

Actual Software :

Zeigt die aktuelle Softwareversion des Reglers/Stellers

Battery Type :

Einstellmöglichkeit des verwendeten Akkutypes

- 6-10 Zellen Ni-Cd oder Ni-Mh Akku
oder
- 2-3 Zellen Li-Po oder Li-Ionen

Low Voltage Protection :

Einstellmöglichkeit was der Regler/Steller bei unterschreiten einer Spannung machen soll.

- ignore = keine Reaktion der Regler/Steller
- reduce Power = Strom reduzieren (= Drehzahl reduzieren)
0,8V/cell bzw. Lipo's ist abhängig vom verwendeten Akkutyp
- switch off (**wurde von mir noch nicht getestet**)
ich vermute mal, wenn diese Funktion aktiviert wird, wird das Fenster für fixed Voltage aktiviert, in dem dann eine feste Spannung eingetragen werden, bei der der Regler/Steller abschaltet.

Other Features :

Weitere Einstellmöglichkeiten

- overtemp protection
Übertemperatur Schutz (bezieht sich auf den Regler/Steller)
- blocked motor protec. (meines Wissens nach beim Tsunami10 nicht aktiv)
Blockierschutz für den Motor
- RPM limit
Drehzahlbegrenzung
- aktive free wheeling (meines Wissens nach beim Tsunami10 nicht aktiv)
Freilauf aktivieren oder deaktivieren. (hat nichts mit dem Freilauf eines Heli-Antriebes zu tun sondern bezieht auf den Regler/Steller und Motor)
- forward / reverse
hier kann die Laufrichtung des Motors (vorwärts oder Rückwärts) eingestellt werden.

RC-Signal :

Hier sind die Daten des Servoweges eingetragen, die der Regler/Steller bei dem RC Setup ermittelt hat.

Der Servoweg wird in ms angegeben.

- full speed = Stick oder Schalter max. Stellung
- neutral = Stick oder Schalter in Mittenstellung

Tabelle1

- stop/ret. = Stick oder Schalter in min. Stellung

Motor Control:

Beieinflussung des Anlaufverhaltens des Motors

- control speed = Sanftanlauf

Um so niedriger der Wert, um so sanfter läuft der Motor hoch.

Benötigt dadurch aber auch länger bis er seine Solldrehzahl erreicht hat.

- startup power

Hier wird eingestellt, wie der Motor anlaufen soll (hart oder weich).

Dies ist aber sehr stark von dem verwendeten Motor abhängig und.

kann nicht pauschaliert werden.

Z.B. bei meinem 6-poler läuft der Motor bei einem Wert kleiner 4 garnicht an,

Während er bei grösser 4 immer zuerst in die falsche richtung dreht, bevor er dann ruckartig in die richtige Richtung dreht.

- EMF Brake

Hier wird die elektrische Bremse des Regler/Steller aktiviert oder deaktiviert.

- commutation timing

kann ich leider nicht erklären. (ich weis nur soviel, das dadurch ein evetl. Stottern des Motors unterbunden werden kann)

RPM-Control :

Hierüber kann der Reglermodus beeinflusst werden.

Voraussetzung dazu ist aber, das vorher der Regler/Steller mit dem RC-Setup in diesen Modus versetzt wurde. Erst nach diesem RC-Setup ist das RPM-Control aktiv.

Wenn der Initlauf nach dem RC – Setup durchgeführt wurde, muss an diesen Parameter normalerweise nichts mehr geändert werden.

- max. frequenz motorphase Hz.

Hier ist nach dem erfolgreichen RC-Setup und Initlauf die Frequenz eingetragen, mit der der Regler Motor ansteuert.

Signal Tolerance (receiver) :

Hier wird angegeben, wie der Regler die Empfängersignalqualität erwartet.

Chopping Frequenz :

(kann ich leider nicht erklären)

Memory :

Über den Button Read, werden die Parameter aus dem Regler/Steller ausgelesen.

Mit dem Button Write wieder in den Regler/Steller zurückgeschrieben.

Mit dem Button End wird das Programm geschlossen.

Tabelle1

Tabelle1

ise

den