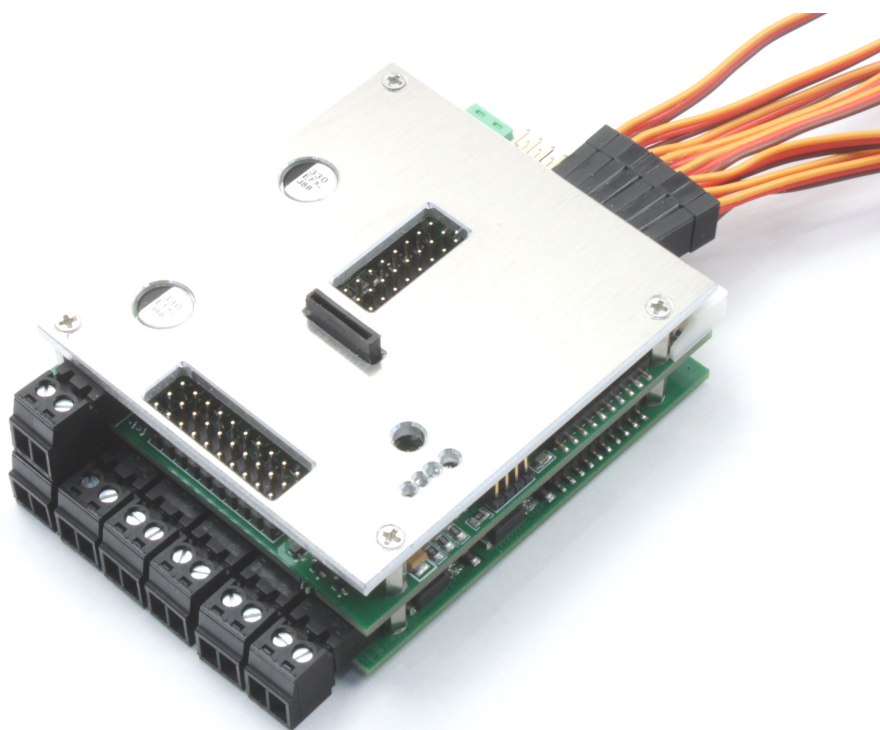


TVC-TRF-10-AAT

Fulloption-Modul mit Sound für RC-Flakpanzer im Maßstab
1:25 bis 1:16

Das Modul ist zur Steuerung des Flakpanzer Gepard entwickelt worden. Es kann aber auch zur Steuerung von anderen modernen Flugabwehrpanzer-Modellen wie dem Flugabwehr Raketenpanzer Roland oder dem Flak-/Raketenpanzer Tunguska (UdSSR) verwendet werden.



1 Gebrauchshinweise

Zum Einbau des Moduls in ihr Modell braucht es gute Kenntnisse im Funktionsmodellbau. Die mitgelieferten Anschlusskabel müssen lastseitig gelötet oder angeklemt werden.

Modellbau-Einsteiger und Jugendliche unter 16 Jahren sollten sich Rat von erfahrenen Modellbauern einholen.

Schalten Sie IMMER das Modell **vollständig** ab, wenn sie Änderungen an den elektrischen Anschlüssen machen. Prüfen Sie ihre Verdrahtung abschnittsweise an einer strombegrenzten Spannungsquelle (Akku mit Feinsicherung oder strombegrenztes Labornetzteil)

Beachten Sie auch die Regel, dass in Funktionsmodellen nie mehrere Energiequellen den Empfänger speisen sollen.

Betreiben sie das Gerät nur in den zulässigen Betriebsbedingungen. Führen Sie keine Veränderungen an dem Regler durch. Das Gerät darf keinem Spritzwasser oder Regen ausgesetzt werden (Kurzschlussgefahr!)

Inhaltsverzeichnis

1	Gebrauchshinweise	2
2	Einleitung	7
2.1	Technische Eigenschaften	8
2.2	Lieferumfang	8
2.3	Zubehör	9
2.4	Funktionsübersicht	9
2.5	Anforderung an die RC Anlage	10
2.5.1	ungeeignete RC Anlagen	10
2.5.2	geeignete RC Anlagen	10
2.5.3	beste Vorgehensweise	11
3	Funktionsbeschreibung	13
3.1	Manuelle Steuerung	14
3.1.1	Kanal 1	14
3.1.2	Kanal 2	14
3.1.3	Kanal 3	14
3.1.4	Kanal 4	15
3.1.5	Kanal 5	15
3.1.6	Kanal 6	16
3.1.7	Kanal 7	16
3.1.8	Kanal 8	17
3.2	Funktion der Lichtmodusumschaltung	17
3.2.1	Hinweis	19
3.3	Automatische Funktionen	19
3.3.1	MG	19
3.3.2	Suchradar	19
3.3.3	Automatisches Stoppen des Motorgeräusches	19
3.4	Fahrdynamische Funktionen	20
3.4.1	Abgassimulationsanlage	20
3.4.2	Rückfahrscheinwerfer	20
3.4.3	Rundumlicht	21
3.4.4	Scheinwerfer	21
3.4.5	Blinker Links + Rechts	21
3.4.6	Bremslicht	21

4	Anschluss	22
4.1	Wichtig	22
4.2	Fahrakku (X60)	23
4.2.1	Stand-Alone-Betrieb	23
4.2.2	Betrieb mit zusätzlichen Modulen	23
4.3	Eingänge	25
4.3.1	Servoleitungen zum Empfänger (X50 bis X57)	25
4.3.2	SBus oder IBUS (X50)	25
4.3.3	PPM (X51)	26
4.3.4	Multiswitch Module (X50 bis X56 und X57)	26
4.3.5	Eingang für den Parkpositionssensor (X511)	26
4.4	Servoausgänge (X40 bis X47)	28
4.4.1	Anschluss der Turmmotoren/-Servos	28
4.4.2	Anschluss der Servos im Folgeradar	29
4.4.3	Anschluss des Servos für das Ausfahren des Suchradars	30
4.4.4	Anschluss der Turmmotoren und Servos	30
4.5	Motoren (X01 - X04 & X20 - X21)	30
4.6	Anschluss der Fahrmotoren	31
4.7	Schaltausgänge (X08 bis X17)	32
4.7.1	Beleuchtung, Abgasanlage und Schussmotor	33
4.7.2	LED für Schussfunktionen	34
4.8	Scalebus (X30)	35
4.9	Lautsprecher (X70)	35
5	Inbetriebnahme	37
5.1	Einschalten	37
5.2	Betriebsmodi	37
5.3	Modul anpassen und aktualisieren	38
5.3.1	Sound ändern	38
5.3.2	Software ändern	39
5.3.3	Parameter ändern	39
5.4	Häufige Fragen	41
5.4.1	Sicherungen	41
5.4.2	Die Schaltfunktionen funktionieren nicht / nicht vollständig	41
6	Praxistipps	42
6.1	Neutralstellung	42

6.2	Failsafe Empfänger	42
6.3	Provisorische Verbindungsmethoden	42
6.4	Arbeiten an der Verkabelung	42
6.5	Rundumlichtverdrahtung	43
6.6	Anschluss von LEDs	43
7	Begriffsverzeichnis	46
8	Technische Daten	47
9	Hinweise	48
9.1	Haftung und Gewährleistung	48
9.2	Warnhinweis	48
9.3	Umweltschutz	48
9.4	Kontakt	49
9.5	Dokumentation	49

Abbildungsverzeichnis

1	Beispielhafte Senderbelegung	13
2	Übersicht der Anschlussklemmen	22
3	Belegung des Steckers für die Stromversorgung	23
4	Anschluss der Stromversorgung zusammen mit anderen Modulen gleicher Spannung	23
5	Anschluss der Stromversorgung zusammen mit anderen Modulen und verschiedenen Spannungen	24
6	Belegung der Servokabel	25
7	Orientierung der Empfänger-Servokabel	25
8	Futaba Servos haben einen Kunststoffnase, die entfernt werden muss	28
9	Orientierung der Stecker für Servoausgänge	28
10	Motorsteckverbinder	31
11	Schaltausgänge	32
12	Scalebusverbindung zwischen einem FO-Modul und einem Regler	35
13	Lautsprecherstecker	35
14	Position der μ SD Karte	38

15	Lage der Sicherungen für die Motoren	41
16	Rundumlichtverdrahtung	43
17	Vorwiderstand einer LED	44
18	Vorwiderstand mehrerer LEDs	44

Tabellenverzeichnis

1	Übersicht Servoeingänge. Abkürzungen für die Bedienelemente in Tabelle 6 auf Seite 46.	17
2	Lichtmodus	18
3	Übersicht Servoausgänge	29
4	Belegung der Schaltausgänge X10 bis X17	33
5	Bootloader Fehlercodes	39
6	Erklärung der Abkürzungen für Bedienelemente	46

2 Einleitung

Das vorliegende Modul besteht aus unserer universellen Hardware und einer speziell für dieses Modell erstellten Software deren Funktion in dieser Anleitung beschrieben ist.

Mit einer anderen Software können Sie das Modul auch für diese Modelltypen verwenden:

- LKW
 - Zugmaschinen mit Auflieger
 - Panzertransporter
 - Spezial-LKW
- Baumaschinen
 - Kipplaster
 - Hydraulikbagger
 - Planierdraupe / Kettenlader
 - Seilbagger
- Panzer
 - Kampfpanzer
 - Kampfpanzer mit Waffenturm
 - Bergepanzer
 - Flakpanzer
 - Schützenpanzer
 - Pionierpanzer
 - Landungspanzer
- Schneepistenfahrzeuge
- Arbeitsschiffe
 - Schlepper
 - Löschboote
 - Bohrinselversorger

Die Software wird auf unserer WebSite <https://www.sgs-electronic.de/index.php/downloads/> bereit gestellt.

Beachten Sie, dass nach Download einer anderen Software auch die entsprechende Anleitung gilt, denn die eingebauten Regler, Sound und Lichtausgängen werden in einem Hydraulikbagger naturgemäß anders genutzt

als in einem Hafenschlepper.

2.1 Technische Eigenschaften

Das Modul ist für einen Eingangsspannungsbereich von 7,2V bis max.16V ausgelegt. Es ist mit einem modernen Mikroprozessoren ausgestattet, der mit umfangreichen Failsafe-Funktionen das unbeabsichtigte Auslösen der Aktionen verhindern.

Der Regler ist mit BEC ausgestattet, er versorgt über die Servoleitungen den Empfänger mit einer Spannung von 5V. Intern arbeitet das Modul mit 3,3V, die durch einen weiteren internen Spannungsregler erzeugt werden.

- 6 eingebaute Fahrregler 2x10A 4x3A die mit 16KHz getaktet sind
- 8 Servoausgänge mit eigener BEC
- 12 Servoeingänge
- Steuerbar über Servoeingänge, S-Bus, IBus und Multiswitch-Dekoder
- Lautstärkeeinstellung mittels Poti oder über die Fernbedienung möglich
- Soundsystem mit 15W Verstärker
- 19 Schaltausgänge (15 lowSide, 4 highside)
- Scalebus Stecker zur Erweiterung
- µSD Slot zur Sound, Parameter und Programmänderung

2.2 Lieferumfang

Mit dem Modul werden Anschlussleitungen und Stecker mitgeliefert, die lastseitig angeklemt/gelötet werden müssen:

- Servokabel für den Anschluss an den Empfänger
- grüne Stromversorgungsklemme für X60
- schwarze Lautsprecherklemme für X70
- schwarze Klemmen für den Motoranschluss X01 bis X04, X20 und X21

2.3 Zubehör

Anschlussleitungen für die Ausgänge X08 bis X17 (Licht, Raucherzeuger usw.) gehören NICHT zum Lieferumfang. Diese Ausgänge lassen sich mit üblichen, dreipoligen Servoleitungen belegen. Im Zubehör bieten wir hierfür unterschiedliche Kontaktierungsmöglichkeiten an.

- **FO-LS10** universeller Kabelsatz mit 8 Servoleitungen, Kabelbindern und 8 Vorwiderständen für LED
- **FO-AD13** universeller Adapter mit Kontaktfederkraftklemmen
- **TVC-TRF-AD4** Adapter für Steckverbinder der Leuchten für Tamiya LKW Modelle

2.4 Funktionsübersicht

Das Modul steuert folgende Funktionen:

- Fahrmotoren (proportional mit Mischer)
- Turmdrehung (proportional mit Fahrtregler)
- Rohrwiege (proportional mit Servoausgang)
- zwei Servoausgänge zur Ansteuerung des Folgeradar (Drehen+Neigen)
- Servoausgang zum Ausfahren des Suchradars
- Ansteuerung des Suchradar-Motors mit Auswertung des Kontaktes "Parkposition"
- polyphoner Sound zu allen Funktionen (Motor anlassen/abstellen, "Standgas", 14 Fahrstufen, BK, MG, Turmdrehung)
- Schuss der BK mit Blitz (Blitz-LED)
- Maschinengewehr-Blitz
- automatische Ansteuerung von Bremslicht, Rückfahrscheinwerfer, Blinklicht und Rundumlicht (Lauflicht)
- automatische, getrennte Ansteuerung von Abgassimulationspumpe und Heizelement

Flakpanzer drehen den Turm sehr viel häufiger und schneller als z.B. Kampfpanzer. Hier kann die Verkabelung zwischen Wanne und Turm störend

wirken, insbesondere weil es deutlich mehr Leitungen sind. Um den Verkabelungsaufwand zu reduzieren, kann das Modul TVC-TC13 verwendet werden. Alle Steuersignale zum Turm, werden dabei vom FO-Modul über den Scalebus an dieses Modul gesendet. So müssen nur vier Leitungen zum Turm geführt werden, was mit einer Schleifring Drehdurchführung möglich ist. Um den Turm vollkommen kabellos anzusteuern, können zwei Scalebus-Infrarotrepeater, GFMC-SBR10, und die Turmsteuerung TVC-TC13 verwendet werden.

2.5 Anforderung an die RC Anlage

2.5.1 ungeeignete RC Anlagen

Pistolengriff-Fernsteuerung aus dem RC-Car Bereich haben i.d.R. nicht die notwendige Anzahl Kanäle und haben keine Bedienelemente die für die Steuerung von Kranausleger oder Türmen geeignet sind.

RC-Anlagen von Fertigmodellen (RTR) haben am Empfänger i.d.R. keine Standardausgänge. Sie sind speziell für genau das Modell gemacht worden.

2.5.2 geeignete RC Anlagen

Es werden alle gängigen RC-Anlagen mit FM und 2.4GHz Übertragungstechnik und Servoausgängen am Empfänger unterstützt. Es sind keine besonderen Funktionen oder Mischer in Sender notwendig, je einfacher die RC-Anlage, um so einfacher die Inbetriebnahme. Der Sender sollte mit Kreuzknüppel ausgestattet sein. Für die Sonderfunktionen werden neben den Kreuzknüppel zusätzliche Bedienelemente im Sender benötigt (Tabelle 1).

Um möglichst variantenreich ansteuern zu können, arbeiten einige Funktionen des FO-Modul speichernd oder unterscheiden die Auslösegeschwindigkeit, mit der der Stick aus der Mittelstellung bewegt wird.

Bei diesen Kanälen ist es wichtig, dass das Auslösen aus der Mittelstellung heraus erfolgt. Das ist bei nicht selbstrückstellenden Kanälen, wie

1. Potis

2. Sticks ohne Selbstzentrierung (oft Drossel-Kanal bei Flugzeug RC-Anlagen)
3. Linearschiebern

nicht automatisch der Fall. Eine Bedienung der o.g, Funktionen sollte mit

1. Dreistufentastern
2. Selbstzentrierenden Kreuzknüppel

erfolgen.

In Tabelle 1 sind die empfohlenen Bedienelemente im Sender aufgeführt. Kanäle für Dreistufenschalter arbeiten nicht speichernd, hier lassen sich auch Potentiometer/Linearschieber verwenden. Am besten mit Mittelstellung.

Kanäle für Dreistufentaster wartet das Modul speichernd aus. Es können auch Dreistufenschalter verwenden, die man entsprechend kurz betätigt. Potentiometer/Linearschieber sind für diese Kanäle weniger geeignet bzw. erfordern sehr viel Geschick in der Bedienung.

Hinweis Nicht selbstrückstellende Bedienelemente müssen vor dem Einschalten des Moduls in Neutralstellung/Mittelstellung gebracht werden.

2.5.3 beste Vorgehensweise

Wir empfehlen vor Einbau des Moduls die Kanäle der RC-Anlage zu testen. Insbesondere bei Flugsendern sind Bedienelement häufig nicht (alle) dazu vorgesehen ihren Schaltzustand direkt auszugeben. Ihre primäre Aufgabe in Flugsendern ist es die Funktion/Parameter der im Sender eingebauten Mischer zu beeinflussen.

Die Failsafe-Funktion (wenn vorhanden) sollte so eingestellt werden, dass die Mittelstellung der Bedienelement ausgegeben wird.

Die Einstellung des Senders sollte nicht am FO Modul durchgeführt werden. Besser geeignet ist die Servoweganzeige im Display des Senders, oder

eine Testaufbau mit Servos die direkt am Empfänger angeschlossen sind.

Folgendes Verhalten zeigt ein Servo in so einem Aufbau:

1. bei einem selbstrückstellenden Kreuzknüppel folgt das Servo dem Ausschlag des Stick. Lässt man ihn los, fährt es in Mittelstellung.
2. bei Linearschiebern oder Potis folgt das Servo dem Ausschlag und verbleibt auch nach dem Loslassen dort.
3. mit Dreistufenschaltern kann man das Servo in drei feste Positionen verfahren und es verbleibt auch nach dem Loslassen dort
4. mit Dreistufentastern kann man das Servo ebenfalls in drei feste Positionen verfahren, es kehrt aber nach dem Loslassen in die Mittelstellung zurück.

3 Funktionsbeschreibung

Zur Steuerung des Moduls wird eine Funkfernbedienung mit mindestens vier Proportionalkanälen benötigt, empfohlen wird eine Anlage mit acht Kanälen.

Um alle Bewegungsabläufe steuern zu können, werden drei Steuermodi unterschieden.

Im Steuerungsmodus 1 und 2 liegt auf zwei der vier Kreuzknüppel die Steuerung des Antriebs und auf den verbleibenden zwei die teilautomatische Steuerung des Turm und des Suchradars.

Im Steuerungsmodus 3 liegt auf zwei der vier Kreuzknüppel die Steuerung des Suchradars, und auf den verbleibenden zwei die Steuerung des Turms. Der Modus wird über einen Kanal an der Fernbedienung umgeschaltet. Wenn dieser Kanal unbelegt ist, wird Steuerungsmodus 2 ausgewählt.

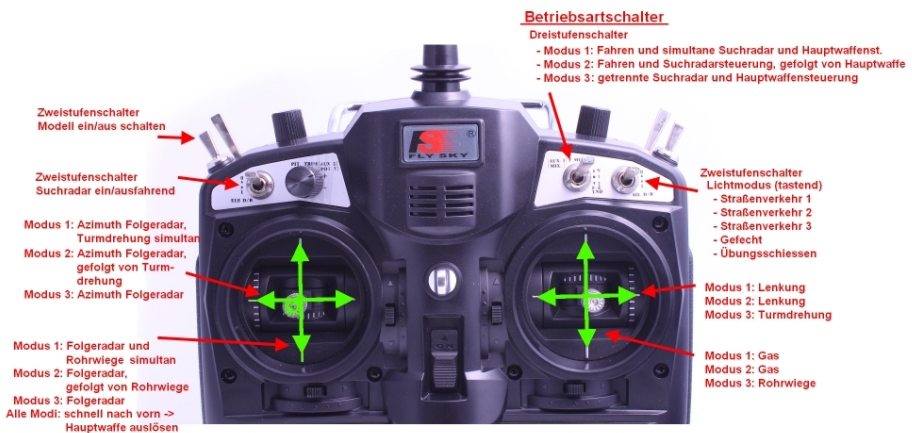


Abbildung 1: Beispielhafte Senderbelegung

3.1 Manuelle Steuerung

Wir benutzen hier die Bezeichnung Kanal, das bedeutet aber nicht, dass auch Kanal 1 des FO an Kanal 1 des Empfängers gesteckt werden muss.

3.1.1 Kanal 1

Modus 1 und 2 *Kettenantrieb proportional Links/Rechts über integrierten V-Mischer*

Der integrierte Mischer verzögert beim Lenkungsausschlag die kurveninnenliegende Kette proportional bis zum Stillstand. Bei stehendem Fahrzeug bewirkt das Betätigen der Lenkung eine proportional steuerbare Drehung „auf dem Teller“ (Tellerwende) (hieraus wird Blinker rechts/links erzeugt).

Modus 3 *Turmdrehung*

3.1.2 Kanal 2

Modus 1 und 2 *Kettenantrieb proportional vor/zurück*

(aus dem Gas-Kanal wird auch Rückfahrscheinwerfer ein/aus, Bremslicht und Raucherzeugung abgeleitet)

Modus 3 *Rohrwiege*

3.1.3 Kanal 3

Bei schneller Betätigung in die Maximalposition wird das MG (oberer Anschlag) bzw. die Hauptwaffe (unterer Anschlag) ausgelöst. Für das MG flackert eine Lampe/LED zum Sound, für die BKs wird eine LED angesteuert. Dies funktioniert in allen Modi.

Modus 1 *proportional Rohrwiege und Folgeradar auf/ab*

Die Neigung des Folgeradar und der Rohrwiege wird zusammen direkt gesteuert. Dem Folgeradar ist zusätzlich ein permanentes Schwenken überlagert.

Modus 2 *proportional Rohrwiege und Folgeradar rauf/runter*

Die Neigung des Folgeradar wird direkt gesteuert, die Rohrwiege folgt der Position sobald der Steuerknüppel in Neutralposition ist.

Modus 3 *proportional Folgeradar rauf/runter*

Die Neigung des Folgeradar wird direkt gesteuert.

3.1.4 Kanal 4

Modus 1 und 2 *proportional Turmdrehung und Folgeradar links/rechts*

Die Drehung des Folgeradar wird direkt gesteuert, stoppt jedoch, sobald die „Sicht“ der Radarantenne durch den Turm versperrt ist. Der Turm folgt der Position, sobald der Steuerknüppel in Neutralposition ist. Bitte beachten Sie, dass die Turmdrehung, so wie hier beschrieben nur für den Servoausgang der Turmdrehung gelten kann. Für den Getriebemotorausgang erfolgt die Ansteuerung proportional zum Knüppelausschlag (Fahrtreglerfunktion).

Modus 3 Wie Modus 1+2, nur ohne Steuerung der Turmdrehung

3.1.5 Kanal 5

Dieser Kanal steuert Licht und Suchradar. Um die vielen Lichtmodi einstellen zu können arbeitet der Kanal speichernd, indem die Modi durch tastende Bewegung weiter geschaltet werden. Ideal ist also ein Kanal mit Dreistufentaster. Der Lichtmodus wird durch Tasten in die eine Richtung weiter geschaltet, die Suchradarposition durch Tasten in die andere Richtung.

Lichtsteuerung Die Lichtsteuerung arbeitet, wie das Original, in unterschiedlichen Modi. Beispielsweise wird in den beiden Gefechtsmodi der Blinker nicht geschaltet, während er bei Kurvenfahrt in allen anderen Modi automatisch links oder rechts blinkt. (siehe Beschreibung der Lichtmodi)

Suchradar Das automatische Ein-/Ausfahren und Einschalten des Suchradars kann hiermit manuell gesteuert werden. Es wird ebenfalls tastend gesteuert (Sollzustand eingefahren (LED3 aus)→ ausgefahren (LED3 ein)→ eingefahren (LED3 aus)).

Wird das Suchradar ausgefahren, richtet zunächst das Servo die Antenne auf und schaltet nach Erreichen der Endlage den Motor ein.

Wird, durch nochmaliges betätigen des Tasters, eingefahren gewählt, wartet das Modul ab, bis der Parkpositionssensor ein Signal liefert, dann schaltet es den Motor ab und das Servo fährt in die Parkposition.

Wenn der Sensor nicht funktioniert, fährt das Radar nie ein!

3.1.6 Kanal 6

Mit diesem Kanal kann zwischen drei Steuermodi umgeschaltet werden, die die Funktion der Kanäle 1 bis 4 ändert.

Der Anschluss dieses Kanals ist optional. Wird er nicht angeschlossen, ist immer der Steuermodus 2 ausgewählt.

3.1.7 Kanal 7

Im abgeschalteten Modus reagiert das Modell nicht auf die Kanäle 1-6.

Das Abschalten des Modells kann dazu genutzt werden, gezielt den Anlaß- und Abstellsound zu spielen. Außerdem wird der Suchradar ein ausgefahren.

Es kann aber auch dazu genutzt werden, zwischen drei Modellen umzuschalten. Dazu muss man einfach das Modell einschalten, während der Schalter in der gewünschten Auswahlposition steht. Das Modell lernt dann diese Position als Einschaltposition. Verlässt der Schalter diese Position, bleibt das Fahrzeug passiv und kann nicht mehr gesteuert werden.

Voraussetzung für die Funktion ist, dass in den Modellen Empfänger sind, die mit dem gleichen Quarz ausgestattet sind oder an den gleichen Sender gebunden wurden.

Der Anschluss dieses Kanals ist optional. Wird er nicht angeschlossen, ist das Modell immer eingeschaltet.

3.1.8 Kanal 8

Wird an diesen Eingang ein Proportionalkanal angeschlossen, kann die Lautstärke hierüber eingestellt werden. Ist der Kanal offen, erfolgt die Lautstärkeeinstellung über das Potentiometer.

Kanal	Steck- er	optional	Sender	1	2	3
1	X50	nein	KkS	Lenkung	Lenkung	Turmdrehung
2	X51	nein	KkS	Gas	Gas	Rohrwiege
3	X52	nein	KkS	Rohrwiege, Anhebung Fol- geradar und Schußfunktion	Rohrwiege,An- hebung Fol- geradar und Schußfunktion	Rohrwiege, Anhebung Fol- geradar und Schußfunktion
4	X53	nein	KkS	Turmdrehung, Azimuth Folge- radar	Turmdrehung, Azimuth Folge- radar	Azimuth Folge- radar Modus
5	X54	ja	DStT	Lichtsteuerung und Suchradar		
6	X55	ja	DStS	Umschaltung des Modus		
7	X56	ja	DStS	Modellauswahl		
8	X57	ja	Pot	Lautstärkeeinstellung		

Tabelle 1: Übersicht Servoeingänge. Abkürzungen für die Bedienelemente in Tabelle 6 auf Seite 46.

3.2 Funktion der Lichtmodusumschaltung

Der Lichtmodus steuert die automatischen Lichtfunktionen für den Blinker und das Rundumlicht. In den unterschiedlichen Lichtmodi werden die

Lampenausgänge wie in der Tabelle angegeben geschaltet. Das Licht wird für folgende Szenarien geschaltet:

- Straßenverkehr 1
- Straßenverkehr 2
- Straßenverkehr 3
- Straßenverkehr 4
- Gefecht

Beispielsweise wird im Gefechtsmodus der Blinker nicht geschaltet, während er bei Kurvenfahrt im Modus Straßenverkehr 1 und 2 automatisch links oder rechts blinkt. Der Lichtmodus wird durch Tippen des Bedienelements aus der Mittelstellung nach hinten weiter geschaltet: *Straßenverkehr 1* → *Straßenverkehr 2* → *Straßenverkehr 3* → *Straßenverkehr 4* → *Gefecht* → *Straßenverkehr 1*, usw. Durch langes Tasten (ca. 2s) wird immer "Straßenverkehr 1" ausgewählt. Nach dem Einschalten ist das Modell im Lichtmodus "Straßenverkehr 1".

Zustand	Straßenverkehr 1	Straßenverkehr 2	Straßenverkehr 3	Straßenverkehr 4	Gefecht
Bremslicht	auto	auto	auto	auto	aus
Tarn-Bremslicht	aus	aus	aus	aus	auto
Blinker links/rechts	auto	auto	Warnblinker	Warnblinker	aus
Rundumlicht 1,2,3,4	aus	An (Lauflicht)	An (Lauflicht)	aus	aus
Rücklicht / Abblendlicht	aus	aus	an	an	aus
Tarnlicht / Leitkreuz	aus	aus	aus	aus	an

Tabelle 2: Lichtmodus

Der Schaltzustand wird auch beim Moduswechsel beibehalten. Bei Abschalten des Modells über einen Kanal des Senders bleibt das zuletzt gewählte Licht ebenfalls erhalten.

Bei Abschalten der Modells durch Abschalten des Senders wird das Licht ausgeschaltet.

3.2.1 Hinweis

Typischerweise verwendet man senderseitig einen Kanal mit Dreistufentaster (Ein Taster mit automatischer Mittelstellung).

Proportionalkanäle mit Schiebe- oder Drehpotis erschweren die Auswahl des Lichtmodus, da das Weiterschalten durch kurzes Betätigen mit Rückstellung auf die Mittelstellung erfolgen sollte. Das ist mit Schiebe- oder Drehpotis nur schwer handhabbar.

3.3 Automatische Funktionen

3.3.1 MG

Der Ausgang des MG blitzt mit ca. 2Hz bei Auslösen eines Schusses. Gleichzeitig spielt das Soundmodul das hinterlegte MG Geräusch ab.

3.3.2 Suchradar

Beim Aktivieren des Suchradars fährt das Modul über einen Servo das Radar hoch und 1 Sekunde später wird der Motor eingeschaltet.

Wird das Suchradar ausgeschaltet, dreht das Modul so lange bis die Parkposition erreicht ist. Das Synchronisieren der Parkposition erfolgt durch einen Schalter (z.B. Einen Reed-Kontakt). Sobald diese Position erreicht ist wird der Radarmotor ausgeschaltet und das Modul wartet ca. 1 Sekunde bevor der Servo in die Parkposition fährt.

3.3.3 Automatisches Stoppen des Motorgeräusches

Wird ca. 2 Minuten der Sender nicht betätigt, schaltet der Motorsound ab, der Raucherzeuger stoppt und das Licht wird ausgeschaltet (Parkmodus).

Durch Betätigen des Gases startet der Motor wieder mit dem Anlassgeräusch (Warmstart). Danach sind wieder alle Funktionen verfügbar.

Im Parkmodus werden zufällige Geräusche abgespielt, z.B. Sprechfunkverkehr. Diese Geräusche lassen sich, wie alle anderen Geräusche auch, ändern.

In den Parkmodus kann auch gewechselt werden, indem der Sender ausgeschaltet wird. Wird das Modell so in den Parkmodus versetzt, werden keine zufälligen Geräusche abgespielt. Aus diesem Zustand startet das Modell wieder durch Einschalten des Senders. Es wird dann das Kaltstartgeräusch abgespielt.

Hinweise

- Wenn kein Warmstartgeräusch im Modell hinterlegt ist, wird das Kaltstartgeräusch abgespielt.
- Achten Sie bitte darauf, dass Ihr Empfänger kein Failsafe-Signal liefert. Anderenfalls kann das Modul den ausgeschalteten Sender nicht erkennen.

3.4 Fahrdynamische Funktionen

3.4.1 Abgassimulationsanlage

Das Modul ist für die getrennte Ansteuerung des Destillaterhitzers und der Luftpumpe bzw. des Ventilators ausgelegt. Der Destillaterhitzer wird immer eingeschaltet, sobald das Modell gültige Funksignale empfängt. Der Ausgang für das Gebläse oder die Luftpumpe wird in Abhängigkeit von der Beschleunigung und der Geschwindigkeit gesteuert. Steht das Modell, ist auch der Ausgang inaktiv. Es tritt nur leichter Rauch aus. Beschleunigt das Modell, wird der Ausgang, je nach Beschleunigung unterschiedlich lang voll durchgeschaltet, um einen maximalen Rauchausstoß zu erhalten. Bei unbeschleunigter, kontinuierlicher Fahrt wird der Ausgang auf mit 50% reduziert (mittels PWM).

3.4.2 Rückfahrscheinwerfer

Der Rückfahrscheinwerfer-Ausgang wird eingeschaltet, sobald der Gashebel rückwärts steuert. Sobald der Gashebel in Neutral- oder Geradeausstellung ist, wird das Rücklicht ausgeschaltet.

3.4.3 Rundumlicht

Das Rundumlicht läuft mit ca. 1,5 Umläufen pro Sekunde. Es wird vom Lichtmodus 2 ein-/ausgeschaltet.

3.4.4 Scheinwerfer

Die Scheinwerfer werden eingeschaltet, sobald der Empfänger gültige Signale empfängt.

3.4.5 Blinker Links + Rechts

Ab einer Mindestgeschwindigkeit von ca. 10% der Höchstgeschwindigkeit schaltet sich die Blinkautomatik ein. Bei Lenkstellung rechts wird rechts geblinkt, bei Lenkeinschlag nach links blinkt der linke Blinkerausgang mit einer Frequenz von ca. 1Hz.

Der automatische Blinker ist nur im Fahrmodus aktiv. Das Warnblinklicht kann durch den Lichtmodus 2 ein- oder ausgeschaltet werden.

3.4.6 Bremslicht

Das Bremslicht schaltet sich automatisch bei Verzögerung der Fahrt ein. Je stärker verzögert wird, desto länger leuchtet das Bremslicht. Wird wieder beschleunigt, schaltet das Bremslicht sofort ab.

4 Anschluss

Im Folgenden wird die Position und die Steckrichtung der Anschlüsse erläutert. Die genaue Funktion der einzelnen Stecker ist weiter unten im Detail erläutert.

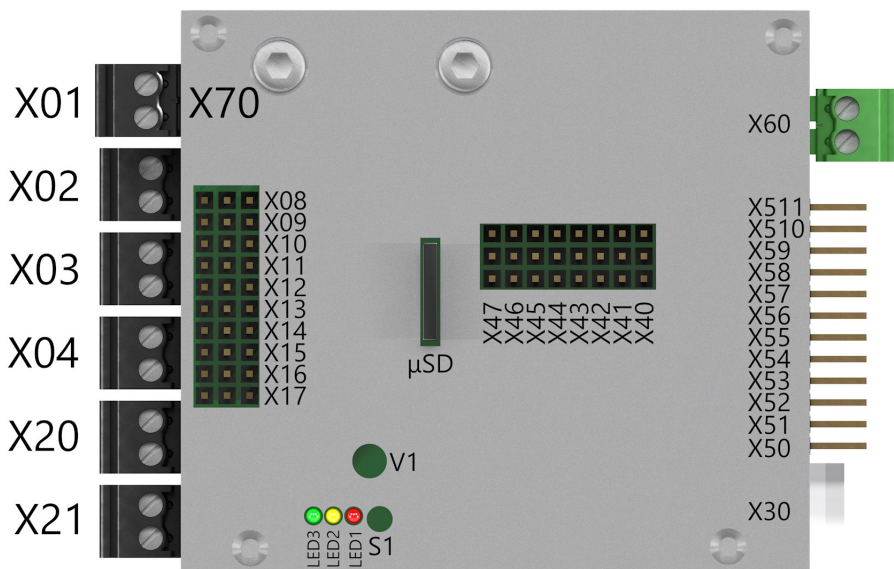


Abbildung 2: Übersicht der Anschlussklemmen

4.1 Wichtig

Die Wirkrichtung der Kanäle in der Modusumschaltung ist im Modul festgeschrieben. Während Licht (Blinker) und Getriebemotoren sich leicht durch die Leitungszuordnung ändern lassen, ist das bei Servos i.d.R. nicht ganz so einfach. Zudem fahren die Servos in eine feste Parkposition, was ebenfalls die Wirkrichtung bestimmt. Legen sie daher alle Aktoren die von einem Senderkanal gesteuert werden auf den Schreibtisch und prüfen die Wirkrichtung. Für Kanal 1 (Lenkung) sind das z.B.:

- Antriebsmotoren (Drehrichtung)
- Blinker
- Turmdrehung
- Folgeradar links/rechts

Für Kanal 2 (Gas):

- Antriebsmotoren (Vor-Zurück)
- Bremslicht und Rückfahrscheinwerfer
- Waffengondel (Parkposition beachten)
- Folgeradar auf/ab

4.2 Fahrakku (X60)

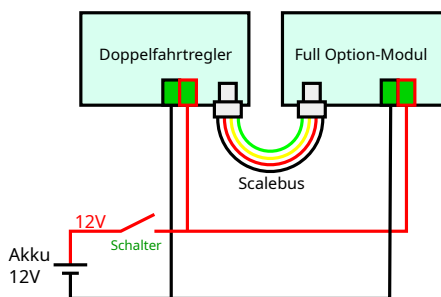
4.2.1 Stand-Alone-Betrieb

Die Stromversorgung erfolgt über den grünen, steckbaren Schraubklemmenblock. Sinnvollerweise sollte in die Zuleitung zum Akku ein Schalter zum Ein-/Ausschalten des Modells vorgesehen werden.



Abbildung 3: Belegung des Steckers für die Stromversorgung

4.2.2 Betrieb mit zusätzlichen Modulen



Wenn sie mehrere Module (egal ob Scalebus-Module, externe BEC-Regler oder einfache Fahrtregler) betreiben wollen, bauen sie einen Schalter immer in die **Plus**-Zuleitung ein.

Abbildung 4: Anschluss der Stromversorgung zusammen mit anderen Modulen gleicher Spannung

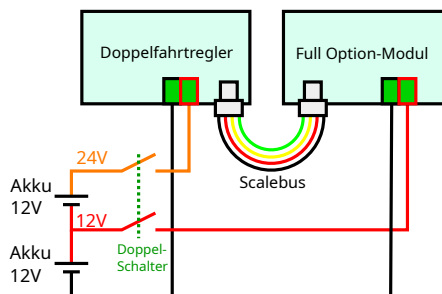


Abbildung 5 zeigt den Fall, dass verschiedene Module mit verschiedenen Spannungen betrieben werden, zum Beispiel wenn der Hauptantrieb mit 24V betrieben wird und die Nebenantriebe und Licht mit 12V. Auch hier ist es wichtig, **nur** die **Plus**-Zuleitungen zu schalten.

Abbildung 5: Anschluss der Stromversorgung zusammen mit anderen Modulen und verschiedenen Spannungen

Die Masse sollte nicht geschaltet werden, weil im Modellbau alle Module mit Verbindung zum Empfänger dessen Massesignal als Bezugspunkt für den Impuls und als Rückleiter der vom Empfänger verteilten (i.d.R. 5V) Versorgungsspannung nutzen. Würde man einzelne Module in der Massezuleitung abschalten, würde der Strom seinen Weg über den Empfänger suchen.

4.3 Eingänge

4.3.1 Servoleitungen zum Empfänger (X50 bis X57)

Die Servokabel sind beidseitig mit JR Steckern ausgeführt. Eine Seite wird in das FO-Modul gesteckt, die andere Seite wird in den Empfänger gesteckt. Abbildung 7 zeigt, wie die Servokabel in das Modul eingesteckt werden. Die Masseleitung (braun oder schwarz) ist nach unten orientiert. Da viele Empfänger heute keinen mechanischen Verpolungsschutz mehr haben, prüfen Sie bitte die Polarität sorgfältig.

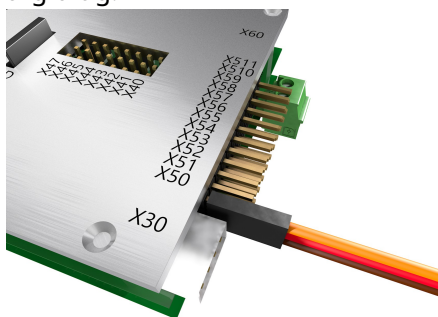


Abbildung 6: Belegung der Servokabel

Abbildung 7: Orientierung der Empfänger-Servokabel

Sollten die mitgelieferten Anschlussleitungen zu lang oder zu kurz sein, können sie einfach ausgetauscht werden.

Bitte beachten Sie beim Anschluss des Moduls an den Empfänger, dass nicht mehrere Empfängerstromversorgungen parallel geschaltet werden. Soll das Modul mit weiteren Komponenten mit BEC betrieben werden, ziehen Sie bitte die roten Leitungen aus *allen* Servokabel des Moduls heraus. Das Modul speist sich dann aus seiner eigenen BEC, der Empfänger aus der BEC der zusätzlichen Komponente.

4.3.2 SBus oder IBUS (X50)

Wird das Modul am Empfänger über den SBus oder IBus betrieben, wird dieser an X50 angeschlossen.

4.3.3 PPM (X51)

Wird das Modul an einem PPM Ausgang (Summensignal, Lehrer/Schülersignal) betrieben, wird dieser an X51 angeschlossen.

4.3.4 Multiswitch Module (X50 bis X56 und X57)

Das Modul kann die Multiswitch Protokolle der alten Graupner Nautic-Expert und Robbe Multi-Decoder auf X57 auswerten. Diese wurden bei FM Anlagen genutzt um bis zu 8 weitere Kanäle über einen RC Kanal zu übertragen.

Leider wurde diese sinnvolle Technik nicht von den Herstellern der 2,4GHz Anlagen übernommen. (Es gibt jedoch einzelne Module die für spezielle Empfänger Kanäle zusammenfassen und sie als Multiswitch Signal ausgeben)

4.3.5 Eingang für den Parkpositionssensor (X511)

Der Sensor für die Parkposition wird an (X511) angeschlossen. Unsere Suchradareinheit verwendet einen elektronischen Sensor, der mit Masse (schwarz), +5V (rot) und Signal (gelb) belegt ist wie normale Servo-leitungen.



Es kann aber auch ein mechanischer Schalter (z.B. Mikro-Reedkontakt) angeschlossen werden, dieser muss in der Parkposition schließen. Er verbindet Masse mit dem Signal .



Der Eingang darf nicht offen bleiben.

Das Modul überprüft ob ein Wechsel von offen nach geschlossen passiert, bevor es den Servo einfährt. Bleibt der Eingang offen, passiert dieser Wechsel nicht und das Servo fährt nicht ein/aus. (Es lässt sich also nicht mir einer Brücke austricksen.)

Um sie bei der Inbetriebnahme zu unterstützen, wird der Schaltzustand des Parksensors mit LED 3 angezeigt. Soll das Radar in Parkposition sein ist die LED aus, soll es ausgefahren sein, ist sie an.

Ist die LED an, schaltet der aktive Parksensordie LED aus. Ist das Radar ausgefahren und der Motor dreht sich, ist die LED ständig an und wird kurz unterbrochen. Ist die LED aus, schaltet der aktive Parksensordie LED ein. So kann die Funktion des Sensors geprüft werden.

4.4 Servoausgänge (X40 bis X47)

Die vom Modul gesteuerten Servos werden in X40 bis X47 eingesteckt. Die Richtung des Steckers ist auf Abbildung 9 zu erkennen.

Die Masseleitung (braun oder schwarz) ist zur Mitte des Moduls orientiert. Versorgt werden die Servos mit einer Spannung von 5V. Die Spannung wird mit einer eigenen BEC aus der Akkuspannung (X60) erzeugt. Diese BEC versorgt nur die Servoausgänge X40 bis X47. Für die anderen Funktionen des Moduls ist eine weitere BEC vorhanden.

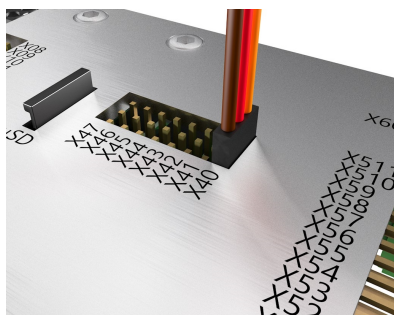
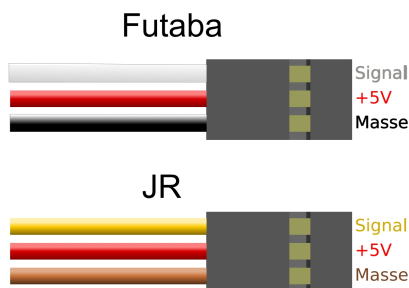


Abbildung 8: Futaba Servos haben einen Kunststoffnase, die entfernt werden muss

Abbildung 9: Orientierung der Stecker für Servoausgänge

Die zuletzt eingestellten Servopositionen werden von dem Modul gespeichert, so dass beim Einschalten keine großen Servoausschläge zu erwarten sind. Trotzdem kann es, abhängig vom verwendeten Servo, im Einschaltmoment zu einem kurzen Ruck kommen.

Achten Sie bei Verwendung von Servos darauf, dass die Servos ihre angesteuerte Endlage erreichen können. Werden sie mechanisch blockiert (z.B. durch einen Anschlag der Anlenkhebel), fließen i.d.R. Ströme zwischen 300mA und 500mA statt der üblichen ca. 40mA in der Ruheposition. Dies kann zur Erwärmung des BEC Reglers auf dem Modul führen.

4.4.1 Anschluss der Turmmotoren/-Servos

Der Motor für die Turmdrehung wird an der schwarzen Klemme X21 angeschlossen. Der Motor für die Rohrwiege wird an der schwarzen Klemme X20 angeschlossen.

Funktion	Servoausgang	Reglerausgang
Rohrwiege	X40	X20
Höhenausrichtung Folgeradar	X41	
Turmdrehung	X42	X21
Drehung Folgeradar	X43	
Ausfahren Suchradar	X44	
	X45	
	X46	

Tabelle 3: Übersicht Servoausgänge

Zusätzlich zu diesen beiden Motorausgängen steuert das Modul zwei Servoausgänge gemäß der Turmdrehung (X42) und der Rohrwiege (X40) an. Im Unterschied zu den Motorausgängen, folgen die Servoausgänge der Steuerung des Folgeradars, um eine Zielsuche mit anschließendem Beschuss zu simulieren. Die Servofunktionen sind gedämpft, so dass sich eine realistische Bewegung ergibt.

Der Steuerbereich der Turmdrehung beträgt $\pm 45^\circ$. Die Parkposition ist bei 0° . Um einen weiteren Ausschlag der Turmdrehung zu erzielen, muss ein entsprechendes Getriebe zwischen Turmservo und Turm gelegt werden.

Der Steuerbereich der Rohrwiege beträgt $\pm 80^\circ/10^\circ$. Die Parkposition ist bei 0° .

Die Servos werden über die integrierte BEC versorgt. Servos mit Robbe/Futaba oder Graupner/JR können direkt in das Modul gesteckt werden. Die Masse (schwarze bzw. braune Leitung des Servokabels) zeigt dabei zur Außenseite des Moduls.

4.4.2 Anschluss der Servos im Folgeradar

Das Servo für die Höhenausrichtung des Folgeradar wird an (X41) angeschlossen. Der Steuerbereich der Höhenausrichtung beträgt $\pm 80^\circ/10^\circ$. Die Parkposition ist bei 0° .

Das Servo für die Seitenausrichtung des Folgeradar wird an (X43) angeschlossen. Der Steuerbereich der Seitenausrichtung beträgt $\pm 45^\circ$. Die Parkposition ist bei -90° .

Die Servos werden über die integrierte BEC versorgt. Servos mit Robbe/Fu-

taba oder Graupner/JR können direkt in das Modul gesteckt werden. Die Masse (schwarze bzw. braune Leitung des Servokabels) zeigt dabei zur Außenseite des Moduls.

4.4.3 Anschluss des Servos für das Ausfahren des Suchradars

Der Servo für das Ausfahren des Suchradar wird an Klemme X44 eingesteckt.

Der Steuerbereich des Ausfahrmechanismus beträgt $\pm 45^\circ$. Die Parkposition liegt bei -45° .

Die Servos werden über die integrierte BEC versorgt. Servos mit Robbe/Futaba oder Graupner/JR können direkt in das Modul gesteckt werden. Die Masse (schwarze bzw. braune Leitung des Servokabels) zeigt dabei zur Außenseite des Moduls.

4.4.4 Anschluss der Turmmotoren und Servos

Die Motoren für Turmdrehung und Rohrwiege werden an den schwarzen, zweipoligen Steckverbindern X20 und X21 angeschlossen.

Der Turmdrehmotor wird an X21 angeschlossen.

Ein Motor für die Rohrwiege kann an X20 angeschlossen werden.

Zusätzlich zu diesen beiden Motorausgängen steuert das Modul zwei Servoausgänge gemäß der Rohrwiege (X41) und der an Turmdrehung (X42). Diese Funktion ist immer parallel zu den Motorausgängen aktiv, man kann diese Funktion beliebig kombinieren, z.B. einen Getriebemotor für die Turmdrehung und einen Servo für die Rohrwiege verwenden. Die Servofunktionen sind gedämpft, so dass sich eine realistische Bewegung ergibt. Die Servos werden über die integrierte BEC versorgt. Servos mit Robbe/Futaba oder Graupner/JR-Steckern können direkt in das Modul gesteckt werden. Die Masse (schwarze bzw. braune Leitung des Servokabels) zeigt dabei zur Außenseite des Moduls.

4.5 Motoren (X01 - X04 & X20 - X21)

Motoren werden mit schwarzen, steckbaren Schraubklemmen angeschlossen.

Die Spannung an diesen Fahrregler-Ausgängen ist so hoch wie die Versorgungsspannung des Moduls, die an X60 anliegt. Wird das Modul mit 12V

betrieben, sollten entsprechend auch die angeschlossenen Verbraucher 12V Nennspannung aufweisen.

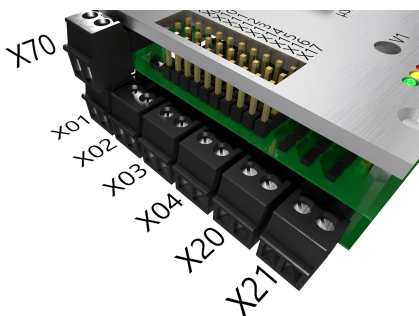


Abbildung 10: Motorsteckverbinder

4.6 Anschluss der Fahrmotoren

Die Antriebsmotoren werden an an den schwarzen, steckbaren Schraubklemmen (X01,X02) angeschlossen. Die Motoren müssen, wie im Modellbau üblich, funkentstört sein. Anderenfalls kann der Funkempfang des Empfängers gestört werden.

Die Motorausgänge sind so markiert, dass beim Anschluss des Motors an + die entsprechende Kette in Vorwärtsrichtung dreht. Beim Anschluss der Motoren gehen sie am besten wie folgt vor:

1. nehmen sie das Modell-Chassis und einen Akku zu Hand
2. bocken Sie das Chassis auf
3. klemmen sie eine Batterie direkt an den rechten Motor. Notieren sie sich, welcher Anschluss an den Pluspol der Batterie gelegt werden muss, damit die Kette in die Vorwärtsrichtung läuft. Markieren Sie ihn mit M+, den anderen Anschluss markieren sie mit M-.
4. klemmen sie eine Batterie direkt an den linken Motor. Notieren sie sich, welcher Anschluss an den Pluspol der Batterie gelegt werden muss, damit die Kette in die Vorwärtsrichtung läuft. Markieren Sie ihn mit M+,den anderen Anschluss markieren sie mit M-.
5. Klemmen sie den rechten Motor, wie gekennzeichnet, an X01 an.
6. Klemmen sie den linken Motor, wie gekennzeichnet, an X02 an.

Sollte bei dieser Vorgehensweise die Fahrtrichtung nicht stimmen, ändern sie die Servo-Reverse Einstellung am Sender. Gleiches gilt für die Lenkung.

Hinweis 1 Bitte achten Sie darauf, dass sie Lenkung und Gas nicht vertauschen. Dies führt beim Ermitteln der Fahrtrichtung der Motoren leicht zur Verwirrung.

Grund ist , dass der Regler auf der Lenkung mit der Tableturnfunktion arbeitet, das Modell bei entsprechender Polung der Motoren also auch bei vertauschten Servoanschlüssen scheinbar richtig fährt.

Hinweis 2 Bei der Softwareversion für *mechanische* Überlagerungsgetriebe (SV40E1) ist an X01 die Antriebsmotor für die Geradeausfahrt und an X02 der Lenkantrieb anzuschließen.

Mechanische Überlagerungsgetriebe mischen über ein Getriebedifferential Fahr- und Lenkbewegung. Sie sind als eine mechanische Einheit für beide Ketten aufgebaut, während Antriebe für elektronische Mischer einen Getriebemotor für die linke und die rechte Kette aufweisen.

4.7 Schaltausgänge (X08 bis X17)

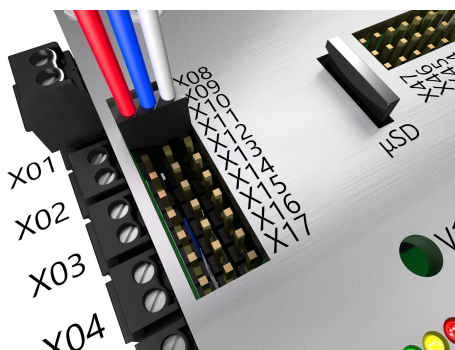


Abbildung 11: Schaltausgänge

Die Schaltausgänge werden für Licht- und einfache Motorfunktionen genutzt. Jeder Stecker hat zwei Ausgänge (im Bild blau und grau) und einen gemeinsamen Anschluss (im Bild rot).

Die Schaltausgänge **X08 und X09** schalten den Pluspol. Der linke Anschluss ist mit dem Minuspol belegt.

Die Schaltausgänge **X10 bis X17** schalten den Minuspol. Der linke Anschluss (rot) ist mit dem Pluspol belegt.

Tipp Der gemeinsame Plus von X10 bis X17 und der gemeinsame Minus ist für alle Steckplätze gleich. Um Leitungen zu sparen, reicht es aus, sie nur ein mal zu einer Verbrauchergruppe zu führen, z.B. für die Lichtfunktionen.

4.7.1 Beleuchtung, Abgasanlage und Schussmotor

Die Ausgänge schalten die Akkuspannung, daher muss der angeschlossene Verbraucher für diese Spannung geeignet sein. Wird das Modell z.B. mit einem 12 Volt Akku betrieben, sollte der Verbraucher ebenfalls für 12V Nennspannung ausgelegt sein. Bei LEDs sind entsprechende Vorwiderstände vorzusehen.

Tipp Die Lichtausgänge sind nicht kurzschlussfest. Überprüfen Sie vor Anschluss der Leuchtmittel die Stromaufnahme des Leuchtmittels mit einem Amperemeter an einer strombegrenzten Spannungsquelle. Fehlende oder falsch angebrachte Vorwiderstände und Kurzschlüsse in der Lichanlage sind die häufigste Fehlerursache.

Stecker	Linke Pfostenreihe	Mittlere Pfostenreihe	Rechte Pfostenreihe
X08	(−)	(+) frei	(+) frei
X09	(−)	(+) frei	(+) frei
X10	(+) MG LED	(−) Masse Fahrakku	(−) MG LED
X11	(+) Rundumlicht 1+2	(−) Rundumlicht 1	(−) Rundumlicht 2
X12	(+) Rundumlicht 3+4	(−) Rundumlicht 3	(−) Rundumlicht 4
X13	(+) BK / Radarmotor	(−) BK LED	(−) Radarmotor
X14	(+) Leitkreuz und Fahrlicht	(−) Fahrlicht/Rücklicht	(−) Tarnlicht/Leitkreuz
X15	(+) Bremslicht und Tarn-Bremslicht	(−) Tarn-Bremslicht	(−) Bremslicht
X16	(+) Blinker	(−) Blinker links	(−) Blinker rechts
X17	(+) Abgaserzeuger	(−) Abgaserzeuger Heizung	(−) Abgaserzeuger Motor

Tabelle 4: Belegung der Schaltausgänge X10 bis X17

Alternativ kann die Heizung des Raucherzeuger auch an X04 angeschlossen werden, dort können bis zu 5A entnommen werden.

4.7.2 LED für Schussfunktionen

An die Ausgänge für Schussfunktionen können direkt LED mit Vorwiderstand angeschlossen werden.

Die Ausgänge schalten max. 500mA gegen Akku+. Es können also auch sehr helle Hochstrom LED (HiFlux) angeschlossen werden.

4.8 Scalebus (X30)

Über den Scalebus kann das Modul ergänzt werden. Unter Anderem ist es möglich, weitere Regler über eine drahtlose Infrarotverbindung (Scalebus-Repeater) anzuschliessen.

Der Scalebus-Stecker (weißer, vierpoliger Stecker) wird in die dafür vorgesehene Buchse gesteckt, die mechanisch vor Verpolung geschützt ist.

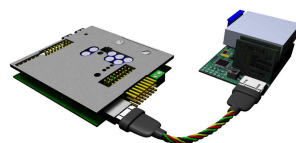


Abbildung 12:
Scalebusverbindung
zwischen einem FO-Modul und
einem Regler

4.9 Lautsprecher (X70)

Der Lautsprecher wird direkt mit der schwarzen, steckbaren Schraubklemme angeschlossen. Wir empfehlen einen 40Ohm Lautsprecher, sie können aber auch 80Ohm und 160Ohm Lautsprecher verwenden, allerdings sind diese nicht so laut. Über den Status-LED ist eine kreisrunde Öffnung unter der sich das Poti (**V1**) zur Einstellung der Lautstärke befindet. Es kann mit einem 2mm Schlitzschraubendreher verstellt werden. Wenn die Lautstärke über den Servokanal des Moduls eingestellt wird, ist dieses Poti ohne Funktion.

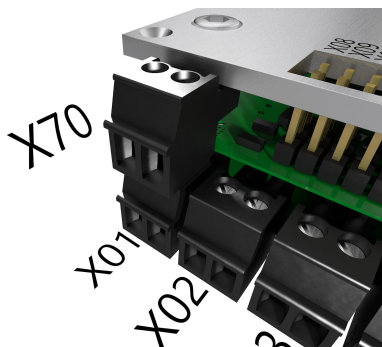


Abbildung 13: Lautsprecherstecker

Tipp 1 Der Lautsprecher sollte nicht einfach nur in das Modell gelegt werden, denn dann erfolgt ein sog. akustischer Kurzschluss. Dabei erfolgt

das gegenseitige teilweise Auslöschen der von beiden Membranseiten abgestrahlten Schallwellen. Die entstehenden Druckschwankungen sind hierbei vor und hinter der Membran zu dem gleichen Zeitpunkt fast exakt gegenphasig und heben sich zu großen Teilen auf.

Den Lautsprecher sollten Sie daher so in das Modell einbauen, dass der Schall gut aus der Vorderseite austreten kann und die Luft nicht direkt von der Vorderseite auf die Rückseite des Lautsprechers fließen kann. Ein voluminöses, geschlossenes Gehäuse erfüllt auch den Zweck und verstärkt den akustischen Gesamteindruck erheblich.

Tipp 2 Wenn Sie einen externen Verstärker an das Modul anschließen wollen, müssen Sie einen sogenannten Audioübertrager verwenden. Primärseitig wird der Lautsprecherausgang angeschlossen, sekundärseitig der Eingang des externen Verstärkers. (Die Audioendstufe des verwendet eine Vollbrücken-Gegentaktendstufe, während der Eingang eines Verstärkers Masse-bezogen ist. Daher ist zur Potentialtrennung der Übertrager notwendig).

5 Inbetriebnahme

5.1 Einschalten

1. Fahrakku anschließen
2. Sender einschalten
3. Alle Steuerhebel und Schalter auf Mittelstellung einstellen (Die zugehörige Trimmung ebenfalls)
4. Empfänger einschalten. Die LED leuchtet für ca. 1s auf.
5. Die LED auf der Platine blinkt, bis der Regler die Mittelstellung der Kanäle erfasst hat. Ist die Nullpunkterfassung nicht möglich, so leuchtet die LED nicht auf. Eine erneute Bestimmung des Nullpunktes erfolgt erst nach Ein-/Ausschalten des Empfängers.

6. Wenn die LED dauernd leuchtet, ist das Fahrzeug fahrbereit

Diese automatische Kalibrierung erfolgt in dieser Weise bei **jeder** Einschaltung. D.h., die beim Einschalten erkannte Position wird als Neutralposition gespeichert. Dies gilt für alle Kanäle.

Bei der Kalibrierung können die optionalen Kanäle fehlen. Dann geht das Modul davon aus, dass diese nicht genutzt werden. Nachträgliches Einstecken der optionalen Kanäle funktioniert nicht. Damit sie erkannt werden, muss das Modul erneut kalibrieren, indem man die Versorgungsspannung unterbricht.

Wenn einer der (nicht optionalen) Kanäle fehlt, wird die Kalibrierung nicht beendet und das Modul blinkt ständig.

5.2 Betriebsmodi

Die LED 3 auf dem Modul zeigt den gewählten Modus an. Die LED zeigt kurze Blitze, gefolgt von einer langen Pause.

1 Blitz Steuermodus 1

2 Blitze Steuermodus 2

3 Blitze Steuermodus 3

4 Blitze Parkmodus

5 Blitze Modell umgeschaltet (passiv)

5.3 Modul anpassen und aktualisieren

Zum Anpassen und Aktualisieren von Sound, Software oder Parametern kann eine μ SD verwendet werden. Die μ SD wird nur zum Ändern benötigt, das Modul speichert die Informationen in einem lokalen Speicher nochmal ab.

Sie können die μ SD auch im Modul belassen, nur verlängert sich dadurch der Startvorgang, weil dann jedes mal geprüft wird ob eine geänderte Software vorliegt.

Schalten Sie zum Wechsel der μ SD Karte das Modul **immer** aus.

Legen Sie sich Kopien der μ SD auf Ihrer lokalen Festplatte an bevor sie Änderungen vornehmen, so können Sie sicher sein das Modul im Notfall wieder mit einem funktionsfähigen Stand zurückversetzten zu können.

Weil das Modul voreingestellt geliefert wird, ist im Lieferumfang keine μ SD enthalten.

5.3.1 Sound ändern

Das Modul wird bereits mit einem Sound ausgeliefert.

Wenn sie den Sound ändern wollen, benötigen Sie die FMC Software und eine μ SD Karte. Die FMC Software schreibt die Sounddatei auf die μ SD Karte. Wenn sie die μ SD in das Modul stecken werden die Sounddaten in den internen Speicher des Moduls kopiert, dieser Vorgang wird durch die Gelbe und grüne LED angezeigt. Der Vorgang dauert ca. 30 Sekunden. Danach können Sie die μ SD Karte entfernen.

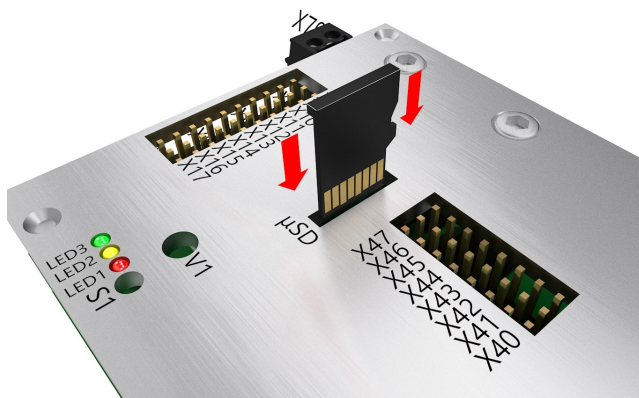


Abbildung 14: Position der μ SD Karte

5.3.2 Software ändern

Um ein Update oder eine andere Modellart (Kampfpanzer, Bergepanzer, Schützenpanzer) einzuspielen, müssen zwei Dateien auf die μ SD kopiert werden.

Das Config-Datei "sgsstart.cfg" beinhaltet den Namen der Datei mit der eigentlichen Software, die geladen werden soll. Die Config-Datei kann mit einem Texteditor geändert werden. Die Datei mit der eigentlichen Software muss ebenfalls auf der μ SD liegen. Diese Datei darf nicht geändert werden. Sie ist AES verschlüsselt und CRC gesichert.

Nach dem Start prüft das FO Modul ob die Karte steckt und die Software geladen werden darf und sich von der bereits vorhandenen unterscheidet. Diese Software nennt sich Bootloader. Tritt beim Booten ein Fehler auf, zeigt das der Bootloader dies durch Blitzen aller drei LED an.

2 Blitze	Config File nicht gefunden	Startet geladenes Image (wenn vorhanden)
3 Blitze	Kein Programm im Speicher	Endlosschleife
4 Blitze	Programmdatei nicht gefunden	Startet geladenes Image (wenn vorhanden)
5 Blitze	Programmdatei nicht für dieses Modul	Startet geladenes Image (wenn vorhanden)
6 Blitze	Programmdatei defekt	Startet geladenes Image (wenn vorhanden)

Tabelle 5: Bootloader Fehlercodes

5.3.3 Parameter ändern

Die Config-Datei "yyyparam.cfg" beinhaltet Parameter des Moduls. "yyy" steht dabei für den Modultyp. Die Config-Datei kann mit einem Texteditor geändert werden.

Alle Module haben die folgenden Parameter,

- Nutzung der Fahrregler für Großmodelle oder Standardmodelle
- Parameter des Raucherzeugers

- Parameter des Antriebs
- Modi der Modellumschaltung

Zudem gibt es modulspezifische Parameter, wie z.B. Anzahl und Position von Stufen eines Schaltgetriebes.

5.4 Häufige Fragen

5.4.1 Sicherungen

Das Modul hat Sicherungen für die Servoausgänge, die Lichtausgänge, die Audioendstufe und die Motoren.

Die Sicherungen für die Servoausgänge, die Lichtausgänge und die Audioendstufe lassen sich nur durch Abnehmen der Aluminiumabdeckung erreichen.

Die Sicherungen für die Antriebe sind auf der Unterseite des Moduls zu erreichen. Die bei der Fertigung montierten Sicherungen sind nicht ohne Demontage erreichbar, aber auf der Rückseite der Platine sind alternative Pads(Kontaktflächen), auf die Ersatzsicherungen gelötet werden können. Man kann die Sicherungen prüfen, indem man die Kontaktflächen mit einer Nadel kontaktiert. Es müssen weniger als 0.5 Ohm zu messen sein.

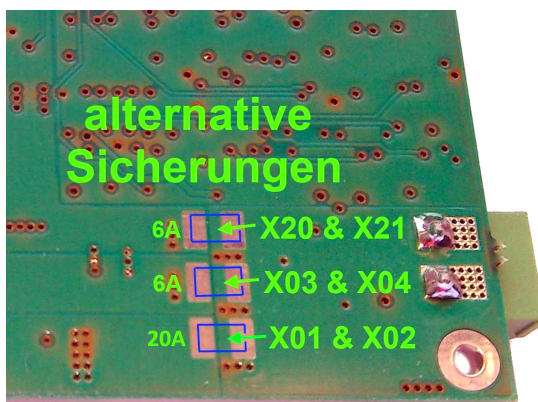


Abbildung 15: Lage der Sicherungen für die Motoren

5.4.2 Die Schaltfunktionen funktionieren nicht / nicht vollständig

Es ist wichtig, dass bei jedem Einschalten der Moduls der entsprechende Schalter in Mittelstellung steht.

6 Praxistipps

6.1 Neutralstellung

Das Modul erkennt bestimmte Modi dadurch, dass die Neutralstellung des Steuerknüppels verlassen wird. Bei rastenden Steuerknüppeln (oft für das Gas verwendet) oder Poti-Kanälen ist das eindeutige Rückstellen in den Neutralbereich nicht immer gegeben und das Modul springt zwischen zwei Modi hin und her. Das kann u.U. unterschiedliche Sounds zur Folge haben. Wir empfehlen daher den Modus-Kanal mit

- einem Kippschalter
- einem selbstrückstellenden Steuerknüppel oder
- Potis mit mechanischer Rastung der Neutralstellung zu verwenden

6.2 Failsafe Empfänger

Das Modul lernt bei jedem Einschalten die Neutralposition der Kanäle, sobald Signale vom Empfänger geliefert werden.

Wenn Sie einen Failsafe-Empfänger verwenden, stellen sie ihn bitte so ein, dass die im Fehlerfall gelieferten Signale die gleichen sind, wie in der Neutralstellung des Senders. Bestenfalls schalten sie die Failsafe-Funktion ganz aus. Anderenfalls lernt das Modul beim Einschalten die falschen Neutralpositionen.

6.3 Provisorische Verbindungsmethoden

Provisorische Verbindungen können hohe Kontaktwiderstände hervorrufen, die insbesondere beim Akkuanschluss zu Problemen führen können. Unisolierte Leitungen können Kurzschlüsse verursachen. Löten oder schrauben Sie alle elektrischen Verbindungen. Isolieren sie Verbindungen mit Schrumpfschlauch oder Isolierband.

6.4 Arbeiten an der Verkabelung

Schnell ist ein Stecker falsch gesteckt, oder es fließen die Masseströme über die Servomasseleitungen zurück in den Akku, wenn mehrer Antriebs-

regler im Modell sind. Schalten sie daher **immer** das Modell ab, wenn sie Änderungen an der Verkabelung durchführen.

6.5 Rundumlichtverdrahtung

Das Modul steuert ein Rundumlicht mit vier Lampen. Wenn das Rundumlicht aktiv ist, werden die Ausgänge automatisch nacheinander geschaltet. Es ist also keine zusätzliche Elektronik notwendig. Es sind jeweils zwei Lampen an X11 und X12 angeschlossen.

Beachten Sie, dass die Lampenausgänge die Akkuspannung schalten. Wenn das Modul mit 12V versorgt wird, müssen auch die Lampen für 12V ausgelegt sein. 6V Lampen können über Vorwiderstände, oder 5,6V Zenerdioden an 12V betrieben werden.

Wenn Sie ein elektronisches Rundumlicht anschliessen wollen, müssen sie die vier Minus Ausgänge verbinden und als Minus für das RKL verwenden.

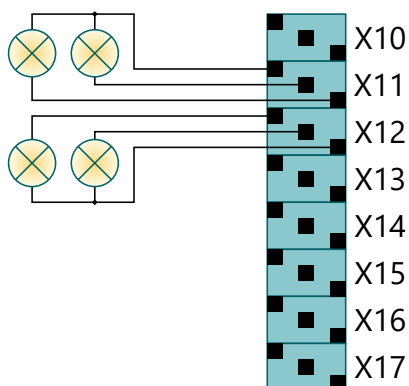


Abbildung 16: Rundumlichtverdrahtung

6.6 Anschluss von LEDs

Verwenden Sie beim Anschluss von LEDs geeignete Vorwiderstände. In den folgenden Seiten werden Rechenbeispiele zur Widerstandsdimensionierung angegeben.

Wichtig Schalten Sie *niemals* LEDs ohne Vorwiderstände an das Modul! Sie werden zwar auch ohne Vorwiderstand einen Leuchteffekt wahrnehmen, hierbei handelt es sich aber um ein thermisches Glühen bei sehr großen Strömen. Dies zerstört sowohl die LED als auch den Ausgang des Moduls.

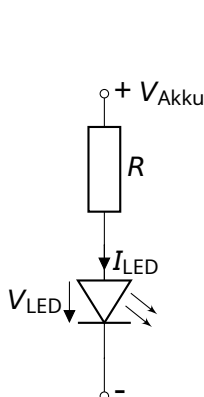


Abbildung 17: Vorwiderstand einer LED

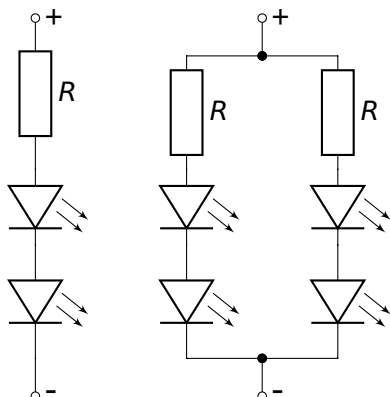


Abbildung 18: Vorwiderstand mehrerer LEDs

Eine LED (Abbildung 17)

$$\text{Vorwiderstand} = \frac{\text{Akkuspannung } (V_{\text{Akku}}) - \text{Diodenspannung } (V_{\text{LED}})}{\text{Diodenstrom } (I_{\text{LED}})}$$

Beispiel für rote LED und 7,2V Akku:

$$\begin{aligned} R &= \frac{7,2\text{V} - 1,2\text{V}}{0,02\text{A}} \\ &= 300\Omega \end{aligned}$$

Mehrfache LEDs (Abbildung 18)

$$\text{Vorwiderstand} = \frac{\text{Akkuspannung} - (\text{Diodenspannung} \times \text{Anzahl LEDs})}{\text{Diodenstrom}}$$

Beispiel für zwei rote LEDs und 7,2V Akku:

$$\begin{aligned} R &= \frac{7,2V - 1,2V \times 2}{0,02A} \\ &= 240\Omega \end{aligned}$$

Die Summe der Diodenspannungen sollte mindestens 2V unter der Akkuspaltung liegen. Sollten sie mehr LEDs benötigen, schalten sie einfach einen zweiten Strang parallel (siehe Abbildung 18 rechts).

7 Begriffsverzeichnis

BEC Battery Eliminator Circuit

Dies ist eine Schaltung die die Spannungsversorgung des Empfängers und der Servos durch separate eine Batterie unnötig macht, indem sie die Spannung dieser Batterie aus dem Fahrakku erzeugt.

LED Light Emitting Diode

Halbleiter Lichtquelle, die deutlich weniger Strom braucht als eine Glühbirne. Schaltungstechnisch ist sie etwas schwieriger anwendbar, da sie eine Polarität und einen engen Arbeitspunkt hat.

Scalebus Der Scalebus ist eine Entwicklung der Firma **SGS electronic**, um Regler und Komponenten zur Realisierung komplexer Funktionsmodelle zu verbinden.

SBus Der SBus ist von der Firma **Futaba** eingeführt worden um die Verkabelung zwischen Empfänger und Servos/Reglern zu vereinfachen. Insbesondere bei Modellen mit vielen Reglern ist das sinnvoll.

RKL RundumKennLeuchte.

Abkürzung	Bedeutung	Erläuterung
Kk	Kreuzknüppel	Kreuzknüppel nicht selbstzentrierend
KkS	Kreuzknüppel Selbstzentrierend	Automatisch in die Mittelstellung zurückkehrender Kreuzknüppel
DStT	DreiStufenTaster	selbstrückstellender Taster mit drei Stufen und Mittelstellung.
DStS	DreiStufenSchalter	Schalter mit drei Stufen
Pot	Potentiometer	Linearschieber oder Drehpotentiometer
PotM	Potentiometer mit Mittelstellung	Linearschieber oder Drehpotentiometer mit Rastung in der Mittelstellung

Tabelle 6: Erklärung der Abkürzungen für Bedienelemente

8 Technische Daten

Nenn-Motorstrom X01 und X02	10 Ampere pro Motor
Nenn-Motorstrom X03, X04, X20 und X21	3 Ampere pro Motor
Nenn-Ausgangstrom Schaltfunktionen	0,4 Ampere pro Kanal
Nennleistung Audioverstärker	8W/7V; 14W/12V
Versorgungsspannung	7,2V bis 16V (entspricht 12V Bleiakku / max 7 Blei-Gel Zellen in Reihe / max 12 NiCd/NiMh Zellen / max 4S Lipo)
Zulässiger BEC Strom Servoausgänge	1000mA
Zulässiger BEC Strom Empfänger	800mA
PWM Frequenz	16kHz
Typische maximale Verlustleistung	5 Watt
Typischer Spannungsabfall in der Endstufe	0,3 Volt
Maximale Betriebstemperatur	75°C
Abmessungen (ohne Steckverbinder)	65x75x34mm

9 Hinweise

9.1 Haftung und Gewährleistung

Das Gerät wurde nach der Herstellung einer sorgfältigen Überprüfung unterzogen. Es ist nur für den bestimmungsgemäßen Gebrauch im nicht gewerblichen Bereich gedacht. Wir übernehmen keine Haftung für Schäden oder Folgeschäden im Zusammenhang mit diesem Produkt. Wir übernehmen keine Gewährleistungen für Schäden, die durch Modifizierung der Schaltung, mechanische Veränderung, nicht beachten der Anschluss- und Anbauanleitung, Anschluss an eine falsche Spannung oder Stromart, Falschpolung der Baugruppe, Fehlbedienung, fahrlässige Behandlung oder Missbrauch, Veränderung oder Reparaturversuch entstanden sind. Elektronische Komponenten für den RC Modellbau sind nicht für den Transport von Menschen und Lebewesen konstruiert. An derlei Komponenten werden besondere Anforderungen an Zuverlässigkeit, Störfestigkeit, Redundanz und Verhalten im Fehlerfall gestellt, die RC-Elektronik generell nicht erfüllen muss.

Das Gerät muss vor Verschmutzung und Nässe geschützt werden. Sollten Sie das Gerät verändern (hierzu zählt z.B. auch der Einbau in ein Gehäuse oder Modell) und weitergeben, sind Sie Hersteller im Sinne des Gesetzes, und damit verpflichtet die Gebrauchsanweisung mit diesem Haftungsausschluss mit dem Gerät mitzuliefern.

9.2 Warnhinweis

Wegen Erstickungsgefahr durch verschluckbare Kleinteile ist dieses Produkt nicht geeignet für Kinder unter 6 Jahre.

9.3 Umweltschutz

Bei defekten Geräten ist in vielen Fällen eine Reparatur möglich. Sprechen Sie uns an.

Sollten Sie sich doch für eine Entsorgung entscheiden, leisten Sie einen Beitrag zum Umweltschutz wenn Sie das Gerät durch Abgabe bei einer kommunalen Sammelstelle dem Recycling zuführen. Elektronische Geräte

gehören nicht in den Hausmüll.

9.4 Kontakt

Postanschrift

SGS electronic
Zeppelinstraße 36
47638 Straelen
Deutschland

Web www.sgs-electronic.de
Email info@sgs-electronic.de

Ust-IdNr.: DE 249033623
WEEE-Reg.-Nr.: DE 90290947

9.5 Dokumentation

Dieses Dokument wurde am 28.02.2022, 14:52:00 MEZ erzeugt.
Wir behalten uns das Recht vor, Aktualisierungen, Änderungen oder Ergänzungen an den bereitgestellten Informationen und Daten vorzunehmen.
Es gilt die Dokumentation, die Ihrem Produkt beiliegt.
Bitte beachten Sie, dass später per Download bezogene Dokumente unter Umständen nicht dem Stand Ihres Moduls entsprechen.





