté droit.

Avec les leviers 5 et 6 en position basse sur la radio, installez le klaxon du servo de manière à ce qu'il y ait un espace de 4 mm entre le pneu et l'aile intérieure. Notez qu'il peut être nécessaire de retirer temporairement le servo du véhicule pour installer le klaxon du servo. Un angle approximatif pour le klaxon est acceptable lors de l'installation, c'est pourquoi le réglage des points terminaux est nécessaire ! Lors du réglage, la position inférieure pour les deux côtés doit avoir l'espace de 4 mm entre le pneu et l'aile intérieure. (image de gauche)



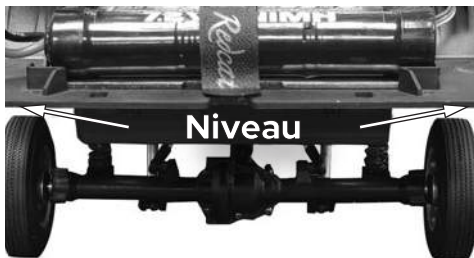
Comme vérification supplémentaire, une fois que les points d'extrémité inférieurs sont réglés pour les deux servos, assurez-vous que l'extrémité arrière du châssis est à niveau avec le sol lorsque les deux leviers sont en position basse. (image de gauche)



CONFIGURATION DE LA RADIO



Pour le point d'extrémité supérieur des canaux 5 et 6, réglez le point d'extrémité de manière à ce qu'il y ait un angle d'environ 175 degrés entre le klaxon du servo et l'amortisseur. (image de gauche)



Vérifiez le niveau du châssis, il doit toujours être à niveau en position haute. (image de gauche)

En aucun cas, le klaxon du servo ne doit passer à côté de l'amortisseur. Dans ce cas, il peut être difficile de faire descendre la voiture à nouveau.

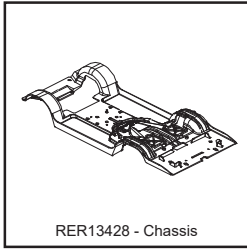
Ça y est ! Votre voiture devrait maintenant être réglée pour fonctionner !

Pièces et vue éclatée

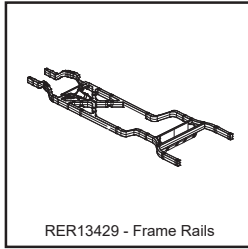
Pour les listes de pièces, les schémas et la dernière révision de ce manuel, consultez le lien ci-dessous

www.redcatracing.com/pages/manuals

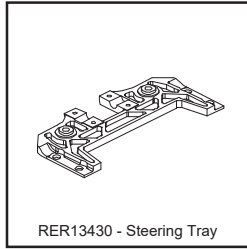
SPARE PARTS



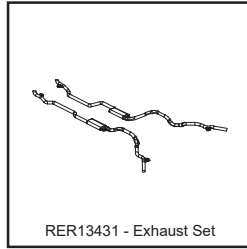
RER13428 - Chassis



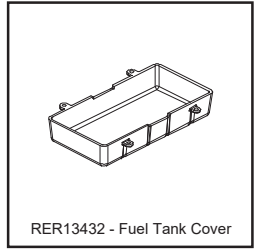
RER13429 - Frame Rails



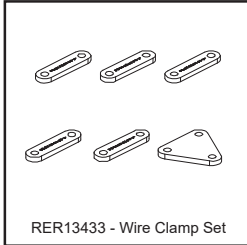
RER13430 - Steering Tray



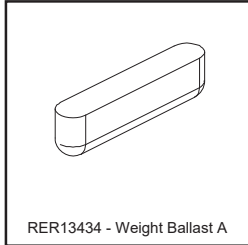
RER13431 - Exhaust Set



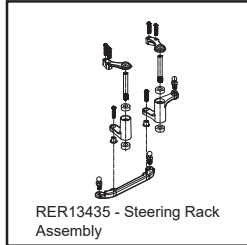
RER13432 - Fuel Tank Cover



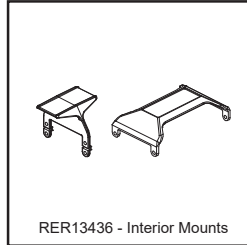
RER13433 - Wire Clamp Set



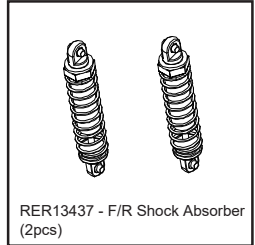
RER13434 - Weight Ballast A



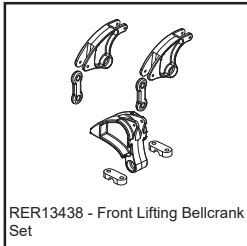
RER13435 - Steering Rack Assembly



RER13436 - Interior Mounts



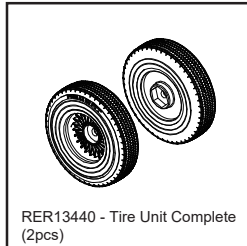
RER13437 - F/R Shock Absorber (2pcs)



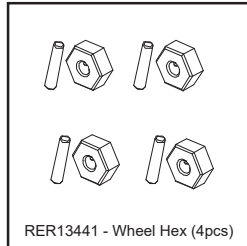
RER13438 - Front Lifting Bellcrank Set



RER13439 - Wheel Lock Nuts & Knockoffs (4pcs ea)



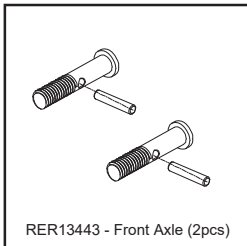
RER13440 - Tire Unit Complete (2pcs)



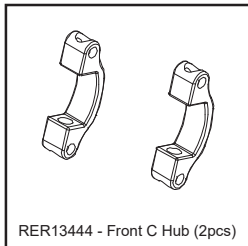
RER13441 - Wheel Hex (4pcs)



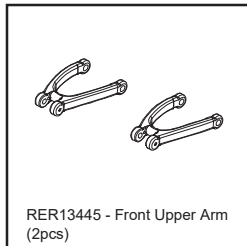
RER13435 - V2 Steering Arms L/R and V2 Toe Links (1set)



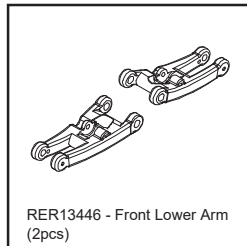
RER13443 - Front Axle (2pcs)



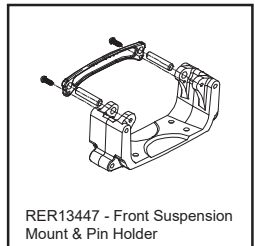
RER13444 - Front C Hub (2pcs)



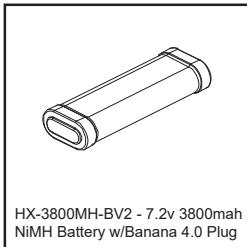
RER13445 - Front Upper Arm (2pcs)



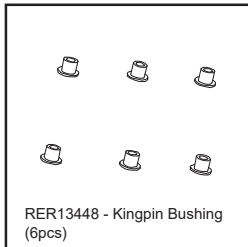
RER13446 - Front Lower Arm (2pcs)



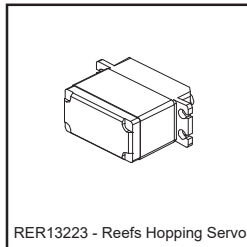
RER13447 - Front Suspension Mount & Pin Holder



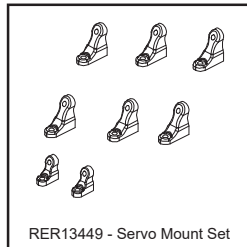
HX-3800MH-BV2 - 7.2v 3800mah NiMH Battery w/Banana 4.0 Plug



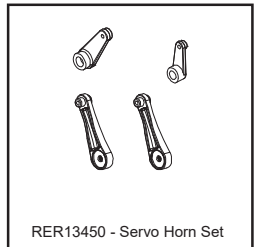
RER13448 - Kingpin Bushing (6pcs)



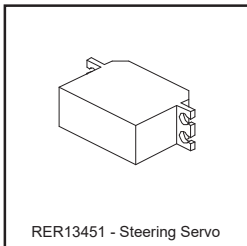
RER13223 - Reefs Hopping Servo



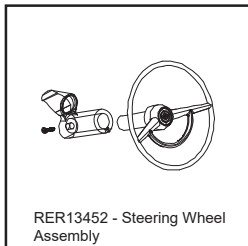
RER13449 - Servo Mount Set



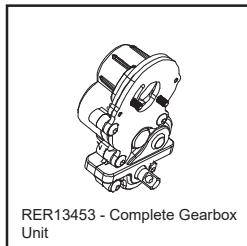
RER13450 - Servo Horn Set



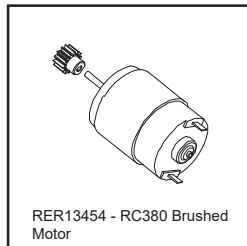
RER13451 - Steering Servo



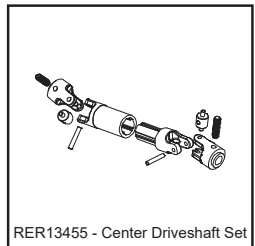
RER13452 - Steering Wheel Assembly



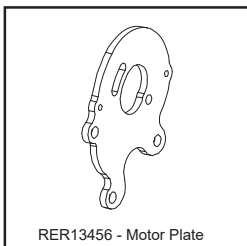
RER13453 - Complete Gearbox Unit



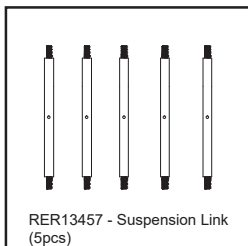
RER13454 - RC380 Brushed Motor



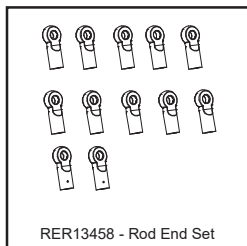
RER13455 - Center Driveshaft Set



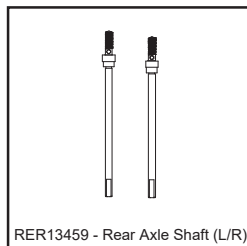
RER13456 - Motor Plate



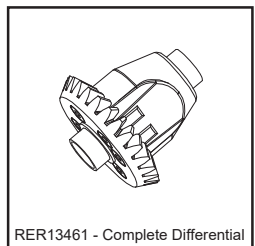
RER13457 - Suspension Link (5pcs)



RER13458 - Rod End Set

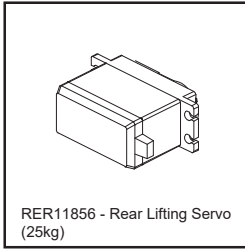


RER13459 - Rear Axle Shaft (L/R)

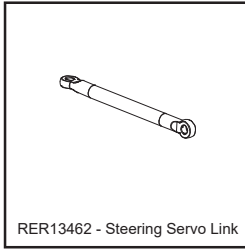


RER13461 - Complete Differential

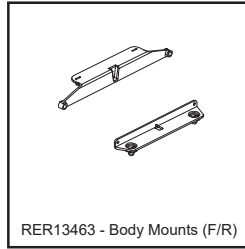
SPARE PARTS



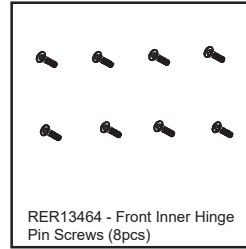
RER11856 - Rear Lifting Servo (25kg)



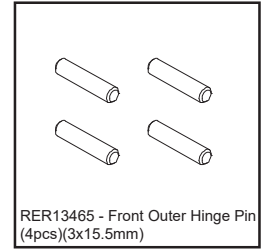
RER13462 - Steering Servo Link



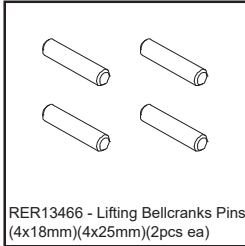
RER13463 - Body Mounts (F/R)



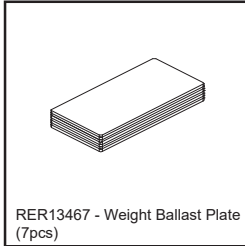
RER13464 - Front Inner Hinge Pin Screws (8pcs)



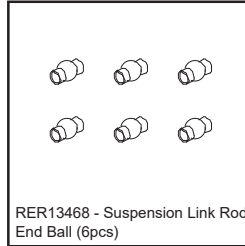
RER13465 - Front Outer Hinge Pin (4pcs)(3x15.5mm)



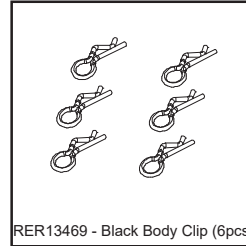
RER13466 - Lifting Bellcranks Pins (4x18mm)(4x25mm)(2pcs ea)



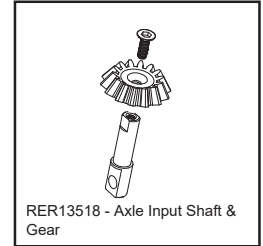
RER13467 - Weight Ballast Plate (7pcs)



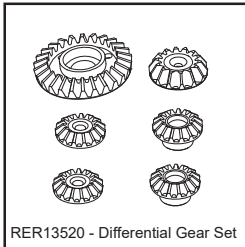
RER13468 - Suspension Link Rod End Ball (6pcs)



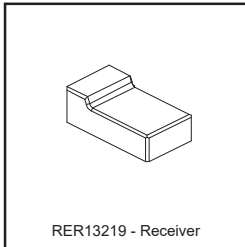
RER13469 - Black Body Clip (6pcs)



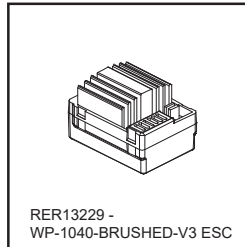
RER13518 - Axle Input Shaft & Gear



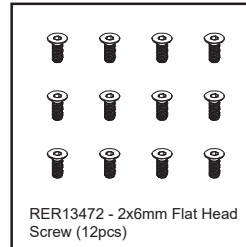
RER13520 - Differential Gear Set



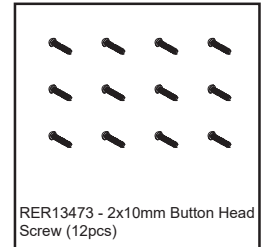
RER13219 - Receiver



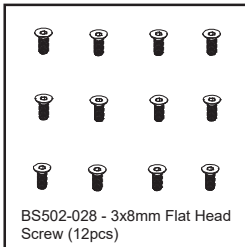
RER13229 - WP-1040-BRUSHED-V3 ESC



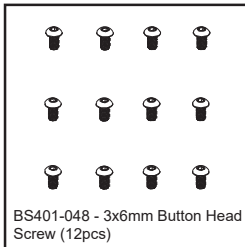
RER13472 - 2x6mm Flat Head Screw (12pcs)



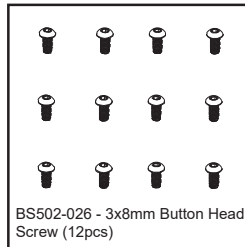
RER13473 - 2x10mm Button Head Screw (12pcs)



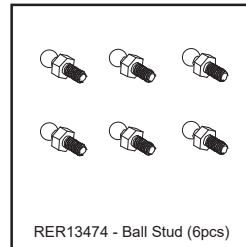
BS502-028 - 3x8mm Flat Head Screw (12pcs)



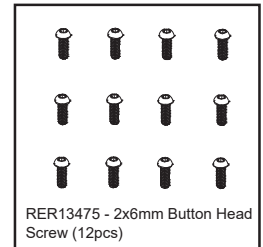
BS401-048 - 3x6mm Button Head Screw (12pcs)



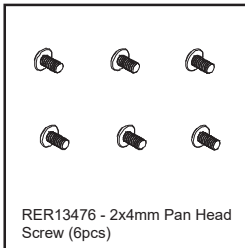
BS502-026 - 3x8mm Button Head Screw (12pcs)



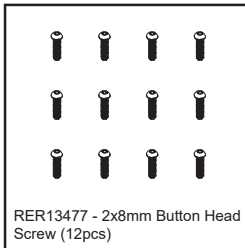
RER13474 - Ball Stud (6pcs)



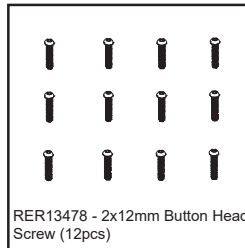
RER13475 - 2x6mm Button Head Screw (12pcs)



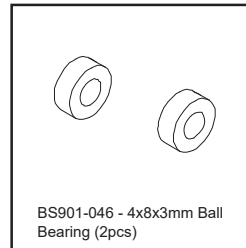
RER13476 - 2x4mm Pan Head Screw (6pcs)



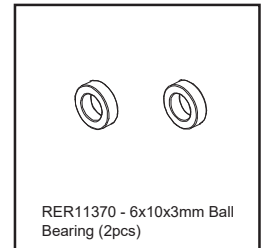
RER13477 - 2x8mm Button Head Screw (12pcs)



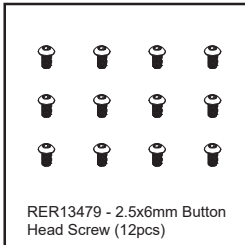
RER13478 - 2x12mm Button Head Screw (12pcs)



BS901-046 - 4x8x3mm Ball Bearing (2pcs)



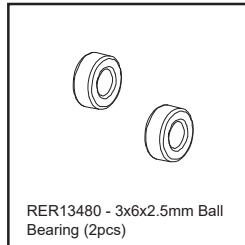
RER11370 - 6x10x3mm Ball Bearing (2pcs)



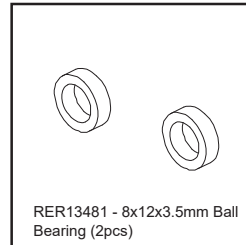
RER13479 - 2.5x6mm Button Head Screw (12pcs)



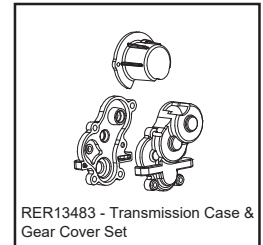
BS502-022 - 3x10mm Button Head Screw (12pcs)



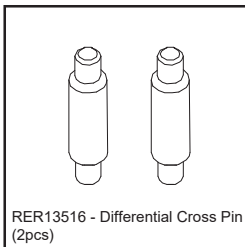
RER13480 - 3x6x2.5mm Ball Bearing (2pcs)



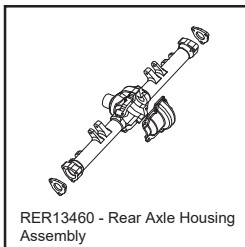
RER13481 - 8x12x3.5mm Ball Bearing (2pcs)



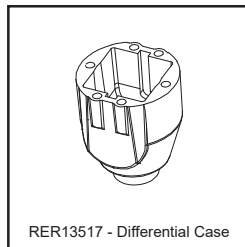
RER13483 - Transmission Case & Gear Cover Set



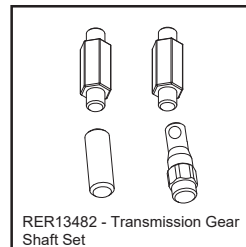
RER13516 - Differential Cross Pin (2pcs)



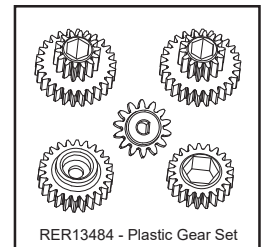
RER13460 - Rear Axle Housing Assembly



RER13517 - Differential Case

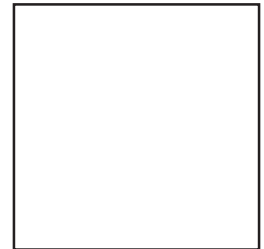
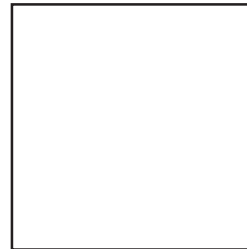
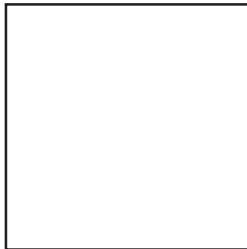
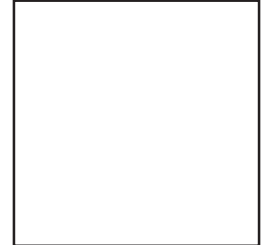
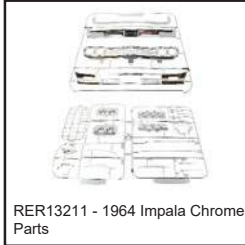
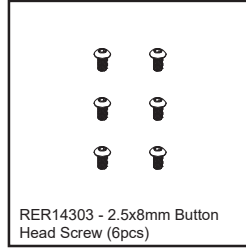
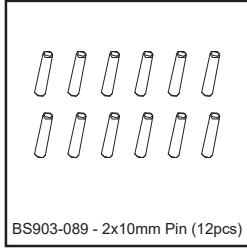
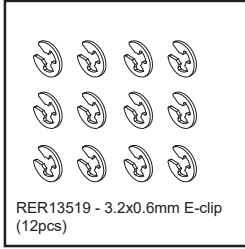


RER13482 - Transmission Gear Shaft Set

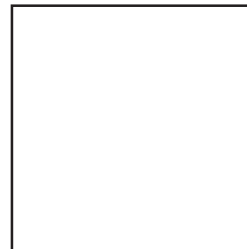
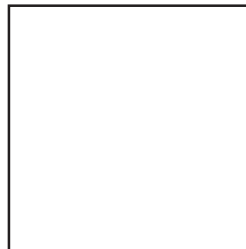
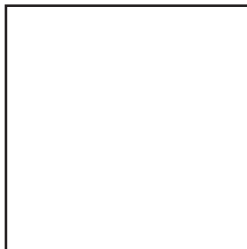
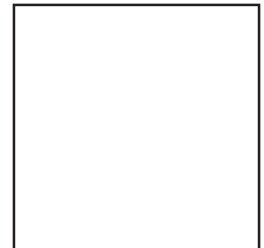
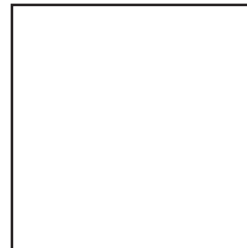
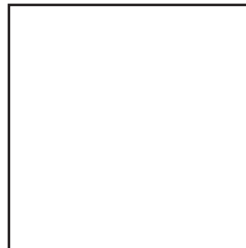
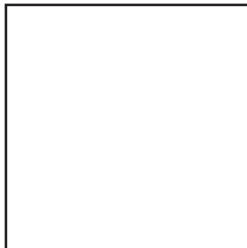


RER13484 - Plastic Gear Set

SPARE PARTS



OPTIONAL PARTS





www.redcatracing.com


Follow us on social media

Take a photo, create a video, post and share your Redcat experience.


Stay up to date on the latest Redcat news, products, and creative content. While these profiles are not customer service channels, you might find that one of our subject experts or another member of the community is able to assist you. If you have an issue or need technical and/or product support, please reach out to Redcat directly through our website.

 <https://www.facebook.com/RedcatRacing>

 <https://www.instagram.com/Redcatracing/>

 <https://www.youtube.com/RedcatRacing>

 <https://www.twitter.com/RedcatRacing>

 <https://www.pinterest.com/Redcatracing/>