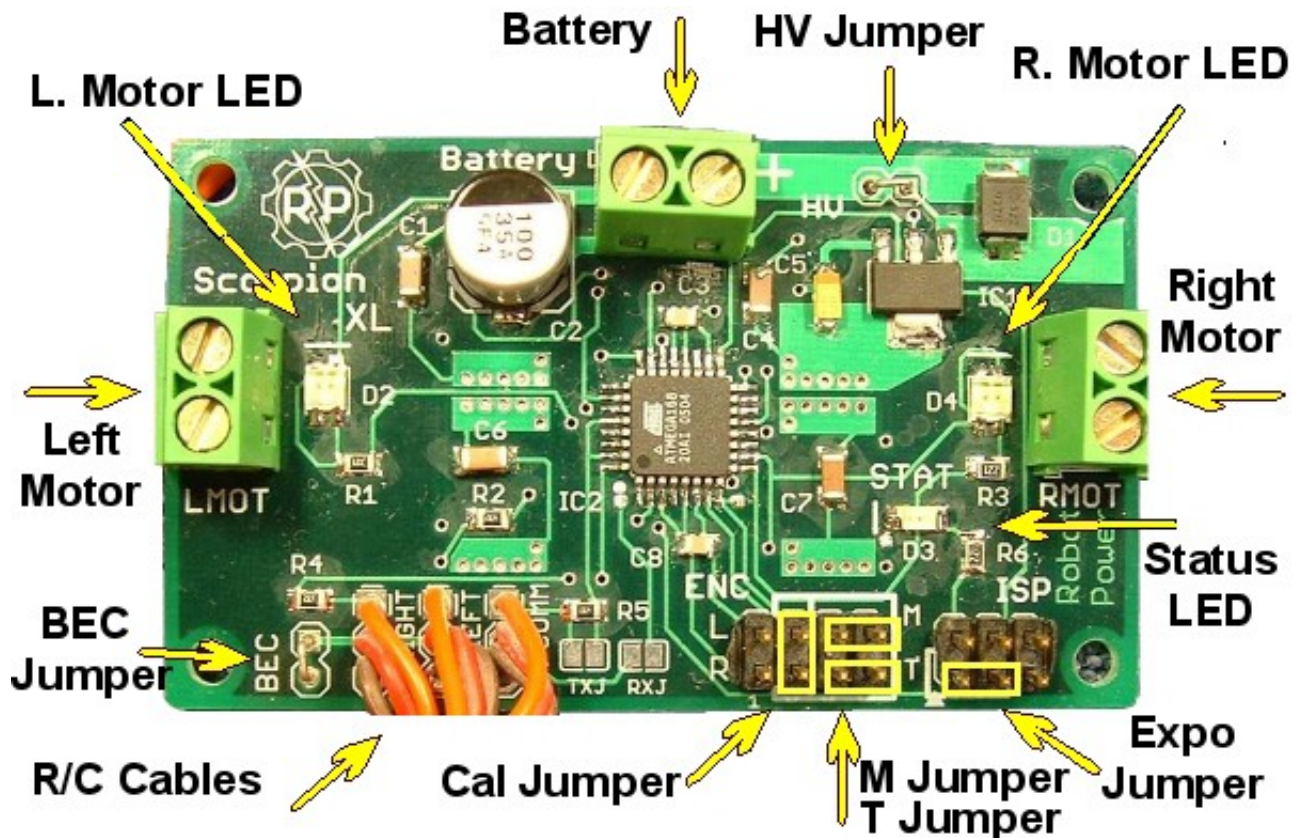


Scorpion XL/XXL

Quick Start Guide

Danke für den Kauf des Roboter-Power-Scorpions XL/XXL Fahrtreglers. Dieser Start Guide ist eine Anleitung für die Einstellungen und der Betriebsart des Skorpion-Fahrtreglers. Es soll nicht das komplette Benutzerhandbuch des Scorpion-XL/XXL ersetzen, das Sie von hier bekommen können <http://www.robotpower.com/downloads> (Anmerkung: derzeit nicht verfügbar)



R/C Verbindungen

Der Scorpion XL/XXL ist mit 3 R/C Kabeln ausgestattet, die mit L (links), R (rechts) und F (Flip) an den Anschlusssteckern gekennzeichnet sind. Diese werden mit Ihrem R/C Empfänger verbunden, wie bei dem Anschluss von normalen R/C Servos. Bei der Verwendung eines „mixed mode“ (siehe unten), wird das R/C-Kabel „R“ an den Lenkkanal (Steuerung links / rechts) und das R/C-Kabel „L“ an den Gaskanal (Steuerung vorwärts / rückwärts) des Empfängers angeschlossen. Das R/C Kabel „F“ für die Flip-Steuerung kann optional entweder an einen freien R/C Kanal oder einen Schwerkraftschalter / Lageschalter, der sich im inneren Ihres Roboters befinden sollte, angeschlossen werden, wenn Sie diese Funktion brauchen (Anmerkung: über die Flip-Funktion werden die Kanäle „R“ und „L“ invertiert)

R/C LED-Anzeigen

Der Scorpion XL/XXL zeigt den Status des R/C Signals durch verschiedene Blinkmuster mit der Status LED (Steuerplatine D3) an. Die Blinkmuster bedeuten:

Dauerlicht = alle R/C-Signale (von Seiten des Empfängers) sind gut, die Motoren sind betriebsbereit.

Langsames Blinken= benötigte R/C-Kanäle werden gesucht, besonders beim Einschalten des Scorpion

Schnelles Blinken= Kein R/C-Signal oder fehlerhaftes R/C Signal durch den Empfänger.

Sehr schnelles Blinken= Kalibrieren der R/C-Signale (bei gesetztem Cal. Jumper, siehe unten).

BEC

Das BEC-System (Batterie-Eliminator-Circuit) wird benutzt, um seitens des Scorpion den R/C Empfänger mit 5 Volt Betriebsspannung zu versorgen. Es ist kein separater Empfängerakku erforderlich. Der Scorpion XL/XXL wird mit aktiviertem BEC ausgeliefert (Achtung: bei aktiviertem BEC darf kein zusätzlicher Empfängerakku oder ein weiteres BEC-System am Empfänger angeschlossen werden!). Um den BEC-Kreis zu deaktivieren muss die Drahtbrücke (BEC-Jumper) durchtrennt werden. Wir empfehlen, die Drahtbrücke in der Mitte zu durchtrennen und die Drahtenden leicht auseinander zu biegen, um bei Bedarf den BEC leicht wieder benutzen zu können.

Mode Einstellungen

Die Betriebsarten des Scorpions XL/XXL sind, wie folgt:

	Mode	M Jumper	T Jumper	R/C-Kabel
1	Mix	OFF	OFF	Links & Rechts erforderlich
2	Mirror/Mix Rechts	OFF	ON	Links& Rechts erforderlich
3	Mirror/Mix Links	ON	OFF	Links & Rechts erforderlich
4	Panzersteuerung	ON	ON	Links & Rechts angeschlossen
5	Mirror no mix	ON	ON	Nur Links oder nur Rechts

Die Mode Jumper Plätze befinden sich auf der Steuerplatine, wie auf dem Bild (siehe oben) ersichtlich ist und sind durch Buchstaben gekennzeichnet, die gelben Markierungen auf dem Bild zeigen an, wie die Jumper gesetzt werden (gebrückt = „ON“). Der Scorpion XL/XXL wurde ab Werk mit den benötigten Jumpers versendet, diese stecken nur auf einem Pin des Steckplatzes (= „Aus“). Sollten Jumper durch den gewählte Betriebsart (Mode) nicht benötigt werden, entfernen Sie diese, da Sie durch größere Erschütterungen verloren gehen könnten. Die Abfrage der eingestellten Betriebsart erfolgt beim Einschalten des Scorpion. Wenn ein Modus gewählt ist, der den rechten und linken R/C-Kanal erfordert, bleibt der Scorpion im Empfänger-Abfrage Modus, bis das Signal auf den linken und rechten Kanälen empfangen wird. (Anmerkung: das Verhalten des Scorpions im Modus 4 und 5 hängt davon ab, welche R/C Kanäle angeschlossen werden)

Exponentiale Steuerung

Um die Exponential-Funktion des Scorpion einzuschalten, muss ein Jumper auf den entsprechenden Steckplatz der mit „ISP“ markierten Stifte gesetzt werden, die genaue Stiftposition ist im Bild (siehe oben) durch eine gelbe Umrandung kenntlich gemacht. Dieser Modus gibt Ihnen einen „breiteren“ Empfindlichkeits-Bereich um den Mittelpunkt und einen steiler werdenden Ausschlag zu den Endpositionen des Steuerknüppels ihrer Fernbedienung. Viele Benutzer eines üblichen Handsenders bevorzugen diesen Modus, da er um den Mittelpunkt weniger empfindlich ist, und es somit einfacher ist „kontrolliert“ zu fahren. Weiterhin kann schnell gewendet oder auf der Stelle gedreht werden, wenn es benötigt wird. Hier bei Robot Power lassen wir die Exponentialfunktion immer an, wenn wir im Modus 4 (Panzersteuerung) fahren.

HV Jumper

Der Scorpion ist mit einem mit „HV“ beschrifteten Jumper ausgerüstet, über diesen wird eingestellt, ob eine Batteriespannung von über 16 Volt verwendet werden soll. Wenn die Batteriespannung über 16V liegt, muss die Drahtbrücke getrennt werden (vorgehen wie beim BEC Jumper). Verbinden Sie den Jumper wieder, wenn Sie eine Batterie mit weniger als 16 Volt verwenden wollen.

Fernsteuerung Kalibrierung

Fernsteuerungen variieren abhängig vom Typ und Hersteller etwas in der Definition des „Neutral“ oder „Mittel“-Punktes als auch in der Kanalaussteuerung (maximal Ausschlag). Um den Scorpion auf Ihre Fernsteuerung zu justieren stecken Sie einen Jumper auf den im oberen Bild mit „Cal Jumper“ gekennzeichneten Steckplatz um die Fernsteuerung Kalibrierungsfunktion zu aktivieren. Um den Scorpion mit Ihrem Fernsteuerungs-System abzugleichen stellen sie alle Steuerknüppel samt Trimmung auf „neutral“. Aktivieren Sie den Scorpion durch den Anschluss einer Batterie (Achtung!: Wir empfehlen Ihnen, alle Motoren während der Kalibrierung vom Scorpion zu trennen) und stecken nun zur Kalibrierung den Jumper auf die oben im Bild genannte Cal-Jumper Position. Die Status LED blinkt schnell während der Kalibrierung. Bewegen Sie nun die Fernsteuerungsknüppel mehrmals in ihrem vollen Umfang in die jeweiligen Endpositionen (links / rechts, vorwärts / rückwärts). Wenn Sie damit fertig sind, lassen Sie die Knüppel auf der Neutralposition und entfernen dann den Cal-Jumper. Der Scorpion ist jetzt kalibriert und die Informationen sind dauerhaft gespeichert. Sie können die korrekte Kalibrierung überprüfen, indem Sie die Motor LED beobachten, beide LED sollten mit den Steuerknüppeln in der Neutralposition aus sein.

Für weitere Informationen oder Hilfe

Für weitere Einzelheiten über Einstellungen und Betrieb lesen Sie bitte das volle Benutzerhandbuch Scorpion XL/XXL, das auf der Roboter Power Web Seite erhältlich ist (Anmerkung: derzeit nicht erhältlich).

Wir Danken Ihnen nochmals für den Kauf eines Scorpions XL/XXL. Scheuen Sie sich nicht, bei Fragen oder bei Problemen sich mit uns über eMail oder Telefon in Verbindung zu setzen. Wir sind stolz auf unsere Fahrtenregler und Unterstützung Sie gerne, um Sie zu einem zufriedenen Kunden zu machen.

Ihr Robot Power Team mail: sales@robotpower.com oder chris@robotpower.com