|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Spak | Kanal | Mitten | Ner /Vänster | Upp /Höger | p2p |
| Höger (sidled) | Ch1 | 1500us | 1100 | 1900 |  |
| Höger (upp/ner) | Ch2 | 1580us | 1100 | 1910 | 4.16-4.32 |
| Vänster (upp/ner) | Ch3 | 1500us | 1100 | 1910 |  |
| Vänster (sidled) | Ch4 | 1600us | 1100 | 1910 |  |
| Gear | Ch5 |  | 1900 (läge 1) | 1100 (läge 0) |  |
| ? | Ch6 |  |  |  |  |
| ? | Ch7 |  |  |  |  |

# Mätning av RC mottagarens output 20140121.

## Vid uppstart av ESC med spak i neutralläge

Tiderna anger hög signal.

Skillnades på 10us beror antagligen på mätfel, cursors användes för manuell mätning.

Mittenläget kan antagligen ställas in på fjärrkontrollen.

Mellan 4-5V peak to peak på ut-signalen enligt oscilloskop.

Vid typ 1620us börjar motor snurra på Ch2, är väldigt känslig och lättar strax därefter.

Motorn snurrar bara vid större pulsvidd än mittenläge på spakarna (1500us). Skickar Enligt <http://arduino.cc/en/Reference/ServoWrite> och <http://arduino.cc/en/Reference/ServoWriteMicroseconds> så verkar det som att motorn skall snurra åt olika håll beroende på om man är högre eller lägre än 1500us.

Om man från Arduinon skickar grader (0-180) motorerna verkar börja snurra vid typ 55 grader. Vad 0 och 180 grader motsvarar i pulsbredd tror jag kan ställas in.