

Anleitung zur Software DITEX-Manager



Mit dieser Anleitung zeigen wir Ihnen wie die Software DITEX-Manager bei der individuellen Servoprogrammierung anzuwenden ist. Die Software können Sie unter www.Ditex-Servo.com downloaden. Weitere Informationen finden Sie unter www.Ditex-Servo.com, Hacker-Motor.com oder in unserem YouTube-Videokanal.

Um ein Ditex-Servo zu programmieren installieren Sie zuerst die Software. Zur Programmierung des Servos wird das USB Interface (Artikelnummer 87201006) benötigt.

Öffnen Sie die Software und schließen Sie das Interface per USB an Ihrem Computer an. Die LED des Interface leuchtet bei erfolgreicher Verbindung grün. Danach können stecken Sie das Servo an das Interface an und das Einstellmenü der Software öffnet sich automatisch. Das Servo bestätigt dies mit einer Tonfolge.



Wenn Sie das „Fragezeichen“ oben links anklicken öffnet sich das Hauptmenü der Software. Hier können einige Grundeinstellungen der Software verändert werden.



Hier können Sie die gewünschte Sprache einstellen

Im Soundmenü kann der Ton der Software verändert oder abgeschaltet werden

Das Design der Software kann hier den eigenen Vorlieben gewählt werden

Hier können Sie das Update auf das aktuell angeschlossene Servo aufspielen.

Bei betätigen dieser Schaltfläche wird der Manager wieder in den Ursprungszustand versetzt.

Allgemeine Informationen

Alle Veränderungen die Sie über die Software am Servo vornehmen müssen über das Icon

PROGRAMMIEREN bestätigt werden, um die Einstellungen zu speichern!

SETUP



Einstellen der Servo-Mittenposition.

Maximale Wegeinstellung A

Maximale Wegeinstellung B

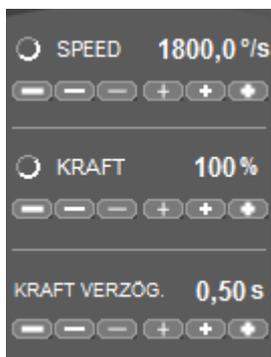
max. Limit des Ausschlages Weg A

max. Limit des Ausschlages Weg B



Umkehr der Servo-Drehrichtung

Der Modus „Digital (Highspeed)“ ist für spezielle Anwendungen, die eine höhere Ansteuerfrequenz benötigen (z.B. bestimmte Kreiselssysteme). Bei allen anderen Anwendungen kommt der „Digital“ Modus zum Einsatz.



Einstellung der Servo-Geschwindigkeit

Möglichkeit der Reduzierung der maximalen Servo-Kraft

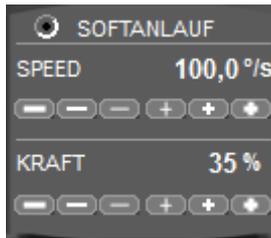
Das Servo fährt für die eingestellte Zeit nicht mit voller Kraft an, dies ermöglicht ein feinfühligeres Steuern um die Nulllage.



Hier können Sie wählen, wie sich das Servo bei Wegfall der Servoimpulse vom Empfänger verhalten soll. Dieser Modus wird nur bei einer Unterbrechung des Signalkabels aktiv oder wenn der Empfänger bei aktiven Fail-Safe keine Servoimpulse mehr ausgibt).

Geschwindigkeit in der das Servo die angegebene Fail-Safe Position anfährt.

Position, welche das Servo im Falle eines Signalverlustes anfahren soll.



Verhindert ein schlagartiges Anlaufen der Servos beim Einschalten des Modells. Die Servos fahren ihre Nullposition mit eingestellter Geschwindigkeit und Kraft an. Wir empfehlen den Softanlauf aktiv zu lassen, dieser schont Servo, Gestänge und Modell.



Hier wird Ihnen die aktuelle Position des Servos in Grad angezeigt.



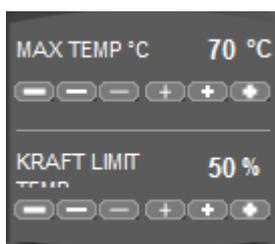
Dies ist ein Servotester mit dem Sie das Servo bewegen können. Dient auch zur Kontrolle der vorgenommenen Wegeinstellungen.



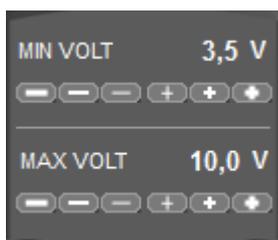
Dies ist ein spezielles Feature zur Einstellung des Mittelpunkts. Wenn Sie das Servo mit dem Gestänge und dem Ruder Verbunden haben, betätigen Sie das Icon „LÖSEN“. Sie können nun das Ruder per Hand in Neutralstellung bringen. Danach betätigen Sie das Icon „ÜBERNEHMEN“ und das Servo speichert die aktuelle Stellung als neue Neutralstellung.

Wenn Sie das Icon „NEUTRALPOS.“ betätigen fährt das Servo immer die eingestellte Mittelstellung an.

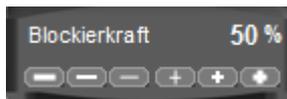
SICHERHEIT



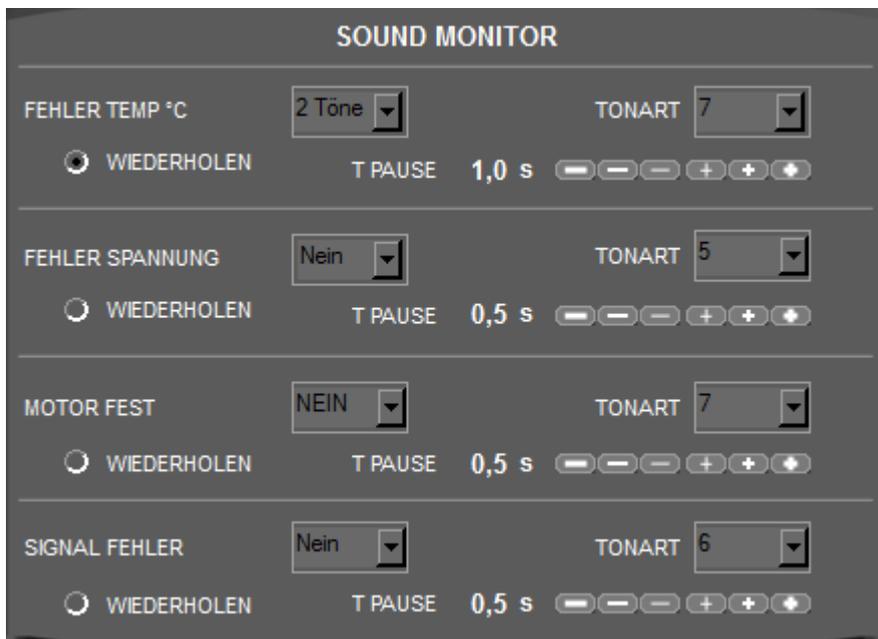
Hier wird die maximale interne Servotemperatur eingestellt, bei der das Servo eine akustische Warnung ausgibt und das Kraftlimit in Kraft gesetzt wird. Dies ist ein Sicherheitsfeature um das Servo vor Überhitzung durch z.B. Schwergängigkeit/Blockade einer Anlenkung zu schützen. Wir empfehlen diese Werte nur im Einzelfall oder bei speziellen Anwendungen zu verändern.



Bei unterschreiten oder überschreiten der eingestellten Spannungen wird Sie das Servo akustisch warnen, wenn Sie diese Funktion im Soundmonitor aktivieren.

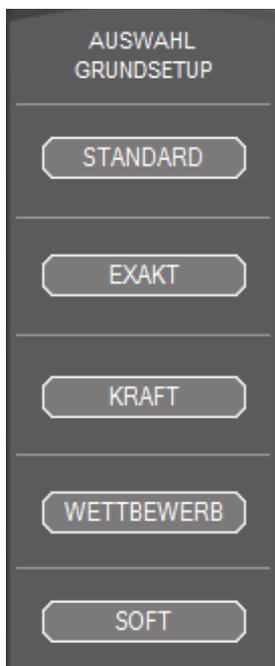


Im Falle einer Blockade des Servos reduziert sich die abgegebene Kraft auf den eingestellten Wert. Dies verhindert eine Zerstörung der Elektronik oder des Motors durch Überhitzung.



Hier können Sie einstellen welche Warnungen das Servo akustisch per Tonfolge ausgeben soll. Am besten sollten für die einzelnen Warnungen verschiedene Tonarten gewählt werden um diese später unterscheiden zu können. Wir empfehlen die Warnung „Fehler Temp“ immer aktiv zu lassen.

ERWEITERT



Hier gibt es verschiedene Optionen um das Servo in seinen Grundeigenschaften zu verändern.

Den Wert „**Standard**“ empfehlen wir grundsätzlich für alle Anwendungen.

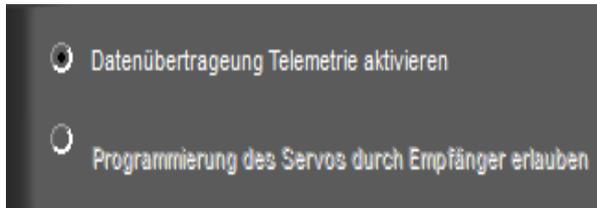
Wenn Sie „**Exakt**“ wählen wird die Auflösung um den Mittelbereich noch feinfühlig. Diese Einstellung setzt absolut spielfreie Anlenkungen voraus.

Im „**Kraft**“ Modus wird das Servo im Mittenbereich deutlich härter gegen auf das Servo eintretende Kräfte arbeiten.

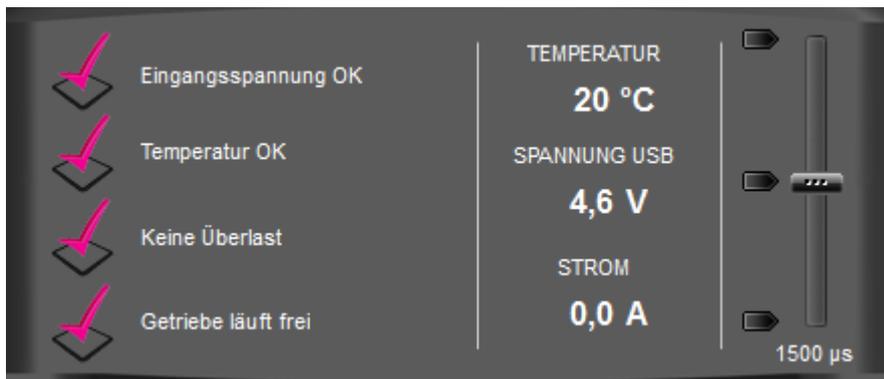
Die „**Wettbewerbs**“ Einstellung ist ein Mix aus „Exakt“ und „Kraftmodus“. Auch hier empfehlen wir absolut spielfreie Gestänge.

Im „**Soft**“ Modus läuft das Servo sehr ruhig und gleichmäßig über den ganzen Weg. Perfekt für mechanische Einziehfahrwerke oder Sonderanwendungen.

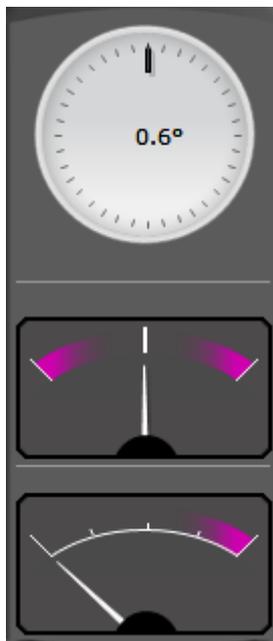
TELEMETRY



Hier kann die Telemetriefunktion des Servos abgeschaltet werden, wenn diese nicht benötigt wird. In Vorbereitung ist eine Programmierung des Servos über den JETI-Sender. Diese Funktion wird später über ein Softwareupdate freigeschaltet.



In dieser Box befindet sich noch einmal ein Servotester. Des Weiteren werden Ihnen hier der aktuelle Status und die Werte (Temp., Spannung und Strom) zu Ihrer Information angezeigt.



Anzeige der aktuellen Position des Servos in Grad zur Kontrolle.

Grafische Darstellung der Eingangsspannung

Grafische Darstellung der aktuellen Stromaufnahme

INFO

SERIENNUMMER	0015 035984 3	PRODUKTIONSdatum	16.01.2016
SERVO	TD STL 2211	ZEIT UNTER SPANNUNG	7h 40m 44s
		LAUFZEIT	0h 4m 23s

Allgemeine Informationen über das angeschlossene Servo

SERVONAME	TD2211S	NAME ÄNDERN
-----------	---------	-------------

Hier können Sie dem Servo einen eigenen Namen geben. Zum Beispiel „Querruder 2“. Dies ist für die Telemetrie-Übertragung wichtig, so können Sie die einzelnen Daten/Telemetriedaten einfacher dem entsprechenden Servo zuordnen.

Rücksetzen auf Lieferzustand	GRUNDEINSTELLUNG LADEN
------------------------------	------------------------

Zurücksetzen in den Auslieferungszustand.

!!! Achtung: Alle Einstellungen, die Sie am Servo vorgenommen haben, gehen verloren!!!

DITEX MANAGER VERSION	1.30	AUF UPDATE ÜBERPRÜFEN
SOFTWARE VERSION	1.15	

Anzeige der aktuellen Softwarestände und die Möglichkeit den DITEX-Manager auf eine aktuellere Version hin zu überprüfen.

ÖFFNEN	LESEN	PROGRAMMIEREN	SPEICHERN	V 1.30
--------	-------	---------------	-----------	--------

ÖFFNEN: Bereits auf ihrem PC abgespeicherte Servo-Daten können in das angeschlossene Servo übertragen werden. Dies ist zum Beispiel bei mechanisch gekoppelten Seitenruderservos von Vorteil. Man braucht nur ein Servo zu programmieren und diese Einstellungen unter „SPEICHERN“ in einem Ordner auf den PC zu hinterlegen. Diese Einstellung kann dann in alle weiteren gekoppelten Servos übertragen werden.

LESEN: Daten aus dem Servo werden ausgelesen.

PROGRAMMIEREN: Speichert alle eingestellten Werte in das Servo.

SPEICHERN: Hier können die eingestellten Werte des Servos auf dem PC gespeichert werden und später über „ÖFFNEN“ in ein Servo gleichen Typs übertragen werden.

Das Hacker-Team wünscht Ihnen viel Spaß und schöne Flüge.

Haftungsausschluss

Da uns sowohl eine Kontrolle der Handhabung, die Einhaltung der Montage- und Betriebshinweise, sowie der Einsatz des Produktes und dessen Wartung nicht möglich ist, kann von der Fa. Hacker Motor GmbH keinerlei Haftung für Verluste, Schäden oder Kosten gewährt werden.

Jeglicher Anspruch auf Schadensersatz, der sich durch den Betrieb, den Ausfall bzw. Fehlfunktionen ergeben kann, oder in irgendeiner Weise damit zusammenhängt wird abgelehnt.

Für Personenschäden, Sachschäden und deren Folgen, die aus unserer Lieferung oder Arbeit entstehen übernehmen wir keine Haftung. Soweit gesetzlich zugelassen wird die Verpflichtung zur Schadensersatzleistung, aus welchen Rechtsgründen auch immer, auf den Rechnungswert unseres an dem Ereignis unmittelbar betroffenen Produkts begrenzt. Dies gilt nicht, soweit wir nach zwingenden gesetzlichen Vorschriften oder grober Fahrlässigkeit unbeschränkt haften müssen.

Kontaktinformationen

Hacker Motor GmbH

Geschäftsführer: Rainer Hacker

Sitz der Gesellschaft: Schinderstraß 32, 84030 Ergolding, Deutschland

Tel. +49-871-953628-0

Fax +49-871-953628-29

www.ditex-servo.com

www.hacker-motor.com

info@hacker-motor.com

Registergericht: Amtsgericht Landshut HRB 8052

WEEE-Reg.-Nr. DE 55352581

Technische Änderungen behalten wir uns vor, für Druckfehler wird keine Haftung übernommen.

Version vom 14.04.2016 | Anleitung_DITEX_Manger_14042016.pdf