

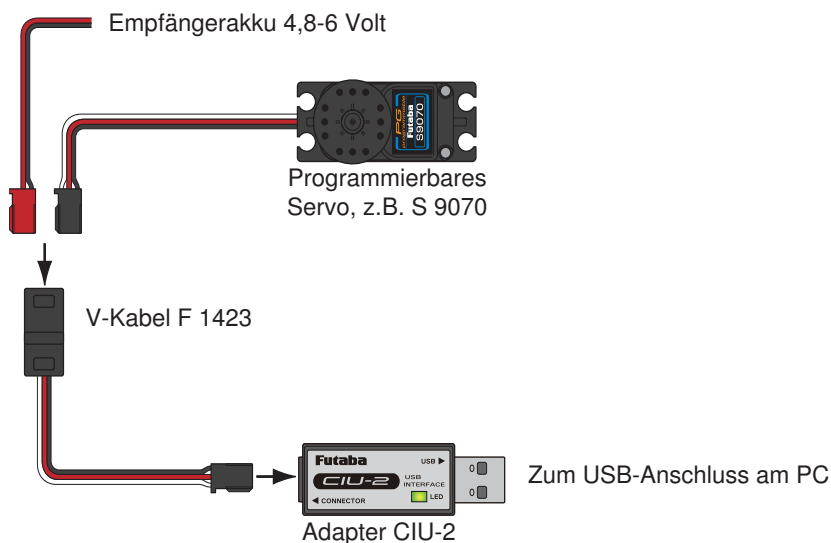
Bedienungsanleitung für die PC-Software der programmierbaren Servos

1. Installation der Treiber für den USB-Adapter CIU-2

- Sofern die Treiber für den USB-Adapter CIU-2 schon für ein anders Programm (Programmierbare Kreisel oder Regler schon installiert wurde, kann dieses Kapitel übersprungen werden.
- Die Einstellsoftware benötigt zum Anschluss an den PC, den USB-Adapter CIU-2. Vor der Inbetriebnahme der Software sind zuerst die beiden Treiber zu installieren.
- Zur Installation der Treiber die Datei „Treiberinstallation-Deutsch.pdf“ öffnen und den Anweisungen folgen.
- Die Software arbeitet im nativen USB-Modus, eine COM-Port Auswahl ist nicht erforderlich.

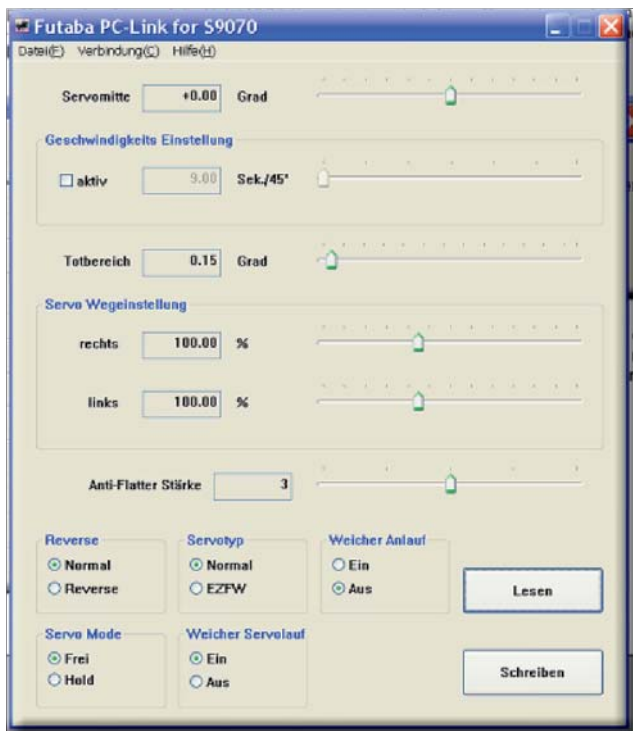
2. Anschluss

- USB-Adapter CIU-2 an einen freien USB-Anschluss am PC anschließen. Wenn der Treiber korrekt installiert ist leuchtet die LED am Adapter CIU-2 grün.
- Mittels dem einem Servo-V-Kabel (No. F1423) Servo und 4,8 - 6 Volt Empfängerakku mit dem USB-Adapter CIU-2 verbinden.

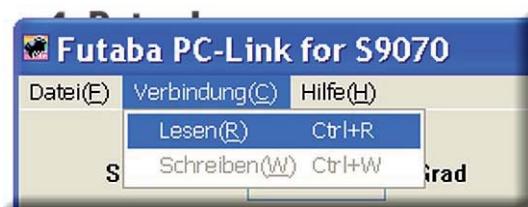


3. Installation

- Diese Software besitzt keinen Installer. Zip-Datei entpacken und die Datei PCLink.exe in einem beliebigen Verzeichnis auf dem PC speichern. Durch Doppelklick auf die exe-Datei wird das Programm gestartet. Stellen Sie ggf. eine Verknüpfung zum Desktop her.
- Nach dem Start der Software erscheint folgendes Fenster.



Erscheint diese Fehlermeldung dann ist entweder der USB-Adapter CIU-2 oder der Akku nicht angeschlossen, oder die Treiber sind noch nicht installiert



4. Daten Lesen

Drücken Sie die Taste „Lesen“ um eine Verbindung mit dem Servo herzustellen und dessen Daten auszulesen.



Erscheint diese Fehlermeldung, so ist das Lesen fehlgeschlagen. Fenster schließen, erneut den Adapter CIU-2 anschließen und Software neu starten.



5. Daten Schreiben

Drücken Sie die Taste „Schreiben“ um eine Verbindung mit dem Servo herzustellen und die Daten in das Servo zu schreiben.



Erscheint diese Fehlermeldung, so ist das Schreiben fehlgeschlagen. Fenster schließen, erneut den Adapter CIU-2 anschließen und Software neu starten.

6. Daten auf PC Speichern

Um die eingelesenen Daten zu speichern wählen Sie im Menü Datei den Befehl „Speichern als“ aus und vergeben einen Dateinamen.



7. Gespeicherte PC-Daten lesen

Um gespeicherte Daten vom PC einzulesen wählen Sie im Menü Datei den Befehl „Öffnen“.

8. Gespeicherte PC-Daten in das Servo zu schreiben

Zum Schreiben der auf den Bildschirm angezeigten Daten in das Servo drücken Sie die Taste Schreiben.

9. Im Menü Datei findet sich auch der Befehl „Standardwerte.“

Dieser setzt alle Einstellungen auf die werkseitig vorgegebenen Standardwerte zurück. Bestätigen Sie die Sicherheitsabfrage.



10. Beschreibung der Einstellungen

Mittels Verstellung des zugeordneten Schiebers lassen sich die numerischen Werte verstellen.

10.1 Servomitte

Verschiebt die Servomittelstellung um +/- 30 Grad.
Standardwert : 0°

10.2 Geschwindigkeitseinstellung

Zunächst die Funktion durch Anklicken des Kästchens „aktiv“ aktivieren. Danach gewünschten Verzögerungswert einstellen. Einstellbereich 0,07 bis 9 Sekunden / 45° Servoweg. Standardwert: Deaktiviert

10.3 Totbereich

Legt den Bereich fest, in welchem das Servo beim „stoppen“ aufhört sich zu bewegen. Je kleiner der Wert um so kleiner der Bereich.

Hinweis:

Ein zu kleiner „Stoppbereich“ kann dazu führen, dass das Servo ständig arbeitet und vorzeitig verschleißt.
Standardeinstellung: 0,03° bis 3,98°

10.4 Servoweg Einstellung

Getrennte Servowegeinstellung für links und rechts. Einstellbereich -55% bis 172 %. Das entspricht einem Servoweg von ca. 25° bis ca. 70°, je Seite.
Standardeinstellung: 100%

10.5 Anti-Flutter Stärke

Besonders bei der Ansteuerung von großen Rudern bei Flugmodellen kann durch die Massenträgheit ein Aufschwingen (flattern) erfolgen. Durch Veränderung dieser Parameter kann der Effekt reduziert oder unterdrückt werden. Stufe 5 unterdrückt den Effekt am meisten
Standardeinstellung: 3



10.6 Reverse

Legt die Laufrichtung des Servos fest.
Standardeinstellung: Normal

10.7 Servotyp

Hier wird die Einstellung für ein „Normales“ oder ein „Einziehfahrwerksservo“ gewählt. In der Stellung „EZFW“ wird automatisch 30 Sekunden nach Erreichen der Stopposition der Totbereich erweitert (siehe auch 10.3), dies reduziert den Stromverbrauch in der zu haltenden Position. Erfolgt ein Signal zur Ansteuerung, so schaltet das Servo wieder auf Normalmodus um und nimmt die neue Position ein.
Standardeinstellung: Normal

10.8 Weicher Anlauf

Die erste Servobewegung aus der Stopposition nachdem Erhalt eines Steuerbefehls wird mit dieser Funktion weicher (langsamer) ausgeführt.
Standardeinstellung: Aus

10.9 Servo Mode

In der Einstellung „Hold“ behält das Servo bei Verlust des Sende-Signals die letzte gültige Position, unter Kraft, bei.
Insbesondere für AM und FM-Empfänger interessant um die Holdfunktion über das Servo zu erwirken.
In der Einstellung „Frei“ wird es „kraftlos“ und kann von den Rudern aus der Position gezogen werden.
Standardeinstellung: Frei.

10.10 Weicher Servolauf

Mit dieser Funktion wird der Servolauf in Abhängigkeit der Größe der Signalländerung „weicher“ also leicht verzögert gestaltet. Ist eine superschnelle Servoaktion erforderlich, kann diese Funktion abgeschaltet werden.
Standardeinstellung: Ein.