



Controller- Betriebsanleitung

**Lesen Sie diese Anleitung unbedingt vor der
Inbetriebnahme**

Autor:



2014/12/13 Saturday

Bitte lesen Sie dieses Handbuch vor der Installation und folgen Sie den Anweisungen.
Folgen Sie zur korrekten Installation den Anweisungen aus dieser Anleitung.
Lesen Sie erst diese Anleitung bevor Sie starten.

Controller- Betriebsanleitung

Inhaltsverzeichnis

- 1)** Vorsichtsmaßnahmen beim Anschließen des Controller
- 2)** Verbinden mit einem Computers
- 3)** Bluetooth-Konnektivität Überlegungen
- 4)** Parameter Motorkonfigurationstabelle
- 5)** Leitlinien zur Fehleranzeige und Fehlersuche
- 6)** Parameter Bedeutung der PC-Inbetriebnahmesoftware
 - 6.1)** Motorparameter (Motor parameters)
 - 6.2)** Spannungs-Parametereinstellung (Voltage parameter settings)
 - 6.3)** Strom-Parametereinstellungen (Current parameter settings)
 - 6.4)** Motorblockierungs-Einstellungen (Motor blockage set)
 - 6.5)** Gas-Parameter-Einstellungen (Throttle parameter settings)
 - 6.6)** Beschleunigungs-Parametereinstellungen (Accel and Deccel parameter settings)
 - 6.7)** EBS Funktionseinstellungen (EBS Func setting)
 - 6.8)** Geschwindigkeitsbegrenzungseinstellung (Speed Limit Func setting)
 - 6.9)** Fahreinstellungen (Cruise Func setting)
 - 6.10)** Dreigangeinstellungsbereich
 - 6.11)** Rückfahreinstellungsbereich
 - 6.12)** Schwächungeinstellungsbereich
 - 6.13)** Boost-Funktionseinstellungen
 - 6.14)** Start-Funktionseinstellungen

1) Vorsichtsmaßnahmen beim Anschließen des Controller

Die Anforderung an den Anschluss und die Parametrierung des Sinus-Controllers sind sehr hoch. Durch das setzen von Parametern beeinflussen Sie das Verhalten des Motors!

Prüfen Sie mehrmals alle Anschlüsse, damit Sie sichergehen können dass die Verdrahtung korrekt durchgeführt wurde.

Prüfen Sie vor allem die Polarität (B + positiv, B- negativ), ein nicht beachten der Polarität kann zur Zerstörung des Sinus-Controller führen.

Prüfen Sie auch den korrekten Anschluss der Motorphasenleitungen U entspricht gelb, V entspricht grün und W entspricht blau.

Beachten Sie alle Anweisungen, um ein zerstören des Sinus-Controller zu verhindern!

Der Prozess der Bewegung der Motorphasen Peeling Isolierung Altern wird die direkte Verbrennung Phasenkurzschluss-Controller führen!

Die folgenden Bedingungen sind nicht von der Garantie abgedeckt:

- mechanische Beschädigungen
- das öffnen des Controller-Gehäuse;
- Schäden die durch falsche Verkabelung verursacht werden, vor allem durch falsche Polarität
- Wasserschäden an der Steuerung

Zubehör :

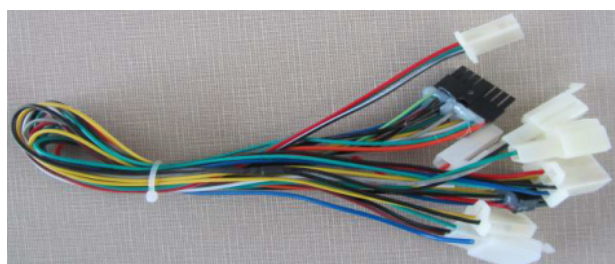
1) Datenleitung :



2) Adapter:



3) Funktion Harness: Generation gewidmet



Nur II:



2) Verbinden mit einem Computers

- 1) Vor der Verbindung des Controllers mit dem PC, müssen Sie zuerst den Treiber, installieren. Der Treiber funktioniert ab Windows 32 und ebenso mit Windows 10.
- 2) Bitte schließen Sie das Datenkabel an den USB-Anschluss des Computers an, um die Daten für den Controller verständlich zu machen, erst danach verbinden Sie den Controller mit dem Adapterkabel.
Nach Parametrierung des Controllers, entfernen Sie bitte zuerst den Stecker aus dem Controller, bevor Sie das USB-Kabel aus dem PC entfernen.

Ziehen sie niemals das USB-Kabel während der Parametrierung ab, die kann zur Beschädigung des Motors führen.

3) entspricht den Software-Download -Details:

Controller-Modell	Computer Software-Versionsnummer	Bluetooth Software-Versionsnummer
LBMC 072152	LBMC V 3.2.5	LBMC V 3.2.5
LBMC 072302		
LBMC 072402		
LBMC 072502		
LBMC 072602		
LBMC 096352		
LBMC 096502		
LBMC 120502		
LBMC 072252		
LBMC 072352		
LBMC 096252		
LBMC 120202		

Computer-Online-Parametrierung

- 1) Installieren Sie den USB-AdapterTreiber.
- 2) Starten Sie den Computer neu.
- 3) Installieren Sie Parametrierung-Software.
- 4) Starten Sie die Parametrierung-Software.
- 5) Die Parametrierung-Software lässt sich über die rechte obere "Language"-Schaltfläche von chinesisch auf englisch umschalten und wieder zurück.
- 6) Stecken Sie das USB-Kabel in den USB-Port Ihres Computers und dann die Datenleitung an dem anderen Ende in den Controller.
Achten Sie darauf das der Stecker richtig eingesteckt ist.
- 7) Wählen Sie im Dropdown-Menü den entsprechenden COM-Port des Adapters, Parametrierung-Software, aus.
- 8) Klicken Sie auf die "Connect"-Schaltfläche auf der linken Seite.

- 9) Klicken Sie auf die "Download"-Schaltfläche um die Daten aus dem Controller in die Software zu laden. Bei erfolgreicher Verbindung werden die Daten in der Software angezeigt.
- 10) Um die geänderten Daten zu übertragen, klicken Sie bitte auf die "Upload"-Schaltfläche.
- 11) Über die "Export"- und "Import"-Schaltfläche, können Sie die Daten auf ein Speichermedium schreiben bzw. lesen.
- 12) Schließen Sie die Software und entfernen Sie das andere Adapterkabel vom Controller und ziehen Sie dann den USB-Stecker aus dem Computer.

Bluetooth Inbetriebnahmehinweise

Zur Parametrierung des Controllers, kann auch ein Mobiltelefon benutzt werden. Hierzu müssen Sie ein separat erhältlichen Bluetooth-Adapter kaufen.

Bluetooth Software-Version LBMC M v3.2.4 .

Entpacken und installieren Sie APK-Datei auf Ihrem Android Gerät und aktivieren Sie die Bluetooth-Funktion zu aktivieren, indem Toperfect Steuer 3 .

Vergessen Sie nicht Bluetooth-Software mit dem Adapter beim ersten Mal zu koppeln.

An dieser Stelle brauchen Sie kein Passwort einzugeben, warten Sie ein wenig, um die Kopplung abzuschließen und die Verbindung aufzubauen.

Die Software ist derzeit nur für Android Geräte Verfügbar.

Motor-Konfiguration Parameter-Tabelle

(Der zweiten Generation Version der Anpassungslinieum nur in den Computer-Software V3.2.0 Halle fotogen Linie Konfigurationsoptionen kann)

Motor Marke	Motortyp	Polpaar- zahl	Phasen- verschiebung	Phasen Leistungsanschluss			Hall Anschluss							
				U gelb	V grün	W blau	gelb	grün	blau					
Transit Fliesen	10“, 12“, 13“ Motor (mit X)	16	-120°	gelb	blau	grün	gelb	blau	grün					
	10“, 12“, 13“ Motor (ohne X)	20												
Transit / Wang Telford Kim Star / Union	10“- Regel 12“- Hohl	23	grün		blau	grün		blau						
Durch- reise	12“- Felgenmotor	24												
	13“- Felgenmotor	28												
Wang Telford	12“,13“ Zoll-Felgenmotor normal	16												
Allianz	10“- Felgenmotor	16									grün	blau	grün	blau
GTS - Motoren	10“	23	-60°											
	12“	28									grün	blau	grün	blau
	13“	16												
Kim Stern	10“	23	-60°											
	12“	28	grün								blau	grün	blau	
	13“	16	-60°											
Super- Motor	12“	28	-120°		blau	grün		blau	grün					
Naite	2.2KW (3000R)	6	-120°		grün	blau		grün	blau					
	750W	6	-60°		blau	grün		blau	grün					

Über Geschwindigkeitseinstellungen finden Sie unter "jeder Motor Konfigurationsparameter (aktualisiert Fliesen Parameter) .XLS "

Hinweise: Hall roten und schwarzen Linien müssen nicht ersetzt werden.

* Hall of weiß, grau Standby-Hall.

4) wenn der Abriss-Controller die beste Methode entlädt : die Batterie aus der Luft auszuschalten , öffnen Sie dann die Verriegelung schwache Entladung , ein wenig , während Kein Strom . Dann schloß schwachen Sperre, Aufteilungssteuerung . Wenn der Leistungsregler nicht auseinander Kurzschluss der positiven und negativen Entladung.

Verdrahtungsinformationen:

1) Aufhebung der Drei-Gang- Getriebe: Wenn das Fahrzeug wird gewählt Datei-Schalter, Drei-Gang-Wählscheibe. Verbindungsgeschwindigkeit Linie, low-Linie, die Minusleitung (schwarze Linie) auf dem Controller.

2) Drücken Sie die Drei-Gang: Wenn das Auto ist der Schlüssel (Jog) Schalter, Drei-Gang- Auswahltaste. Nur müssen die Hochgeschwindigkeitsstrecke, die negative Linie (schwarze Linie) auf dem Controller zu nehmen.

Drei-Gang-Jog-Knopf, Standard-Geschwindigkeit, niedrige High-School-Dreigang-Kreislauf.

4) Rückwärtsfunktion: Rückfahrleitung und Minusleitung an den Controller anschließen. Für diese Funktion müssen Sie eine Taste installieren.

5) Drehzahlfunktion: Standard unbegrenzte Geschwindigkeit, und wenn Änderungen an dieser Funktion durch die Inbetriebnahme-Software implementieren müssen .

Störungsanzeige (der Selbsttest)

Systemschutzfunktionen		LED Blinken
Überspannungsschutz	Die Batteriespannung ist höher als die Systemeinstellungen.	1
Unterspannungsschutz	Batteriespannung unter den eingestellten Systemwert.	2
Motor Überstromschutz	Phasenkurzschluss oder Phasen-Masseschluß	3
Blockierschutz ABS	Motorblockier Arbeit über das Systemdesign Wert.	4
Hall Sicherung	Hall Eingang ist nicht normal.	5
Leistungsröhre Schutz	Stromrohr-Selbsttest ist nicht normal.	6
Phasen-Schutz	Motor Ein-Phasen-Leitung getrennt.	7
Selbsttest-Fehler-Schutz	Abnormal internes System. Power-On-Selbsttest	10
Controller-Übertemperaturschutz	Wenn die Temperatur höher ist als die Systemsteuersollwert.	11
Drehen Sie den Drehzahlschutz	Drehen Sie die Eingabe nicht normalen	12
Motor-Temperaturschutz	Motortemperatur ist höher als die vom Benutzer eingestellte.	13
Schalten Sie das Gerät nicht Null	Wenn der Netzschalter auf der Steuerung ist nicht auf den ausgerückten Zustand.	14
Bremssteuerung	Der Controller ist im Bremszustand	15

Controller Parametereinstellungen

1. Motorparameter (Motor parameters):

1) Hall Typ:

Bezieht sich auf den Montagewinkel der Hall-Sensoren, bei den meisten Motoren ist der Montagewinkel 120°.

Es gibt aber auch Motoren mit einem Winkel von 60°.

1) Phasenverschiebung (Phase shift value):

Phasenverschiebung bezieht sich auf die relative Winkelversatz des Innenläufermotorspulen zu den Hall-Sensoren. Die meisten der Standardmotoren haben einen Wert von -60.

Es gibt aber auch Motoren mit einer Phasenverschiebung von 60°.

2) Polpaare (Pol pairs):

bezieht sich auf die Anzahl der Polpaare des Motors.

Ein 10-Zoll-Motor hat in der Regel 23 Polpaare, das heißt er hat 46 Pole (23 Nordpole und 23 Südpole).

3) Nenndrehzahl (Rated motor speed (rpm)):

Die Nenndrehzahl gibt die Drehzahl des Motors im Normalbetrieb an.

Bitte achten Sie beim Eintragen der Drehzahl darauf das der Drehzahlfehler der eingetragenen Drehzahl zu folgen kleiner als 100 ist. Andernfalls kann es bei niedrigen Drehzahlen zu anormalen Motorgeräuschen führen

Die vorstehenden Parameter sind grundsätzlich für die Steuerung des Motors nötig und feste Motorparameter.

Ein Ändern wirkt sich nicht auf das eigentliche Fahrerlebnis aus.

Die hier eingetragenen Nenn-Werte sollten sich an dem verwendeten Motor orientieren, abweichende Werte können zur Zerstörung des Motors oder Controllers führen.

2. Spannungs-Parametereinstellung (Voltage parameter settings):

1) Akkuspannung (Battery voltage (V)):

Geben Sie hier die Nennspannung Ihres Akkus ein!

2) Maximale Betriebsspannung (Maximum work Voltage (V)):

Dies bezieht sich auf die maximale Betriebsspannung des Controllers.

3) Überspannungsschutz (OV rework voltage (V)):

Maximale Spannung für die Controller Motorkonfiguration.

4) Mindest Betriebsspannung (Minimum work voltage (V)):

Dies ist die Mindestspannung mit der, der Controller noch Fehlerfrei arbeiten kann und die nicht unterschritten werden darf.

5) Unterspannungswert (Voltage of undervoltage (V)):

Dieser Wert schützt die Batterie vor der Tiefentladung, sobald der Wert unterschritten wird schaltet der Controller den Motor ab.

6) Batteriespannungshysterese (Backslash of the undervoltage (V)):

Die Hysterese bezieht sich auf die Wiederherstellung der normalen Betriebsspannung V stark ansteigt, die allgemeine

Der Standardwert ist 2 V, und nicht um ein paar Freunde zu verstehen, wie viel V; (weil zuvor gesehen, Freunde zu haben Freunde der Unterspannungs-Hysterese auf 65V eingestellt)

7) Batterie Tiefentladungsschutz (Battery soft undervoltage protection):

Bezieht sich auf, den Spannungseinbruch z.B. beim Beschleunigungsvorgang, wenn die eingestellte Spannung unterschritten wird schaltet der Controller ab.

3. Strom-Parametereinstellungen (Current parameter settings):

- 1) Maximaler Phasenstrom (Maximum phase current (A)):
Hiermit wird die Energie (Strom) für die Boost-Funktion bereitgestellt. Wenn der Nennphasenstrom 300A beträgt, kann durch einen Eintrag von 350A für den maximalen Phasenstrom der Phasenstrom für maximal 30 Sekunden um 50A erhöht werden um einen Boost zu generieren und somit mehr Schub für z.B. Bergfahrten zu gewinnen
- 2) Haltezeit für den maximal Phasenstrom (The holding time of maximum phase current (s))
Haltezeit für den maximal Phasenstrom bei Nutzung der Boost-Funktion (max. 30s).
- 3) Nennphasenstrom (Rated phase current (A)):
Nennphasenstrom des Controllers für den verwendeten Motor.
- 4) Motorstartphasenstrom (Motor start-up phase current (A)):
Gibt die Anfahrstrombegrenzung für die Motorphasen an.
- 5) Durchschnittlicher Strom (Average current (A)):

4. Motorblockierungs-Einstellungen (Motor blockage set):

Motorblockierung bedeutet der Regler den Signaleingangsschalter, Steuerkreis Wenn die Maschine nach vorne Motor Begegnung Beständigkeit nicht vorwärts zu bewegen, um zu verhindern, dass die Motorblockierung verursachen den Regler oder Motorbrand Zerstört, stoppt er den Betrieb der Ausgangsstrom, die Standardblockierzeit beträgt 2 Sekunden.

5. Gas-Parameter-Einstellungen (Throttle parameter settings):

- 1) drehen Sie den Durchlaufschutz aktiviert ist:
Als das Elektroauto Revolution eine Spannung von etwa 0,8 V in Ruhe zu haben, andere
Zur Drehung des äußeren Leitungskurz zu verhindern, ist diese Funktion zwei Elektroautos sicher sein, sich zu öffnen! Da es keine fliegenden Auto Unter Schutz, wenn die Übertragung der Leitung der Signalleitung und der Stromleitung Kurzschluss, das Auto mit voller Geschwindigkeit gewesen vor Führen Sie, was zu Absturz;
- 2) schalten Sie den gewählten Modus:
Schalten Sie das Muster in einer flexiblen und Linear!
 - i) Flexible: Flexible wiederum auf die erste Hälfte wird relativ schwach zu werden, ist eine lineare Beschleunigung nicht sehr gut, fit
Einige sind neue Hochleistungsmodelle Menge! Einige haben sich auf High-Power-Modelle Freund gewöhnt werden
Fühlen Sie sich anfänglichem Unvermögen so blind zu erhöhen
Startphase Strom um den Zweck der schnellen Start zu erreichen, so Niedrige Geschwindigkeit nicht steuern können!
 - ii) linear: Wie der Name andeutet, ist es besser lineare Beschleunigung, bessere Kontrolle, drehen, um zu viel geben. Umzug
Kraft wird dann zu der Anzahl gegeben! Es ist leicht zu manipulieren! Wir müssen über das erinnert werden: wiederum an Leitungen öffnen
Wenn sexuelle Muster. Startup Phasenstrom nicht zu hoch, sonst geringer Geschwindigkeit völlig unkontrollierbaren! Als ob die Rechteckwelle ist in der Regel mit einer bestimmten Geschwindigkeit nicht kontrollieren erscheint.
- 3) Drehen Sie den oberen Grenzwert und dem oberen Grenzwert Störung Fehleraustrittswerte:
im Fall der Übertragung der unteren stationären Spannung überschreitet

- Das aufgefordert, auf die Sollwertfehler und Schutz zu verwandeln!
- 4) Drehen Sie den unteren Grenzwert und der untere Grenzwert Störung Fehleraustrittswerte:
an der Wende des stationären , niedriger ist als der Mindestwert
Das aufgefordert werden, zu dem Fehler und Schutz zu verwandeln! Zum Beispiel: unter normalen Umständen , drehen Sie die statische Spannung in 0.8V - 1.1V ,
Wenn Sie das Gerät zu Störungen schalten die Steuerung erkennt, wenn die Spannung von 0,3 V , die damit geschützt ist , um das Auftreten zu vermeiden
Notwendig Unfall!
 - 3) Maximal und minimal gültiger Drosselwert:
Zeigt an , dass die Steuerung der wiederum mit dem Spannungsbereich , standardmäßig verwendet
Wie 1.2V - 3.2V , einige Freunde wollen die Reise ein wenig länger drehen , auf das Minimum gilt schalten
Um 1,0 V , 3,8 V maximale gültigen Satz , um die Übertragung der effektiven Reichweite zu erhöhen gesetzt , sofern die Übermittlung der statischen Stoppen Spannung muss kleiner als 1,0 V sein, sonst funktioniert es nicht !
Drehen Sie die Säule über Parameter, wie Nicht-Profis , wird nicht empfohlen, um unnötigen Ärger zu vermeiden anzupassen ! Wenden Sie sich an
Bitte versuchen Sie, die Standardparameter zu halten!

6. Beschleunigungs-Parametereinstellungen (Accel and Decel parameter settings):

- 1) Beschleunigung (Acceleration):
Die Beschleunigung höher der Wert ist, desto kürzer ist die Zeit von Null bis Maximum erforderlich um den Phasenstrom zu beschleunigen Schnell, desto kleiner ist die Beschleunigung und umgekehrt.
Empfohlener bester Wert: 800.
- 2) Verzögerung (Deceleration):
Die Verzögerungsparameter und die Beschleunigung ist das gleiche Prinzip, je größer der Wert ist, der wiederum, wann Stromauslöser Drop ist auch schneller Verzögerungsparameter 600 können in der Regel behalten Sie die Standardeinstellung, keine Notwendigkeit zu justieren!

Controller Funktionseinstellungen

7. EBS Funktionseinstellungen (EBS Func setting):

EBS Elektronisches Bremssystem:

öffnen Sie diese Funktion, solange der Leistungsschalter geschlossen ist, EBS startet den Motor Aufnahme. Row - Reverse- Bremsen, Brems Rolle zu spielen , und die kinetische Energie Erholung zugleich anti- Laden der Batterie !

- 1) EBS anti- Ladespannung:
Die Spannung muss größer als die Batteriespannung von 2 V volle Leistung auf weniger als den Controller Spannungsschutz Spannung sein , andernfalls EBS nicht funktioniert, wird in der Regel auf die volle
- 2) EBS Rückladestrom:
zeigt an, maximale Stromregler arbeitet an der EBS können anti- Aufladung zu produzieren
Fließt , desto stärker die Bremsverzögerungskraft, ist die anti- Ladestrombegrenzung bei 30% der Nennphasenströme.
(EBS Rückladestrom der Phasenströme , nicht die tatsächliche Ankunft des Batteriestroms .)

- 3) EBS Automatikbetrieb:
Automatisch EBS ohne Anschlussnetz kabel, schalten Sie von der Zeit zu lösen , wenn der Prozess des Übergangs
Bewegen Sie in die EBS Bremse das Fahrzeug und die Gewinnung kinetischer Energie !
- 4) EBS automatischen Modus Geschwindigkeit:
Diese Geschwindigkeit ist die Motordrehzahl , wenn die Motordrehzahl höher ist als die eingestellte Geschwindigkeit EBS
Automatik-Modus richtig funktioniert , wenn die Geschwindigkeit unter den eingestellten Wert automatisch beendet EBS, dieses Mal müssen
Mechanische Bremse ;

8. Geschwindigkeitsbegrenzungseinstellung (Speed Limit Func setting):

Wenn die Geschwindigkeitsbegrenzung eingeschaltet wird, wird die Steuereinheit die Drehzahl des Motors zu begrenzen, die nächste Spalte
Drehzahlverhältnis auf die Anzahl eingestellt ist, wird die Motordrehzahlregler, um wieviel Prozent begrenzt. wie Geschwindigkeitsbegrenzungen
Das Verhältnis auf 60 eingestellt ist, wird die Steuereinheit zu sein die Motordrehzahl wird auf 60 % der tatsächlichen Drehzahl begrenzt ;

9. Fahreinstellungen (Cruise Func setting):

Kreuzfahrt in zwei Arten von manueller und automatischer Kreuzfahrt , können Sie zwischen zwei Betriebsarten gleichzeitig zu wählen;

- 1) schalten Sie die Kreuzfahrt in die Wert :
Dieser Parameter gibt die Kreuzfahrt an der Reihe, die Mindestspannung eingeben. Wenn die Spannung höher als wiederum.
Wenn Sie setzen die Kreuzfahrt wird Spannung geben, unter den eingestellten Wert nicht in den Kreuzfahrt.
- 2) Kreuzfahrt in die Drehzahlverhältnis :
bezieht sich auf Kreuzfahrt in die Mindestgeschwindigkeit, die allgemeine Standard ist 180rpm ist.
Sagte, dass, wenn die Motordrehzahl unter 180 rpm beim Kreuzen nicht geben ;
- 3) automatische Geschwindigkeitsreaktionszeit :
Dies ist nur für die automatische Geschwindigkeit, wenn die Zeit, um eine bestimmte Wendung erhalten, geben Sie
Automatische Kreuzfahrt;
Manuelles Kreuzfahrt gleichzeitig erfüllen 02.00 1,2 Inkrafttreten; automatische Fahrt um gleichzeitig drei Bedingungen erfüllen
Geben Sie die Kreuzfahrt;

10. Dreigang-Feature-Set:

Drei-Gang -Funktionen in Jog Dial und Getriebe sind zwei, und nur einer von ihnen zu öffnen , Steuer
Wiring -System bietet zwei Möglichkeiten, um die Bedürfnisse der verschiedenen Fahrzeug , wenn das Auto Ständen zur Seite für das Schiebeschaltereingestellt ist, kann direkt mit der Steuerung Drei-Gang- Leitung angeschlossen werden zu erfüllen; die Verschiebung , wenn das Fahrzeug ist der Schlüssel , müssen nur drei Geschwindigkeitsstrecken zu nehmen Boden
Linie und premium line können

11. Rückfahrparametereinstellungen:

Wende Notwendigkeit Umkehrschalter zu nehmen, die Umkehrung der Signalleitung und Massekurzschluss zu erreichen Umkehr ; gießen Fahrzeugparameter bleiben die Standardeinstellung. Wie unzureichende Parkplätze, kann die Umkehrung der Stromverhältnis erhöht werden;

12. Schwächung Parameter-Einstellungen:

Geschwächt , gleichzeitig treffen zwei der Inbetriebnahme vor dem Betreten der Abschwächung ; und die Schwächung muss korrekt sein
Stellen Sie die Motordrehzahl , wenn die Motordrehzahl zu hoch eingestellt ist , kann die tatsächliche Geschwindigkeit nicht erreichen , können nicht in die Schwächung auftritt
Phänomen ;

- 1) Schwächung Eintrittsgeschwindigkeit Verhältnis:
das Verhältnis in Übereinstimmung mit dem ersten Motorparameter in der Geschwindigkeit eingestellt werden kann , wenn die reale
Nach Zwischenmenschliche Geschwindigkeit erreicht die Geschwindigkeit eingestellt Prozentsatz in Schwächung ;
- 2) die Schwächung der Wert der Eingabe der wiederum :
der oben erwähnte Abschwächung müssen zwei Bedingungen erfüllen , der Motor ist der erste,
Die tatsächliche Geschwindigkeit muss mit der eingestellten Drehzahlverhältnis zu erreichen , ist die zweite , um die Spannung einzuschalten muss den Sollwert zu erreichen , Party
Sie können die Schwächung geben ;
- 3) der maximale Strom Schwächung :
bezieht sich auf eine Feldschwächungsstromphasenströme und nicht der Bus-Strom , die Stromgrenze eingestellt werden
Heimat von 20 % der Nenndrehstrom;

13. Boost-Funktion eingestellt:

Die Controller Boost-Funktion kann nur verwendet werden, um die Nutzung zu beschleunigen, übertragen die Notwendigkeit, zu erfüllen ,
Und nicht mit einem Schalter , einer Presse - and-Run- Art verbunden ist; Schub in Hand- und Automatikbetrieb unterteilt ; Automatikmodus
Keine Verdrahtung , wenn die Steuerung erkennt , wenn ein Fahrzeug gehören, um neu zu laden oder starker Beschleunigung , automatisch zu steigern ;

- 1) Booststrom :
steigern Sie hier aktuelle bezieht sich auf die Bus-Strom , durch die Erhöhung der Bus- Stromerhöhung sowie
Speed-Performance , ist hier zur Erhöhung der maximalen Ladestrombegrenzung .
Nicht auf der Grundlage der ursprünglichen begrenzte Fließ
Anstieg (zB 72.252 Begrenzung 110A, ist boost 180A , dann nach Eingabe der Schub ist das Original
Teil 110A bis 180A , 110A nicht auf der Grundlage von 180A erhöht wird)
- 2) steigern Retentionszeit :
erhöhen die maximale Haltezeit von 30 Sekunden in der Regel die Standard 20 Sekunden , denn 20 Sekunden
Im Grunde egal zu welcher Zeit -Modelle haben fast erreicht die Höchstgeschwindigkeit beträgt ;
- 3) Ladeintervall :
90 Sekunden standardmäßig , bezieht sich auf die nächste Ausfahrt nach der Einreise in die Boost- Boost-Intervall;

14. Start Modus-Einstellungen:

Um die Höhe geschnellt Standardmodus zu wechseln , drehen Sie den linearen Modus geändert werden muss , und die Kraft nicht eintritt Schnellte Modus . Müssen Sie den Schalter drücken , stieg Modus zu starten. Derzeit schnellte Modus starten Schalter und rückwärts Tasten gleichzeitig Zu verwenden. Nach dem Öffnen des elektrischen Türschlosses . Tippen Sie auf einen Schalter geben Sie schnellte Modus, drücken Sie zum Beenden erneut , drücken Sie lange die Umkehr ist , Gewalt aus der Form 0-10 Formel in die Ställe , desto höher die Zahl, desto heftiger Start , da die Dauer des Sturms in 0-5 Sekunden ;

- 1) stieg Stände :
Gewalt von den Anstrengungen, die wir in 11 Ständen stellen , verschiedene Stände , die unterschiedliche Intensität , 0-10 wurden von schwach bis stark;
- 2) stieg Dauer:
Die Dauer unseres unterteilt 0-5 Sekunden. Gewalt wird nicht ausgeführt Start 0 Sekunden. 1-5
S für unterschiedliche Längen der Gewalt aus fort ;

Alle Rechte liegen bei Electronic Technology Co. Ltd

Darüber ist Version 3.2.0 der PC-Software
Alle Inhalte Einführung. Ich wünsche Ihnen allen die Fahrer spielen
Auto glücklich, bon voyage !