

RC-720-D

Zweifach Schottelsteuerung

Wilhelm Meier

Version 1.2, 10.09.2021: HW_1.1

Inhalt

1. Vorwort	2
2. Symbolerklärung	3
3. Rechtliches	3
4. Sicherheitshinweise	3
5. Spezieller Sicherheitshinweis: Kleinteile	4
6. Einführung	5
7. Grundsätzliches	5
8. Einsatz und Einbau	6
9. Anschlüsse	8
10. Erste Inbetriebnahme	11
10.1. Schema der Übertragungskanäle	12
10.2. Einrichtungen am EdgeTx/OpenTx-Sender	13
10.3. Konfiguration des RC-720-D	15
10.3.1. Die Anlernprozedur	15
11. Betrieb	17
11.1. Kalibrierungsphase der Servos	17
11.2. Telemetrie	17
11.2.1. Sensordarstellung für S.Port	17
11.2.2. Sensordarstellung für IBus	18
11.2.3. Anzeige-Widget für EdgeTx / OpenTx Color-LCD-Sender	19
12. Optionen	22
12.1. Servos	22
12.2. Weitere BEC-Module	22
13. Ressourcen	22
14. Betrieb	23

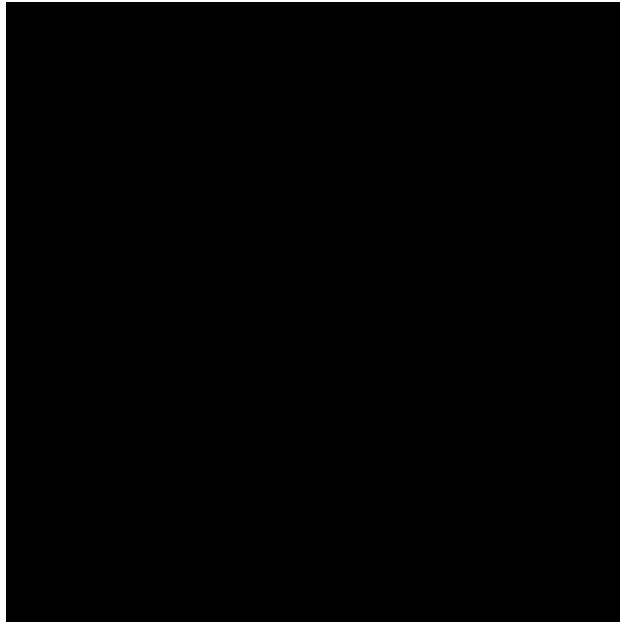


Abbildung 1. QR-Code zu Informationen und Downloads

1. Vorwort



Lizenz

Dieses Werk ist unter einer Creative Commons Lizenz vom Typ Namensnennung - Nicht kommerziell - Keine Bearbeitungen 4.0 International zugänglich. Um eine Kopie dieser Lizenz einzusehen, konsultieren Sie <http://creativecommons.org/licenses/by-nc-nd/4.0/> oder wenden Sie sich brieflich an Creative Commons, Postfach 1866, Mountain View, California, 94042, USA.



Das Modul wie auch diese Doku ist noch unvollständig und *work-in-progress*. Bei jeglichen Unklarheiten in dieser Funktionsbeschreibung und generellem Aufbau und Anschluß, unterlassen Sie den Betrieb und kontaktieren Sie den Bausatzersteller.

2. Symbolerklärung

!

Ein wichtiger allgemeiner Hinweis für den sicheren Aufbau und die sichere Bedienung. Dieser sollte durch den Anwender beachtet werden, um einen sicheren Betrieb zu gewährleisten.

!

Ein genereller Hinweis, der durch den Anwender beachtet werden sollte.

!!

Ein technischer oder sicherheitstechnischer Hinweis, der unbedingt durch den Anwender beachtet werden muss.

#

Ein technischer oder sicherheitstechnischer Gefahrenhinweis, der unbedingt durch den Anwender beachtet werden muss. Zur Gefahrenabwendung muss der Anwender unbedingt die gegebenen Anweisungen befolgen und die beschriebenen Maßnahmen ergreifen.

3. Rechtliches

Der vorliegende Bausatz wird dem Anwender für eigene Experimente überlassen. Er stellt kein Produkt im Sinne des ProdHaftG oder elektronisches Gerät im Sinne des ElektroG dar und wird als Gerät nicht kommerziell vertrieben.

!!

Die Überlassung gegen Unkostenerstattung erfolgt unter Ausschluss jeglicher Sachmangelhaftung.

Für den vorliegenden Bausatz werden keine Funktionsgarantien gegeben. Für Schäden am Bausatz oder an damit verbundenen Geräten oder Modulen wird keine Haftung übernommen. Gewährleistungen, Garantien und Widerrufsrechte gibt es nicht.

4. Sicherheitshinweise

Beim Umgang mit Produkten, die mit elektrischer Spannung in Berührung kommen, müssen die gültigen VDE-Vorschriften beachtet werden, insbesondere VDE 0100, VDE 0550/0551, VDE 0700, VDE 0711 und VDE 0860.

Werkzeuge dürfen an Geräten, Bauteilen oder Baugruppen nur benutzt werden, wenn sichergestellt ist, dass die Geräte von der Versorgungsspannung getrennt sind und elektrische Ladungen, die in den im Gerät befindlichen Bauteilen gespeichert sind, vorher entladen wurden.

Spannungsfhrende Kabel oder Leitungen, mit denen das Gerät, das Bauteil oder die Baugruppe verbunden ist, müssen stets auf Isolationsfehler oder Bruchstellen untersucht werden. Bei Feststellen eines Fehlers in der Zuleitung muss das Gerät unverzüglich aus dem Betrieb genommen werden, bis die defekte Leitung ausgewechselt worden ist. Bei Einsatz von Bauelementen oder Baugruppen muss stets auf die strikte Einhaltung der in der zugehörigen Beschreibung genannten Kenndaten für elektrische Grssen hingewiesen werden. Wenn aus einer vorliegenden Beschreibung für den nicht gewerblichen Endverbraucher nicht eindeutig hervorgeht, welche elektrischen Kennwerte für ein Bauteil oder eine

Baugruppe gelten, wie eine externe Beschaltung durchzuführen ist oder welche externen Bauteile oder Zusatzgeräte angeschlossen werden dürfen und welche Anschlusswerte diese externen Komponenten haben dürfen, so muss stets ein Fachmann um Auskunft ersucht werden. Es ist vor der Inbetriebnahme eines Gerätes generell zu prüfen, ob dieses Gerät oder Baugruppe grundsätzlich für den Anwendungsfall, für den es verwendet werden soll, geeignet ist!

Im Zweifelsfalle sind unbedingt Rückfragen bei Fachleuten, Sachverständigen oder den Herstellern der verwendeten Baugruppen notwendig!

Bitte beachten Sie, dass Bedien- und Anschlussfehler außerhalb unseres Einflussbereiches liegen. Verständlicherweise können wir für Schäden, die daraus entstehen, keinerlei Haftung übernehmen. Bei Installationen und beim Umgang mit Netzspannung sind unbedingt die VDE-Vorschriften zu beachten. Geräte, die an einer Spannung über 35 V betrieben werden, dürfen nur vom Fachmann angeschlossen werden. In jedem Fall ist zu prüfen, ob der Bausatz oder die Platine für den jeweiligen Anwendungsfall und Einsatzort geeignet ist bzw. eingesetzt werden kann.

Derjenige, der eine Schaltung oder einen Bausatz aufbaut und fertigstellt oder eine Baugruppe durch Erweiterung bzw. Gehäuseeinbau betriebsbereit macht, gilt nach DIN VDE 0869 als Hersteller und ist verpflichtet, bei der Weitergabe des Gerätes alle Begleitpapiere mitzuliefern und auch seinen Namen und Anschrift anzugeben. Geräte, die aus Bausteinen selbst zusammengestellt werden, sind sicherheitstechnisch wie ein industrielles Produkt zu betrachten.

Für alle Personen- und Sachschäden, die aus nicht bestimmungsgemäßer Verwendung entstehen, ist nicht der Hersteller sondern der Betreiber verantwortlich. Bitte beachten Sie, dass Bedien- und/und Anschlussfehler außerhalb unseres Einflussbereiches liegen. Verständlicherweise können wir für Schäden, die daraus entstehen, keinerlei Haftung übernehmen.

Jegliche Vorschriften und Vorsichtsmaßnahmen im Umgang mit elektrischen Komponenten sind vom Anwender einzuhalten.

Beachten Sie ebenfalls die Richtlinien unter [Abschnitt 14](#).

5. Spezieller Sicherheitshinweis: Kleinteile



ACHTUNG: Der Bausatz enthält verschluckbare Kleinteile. Von Kindern fernhalten.

6. Einföhrung

Das **RC-720-D** ist eine *Doppel-Schottelsteuerung* für die Ansteuerung von zwei **360i**-Feedbackservos mit analogem Positionsausgang sowie von zwei Motorstellern mit oder ohne BEC. Dies ermöglicht die Drehung der Schottelantriebe beliebig oft um **360i** durch entsprechende Bewegungen am Kreuzknöppel. Durch die Kombination mit dem Kanal für den Schub kann eine sichere Steuerung erreicht werden. Um den Anschluß der Motorsteller zu vereinfachen, besitzt das Modul eine *BEC-Weiche*, was den Betrieb mit beiden BECs der beiden Motorsteller ohne einen Spannungsabfall ermöglicht.

7. Grundsätzliches

Schottelantriebe werden grundsätzlich durch einen *Schubvektor* gesteuert. Dies bedeutet, dass der Schub sowohl in seiner *Richtung* wie auch in seiner *Stärke* die steuernde Größe ist. Demzufolge erwartet das **RC-720-D** als Eingang zwei Schubvektoren, einmal für den linken (vorderen) und einmal für den rechten (hinteren) Schottelantrieb.

Jeder Schubvektor besteht aus den *beiden* Komponenten *Richtung* und *Stärke*. Dazu erwartet das **RC-720-D** zwei hierfür verwendete Übertragungskanäle. Da es sich um eine *Doppel-Steuerung* handelt, die demnach zwei Schubvektoren benötigt, erwartet das **RC-720-D** insgesamt also vier Übertragungskanäle.

Um die Verkabelung möglichst einfach zu gestalten, hat das **RC-720-D** nur einen digitalen Bus-Eingang. Das Modul erkennt automatisch, ob es sich hierbei um ein **SBus** (nicht-invertiert / invertiert), ein **IBus** oder ein **SumD**-Signal handelt. Es bleibt lediglich noch festzulegen, welche der 16 Kanäle des Bus-Systems für das **RC-720-D** verwendet werden sollen. Diese Zuordnung geschieht in einer notwendigen Konfigurationsphase des Moduls. Dies ermöglicht einen behinderungsfreien Betrieb auch mit anderen Modulen zusammen am Bus-System.

Erfolgt die Bedienung der Schottels über je einen *Kreuzknöppel*, so muss die links-rechts bzw. hoch-runter Information des Kreuzknöppels (kartesisches Koordinatensystem) zunächst in einen *Schubvektor* (Polarkoordinatensystem) umgeformt werden. Für Sender mit dem Betriebssystem EdgeTx/OpenTx stehen hier entsprechende Erweiterungen (Mischer-Skripte) zur Verfügung.

Eine weitere Besonderheit ist die Verwendung von Telemetrie für die aktuelle Ausrichtung der Schottelantriebe. Weil jeder Schottelantrieb nicht beliebig schnell den Steuerbewegungen am Sender folgen kann, wird die aktuelle Position über Telemetrie an den Sender gesendet. Im Sender kann dann beispielsweise eine Darstellung der Soll- und Ist-Position bzw. des Schubvektors stattfinden. Dazu stehen für EdgeTx/OpenTx entsprechende *Widgets* bereit.

Der **RC-720-D** besitzt eine BEC-Weiche. Daher können die BEC der *beiden* Motorsteller *aktiv* bleiben (ein Herausziehen des Plus-Kabels eines der Steller ist *nicht* notwendig und *nicht* sinnvoll). Die Weiche hat eine Belastbarkeit von **10A** je Strang (natürlich können damit die **JR**-Verbinder *nicht* belastet werden). Die Weiche ermöglicht eine *gleichzeitige* Nutzung beider BECs. Damit verdoppelt sich die Gesamtbelastbarkeit der BEC-Versorgung. Die BEC-Weiche hat keinen Spannungsverlust und ist damit wesentlich empfehlenswerter als eine Dioden-Lösung.

Der Empfänger wird dann über die beiden Leitungen (Bus-Verbinder und Telemetrie-Verbinder) vom **RC-720-D** versorgt.

Die beiden Servos werden direkt über das Summen-BEC der BEC-Weiche auf dem **RC-720-D** versorgt. Dies

ist sehr sinnvoll, da die Feedbackservos teilweise eine sehr hohe Stromaufnahme haben. Dies verhindert zuverlässig Störungen an den Empfänger weiterzuleiten.

8. Einsatz und Einbau

In [Abbildung 2](#) sieht man die Einbausituation eines typischen Schottelantriebes. Sowohl die Richtungs-drehung wie auch der Propellerantrieb wird hier über Zahnriemen realisiert. Hierbei ist zu beachten, dass das Übersetzungsverhältnis für die Richtungs-drehung **1:1** beträgt.

Abbildung 2. Ansicht eines gesamten Schottelantriebes: das Übersetzungsverhältnis von Servo zum Schottel muss 1:1 betragen

9. Anschlüsse

Um die Vielzahl der Anschlüsse zu veranschaulichen, dienen die folgenden Bilder.

Abbildung 3. Gesamtansicht: im Bild oben auf der Platine sind die Anschlüsse S2-O2-P2-P1-O1-S1 (von links nach rechts). Im Bild unten die die beiden Anschlusspeitschen, links für das Aktor-Bus-System, rechts für den Telemetrie-Bus, in der Mitte der Daisy-Chain-Ausgang für IBus-Telemetrie

Abbildung 4. Anschlüsse für die Bus-Systeme im Detail

Abbildung 5. Anschlüsse für die Servos und Motorsteller bzw. Kalibrierungskanäle

10. Erste Inbetriebnahme

Bevor eine Nutzung des **RC-720-D** erfolgreich möglich ist, müssen erst die vier Übertragungskanäle für

die beiden Schubvektoren festgelegt werden.

!

Festlegung der \uparrow bertragungskanäle für die Schubvektoren

In dieser Anleitung verwenden wir die Kanäle 10-15 für das RC-720-D-Modul. Zwar benötigt man für die beiden Schubvektoren insgesamt nur vier \uparrow bertragungskanäle, jedoch erwartet das RC-720-D in der Konfiguration während der ersten Inbetriebnahme insgesamt sechs \uparrow bertragungskanäle. Die beiden *zusätzlichen* Kanäle stehen dann für die *Kalibrierung* der angeschlossenen Motorsteller zur Verfügung. Diese werden nach der Konfiguration aber nicht mehr benötigt und können als weitere PWM-Outputs benutzt werden.

10.1. Schema der \uparrow bertragungskanäle

Das RC-720-D verwendet sechs *direkt aufeinander folgende* \uparrow bertragungskanäle. In dieser Anleitung sind das die Kanäle 10-15 als *Beispiel*. Sie können jedoch auch eine andere Festlegung treffen. Daher ist es nur wichtig festzulegen, welcher Kanal der *erste* Kanal dieser Gruppe sein soll, die anderen Kanäle ergeben sich dann als die direkt folgenden.

Der *erste* Kanal der Gruppe sei mit S_0 bezeichnet. Dann haben wir folgende Zuordnungen:

\uparrow bertragungskanalschema

Kanal $\hat{= S_0}$!	Schub für Schottel 1
Kanal $\hat{= S_0 + 1}$!	Richtung für Schottel 1
Kanal $\hat{= S_0 + 2}$!	Schub für Schottel 2
Kanal $\hat{= S_0 + 3}$!	Richtung für Schottel 2
Kanal $\hat{= S_0 + 4}$!	Kalibrierungskanal 1 (oder Hilfskanal 1) bzw. mechanische Null-Position 1 (nur im <i>Anlernmodus</i> ab Version V48)
Kanal $\hat{= S_0 + 5}$!	Kalibrierungskanal 2 (oder Hilfskanal 2) bzw. mechanische Null-Position 1 (nur im <i>Anlernmodus</i> ab Version V48)

!

Motorsteller

Im Schiffsmodellbau ist es üblich, dass man Vorwärtss/Rückwärtss-Motorsteller einsetzt. Dies wird auch im RC-720-D so beibehalten, obgleich bei einem Schottelantrieb die Drehrichtung des Propellers niemals umgekehrt wird. Der am RC-720-D eingesetzte Steller muss jedoch trotzdem ein V/R-Steller sein. Dieser wird allerdings nur in *Vorwärtsrichtung* betrieben. So bleiben alle Ihre Steller universell einsetzbar.

Entsprechend dem obigen Schema stellen Sie an Ihrem Sender ein, dass am Kanal S_0 (in diesem Dokument beispielsweise Kanal 10) der Schub für Schottel 1 ausgegeben wird. Die anderen Kanäle

folgen entsprechend.

Nicht benötigte Hilfskanäle

Wenn die Hilfskanäle nicht benötigt werden, so brauchen Sie keine weiteren Maßnahmen zu ergreifen. Das Weiterleiten der Übertragungskanäle aus dem Bus-Signal zu den Ausgängen des RC-720-D stört den Ablauf nicht.

!

Es ist jedoch auch möglich, das Kanalschema so zu legen, dass die Hilfskanäle *außerhalb* des Übertragenen Bereiches liegen. Dies kann erreicht werden, indem für den Kanal S_0 die Nummer 13 gewählt wird. Damit liegen Kanäle S_4 und S_5 außerhalb der gültigen Kanalnummern [1 ÷ 15] und erscheinen nicht an den Ausgängen 01 und 02.

Mechanische Null-Position der Servos (ab V48 der Firmware)

Beim Einbau der Schottels ist es nicht immer möglich durch Verschieben der Anlenkung (Zahnriemen), die Null-Position des Servos mit der Geradeaus-Position des Schottelantriebes zur Deckung zu bringen. Aus diesem Grunde kann mit den Kanälen $S_0 + 4$ und $S_0 + 5$ *im Anlernvorgang* die Geradeaus-Position über eine Verschiebung der Null-Position der Servos erreicht werden.

!!

10.2. Einrichtungen am EdgeTx/OpenTx-Sender

Um die Möglichkeit der 360°-Steuerung in vollem Umfang nutzen zu können, bietet es sich an, im Sender die Umrechnung von kartesischen in Polar-Koordinaten vorzunehmen. Dies geschieht durch ein entsprechendes Mischer-Skript ([Download](#)).

Kopieren des Schottelsteuerungsskriptes auf die SD-Karte des Senders

Natürlich müssen Sie das Schottelsteuerungsskript zunächst auf die SD-Karte Ihres Senders kopieren (Ordner: **SCRIPTS/MIXES**). Dies wird als bekannt vorausgesetzt und hier nicht weiter beschrieben.

!

Neuere Versionen des Mischer-Skriptes

Bitte achten Sie auf regelmäßige Updates des Mischer-Skriptes. Ggf. können einige *ScreenShots* in dieser Anleitung davon abweichen.

!

Als ersten Schritt erzeugen Sie eine neue Zeile in der Übersicht der Mischer-Skripte und wählen hier das Skript **schotl.lua** von der SD-Karte aus.

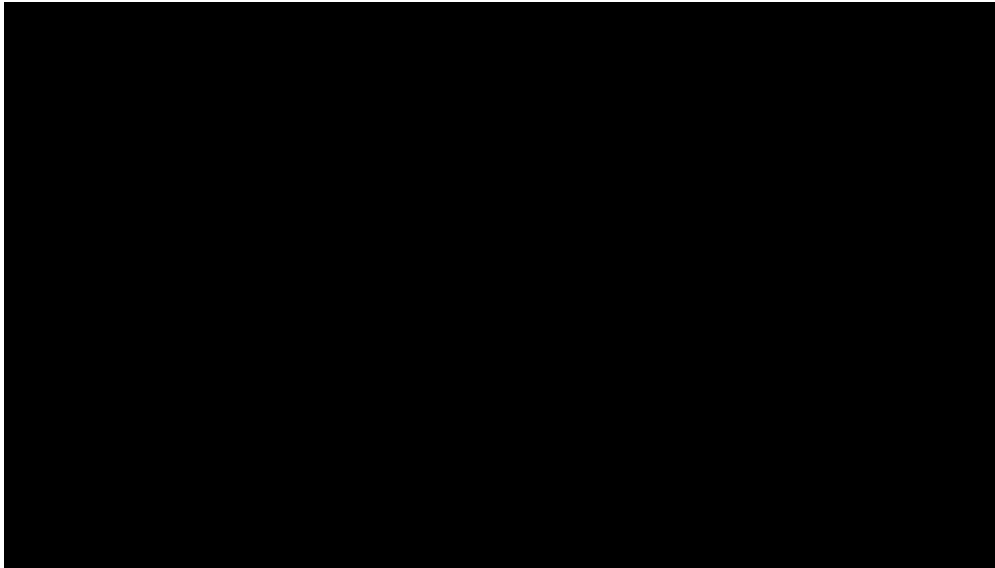


Abbildung 6. † bersicht Ÿber die Lua-Skripte

Wesentlich fŸr den Betrieb ist die Zuordnung der entsprechenden *Inputs* fŸr die Schottels. In diesem Beispiel wird davon ausgegangen, dass der *linke* Antrieb (Schottel 1) mit den Gebern und den korrespondierenden *Inputs* **Hsh** und **Sei** (linker KreuzknŸppel) und der *rechte* Antrieb (Schottel 2) mit den *Inputs* **Gas** und **Que** (rechter KreuzknŸppel) gesteuert werden soll.

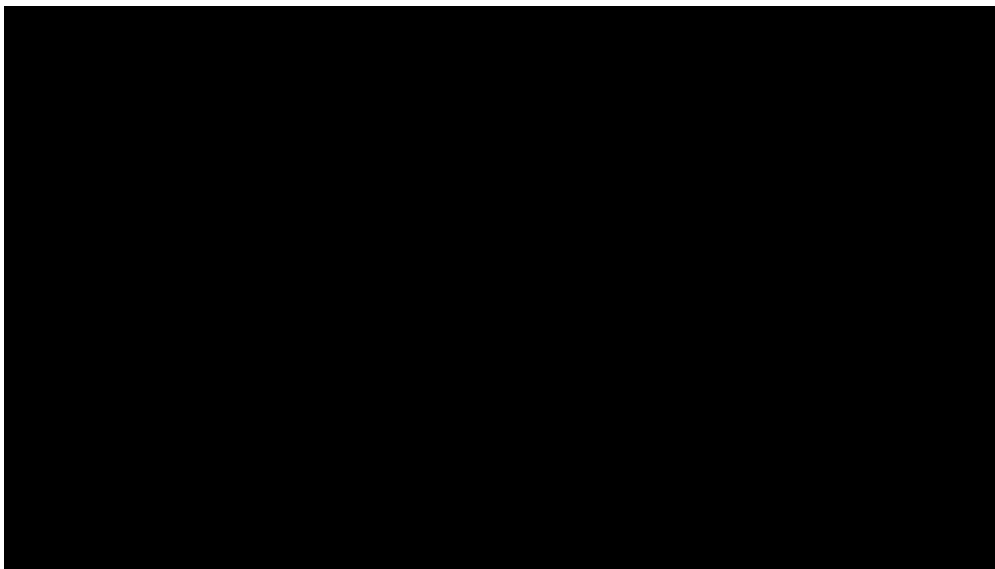


Abbildung 7. Einrichtung des Schottelsteuerungsskriptes: man achte auf die Kanalzuordnung fŸr Schottel 1 (Eingang A1 und B1) und Schottel 2 (Eingang A2 und B2)

Nachdem das Mischer-Skript **schotl.lua** eingerichtet wurde, tauchen in der Liste der mŸglichen EingŸnge eines Mischers nun auch die *Schubvektorkomponenten* **SchottDir1**, **SchottPow1**, **SchottDir2** und **SchottPow2** auf.

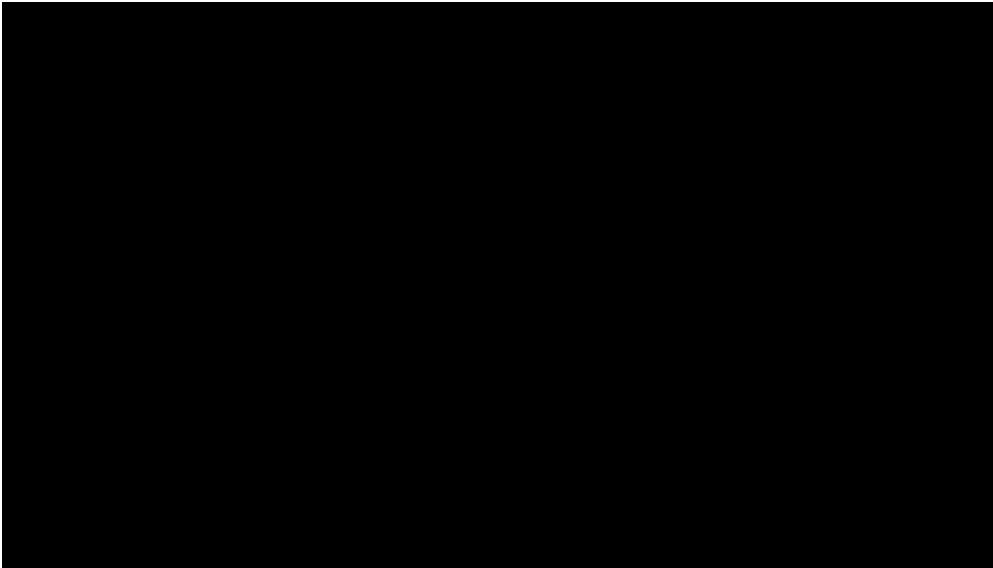


Abbildung 8. Einrichtung des Mischers für den \dagger bertragungskanal für Schub des Schottels 1 (hier: Kanal 10)

Damit werden dann nun auch die \dagger bertragungskanäle 10 und 11 für den Schubvektor 1 und die \dagger bertragungskanäle 13 und 14 für den Schubvektor 2 definiert. Zusätzlich wird der *Input Gas* auch noch für die beiden Kalibrierungskanäle 14 und 15 eingesetzt.

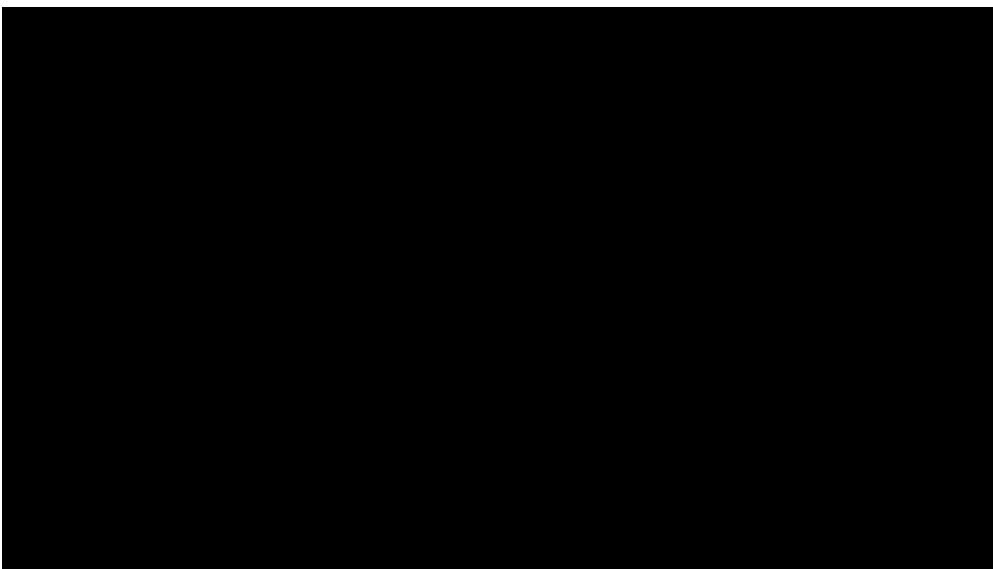


Abbildung 9. \dagger bersicht über die eingerichteten \dagger bertragungskanäle für das RC-720-D



Weitere \dagger bertragungskanäle

Stellen Sie sicher, dass *keine weiteren* \dagger bertragungskanäle im Sender definiert sind. Dies könnte die Anlernprozedur behindern.

10.3. Konfiguration des RC-720-D

Die Konfiguration des RC-720-D erfolgt durch das *Anlernen* der \dagger bertragungskanals S_0 (in diesem Dokument: Kanal 10).

10.3.1. Die Anlernprozedur

Um in den *Konfigurationsmodus* zu gelangen, stecken Sie auf den Anschluss 01 am RC-720-D-Modul eine Brücke zwischen den Pins 1 und 3 der 3-poligen Stiftleiste (die kann durch ein Dupont-Jumper-Kabel

geschehen oder auch durch den *FlySky*-Bindestecker).

Gehen Sie nun folgendermaßen vor:

1. Stecken Sie die Brücke auf die Pins 1 und 3 des Verbinders 01 am RC-720-D
2. Verbinden Sie vom RC-720-D den Bus-Eingang mit dem Bus-Ausgang des Empfängers. Der Empfänger sollte schon an den Sender gebunden sein.
3. Verbinden Sie einen (oder beide) Motorsteller mit den Eingängen P1 und P2 des RC-720-D.
 - a. Die Steller sollten ein BEC besitzen, damit wird dann der Empfänger versorgt.
 - b. Die Steller müssen *nicht* mit einem Motor verbunden sein.
4. Schließen Sie beide Feedbackservos an. Achten Sie auf den korrekten Anschluß der *Feedback*-Leitung (das ist die *vierte* Ader des Servokabels, die meist ein gesonderten Steckverbinder besitzt).
5. Schalten Sie den Sender ein.
 - a. Bringen Sie alle benutzten Geber in *Neutralstellung*.
 - b. Achten Sie vor allem auch darauf, dass die Richtungsübertragungskanäle ebenfalls den Neutralwert liefern.
 - c. Dies können Sie am besten am *Kanalmonitor* kontrollieren.
6. Schalten Sie nun die Versorgung der Modellelektronik über das RC-720-D ein: dazu versorgen Sie beide Steller mit der notwendigen Quelle.
7. Warten Sie, bis der Empfänger den Sender auch erkannt hat.
8. Das RC-720-D führt zunächst eine Bus-Erkennung durch:
 - a. Die LED leuchtet bis zu 3s dauerhaft.
 - b. Anschließend wird durch einmaliges (IBus) oder Doppelblinker (SBus) angezeigt, welches Bus-System erkannt wurde.
 - c. Danach geht das Modul in den Konfigurationsmodus.
9. Das RC-720-D zeigt nun den Konfigurationsmodus durch ein *Dreifach-Blinken* der LED 1 an.
10. Lenken Sie nun den *Schub* des *ersten* Schottels auf Maximalausschlag aus, *ohne* dabei die Richtung nach links oder rechts wesentlich auszulenken.
 - a. Wurde der Ausschlag vom RC-720-D erfolgreich erkannt, so erlischt die LED 1 und die LED 2 erleuchtet.
11. Neutralisieren Sie nun wieder den Schub des Schottels 1.
 - a. Wurde die Neutralposition erfolgreich erkannt, so leuchtet zusätzlich zu LED 2 nun auch wieder die LED 1 für ca. 1 Sekunde auf.
12. Der Anlernvorgang ist damit abgeschlossen.
 - a. Das RC-720-D geht nun - wie bei *jedem* Einschalten - in die notwendige *Kalibrierungsphase*.
13. In der Kalibrierungsphase (bei jedem Einschalten) durchlaufen die Servos eine Umdrehung bzw. einen Suchlauf.
14. Anschließend (*nur* in diesem *Anlernvorgang*) kann die Null-Position über Kanal $S_0 + 4$ und $S_0 + 5$ eingestellt werden. Die LEDs blinken dreifach.

15. Soll das Einstellen der Null-Positionen beendet werden, so betätigen Sie wieder einmal S_0 in Richtung Vollausschlag (dies braucht nur kurz zu sein, denn anschließend ist das Modul betriebsbereit).
16. Danach geht das **RC-720-D** in den *Betriebsmodus* über. Anhand der Servos sollten Sie nun einen ersten Test durchführen können.

11. Betrieb

Stellen Sie sicher, dass die Brücke am Eingang/Ausgang **01** *nicht* gesteckt ist, damit das Modul in den *Normalbetrieb* geben kann.

11.1. Kalibrierungsphase der Servos

Bei *jedem* Neustart werden beide Servos *neu* kalibriert. Hierbei drehen sich die Servos und damit auch die Schottelantriebe *mindestens* einmal komplett um die eigene Achse.



Bewegungsfreiheit der Schottelantriebe

Damit die Kalibrierungsphase störungsfrei ablaufen kann, stellen Sie sicher, dass sich die Schottelantriebe blockadefrei komplett um die eigene Achse drehen können.

11.2. Telemetrie

11.2.1. Sensordarstellung für **S. Port**

Das **RC-720-D** benutzt die *physische* Sensor-ID **1** und stellt die folgenden Sensoren zur Verfügung (s.a. [Abbildung 10](#)):

Tmp2	<i>interne</i> Temperatur des Moduls
5101	Position des Schottel 1
5102	Position des Schottel 2
5103	Software-Version des Moduls

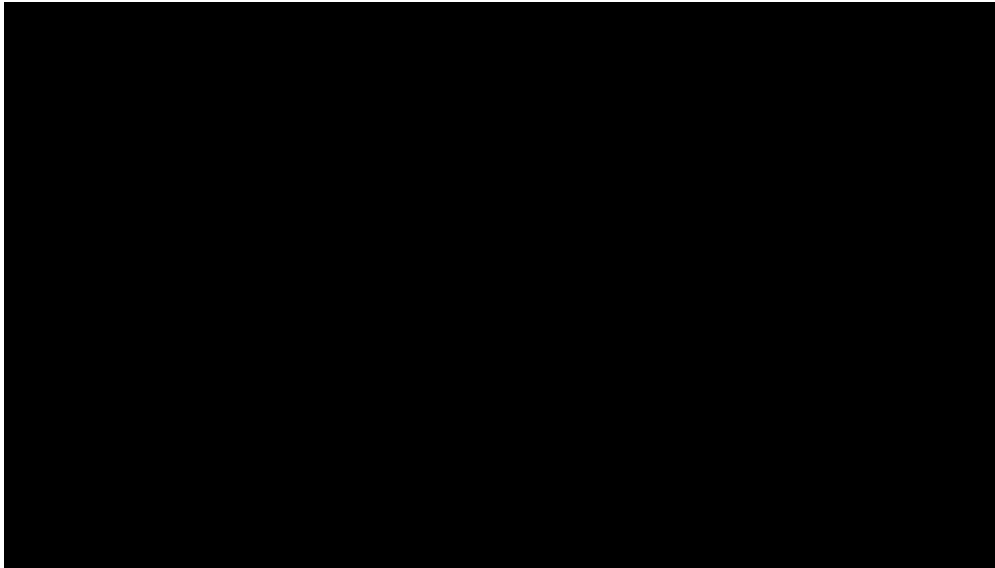


Abbildung 10. Darstellung der Sensoren für **S.Port**

Die Positionssensoren können zur graphischen Darstellung der Schottel-Lage verwendet werden.

!

Umbenennung der Sensoren

Weil es für die *Winkelposition* der Schottels im **S.Port**-Protokoll keine eigene Kennung gibt, wird hier die generische Kennung **5101** und **5102** verwendet. Natürlich können diese Sensoren auch umbenannt werden (s.a. [Abbildung 12](#)).

11.2.2. Sensordarstellung für **I Bus**

Das **RC-720-D** verwendet für **I Bus** die folgenden Sensoren (s.a. [Abbildung 11](#)):

Tmp2	interne Temperatur des Moduls
0085	Position des Schottel 1 (s.a. Abbildung 12 zur Umbenennung von Sensoren)
0085	Position des Schottel 2
Arm	Software-Version des Moduls

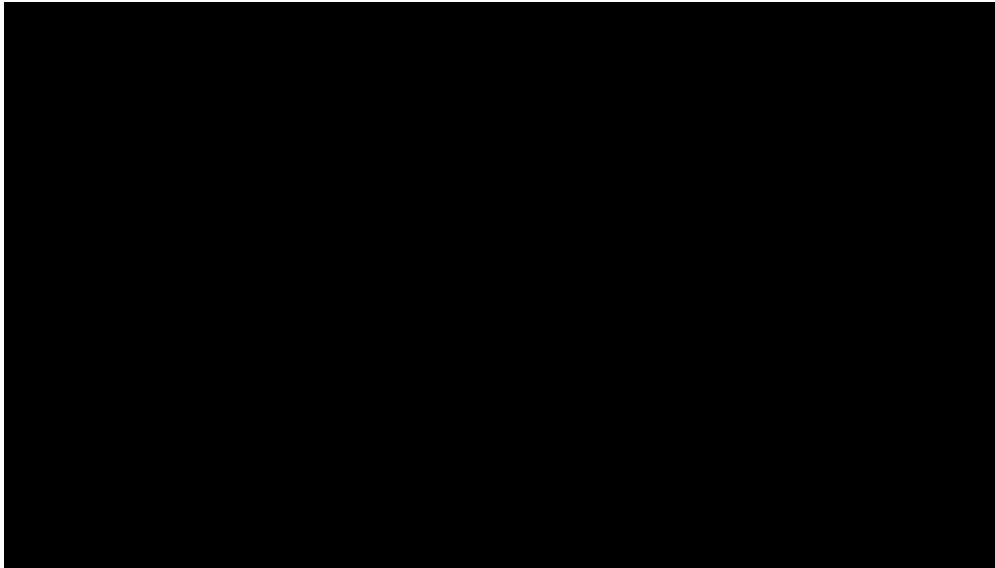


Abbildung 11. \dagger bersicht der Sensoren am IBus: man erkennt Tmp1 als interne Temperatur, Arm für die Software-Version des RC-720-D sowie die beiden Sensoren mit der ID 0085 für die beiden Positionen.

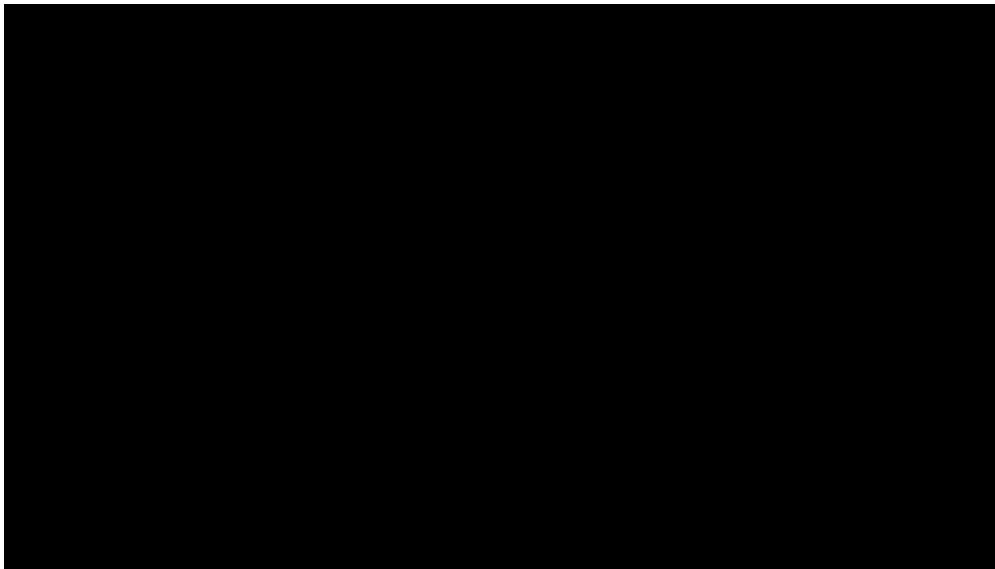


Abbildung 12. Gerade für die Positionssensoren empfiehlt es sich, eine Umbenennung in etwa Pos1 und Pos2 vorzunehmen.

11.2.3. Anzeige-Widget für EdgeTx / OpenTx Color-LCD-Sender

Für die Anzeige des Soll-Schibvektors und der Ist-Lage des Schottel-Antriebs existiert ein [Schottel-Widget](#) für EdgeTx / OpenTx Color-LCD-Sender.

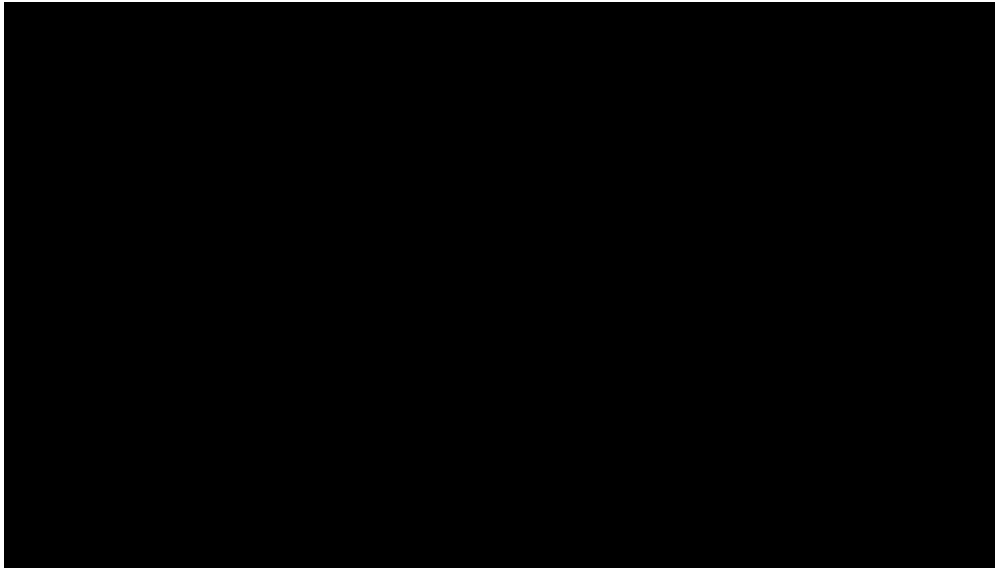


Abbildung 13. Das Telemetrie-Widget: es sind hier zwei Instanzen des Schottel-Telemetrie-Widgets konfiguriert. In der Info-Leiste am oberen Bildschirmrand sind zwei weitere Widgets mit dem Temperatursensor und der Anzeige der Version konfiguriert.

Um beide Schottelzustände gleichzeitig auf einer Telemetrie-Seite anzeigen zu können, bietet sich ein Layout 1x2 an. Für beide Widgets wird dann jeweils das [Schottel-Widget](#) eingerichtet mit dem Namen **WM Schottel**.

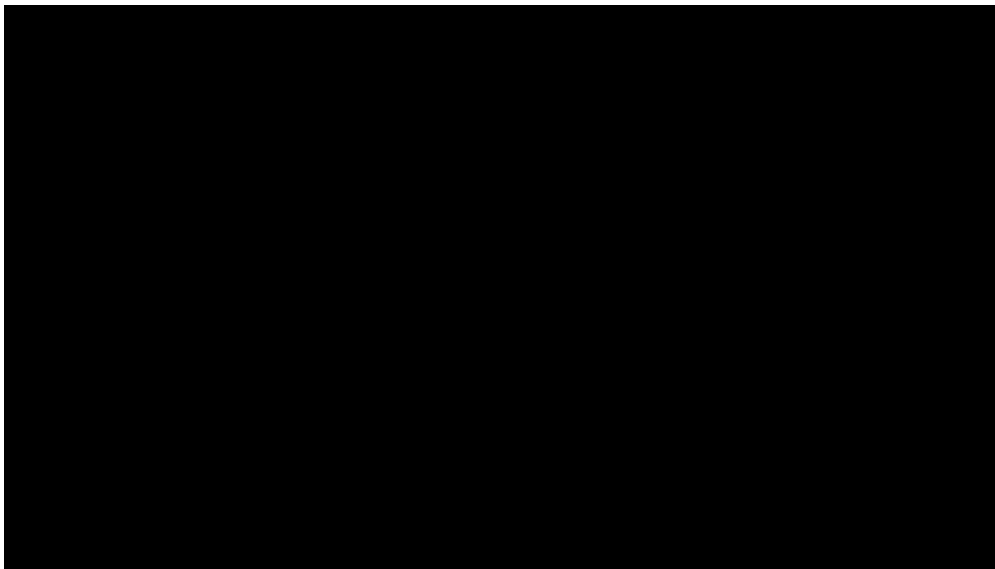


Abbildung 14. Beim Anlegen einer Telemetrie-Seite wählt man sinnvollerweise das Layout 1x2

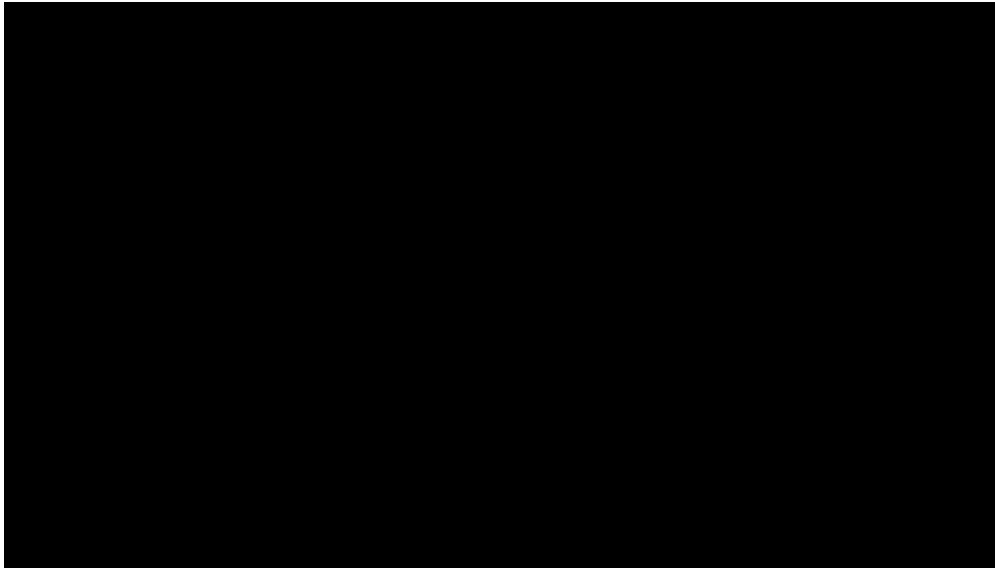


Abbildung 15. Das Schottel-Telemetrie-Widget trägt den Namen WM Schottel

Für beide Widgets müssen dann abschließend noch die Zuordnung der anzuzeigenden Werte erfolgen. Man wählt hier die zugehörigen Sensorwerte für den jeweiligen Schottelantrieb.

Jedes Widget kann eine unterschiedliche Nummer bekommen, wobei gerade Nummern links-bündig und ungerade Nummern rechts-bündig angezeigt werden.

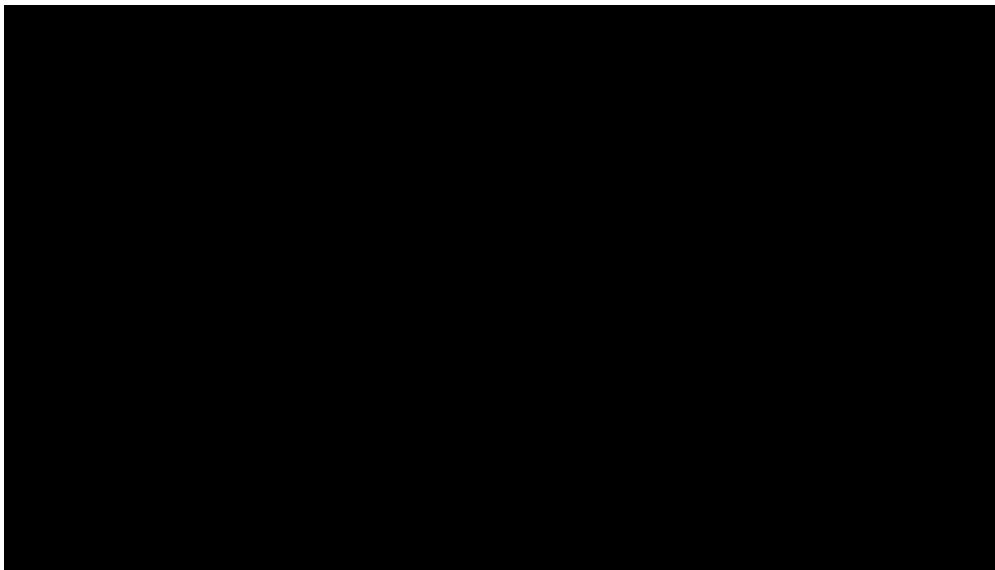


Abbildung 16. Konfiguration des linken Widgets für Schottel 1

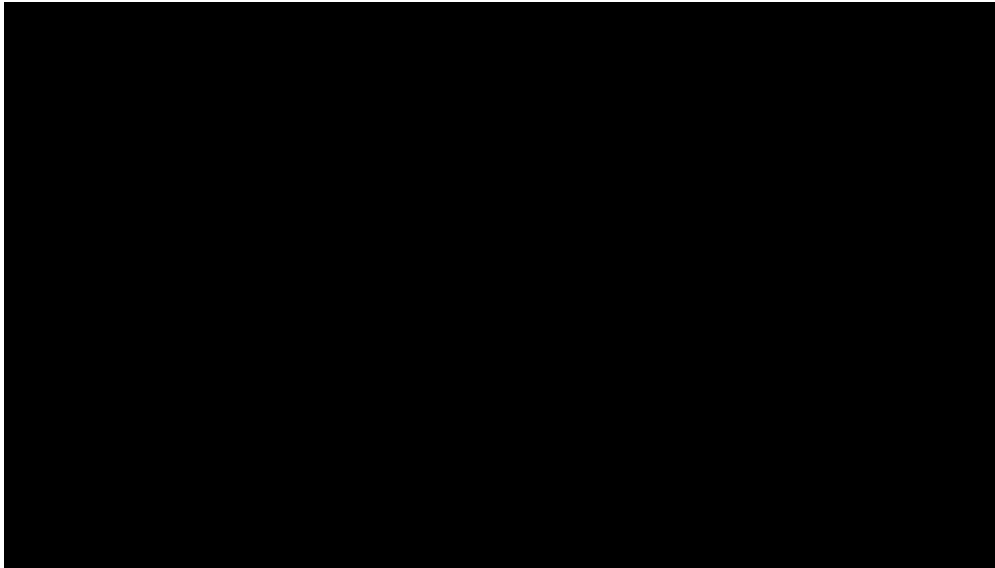


Abbildung 17. Konfiguration des linken Widgets für Schottel 2

12. Optionen

12.1. Servos

Als Feedback-Servos eignen sich alle Servos mit

- ✂ Winkelposition im Intervall $[0; 360]$ wird abgebildet auf ein Spannungsintervall $[0, 4V(max)]$
- ✂ Drehbewegung über $N \cdot 360$ Unknown characterUnknown character
- ✂ Ansteuerung über PWM-Signal als Geschwindigkeit-/Richtungssignal

Beispiele:

- ✂ [Feetech FB5317M-360 und FB5311M-360](#)

12.2. Weitere BEC-Module

Unter Umständen kann es sinnvoll oder gewünscht sein, an den Empfänger einen weiteren Motorsteller mit BEC anzuschließen. Dies ist problemlos möglich, sofern die Spannung des weiteren BEC höher als die Spannung der BECs der Schottel-Motorsteller ist.

13. Ressourcen

- ✂ [Download Mischer-Skript](#)
- ✂ [Download Schottel-Widget](#)
- ✂ [Feetech FB5317M-360 und FB5311M-360](#)

14. Betrieb

!

Beachten Sie unbedingt die Anweisungen unter [Abschnitt 10](#).

!

Die üblichen Sicherheitsvorkehrungen im Betrieb mit ferngesteuerten Modellen, insbesondere Schiffsmoellen sind einzuhalten.

"

Beachten Sie alle folgenden Hinweise zum Betrieb.

#

Eine Verwendung des Moduls in Rennbooten oder Flugmodellen ist nicht zulässig.

#

Das Modul darf nicht in Kontakt mit Wasser, Wasserdampf oder anderen Flüssigkeiten kommen. Wasser oder Wasserdampf bzw. andere Flüssigkeiten können zu einem Totalausfall und damit zu einem Modellverlust sowie Personenschäden führen.

#

Das Modul verbraucht im Ruhezustand nur sehr wenig Strom. Trotzdem darf ein dauerhafter Anschluß an einen unüberwachten Akku nicht erfolgen. Hier besteht Brandgefahr! Gefahr von Personenschäden!

#

Beim Betrieb ist die Erwärmung des Moduls zwingend zu überwachen! Eine Überhitzung kann zu einem Totalausfall und damit zu einem Modellverlust führen. Gefahr von Personenschäden!

#

Die Spannungsversorgung ist Modul ist im Betrieb zu überwachen. Bei Unterspannung kann das Modul abschalten oder bei gleichzeitiger hoher Stromaufnahme überhitzen und so zu einem Totalausfall und damit zu einem Modellverlust sowie Personenschäden führen

#

Die erforderlichen Kabelquerschnitte für die Verbindung mit dem Akku und auch mit dem elektrischen Verbraucher sind unbedingt einzuhalten. Hier besteht Brandgefahr. Gefahr von Personenschäden!

#

Beim Betrieb ist der maximale Stromdurchfluß zu begrenzen und zu überwachen. Ein zu langer und zu hoher Stromfluß kann zu einem Totalausfall und damit zu einem Modellverlust sowie Personenschäden führen.

#

Das Modul ist nicht kurzschlußfest. Ein Kurzschluß führt zu einem Totalausfall und damit zu einem Modellverlust sowie Personenschäden.

#

Der maximale Schaltstrom ist unbedingt einzuhalten und darf nicht überschritten werden. Ein zu hoher Schaltstrom kann zu einem Totalausfall und damit zu einem Modellverlust sowie Personenschäden führen.

#

Die Kapazitäten (Elkos, Siebelkos) am Ausgang des Moduls, etwa in Fahrtreglern (Stellern) für Motoren, dürfen 10.000µF nicht überschreiten. Zu hohe Kapazitäten können zu einem Totalausfall und damit zu einem Modellverlust sowie Personenschäden führen.

#

Das Modul darf keinen Vibrationen ausgesetzt werden. Treffen Sie entsprechende Vorkehrungen zu einem vibrationsgeschützten Einbau. Zu starke Vibrationen können zu einem Totalausfall und damit zu einem Modellverlust sowie Personenschäden führen.

#

Das Modul darf nur innerhalb eines Temperaturbereiches von -10°C bis +55°C betrieben werden. Ein Betrieb außerhalb dieses Bereiches kann zu einem Totalausfall und damit zu einem Modellverlust sowie Personenschäden führen.