



RX8 2.23 Software Guía de información del usuario

Gracias por elegir el variador y motores TEKIN para el radiocontrol en general. En este documento vamos a repasar todas las opciones y características de la interfaz Hotwire, usted puede cambiar todos los parámetros de su variador TEKIN RX8 y ponerlo lo más ajustado a sus necesidades según forma de conducir y del circuito.

Lo primero es calibrar su mando con su variador RX8. (Esto se hace para que el variador conozca los parámetros de la emisora)

Primero encendemos el mando y nos aseguramos que tenemos el EPA de TH (gas freno) al máximo, a continuación con el botón mode de su variador, (es el botón que queda mas afuera) presionado encendemos el variador, hará unos pitidos, soltamos el botón, aceleramos a tope 3 segundos soltamos hará uno pitidos luego frenamos a tope 3 segundos soltamos hará unos pitidos esperamos 5 segundos y listo.

I. Conexión de Hotwire y RX8

En primer lugar, tendrá que conectar el cable USB suministrado en un puerto USB 2.0 en el escritorio / ordenador portátil / netbook. Estos pueden estar ubicados en la parte posterior de la torre de PC en el escritorio, o en los laterales / trasera de su ordenador portátil o netbook. Una vez que el cable USB está conectado, enchufe el otro extremo en el dispositivo de Hotwire. *

* Asegúrese de que la luz verde está encendida. Es posible que tenga que conectar el cable USB en el HotWire con un poco de fuerza y se * broche * en su lugar. Esto es para asegurarse de que tiene una buena conexión a su computadora. Si usted no tiene el HotWire conectado correctamente, aparecerá el siguiente mensaje:

Ahora que su Hotwire está enchufado correctamente, debería ver este portal:

Ahora puede conectar su RX8 * El portal anterior se cerrará y si el ESC tiene el software más viejo que lo que está instalado actualmente en el equipo, aparecerá este mensaje.:

* Tenga en cuenta que el LED de la ESC comenzará a parpadear y el LED del dispositivo Hotwire VERDE comenzará a parpadear también. *

Haz clic en "Sí" y el HotWire comenzará el proceso de actualización. Esto consistirá en 4 pasos y tomará aproximadamente un minuto en completarse. No desconecte el ESC O LA HOTWIRE durante este proceso. Si lo hace, puede dañar permanentemente su ESC. Tenga en cuenta que cada vez que actualice las versiones sobre su ESC, todos los ajustes se revierten a los valores de fábrica y radio calibrar tendrán que hacer.

II. El Dashboard

Una vez que el ESC ha actualizado, se le llevará al cuadro de instrumentos. Esto muestra todos los ajustes actualmente en el ESC (que será predeterminado de fábrica si usted acaba de actualizar al software 2.23.) El tablero tendrá este aspecto si se ha instalado la versión completa:

La versión Dashboard expreso se verá así:

No se puede ajustar la configuración del cuadro de instrumentos, su propósito es mostrar todo en su ESC y donde los ajustes actualmente. Para saber cómo ajustar la configuración y lo que significan, por favor continúe.

III. Avanzado - Actualización de su versión de software ESC

Usted notará 5 botones hacia la derecha de su Hotwire GUI. El primer botón pasaremos es el botón Avanzado. Al hacer clic en este botón, deslice la GUI abierto a la derecha y revelar las versiones disponibles y actuales de software ESC.

Aquí usted será capaz de actualizar el ESC y la vista de la versión que tiene. Si desea actualizar o volver a actualizar el software, simplemente seleccione la versión que desea utilizar y haga clic en Actualizar ESC.

Los otros botones consisten en:

: Este botón le llevará directamente a la página de configuraciones de ESC Piloto Equipo de

www.teamtekin.com. Los usuarios pueden ver y guardar perfiles Piloto Equipo para su propio uso en. Pdf. Pronto los usuarios podrán descargar los archivos específicos del perfil que se pueden cargar directamente en el ESC a través del puente de ignición, así como crear, guardar y compartir sus propios perfiles guardados en su disco duro.

: Este botón sólo se muestran los valores predeterminados de fábrica para todos los ajustes disponibles en el ESC. Para volver rápidamente a su nuevo ESC a la configuración de fábrica, haga clic en Mostrar valores predeterminados y luego aplicar los ajustes.

: Este botón muestra la configuración actual de su ESC. Cambiar cualquier configuración y haga clic en Configuración actual anulará todos los cambios realizados, siempre y cuando no haya golpeado correspondan.

: Este botón guardar los ajustes que haya cambiado a la ESC. Cada vez que se realice un ajuste, debe hacer clic en Aplicar configuración para que los cambios surtan efecto.

IV. Disposición

* Tenga en cuenta que en cualquier momento puede hacer clic derecho en determinados controles deslizantes para mostrar más opciones. Coloca el ratón derecho sobre la barra de ajuste y un cuadro de mensaje puede aparecer que le permite saber que usted puede hacer clic derecho para más opciones. *

La pestaña de configuración es la siguiente parte de la HotWire veremos. En esta ficha, hay una casilla de verificación tres deslizadores ajustables y:

Aquí es donde usted elige perfiles de sincronización, fija su corte de tensión y elegir el tipo de motor.

(**VOLTAGE CUTOFF**) **Voltaje de atajo:** Este control deslizante se utiliza para configurar el punto de corte de baja tensión para las células Lipo. Usted tiene la opción de:

OFF: No se corte, para su uso con NiMH, Ni-CD y cualquier otra célula que no requiere un punto de corte de tensión para la seguridad.

2S: Ajuste para Lipo 2S que corta a 3.0V/cell o 6.0V voltaje del paquete.

3S: Ajuste para 3S LiPO que corta en 3.0V/cell o voltaje del paquete de 9.0V. 4S: Ajuste para LIPO 4S que corta en 3.0V/cell o voltaje 12.0V paquete.

5S: Ajuste para LIPO 5S que corta en 3.0V/cell o voltaje 15.0V paquete.

6S: Ajuste para LIPO 6S que corta en 3.0V/cell o voltaje 18.0V paquete.

PERSONAL: Con la barra de desplazamiento en la posición de arriba, verás un campo editable con números. Esto le permitirá establecer un punto de corte a medida para las células. El ejemplo anterior muestra el punto de corte a 12.20V. Para 4s, se recomienda un límite de al menos 12,0 V (3,0 V por célula en el paquete.)

Normalmente es mejor establecer el punto de corte de al menos 0,20 V MÁS que el fabricante recomienda 3.0V por célula. Esto ayudará a mejorar la protección de las células contra la sobre-descarga.

* Configuración de fábrica es Desactivado *

* Por favor, consulte las especificaciones del fabricante de la batería para los puntos de corte recomendados de baja tensión y de seguridad de la batería. No todas las células son iguales. *

Tipo de motor: Este control es para elegir el tipo de motor que está usando y si usted tiene o no inversa. Las opciones son:

BL-FW: motor sin escobillas, sólo hacia adelante con los frenos. (Es el que se utiliza para competir, ya que la marcha atrás esta prohibida).

BL-F / R: motor sin cepillo, con interés inversa inmediata (recomendado para los rastreadores de rock solamente.)

BL-DL: motor sin escobillas, adelante con retardo inverso. Tanto avance y retroceso están habilitados, con un retraso que va de adelante a atrás. Este es el más seguro para su transmisión si usted desea tener marcha atrás.

BR-FW: Motor cepillado, sólo hacia adelante con los frenos.

BR-F / R: Motor cepillado, adelante a marcha atrás inmediata (recomendado para los rastreadores de rock solamente.)

BR-DL: Motor cepillado, adelante con retardo inverso. Tanto avance y retroceso están habilitados, con un retraso que va de adelante a atrás. Este es el más seguro para su transmisión si usted desea tener marcha atrás.

* Configuración de fábrica es BL-DL *

Timing Perfil: Este deslizador contiene 5 perfiles de temporización predefinidos para su ESC. Perfiles 1-5 son como tal:

TP1: 10 * Avance de la sincronización / RPM Rango 5443-20,016 **TP2:** 27 * Avance de la sincronización / RPM Rango 5443-20,016 **TP3:** 45 * Avance de la sincronización / RPM Rango 5443-20,016 **TP4:** 63 * Avance de la sincronización / RPM Rango 5443-20,016 **TP5:** 80 * Avance de la sincronización / RPM Rango 5443-20,016

Usted puede notar que cuando un perfil de sincronización predeterminado está en uso, la pestaña tiempo es inaccesible. Esto es porque estos presets son sólo eso y no se les permite ser cambiado. Para crear su propia configuración única, hemos proporcionado C1 y C2:

C1: perfil de usuario personalizado, Timing Advance y rangos de RPM puede ser conjunto personalizado y guardado a este perfil.

C2: Igual que C1.

* Configuración de fábrica es C2 *

Ahora, C1 y C2 son ideales para los corredores que no desean tomar un ordenador portátil o netbook a la pista. No sólo va a tener perfiles 1-5 disponibles en todo momento, también puede configurar dos perfiles diferentes en C1 y C2 tener 7 perfiles diferentes para elegir, con unas entradas de botón en el CES.

(**MOTOR DIRECTION**) **Motor inversa:** Cambia el sentido de giro del motor, manteniendo el funcionamiento del sensor.

* No es posible intercambiar dos cables en un sistema sensored como usted puede con un sistema de sensores deporte. *

V. Freno

La ficha de frenos es la siguiente veremos que consta de 4 deslizadores ajustables:

(**DRAG BRAKE**) **Arrastre freno:** Proporciona frenado automático al dejar de acelerar. Cuanto mayor sea el número, más fuerte es el frenado.

* Configuración de fábrica es Desactivado *

(**BRAKE STRENGTH**) **Fuerza de freno:** Ajusta la fuerza máxima de frenado. Cuanto mayor sea el número, más fuerte los frenos. * Esta configuración también ajusta la velocidad máxima inversa cuando está en un tipo de motor que permite la inversa, si se programa con los botones integrados.

* Configuración de fábrica es 52 *

(**PUSH CONTROL**) **Pulse Control:** anti-arrastre, "empuja" el coche después del acelerador. Es decir cantidad de acelerado una vez que deja de acelerar. Tenga en cuenta que este se acumulará en la parte superior de freno de arrastre, por lo que cuando se deja fuera del acelerador, control de empuje reducirá acelerador y empujar el coche seguido por Drag Brake, una vez muerto se ha visto por la ESC. * Este ajuste le permitirá drivers nitro para dar su dirección de e-buggy o E-truggy una rodadura libre se siente similar a un vehículo nitro

* Configuración de fábrica es Desactivado *

(**BRAKE MINIMUM**) **Freno Mínimo:** Esta es una nueva característica de 2.12 y ajusta la cantidad mínima de frenado que se puede aplicar. El ajuste de fábrica es "10" y "10" es igual a la forma en la frenada solía ser en 2.08. Ahora puede ajustar aún más si lo desea por menos de frenado que se aplicará al primer toque de freno en el gatillo. Esto le dará a los frenos de una entrada suave y ayudará a mantener el coche se establecieron durante el frenado.

* Configuración de fábrica es 10 *

VI. Acelerador

La ficha del acelerador es el siguiente veremos que consta de 5 deslizadores ajustables:

Acelerador Perfil: Hay 5 perfiles acelerador preseleccionadas y 2 perfiles personalizados. Los 5 presets son como tal:

THP1: perfil más suave, cóncavo. **THP2:** Perfil Soft Medium, cóncavo.

THP3: Perfil predeterminado de fábrica, lineal. **THP4:** Perfil Agresivo Medio, convexo. **THP5:** perfil agresivo, convexo.

C1 y C2 no están en uso hasta el momento, pero van a ser utilizados por el usuario perfiles programables en versiones futuras de software.

* Configuración de fábrica es THP3 lineal *

(**NEUTRAL WIDTH**) **Neutral Ancho:** Ajusta la banda muerta del acelerador en todo neutral. Los valores más bajos proporcionan una respuesta de disparo más sensibles y los valores más altos proporcionan una respuesta de disparo menos sensible. La reducción del valor demasiado puede causar problemas con algunos receptores y el ESC no puede armar al momento del encendido. Esto se debe a que el ESC está buscando una señal neutral muy específico y si la radio no ha muerto con la señal (ya que casi ninguno de ellos se encuentran en esta alta resolución) no va a aceptar lo que considera neutral y no armará .

* Configuración de fábrica es 56 *

(**CURRENT LIMIT**) **Límite de corriente:** Ajusta la respuesta del acelerador durante la aceleración. Los valores bajos permiten menos cantidades de corriente que se pasan a la del motor, los valores altos allow cantidades más altas. Poner el cursor en la posición superior completa desactiva el limitador de corriente y permite que todo el poder potencial del sistema.

* Configuración de fábrica es Desactivado *

(**REVERSE SPEED**) **Invertir velocidad:** ajusta la velocidad máxima inversa. Cuanto mayor sea el número, la inversa más rápido será, menor es el número, más lento será inversa.

* Configuración de fábrica es 34 *

(**THROTTLE MINIMUM**) **Acelerador mínima:** Esta es una nueva característica para 2,12 y ajusta el acelerador mínimo que se aplica al motor. Predeterminado de fábrica es "10" y "10" es donde 2,08 se fijó permanentemente. La reducción de la cantidad por debajo de diez disminuye la velocidad inicial del motor impulsará a con la menor cantidad de acelerador que se aplica. Esto es beneficioso para los rastreadores de rock para ser capaz de conducir a velocidades muy lentas de rastreo. El aumento de la cantidad hará que el inicio para ser abrupta y tienen una mayor velocidad mínima de fábrica.

* Configuración de fábrica es 10 *

VII. Sincronización

La última pestaña vamos a ver es la ficha Intervalos. Si usted está usando un perfil de sincronización predeterminado, esta ficha se mostrará en blanco. Sus RX8 se ejecuta en modo D2 *, por lo que su ficha se verá como tal:

* Modo D2 - Nuestro sistema Dual Drive para maximizar la eficiencia de los motores sensored. El ESC utiliza los sensores del motor a bajas RPM y cambia al sensor una vez que las RPM son lo suficientemente altos.

Avance de la sincronización: Ajusta la cantidad de tiempo que se aplica al motor. Los valores más altos aumentan la producción RPM general, valores más bajos disminución RPM.

* Configuración de fábrica es 10 *

RPM: Ajusta la distancia a la que se aplicará el tiempo conjunto de los usuarios. Típicamente 5.000 RPM y 20.000 RPM inicio final es un buen punto de partida para la mayoría de los motores y configuraciones. Digamos que hay 10 Avance de la sincronización configurado como en la imagen con la gama de revoluciones 5443-20,016. Esto significa que una vez que el motor llegue a 5443 RPM, el ESC se iniciará añadir el 10TA. Una vez que el motor alcanza 20.016 RPM se aplicará la 10TA completo.

Para establecer su propio rango de RPM, primero introducir un RPM End. A continuación, haga clic en RPMs Calc y elegir un RPM inicio de la lista generada.

VIII. Cierre

Ahora ha pasado por completo por todo lo que la interfaz de PC Hotwire tiene que ofrecer su RX8 con V2.12. Sólo de esta manera se puede liberar todo el potencial de su Tekin RX8 control de velocidad electrónico a derribar algunos caballos de fuerza real, historial aplastar y dejar la competencia en el polvo!