

Beschreibung Siku* Tuning Chip 68xx_Basic

Zusatzdecoder für Siku* Control Einsteigermodelle (z.B. 6880: Fendt 939, 6881: JD 8345R, 6882: Class Axion 950)

Erweiterte Funktionen:

- zwei zusätzliche interne Servos (z.B. Front- und Heckkraftheber). Voll kalibrierbar: Vollausschlag und Mittelpunkt.
- Licht schaltbar
- 2x Arbeitslicht schaltbar
- Rundumleuchte schaltbar. Auch als „drehende“ RKL realisierbar. Ansteuerung von 4 LEDs ist integriert
- Bremslicht
- Vollwertige Heckbuchse, kompatibel zu Siku* und Zwergmodellbau Anhängern. Auch hier wird Licht und Arbeitslicht korrekt bedient.
- Heckbuchse bietet auch die Kippfunktion. Normale Siku* Anhänger können gesteuert werden.

Generelles zur Bedienung:

Um auf der kleinen Fernsteuerung die Funktionen möglichst unabhängig ansprechen zu können wertet der Empfänger bei der „X“-Taste auch die Zeit wie lange sie gedrückt wird aus. Ein kurzes Antippen schaltet die Bedienung der der „+“- und „-“-Taste zwischen den zwei Servoausgängen und der Heckbuchse um.

Ein längeres Drücken der „X“-Taste schaltet das RKL ein bzw. aus.

Schalten der Lichtfunktionen:

Mit der „O“-Taste werden Arbeitslicht 1 und 2 geschaltet. Man schaltet zwischen beide aus, Arbeitslicht 1 an und beide Arbeitslichter an um.

Bremslicht arbeitet automatisch.

Servosteuerung:

Es kann abwechselnd Servo 1, Servo 2 oder der Anhänger angesteuert werden. Die Auswahl erfolgt durch kurzes Antippen der „X“-Taste. Was gerade ausgewählt ist sieht am jederzeit, wenn am Ausgang ServoKennung eine LED angeschlossen ist.

- LED aus: Servo 1 wird mit den Tasten „+“ / „-“ gesteuert
- LED an: Servo 2 wird mit den Tasten „+“ / „-“ gesteuert
- LED blinkt: Anhänger wird mit den Tasten „+“ / „-“ gesteuert

Werden weitere Kanäle benötigt, so kann man auch den Decoder CoreRC an der modifizierten Heckbuchse anschließen. So erhält man maximal 4 zusätzliche Kanäle zu Lenkung und Speed des Standardmodells.

Kalibrierung der Servos

Zur Aktivierung des Kalibriermodus, muss innerhalb der ersten Minute nach dem Einschalten des Empfängers, während man die Tasten „X“ und „O“ gedrückt hält, das Lenkrad mehrfach Vollausschlag Links – Rechts – Links – usw. ... bewegt werden, bis die Lichter zu blinken beginnen. Jetzt ist man im Konfigurationsmodus.

Man kann sowohl den Vollausschlag als auch den Mittelpunkt kalibrieren.

Die Einstellung erfolgt durch Drehen des Lenkrads beim gedrückt halten einer der folgenden Tasten:

„X“-Taste dient zum Einstellen des Mittelpunktes des Servo 1.

„O“-Taste stellt Drehrichtung und Vollausschlag des Servo 1 ein.

„+“-Taste dient zum Einstellen des Mittelpunktes des Servo 2.

„-“-Taste stellt Drehrichtung und Vollausschlag des Servo 2 ein.

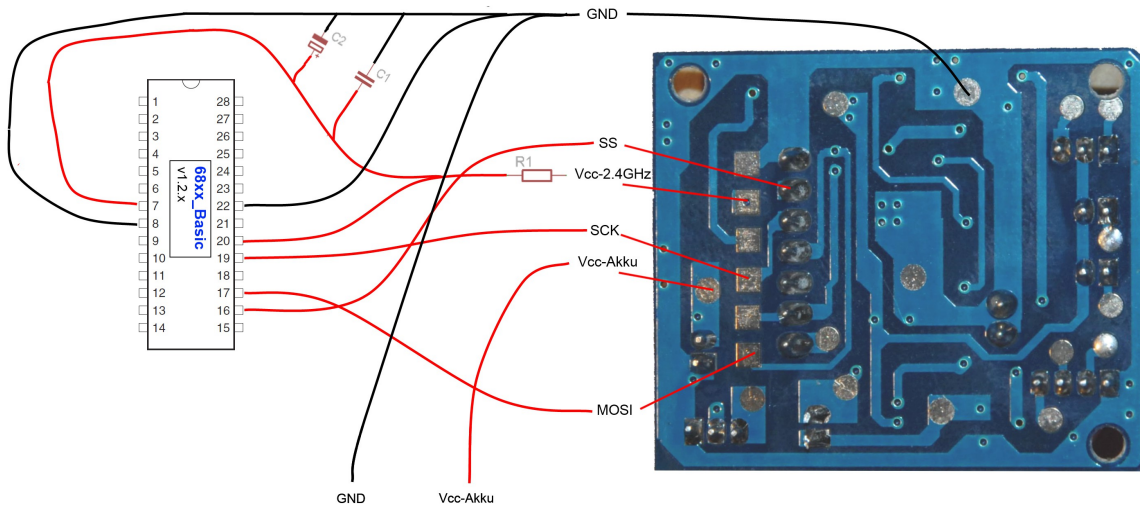
Einfach die entsprechende Taste drücken und dann das Lenkrad so lange bewegen, bis die gewünschte Servoposition erreicht ist. Dann die Taste los lassen.

Zum Verlassen des Kalibriermodus einfach das Modell ausschalten.

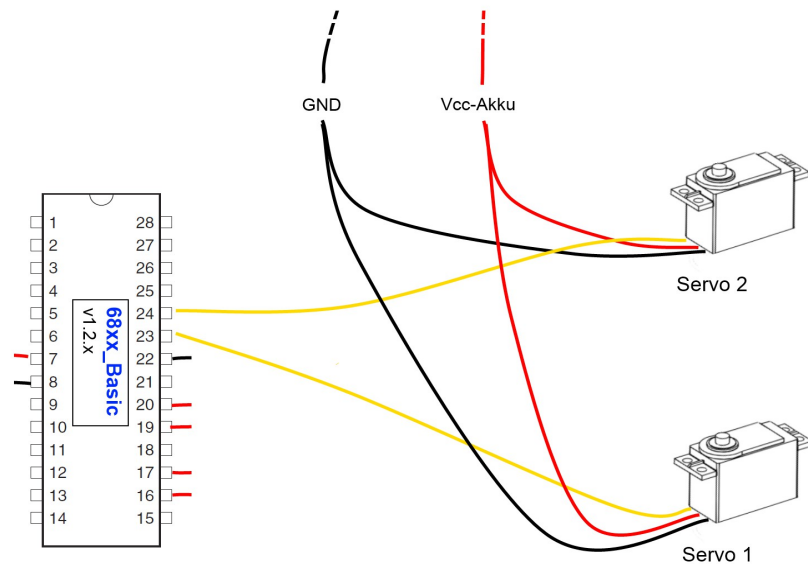
Beim erneuten Einschalten stehen die gespeicherten Werte zur Verfügung.

Anschließen:

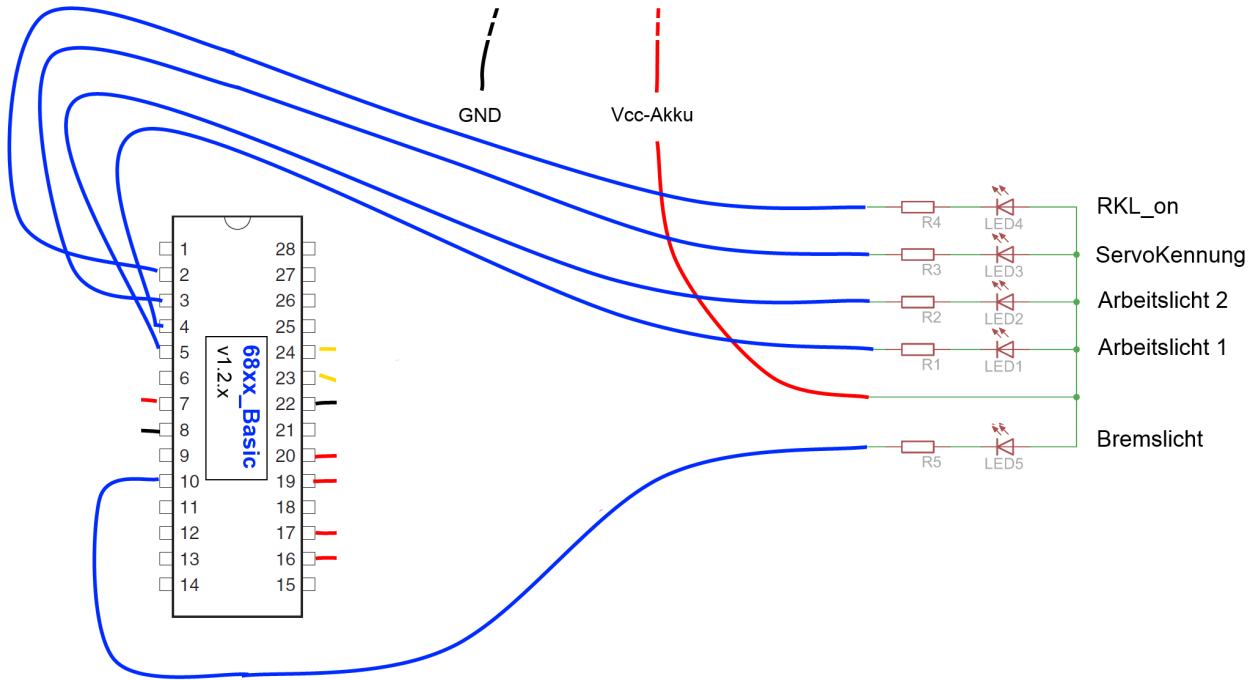
Der Anschluss an die Siku*-Platine erfolgt wie unten abgebildet.



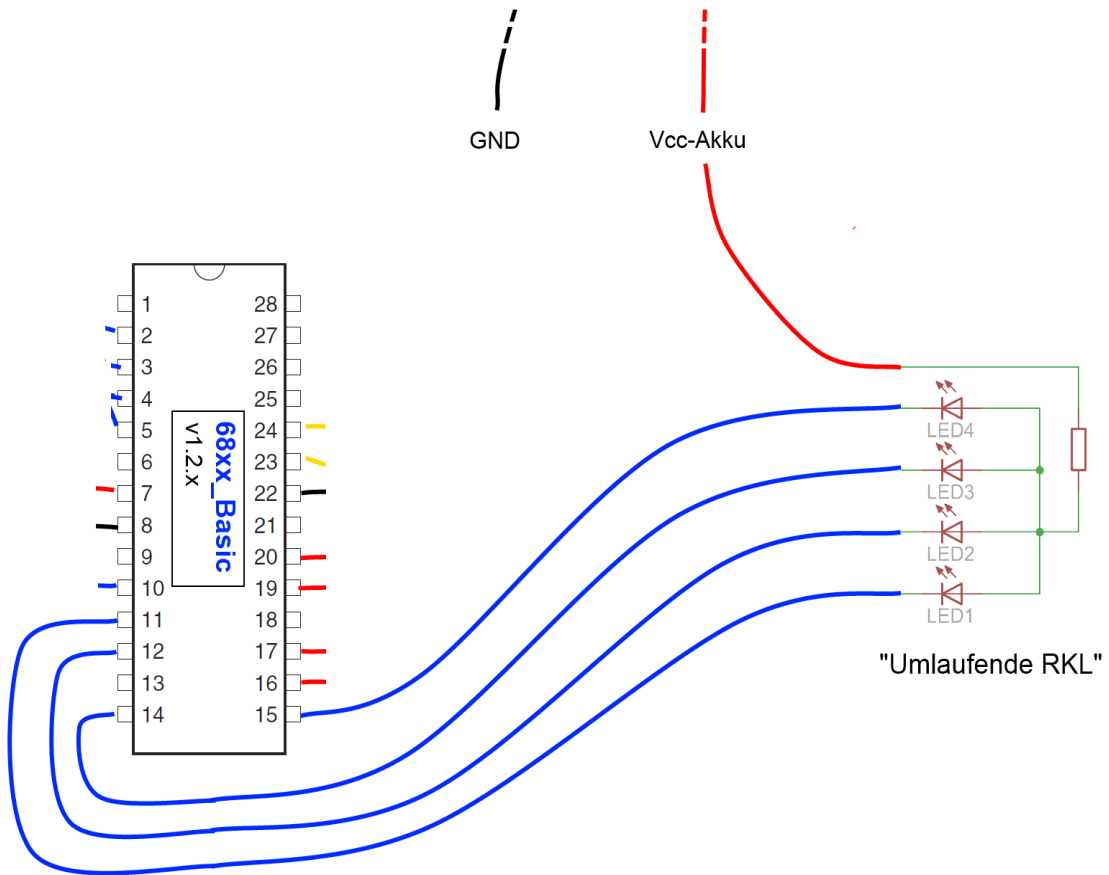
Servos werden wie folgt angeschlossen:



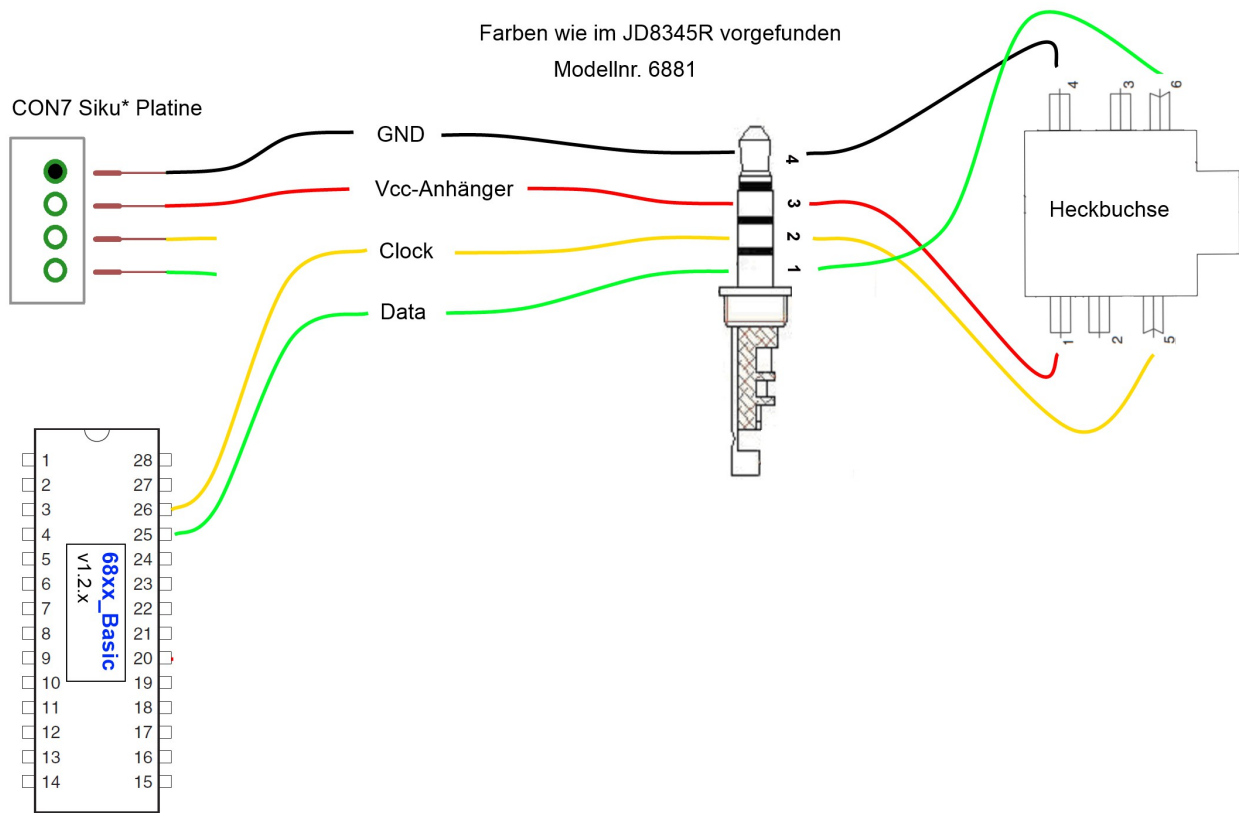
Lichtausgänge liefern 20mA:



Das „drehende RKL“:



An der Heckbuchse werden zwei Leitungen von der Siku* Platine versorgt und zwei vom 68xx_Basic. Gelb und Grün wird aufgetrennt und anstatt an der Siku* Platine am 68xx_Basic angeschlossen.



Belegung der Anschlüsse des 68xx_Basic Chips:

Pin		Pin	
1		28	
2	RKL_on	27	
3	ServoKennung	26	Heckbuchse_Clock
4	Arbeitslicht 1	25	Heckbuchse_Data
5	Arbeitslicht 2	24	Signal Servo 2
6		23	Signal Servo 1
7	Vcc über Widerstand an Siku* Platine	22	GND an Siku* Platine
8	GND an Siku* Platine	21	
9		20	Vcc über Widerstand an Siku* Platine
10	Bremslicht	19	SCK an Siku* Platine
11	RKL_d	18	
12	RKL_c	17	MOSI an Siku* Platine
13		16	SS an Siku* Platine
14	RKL_b	15	RKL_a

Paketinhalt:

1x 68xx_Basic Chip

1x C1: 100nF Keramikkondensator

1x C2: 4u7 Kondensator

1x R1: 10R (zum Einbau in die Vcc_2,4GHz Versorgungsleitung zum 68xx_Basic)

Diese Erweiterung ist nur für elektronisch erfahrene Modellbauer geeignet. Wir können leider keine Haftung für Schäden die durch unsachgemäßen Einbau entstehen übernehmen.

Viel Spaß beim Umbauen!
Euer Zwergmodellbau Team.

© 2014 Zunke Hard- und Software Entwicklung
Zwergmodellbau
Rassostr. 3
82229 Seefeld

V1.1