

SCORPION POWER SYSTEM: Car controller programmer

Connect | Disconnect

RPM: Input, V: Temp ESC, °C:
Throttle, %: Current, A: Temp Mtr, °C:

Disconnected

Configuration > Throttle

1A. Run mode: Fwd/Brk

1B. Reverse motor:

1C. Maximum forward: 0

1D. Maximum reverse: 0

1E. Throttle Mode: Rock Crawler

1A. モーター・コントロール・モード
Fwd/Brk: このモードで車体は前進とブレーキ操作だけに限定され後退はできません。
Fwd/Brk/Rvs: このモードで車体は前進、後退及びブレーキ操作が可能です。後退はスロットル・スティックがニュートラル・ポジションに戻った状態でのみ作動します。
Fwd/Rvs: このモードで車体は前進と後退の操作に限定されます。ブレーキ操作は車体が動いているときに限定され、モーターが静止した後すぐに後退動作へと移ります。

1B. リバース・モーター。
空欄にチェックを入れるとモーターの回転方向が逆になります。

1C. 前進時における最大モーター出力を決めます。

1D. マキシマム・リバース
モーターが逆回転中に掛けれるパワーの最大値を決めます。

1E. モーター・コントロール・モードを決めます。
レギュラー: このモードでは通常通り動きます。
ロック・クローラー: このモードでは低速度中、モーターにブレーキを掛けることでより早く速度を落とすことが可能になっています。

SCORPION POWER SYSTEM: Car controller programmer

Connect | Disconnect

RPM: Input, V: Temp ESC, °C:
Throttle, %: Current, A: Temp Mtr, °C:

Disconnected

Configuration > Throttle Curve

2A. Curve: 0

2B. Maximum: 10

2A. カーブ: スロットルの初期の曲線を設定できます。
: 直線(ゼロ値)または指数関数の設定も可能です。

2B. 最大スロットル値の曲線

SCORPION POWER SYSTEM: Car controller programmer

Connect | Disconnect

RPM: Input, V: Temp ESC, °C:
Throttle, %: Current, A: Temp Mtr, °C:

Disconnected

About
Update
State

Configuration > Punch

3A. Initial punch rate: 0 [Min 2 3 4 5 6 7 8 Max]

3B. Fwd first stage: 0 % [Slow Medium Fast]

3C. Fwd second stage: 0 % [Slow Medium Fast]

3D. Fwd switch point: 0 % [NO Middle]

3E. Reverse: 0 % [Slow Medium Fast]

3A. モーターの初期瞬発力の設定です。モーターの起動に必要な設定です。モーターの種類や車体の重量などで最速(9)か最遅(1)を選択します。設定値を低くすることにより停止状態からモーター始動時の電流まで減らす事ができます。


3B. スイッチ・ポイント(3D)以下までモーターの加速を調節します。100%値の最速モードでは、モーターはスイッチ・ポイントまで可能な限り加速します。

3C. スイッチ・ポイント(3D)変更後モーターの加速をパーセンテージで調節します。100%が可能な最大加速になります。

3D. 前進する際の瞬発力のスイッチポイントを%で決めます。

3E. モーターの逆回転(後退)時の加速度の設定。車体を後退させた際に、後退時の加速を加減できます。100%値は最高速度を意味します。

Punch description



SCORPION POWER SYSTEM: Car controller programmer

Connect | Disconnect

RPM: Input, V: Temp ESC, °C:
Throttle, %: Current, A: Temp Mtr, °C:

Disconnected

About
Update
State

Configuration > Motor

4A. Motor check wire connection: No

4B. Minimum start motor value: 0 % [Lowest Normal High]

4C. Timing advance: 0 deg. [No Soft Hard]

4D. Max PWM frequency: []

4E. Min pwm frequency: []

4A. 空欄にチェックした場合、稼働前にESCがモーターの状態を確認します。万一、ワイヤーのひとつが接続されていない場合、ESCが焼けるのを防ぐためモーターは作動しません。

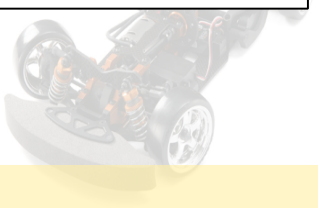
4B. モーター稼働のための最小スロットル値・スロットル・デッドバンドの設定。このスロットル値以下はニュートラル・ポイントとなります。

4C. 度数でモーターの調整を事前に決定します。またモーター稼働時に常時適用されます。

4D. モーター稼働のための最大PWM周波数設定。ESCはPWM周波数をモータースピードによって最大値まで調節します。PWM周波数の最大値と最小値が同じ場合、PWM周波数は全速度域で固定されます。

4E. モーター稼働のための最小PWM周波数設定。ESCはPWM周波数をモータースピードによって最小値まで調節します。もしPWM周波数の最大値と最小値が同じ場合、PWM周波数は全速度域で固定されます。

Motor description



SCORPION POWER SYSTEM: Car controller programmer

Connect | Disconnect

Disconnected

RPM: Input, V: Temp ESC, °C:
Throttle, %: Current, A: Temp Mtr, °C:

Configuration > Protection

5B. Power limit: 0 % Stop Low High

5C. Overflow timeout: 0 ms Sensitive Normal Insensitive

5D. OverVoltage: 0 V Auto 1S 2S 3S

5E. UnderVoltage: 0 V Auto 1S 2S 3S

5F. OverCurrent: 0 A Disable 10A 50A 100A NO

5G. Motor temperature: 0 °C Disable Soft Normal High

5H. ESC temperature: 0 °C Disable Soft Normal High

5I. Fan control: Smart

Protection description

5B. 好きな値に出力を制限することができます。保護状態に達した後、一部の出力をモーターで使用可能にします。ファームウェア-ver.26以降でのみサポートしています。

5C. 保護状態になった後、時間の遅延を決めることができます。もしこの時間を誤って設定した場合、モーターは問題が解決されるまで停止します。

5D. 過電圧保護: ESC稼動のための最大電圧
LiPoバッテリーの最大電圧を自動的に検知し自動で設定します。

5E. 低電圧: ESC稼動のための最小電圧
LiPoバッテリーの最小電圧を自動的に検知し自動で設定します。

5F. 過電流保護: SC稼動のための最大モーター電力
この保護機能をOFFにするには値を0にします。

5G. モーター温度: モーターの最高温度の設定をします。この値を超えるとモーターが止まります。

5H. ESC温度: ESCの最高温度の設定をします。この値を超えるとモーターが止まります。

5I. 送風操作モード: スマート: このモードはESC温度の設定により送風速度を調節します。常時ON: このモードでは常時送風機能が働いています。

SCORPION POWER SYSTEM: Car controller programmer

Connect | Disconnect

Disconnected

RPM: Input, V: Temp ESC, °C:
Throttle, %: Current, A: Temp Mtr, °C:

Configuration > Cutoff

6A. Cutoff voltage: 0 V Auto 1S 2S 3S

6B. Cutoff power: 0 % Sw off low Normal High

6C. Cutoff delay: 0 ms Low Normal High

6A. モータースピードが"Cutoff power"値まで落ちる前の最小電圧を決めます。

6B. Cutoffの状態になった後、最大モーター出力が作動します。

6C. カットオフ状態になった後、時間の遅延を決めることができます。もしこの時にバッテリーの電圧がまだ低い場合、モーターの電力は停止します。

SCORPION POWER SYSTEM: Car controller programmer

Connect | Disconnect

RPM: Input, V: Temp ESC, °C:
 Throttle, %: Current, A: Temp Mtr, °C:

Disconnected

Configuration > Brakes

7A. Park brake: 0% [No] [Low] [Middle] [High]

7B. Brakes on signal loss: 0% [No] [Low] [Middle] [High]

7C. Drag brake: 0% [No] [Low] [Middle] [High]

7D. Initial brake: 0% [No] [Low] [Middle] [High]

7E. Brake type: 0% [Proportional] [Fix low] [Fix middle] [Fix Full]

7F. Brakes frequency Max: [Slider]

7G. Brakes frequency Min: [Slider]

7A. ブレーキ設定はモーター停止時にスロットルスティックがニュートラルポジションの時のみに使用されます。

7B. ブレーキは受信機の信号が途絶えた場合に作動します。

7C. ブレーキのかかり具合を設定します。

7D. ブレーキのかかり始めを設定します。

7E. ブレーキの種類は比例 (Proportional) もしくは固定 (Fixed) になります。Proportional の場合、ESC はスロットルスティックの場所により、ブレーキの力を調節します。またブレーキの力の値を固定して設定も可能です。

7F. ブレーキ操作のための最大PWM周波数 ESCはブレーキ操作中、最小から最大値まで自動的にPWM周波数を調節します。

7G. ブレーキコントロール用の最小PWM周波数 ESCはブレーキ操作中、最小から最大値まで自動的にPWM周波数を調節します。

Brakes description

SCORPION POWER SYSTEM: Car controller programmer

Connect | Disconnect

RPM: Input, V: Temp ESC, °C:
 Throttle, %: Current, A: Temp Mtr, °C:

Disconnected

Configuration > Brakes Curve

8A. Curve: -100 [Neg] [linear] [Pos]

8B. Maximum: 10% [30%] [50%] [100%]

8A. ブレーキの初期の曲線を設定します。直線 (ゼロ値) または指数関数にも設定可能です。

Calculated setting. Active, %

Brakes curve description

SCORPION POWER SYSTEM: Car controller programmer

Connect | Disconnect

RPM: Input, V: Temp ESC, °C:

Disconnected

About
Update
State

Configuration > Boost

9A. Activation method: OFF

9B. Start RPM: 0 5000 10000 20000 30000

9C. End RPM: 0 5000 10000 20000 30000

9D. Timing: 0 deg. Soft (5°) Medium (30°) Hard (45°)

9E. Boost speed: 0 deg. Slow Medium Fast

9F. Boost start: 0 % 0% 10% 20%

9G. Add timing each: 0 ms/Rot Slow Medium Fast

9A. ブースティングの作動方法
Off - ブースティングなし
RPM - RPM計測に基づく方法
RPM & Thrlt - RPM計測とスロットル・スティックに基づく方法
Time - 時間計測に基づく方法
Rot - モーター回転数に基づく方法

9B. ブースト始動時のRPM値設定。RPMブースティングモードでのみ使用可能。

9C. ブースト終了時のRPM値設定。RPMブースティングモードでのみ使用可能。

9E. 早い段階でタイミングアドバンスの値を変更することでブーストの速度を設定します。
滑らかな加速をするには低いタイミングアドバンス値にします。

9F. ブースト始動のための最小スロットル値
低速時、ブーストしないようにします。

9G. ブースト時のタイミングを増減を決めます。
TIMEもしくはROTモード時に作動します。
TIMEモード時、ESCはタイミングの値を秒単位で増減します。
ROTモードでは、ESCはモーターの回転量を増減します。

SCORPION POWER SYSTEM: Car controller programmer

Connect | Disconnect

RPM: Input, V: Temp ESC, °C:

Disconnected

About
Update
State

Configuration > Turbo

10A. Activation method: Off

10B. Start RPM: 0 5000 10000 20000 30000

10C. Timing: 0 deg. Soft (5°) Medium (30°) Hard (60°)

10D. Full throttle delay: 0 ms No Low Medium High

10E. Engage slope: 0 deg./delay Immediately Slow Medium Fast

10F. Disengage slope: 0 deg./delay Immediately Slow Medium Fast

10A. ターボ作動方法
-Off: ターボ・モード停止状態
-RPM: 希望のRPMになった後、ターボ・モードが作動可能です。
-Full thrtl: フル・スロットル状態からしばらくした後、ターボ・モードが作動します。
-Both: RPMとフル・スロットルの両方の合体。

10B. ターボモードでスイッチを入れるための最小RPM値
RPMモードのみで使用可能。

10C. ターボのタイミングアドバンス。

10D. 秒単位でのフル・スロットルの遅延の設定 この後ESCはターボモードになります。これは、フルスロットルモードでのみ作動。

10E. ターボの状態になった後、速度を増幅するタイミングを決めます。直近もしくは所定の値になります。

10F. ターボ状態が失われた後速度を減少するタイミングを決めます。直近もしくは所定の値になります。

Turbo description

SCORPION POWER SYSTEM: Car controller programmer

Connect | Disconnect

Disconnected

RPM: 000000 Input, V: 0000 Temp ESC, °C: 0000
Throttle, %: 000000 Current, A: 0000 Temp Mtr, °C: 0000
VoltageError ESC Over Heat Signal lost FlashError
OverCurrent MotorOverHeat Cut off LogSize %

Configuration > Miscellaneous

11A. Serial number: 06000000

About
Update
State
Configuration

Reload Save Default

11A. 機器のシリアルナンバー