

Nutzung der Sensoren

Kurzanleitung



1. Einführung

Alle Sensoren, die mit dem Empfänger verbunden sind, befinden sich in diesem Menü. Diese Funktion kann auch vom Startbildschirm aus aufgerufen werden, wenn ein schneller Zugriff erforderlich ist.

2. Anzeigen der Sensoren („Display Sensors“)

Diese Liste zeigt alle Sensoren, die mit dem Empfänger verbunden sind, einschließlich Sensortyp, Nummer und Echtzeitdaten.

[Type]: Zeigt den Sensortyp an

[ID]: Zeigt die Sensornummer an

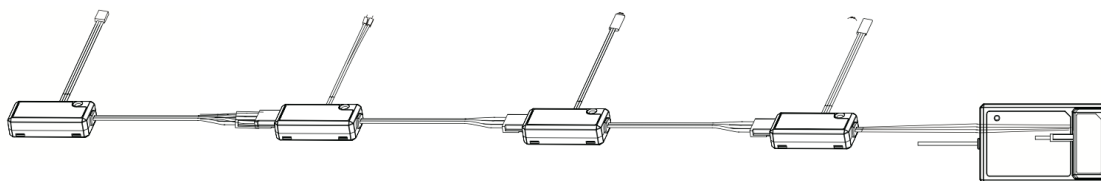
- Der erste Sensor in der Liste ist standardmäßig der TX-Spannungssensor, jedoch kann der Empfänger, die Signalstärkeanzeige, RSSI, Rauschen und Signal-Rausch-Verhältnis diesen Platz einnehmen.
- Nr. 2 ist der erste externe Sensor, der mit dem Empfänger verbunden ist; der Empfänger unterstützt bis zu 15 Sensoren.

Diese Listen-Daten werden in Echtzeit angezeigt. Wenn der Empfänger mit einem Sensor verbunden ist, wird diese Liste aktualisiert, um die Daten des neuen Sensors anzuzeigen.

[Value]: Zeigt die von einem Sensor zurückgegebenen Daten an.

Hinweis: Wenn Sie die Empfänger FGr4S oder FGr4P verwenden, müssen Sie im Menü [Receiver Settings] den [Output Mode] auswählen und "Sensor" auswählen, speichern und beenden, und dann den Sensor mit dem i-bus-Port des Empfängers verbinden. Alle anderen Schritte bleiben gleich.

Type	ID	Value
TX voltage	1	3.93V
RX voltage	1	5.15V
Signal strength	1	100
RSSI	1	-29dBm
SNR	1	74dB
Noise	1	-103dBm
Motor speed	2	0rpm
Temperature	3	26.5°C
Motor speed	4	0rpm
Air pressure	5	1001.7hPa
Altitude	5	96m



FS-CPD01

FS-CVT01

FS-CTM01

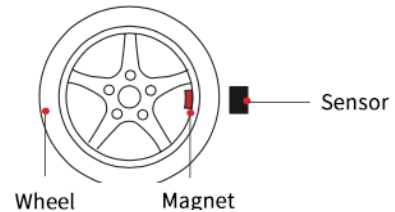
FS-CPD02

FGr4

3. Geschwindigkeitssensoren (FS-CPD01, FS-CPD02)

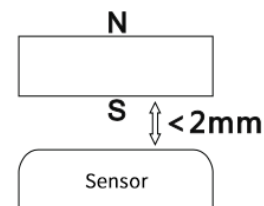
Der Geschwindigkeitssensor gibt die Motorgeschwindigkeit in Echtzeit aus.

- Motorgeschwindigkeit: Geschwindigkeit des Motors.
- Messwert: U/min (Umdrehungen pro Minute)



4. Magnetischer Induktionsgeschwindigkeitssensor (FS-CPD01)

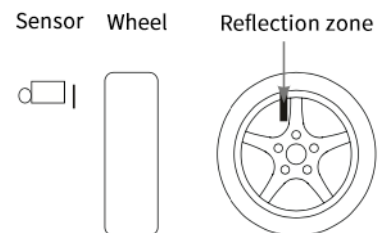
1. Schließen Sie den FS-CPD01-Sensor entweder an den SENS-Port am Empfänger oder an den Eingangsport eines anderen Sensors an.
2. Befestigen Sie den Magneten an der gewünschten Position (z. B. im Inneren eines Rades) und befestigen Sie den Sensor neben dem Magneten.
3. Der Abstand zwischen Sensor und Magnet sollte 2 mm betragen, wobei der Nord- oder Südpol des Magneten auf den Sensor gerichtet ist.



Schalten Sie den Sender ein, geben Sie [Sensor] ein, dann [Sensor List] und drehen Sie das Rad. Wenn die Spalte "Type" "Speed" und die Spalte [Value] einen Wert ungleich 0rpm anzeigt, war die Installation erfolgreich, andernfalls wiederholen Sie die obigen Schritte.

5. Optischer Geschwindigkeitssensor (FS-CPD02)

1. Schließen Sie FS-CPD02 nach denselben Schritten wie oben beschrieben an.
2. Befestigen Sie den Sensor und den reflektierenden Aufkleber in der axialen Drehposition, die getestet werden soll. Halten Sie den Aufkleber flach und senkrecht zur Sensorsonde. Der Abstand zwischen Sensorsonde und Aufkleber sollte wenige Millimeter betragen.
3. Schalten Sie den Sender ein, geben Sie [Sensor] ein, dann [Sensor List] und drehen Sie das Rad. Wenn die Spalte "Type" "Speed" und die Spalte [Value] einen Wert ungleich 0rpm anzeigt, war die Installation erfolgreich, andernfalls wiederholen Sie die obigen Schritte.



6. Temperatursensor (FS-CTM01)

Wird verwendet, um die Temperatur verschiedener Komponenten zu überwachen. Warnungen können eingestellt werden.

1. Schließen Sie den FS-CTM01 an den Empfänger oder andere Sensoren an, indem Sie dasselbe Verfahren wie bei ähnlichen Sensoren verwenden.

2. Verwenden Sie doppelseitiges Klebeband, um die Temperatursonde an der zu überwachenden Stelle (z. B. Motor, Akku) zu befestigen.
3. Schalten Sie den Sender ein, geben Sie [Sensor] ein, dann [Sensor List] und drehen Sie das Rad. Wenn die Spalte "Type" "Temperature" anzeigt und die Spalte [Value] eine Temperatur anzeigt, war die Installation erfolgreich, andernfalls wiederholen Sie die obigen Schritte.

7. Spannungssensor (FS-CVT01)

Wird verwendet, um die Akkuspannung des Modells zu überwachen. Die Spannung kann vom Sender aus überwacht werden. Warnungen können eingestellt werden.

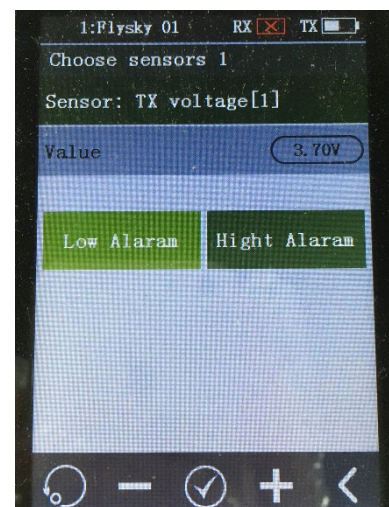
1. Schließen Sie FS-CPD02 nach denselben Schritten wie oben beschrieben an.
2. Stecken Sie die roten und schwarzen Drahtstifte in den Stecker der für den Test verwendeten Batterie. Der rote Draht ist der positive Pol und der schwarze Draht ist der negative Pol. Wenn die Spannung auf der Anzeige des Sender-Sensors positiv ist, war die Installation erfolgreich.
3. Schalten Sie den Sender ein, geben Sie [Sensor] ein, dann [Sensor List] und drehen Sie das Rad. Wenn die Spalte "Type" "External Voltage" anzeigt und die Spalte [Value] eine Spannung anzeigt, war die Installation erfolgreich, andernfalls wiederholen Sie die obigen Schritte.

[Select Sensor]

Es gibt vier Einstellungen unter dieser Funktion zur Auswahl des Sensors: [Transmitter Voltage], [Receiver Voltage], [Signal Strength] und [RSSI], die verwendet werden, um den entsprechenden Alarmauslösepunkt für jeden Sensor festzulegen. Funktionseinstellungen:

[Transmitter Voltage]

1. Berühren Sie einen Steckplatz am Bildschirm, um ihn auszuwählen und berühren Sie dann das [Φ]-Symbol, um diese Funktion auch zu aktivieren. Ist diese Funktion aktiv, ändert sich das Symbol zu [V].
2. Berühren Sie [Low Alarm] zur Auswahl. [Value] ist der entsprechende Statusalarmwert. Berühren Sie die "+" oder "-" Symbole, um den Auslösewert zu ändern.



[Receiver Voltage], [Signal Strength] und [RSSI] können alle auf gleiche Weise mit den obigen Anweisungen eingestellt werden.

8. Geschwindigkeit und Entfernung

Diese Funktion wird verwendet, um Radumdrehungen und zurückgelegte Entfernungen zu überwachen.

[Speed Sensor]

Wählen Sie den Ziel-Sensor aus. Wenn der Sensor und der Empfänger verbunden sind, erscheinen sie automatisch in diesem Menü. Sie können zwischen zwei Geschwindigkeiten oder [Keine] wählen.

[Set Radius]

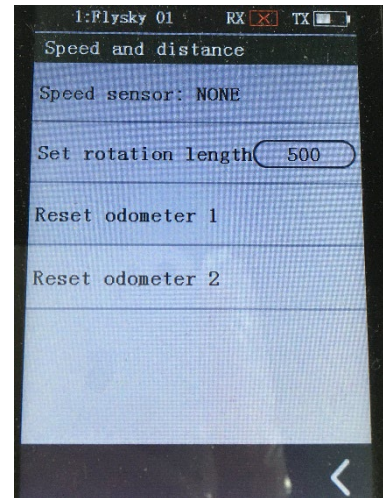
Wenn ein Geschwindigkeitssensor am Rad installiert ist, müssen Sie den Radius des Rads definieren. Diese Länge wird verwendet, um die zurückgelegte Strecke zu berechnen. Klicken Sie auf "+" oder "-", um den Radius anzupassen.

[Reset Mileage 1]

Kilometerzähler 1 wird verwendet, um die zurückgelegte Strecke aufzuzeichnen. Der Wert des Kilometerzählers 1 wird jedes Mal, wenn der Sender eingeschaltet wird, auf Null zurückgesetzt.

[Reset Mileage 2]

Kilometerzähler 2 wird verwendet, um die Gesamtfahrstrecke unabhängig von den Senderzyklen aufzuzeichnen und ist daher die kumulierte Entfernung jeder Sitzung.



Technische Änderungen sowie Änderungen in Ausstattung und Design vorbehalten.

Importeur / Imported by:

Robitronic Electronic Ges.m.b.H.
Pfarrgasse 50, 1230 Wien, Österreich
Tel.: +43 (0)1-982 09 20 | Fax.: +43 (0)1-98 209 21
www.robitronic.com

Hersteller / Manufactured by:

Shenzhen Flysky Technology Co., Ltd.
16th Floor, Huafeng Building, No. 6006 Shennan Avenue,
Futian District, Shenzhen, Guangdong, China
T: (86) 0755-83176291, <http://www.flysky-cn.com>

Die deutsche Bedienungsanleitung zu diesem Gerät finden Sie auf unserer Homepage:

<http://anleitungen.robitronic.com>

