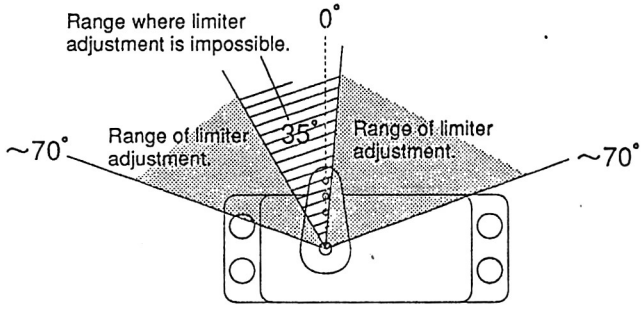
BEFORE CONNECTING THE ACTIVE STEERING SENSOR

Before connecting the Active Steering Sensor, connect the steering servo to the receiver according to the radio control set instruction manual. Only use a power supply with a minimum of 6V on the receiver and the sensor! Do not use a BEC-type receiver because the sensor might malfunction due to the regulator.

① Steering Balance Adjustment (Transmitter)

When using a transmitter with display, set the steering balance adjuster to 100%. When using a "usual" transmitter, watch the servo arm itself and adjust so the arm travels the same distance each way.

② Steering Linkage



One limiter cannot be adjusted in that way that the endpoint is in the 35° range (see shaded portion above). For this, it might be helpful to attach the linkage rod to the innermost hole in the servo arm.

NOTICE: If set under 35° , the servo shoves up against the limits of the linkage; this might damage the servo beyond repair!

③ Steering Throw Adjustment (Transmitter)

While running the car, adjust the steering throw with the Active Steering Sensor connected.

KYOSHO®
THE FINEST RADIO CONTROL MODELS

アクティブステアリングセンサー接続前の準備

アクティブステアリングセンサーを接続前にステアリングサーボをプロポの説明書に従い受信機に接続して次の調整を行ってください。
また、受信機＆アクティブステアリングセンサー用の電源には必ず６Ｖのニカドバッテリーをご使用ください。また、ＢＥＣ仕様の受信機はレギュレーターが働き、誤動作をする場合があります。

①　送信機の左右舵角調整

送信機の左右舵角調整を100%にします。このとき左右舵角調整がボリューム方式の場合は実際にサーボの動きを見てサーボの左右の作動角を同じにしてください。

②　ステアリングリンケージ

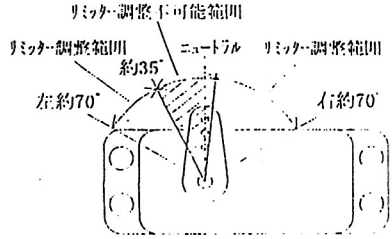


図１ サーボの作動角

このステアリングセンサーは構造上（図１）▨▨の部分はリミッター調整ができません。
ステアリングリンケージは最低でもサーボの作動角が35°以上になるように行ってください。（サーボホーンのロッドを取り付ける穴の位置を内側にする等）

注：ステアリングリンケージに無理を掛けた状態で使用を続けた場合、サーボが故障する場合があります。

③　送信機の舵角調整

送信機のメインの舵角調整は、アクティブステアリングセンサーを接続し実際に走行しながら行ってください。

KYOSHO
THE FINEST RADIO CONTROL MODELS