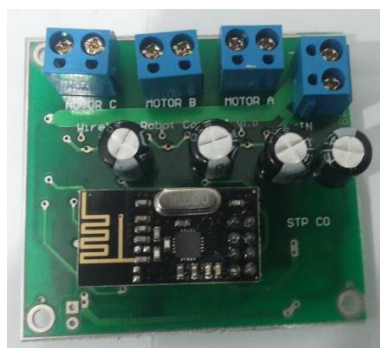
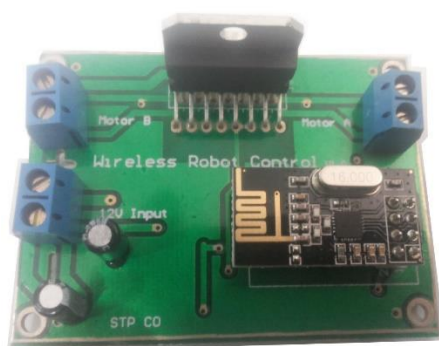


به نام خدا

مشخصات کنترل از راه دور ربات

Wireless robot control v1.0



کنترل از راه دور رباتهای زمینی مناسب برای رباتهای جنگجو و شاسی دو موتوره

مشخصات فرستنده :

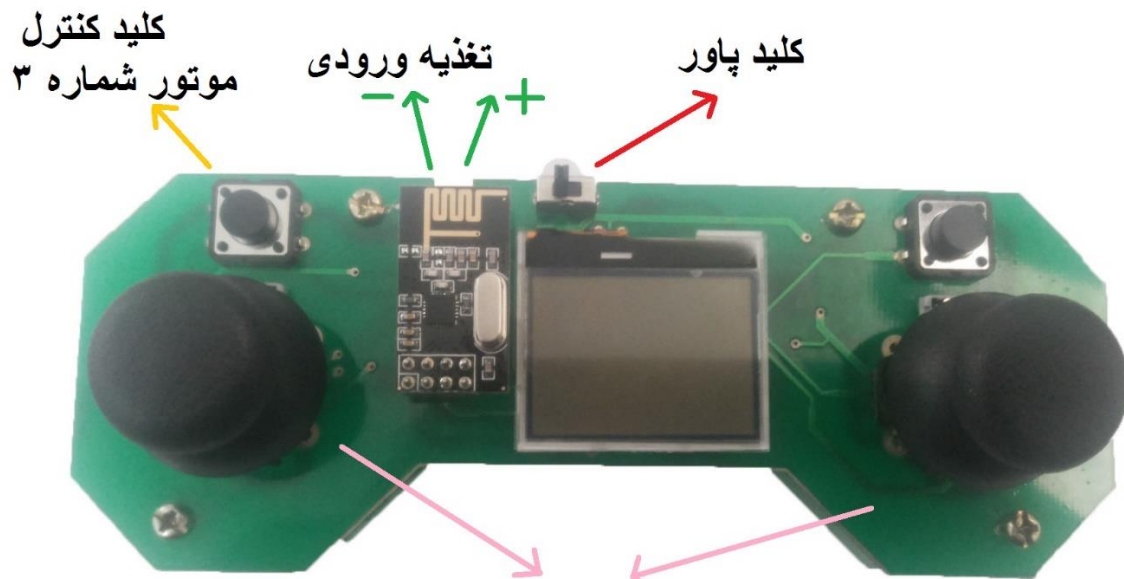
تغذیه ورودی ۵ تا ۱۲ ولت

نمایشگر برای وضعیت جوی استیک ، انتن دهی و باتری

برد حدودا ۱۰۰ متر در فضای باز قابل افزایش تا ۱۰۰۰ متر

کدگذاری امواج رادیویی برای جلوگیری از تداخل با ماژولهای کنترل ربات دیگر موجود در محیط.

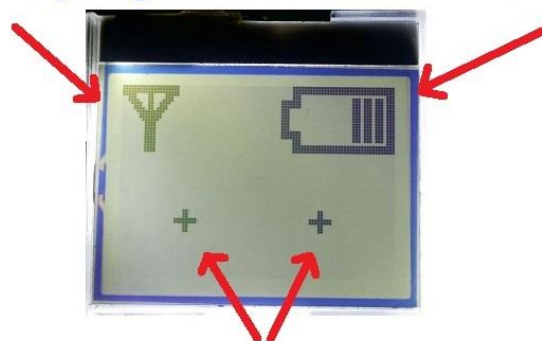
قابلیت جفت کردن با هر برد گیرنده دیگر در صورت مفقود شدن گیرنده فعلی.



جوی استیک برای حرکت ربات

وضعیت انتن دهی

وضعیت باتری



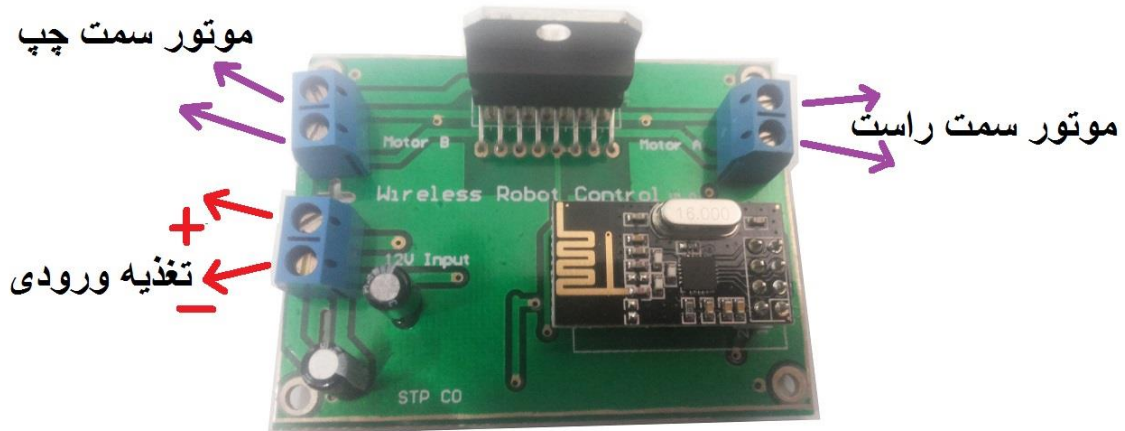
وضعیت جوی استیک ها

مشخصات گیرنده ۲ کاناله :

تغذیه ورودی ۷ تا ۲۴ ولت

خروجی جریان ۴ آمپری (۲ آمپر در هر موتور)

پشتیبانی از همه شاسی های دو موتوره



مشخصات گیرنده ۳ کاناله :

ولتاژ ورودی ۷ تا ۱۵ ولت

حداکثر جریان ۱,۵ آمپری برای خروجی هر کانال

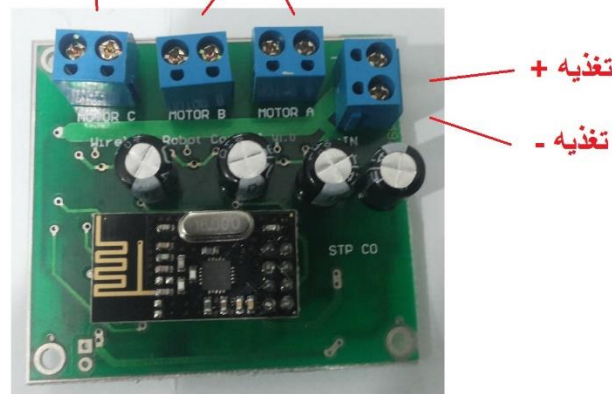
مناسب برای شاسی دو موتور

دو خروجی برای کنترل حرکت همه جهت ربات و یک خروجی برای کنترل موتور جانبی مثل: اهرم، چراغ، لیفتراک یا ...

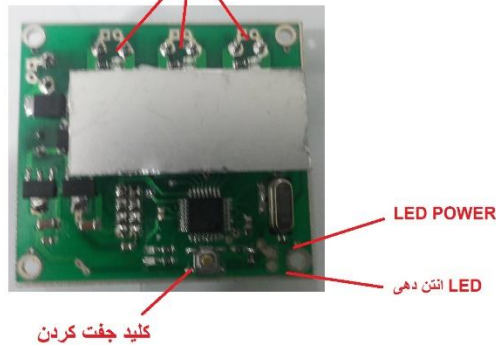
چراغ روی برد برای نمایش وضعیت روشن بودن برد و خروجی موتورها و انتن دهی

خروجی موتور جانبی

خروجی موتور جهت ها



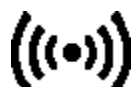
LED نمایش وضعیت خروجی



راهنمای استفاده:

پس از تهیه ماژول کنترل ربات، فرستنده و گیرنده باید با هم جفت شوند تا بدون تداخل با سایر ماژولها عمل کنند.

برای این منظور برد فرستنده را خاموش کنید، کلید فشاری پشت برد را فشار دهید و به همین صورت نگه دارید سپس برد فرستنده را روشن کنید تا اکنون زیر نمایش داده شود:



در این لحظه برد گیرنده را خاموش و موتورها را از برد جدا کنید و کلید فشاری پشت برد را نگه دارید و تغذیه را به برد گیرنده متصل کنید تا LED مربوط به انتن دهی پشت برد گیرنده شروع به چشمک زدن کند.

در این لحظه برد را یکبار از تغذیه قطع کنید و دوباره متصل نمایید. سپس موتورها را به برد متصل کنید.

نکته: برد فرستنده مصرف پایینی دارد و در صورتی که قصد داشتید در مصرف باتری صرفه جویی کنید می توانید حین روشن شدن فرستنده کلید سمت چپ را نگه دارید تا بک لایت ال سی دی خاموش شود و باتری فرستنده طول عمر بیشتری داشته باشد.