Futaba Servoübersicht





																"DD	". K	-11 !	MD". C	:4								-		-4					A 4		Doot		Ch		Sta		Sept. 2	
	<u> </u>	- -	H	+										1		"BB	: Kug	ellager '	MB": Si	ınterl	ager		П		T	T			Parame	eter					Auto)	Boot		Flugzeu	ıg			elikopte 조)r
G ල්: Bezeichnung	ersetzt	<u> </u>	S. BUS SR-Mode	S. BUS2	Kı	aftmo	ment			Geso	hwind	igkeit		Drehwinkel 2x	Abme	essungen	Gewicht	Lager	Kabellänge		Metallgetriebe	Alu-Mittelteil	Metallbuchse	Totbereich	Dämpfung	Stretcher	Boost	Wegbegrenzung	Normal / Reverse	Stop Mode	Buzzer	Boost	Soft Start	Speed Control	Verbrenner Elektro	Mini	Elektro / Verbr. Segelboot	Motorflugzeug	tl. Motorflugzeug	Elektrosegler	Segler		Elektroheli I. Verbrennerheli	kl. Elektroheli
				٠.	01/10	kgcı		= 43.4	4.01.1		ec./60			۰		mm	g		mn	n			<u> </u>	۰				° %										XX:empf	ohlen '	"X": g	eeignet	—		
S3016		А	H			6,0V 6	6,6V	7,4V	4,8V *0.25		V 6	,6V	7,4V	60	Lä. 31	Br. Hö.		4 2BE	3 30	10	Х		+	+	+							-					_		X	Х	YY	+	+	+-
S3102		A			3,7			-	0,25	0,20		-	-	50	28	13 3			15		X		t	1	1															X		+	+	Х
S3107		Α			1,2	-		-	0,12			-	-	50	22	11 2		9 -	15																					Х				Х
S3111M		A A	-),6 ,5	- 1.7	-	-	0,12	0,0		-	-	60 60	22	11 2			10 18				₽₽	-	- 												_			XX		4	-	
S3115		A			2.8	-	-	-	0,10			- 1		60	28	13 3			18				t	1	1														XX			+	Х	x x
S3117		Α				1,7	-	-	0,10			-	-	60	22	11 2			18																					XX				Х
S3150 S3154		D D	Н		3,7 1,5	- 1,7	-	-	0,24	0,0	_	-	-	60 60	30 22	11 2			3 15 18		Х		\vdash	-	-		-		-				-				_		Х	X	XX	4	-	
S3155		D			2.0	-	-	-	0,16	0,0		-		60	30	11 2					Х		t	1	1														XX		XX	+	Х	(^
S3156		D				2,4	-	-	0,13			-	-	60	22	11 2	2 9,3	3 1BE	18	30	Χ															Х				XX	Х			XX
S3157 S3171SB		D D	-		1,5 3.7	1,7	-	-	0,10	0,0	9	-	-	60	22 30	11 2		_	18		X		++	+	+		┢	_	+		\vdash	-	-						X	XX	YY	+	Щ,	X X X
S3171SB S3172SV		D X	X	Х		3,3	3,7	4,1	-	0,2	9 0	,26	0,23	60	30	11 2					X		++	0,45	80	2	25	0 100	Nor	Hold	Aus E	in Au	s 3.0	-					X			+	X	
S3173SVi		D X	Х	Χ		3,5	3,9	4,3	-	0,2	0 0	,18	0,16	60	30	11 2	9 2	1 2BE	3 ohr	ne	Χ		П	0,45				0 100	Nor	Hold			,-	-							XX			
S3174SV S3270SV		D X	X	X		3,5 2.3	3,9 2.6	4,3 3.0	-	0,2		,18 .12	0,16	60	30 23	11 2					X	X	++	0,45		2	25 25		Nor Nor	Hold Hold	Aus E								X		XX	+	-	x xx
S3270SVi		D X	X	X			2,6		-	0,1		,12	0,11	60	23	12 2					X	X		0,36						Hold				-					X			+	X	
S3776SB		D	Х	X 2	-,0	2,4	-	-	0,13	0,1		-	-	60	22	11 2:		, ,			Χ			0,45		_				Hold	Aus E		0,0	-		Х			Х		Х			X
S3777SV S9002		D X	Х	Χ *		2,2 3.1	2,4	2,6	0.18	0,1		,13	0,12	60 60	22 31	11 2		, ,,,,,			Х		\vdash	0,45	176	4	25	0 100) Nor	Hold	Aus E	in Au	s 3,0	-	v	X	_		X	XX	Х	4	X X	X
S9002 S9071SB		D	Х			4.6	-	-	0,16			-	-	60	36	15 2							+	+	+			-				+			XX	^		Х	XX			一	^ ^	X
S9650		D			3,6	4,5	-	-	0,14			-	-	60	36	15 2	9 26	3 2BE	3 15	50															XX									
S9670SV BLS153	S9650	D X	Х	Х	5,5	4,7	5,0	5,5	0,15	0,11	0,	10	0,09	60 60	36 36	15 2: 15 2:							$\vdash \vdash$	0,30	112	1	5	0 100	Nor	Frei	Aus E	in Au	s 3,0	-	XX			X	XX	-		4	-	4
BLS651		D				7.0	-	-	0,15		2	-		60	36	15 2								+	+							_			XX			^		1^		+	+	+-
BLS671SV	BLS651	D X					7,4		-	0,1			0,10		33	15 2					Χ			0,30		2		0 100			Aus E				XX									
BLS671SVi		D X	XX	Х	-	6,7	7,4	8,3	-	0,1	2 0	,11	0,10	60	33	15 2	7 28	3 2BE	3 ohr	ne	Х		\vdash	0,30	80	2	5	0 100	Nor	Frei	Aus E	in Au	s 3,0	-	XX		_			+		4	-	4
	1	1 1								1		- 1				•						ı			1						l !			_										
S3001		Α		*	2.4		-	-		0,22		-	-	60		20 3		5 1BB+1																	X X			Х			X >		Χ	
S148 S3003		A A			2.4	3,0	-	-	*0.28	0,22		-	-	60 60	40 40	20 3							H	_	_			_	-			_	-		X X		X X X X		X			+	+	+-
S3003		A	\Box		3,2		-	-	0,23			-		60	40	20 3				_												-			XX		X X		X		X	\vdash		
S3151		D		_	3,1	-	-	-	0,21		_	-	-	60	41	20 3				,,,																		XX					XX	
S3073HV S3010		D X	Х			3,1 6.5	3,5	3,9	*0.20	0,20		18	0,16	60 60	41 40	20 3		1 1BB+1		,,,			++	0,45	144	1	25	0 100) Nor	Hold	Aus E	in Au	s 3,0	-	X X		x x	XX	X	X			XX	+
S3014		Α				6,5	-	-	*0.20			-	-	60	40	20 3		1 1BB+1		_)	(XX		X X		X				X	
S3050		D	Ш	*		6,5	-	- 10.5	*0.20			-	- 0.47	60	40	20 3					X						H								XX X		V V	X					4	
S3051HV S3470SV	S3050	D X	X	х		9,5 8.0	10,0 8.6	10,5 9.6		0,21		19 13	0,17	60 60	40 40	20 3					X		++	0.45	128	1	40	0 100) Nor	Frei	Aus E	in Au	s -	+-	X X		X X				7	X	+	
S3177SV		D X	X	X	-	8,0	8,6	9,6		0,14	0,	13	0,12	60	40	20 3	8 45	5 2BE	3 20	00	Χ			0,45	128	1	40	0 100) Nor	Hold	Aus E	in Au	s 3,0	-				XX						
S3070HV	0005115	D X	X	Ŧ		5,2	5,8		-	0,19		17	0,15	60	40	20 3					X		\Box	0,45						Hold		in Au		-	XX		X X		X			X)	X	
S3071HV S3072HV	S3051HV	D X	X	+		9,5 5,2	10,0 5,8		-	0,21		19 17	0,17	60 60	40 40	20 3					X		++								Aus E			-	X X		X X X X		X				X	
S3152		D	É		5,0 1	6.3	-	-	0,22	*0.1	18		-	60	40	20 3		1 1BB+1	MB 30	00			Шt	5, 70		Ė							- 0,0					XX	Ľ	ĽÌ			X	
S3305		A			7.1	8,9	-	-	*0.25			-	-	60	40	20 3					Х		H												XX XX		V	.,		,,	V .		V	
S9001 S9072SB		A D	×		7.0	5,2 8.7	-	-	*0.13			-	-	60	40 40	20 3							++	+	+	1	\vdash	+	+		\vdash	-	+	H	X X XX X		X X		X	Х	X	X)	X	+
S9151		D			9,5	-,-	-		0,19	0,1				60	40	20 3		2BE	30	00)	`													^	XX	Х				X	
S9155		D	Щ			13,8	-	-	*0.16			- [-	60	40	20 3					X	X	X 2				H					\bot						X				47	4	
S9156 S9157		D D	H	*1	9.6 2	24,5 30.6	-	-	^U.21	0,17		-	-	60	40 41	20 3					X		XXX		-	1	\vdash		1-		\vdash	+	+	+			-	X		+		4	4	+
S9177SV	S9157	D X	Х	Х	- 3	33,6	36,8	41,0	-	0,13	3 0,		0,11	60	41	21 3	7 74	4 2BE	3 40	00	x		X X	0,36					Nor	Hold		in Au		-				XX						
S3175HV		D X	X	_			4,5 4,5		-	0,19			0,16	60	36 36	20 2		5 1BE 7 2BE			Х		H	0,70							Aus E						$-\mathbb{F}$	X	XX				4	
S3176SV S9070SB		D X	X	X		5,5	6,0	6,8	-	0,15			0,16	60	36	20 2		2 2BE	30		X		H	0,36							Aus E							X	XX				Х	
S9172SV		D X	Х		5.3	6,6	7,2	8,0	*0.11	0,10	0,	09	80,0	60	41	20 2	5 46	3 2BE	3 20	00	X			0,36			5							-			, .	XX						
S9202 S9206		A A	H		4.0 9,5	5,0	-	-	*0.27 0,19	0,22	-	-	-	60	41 41	20 3			3 30		Х		1 3		+	1	\vdash	+	+		\vdash		+	\vdash			X X	X	X		X		XX	+
S9255		D	Ш	9	9,0	- [-	-	0,16			-	-	60	40	20 3	7 55	5 2BE	30	00	Χ)	(Х			X		X	
∃ S9370SV	S9351	D X				3,8				0,13		12	0,11	60 60	40	20 3					X	Х	X 2	0,30	64	4	5	0 100	Nor	Frei	Aus E	in Au	s -	-	XX X		XX X	(4	4	4
S9352HV S9353HV		D X				17,8 17,8					75 0, 75 0,		0,06	60	41	21 3					X	Voll Alu			+	1	\vdash	+	+		\vdash		+	\vdash	XX XX							+	4	+
00000117		2 1	-	_	- 1	. , , •	. 5,5	,5		0,0	,		5,00	55								. 0 / (10		- 1				- 1	•		-													

Futaba Servoübersicht





S9372SV	S9352HV	D X	хх	χ .	- 2	0.0	22.0	24.6	_	0.07	0.06	5 0.	.06 6	0 4	1 2	37	70	2BB	200	Х	Х	Х	X 0.1	144	2	10	0 10	0 Nor	Frei	Aus	Ein A	us	- -	XX	XX	X	X X	X						
9373SV	S9353HV	D X	XX	χ .	- 2	0.0	22.0	24.6	-	0.07	0.06	5 0.	.06 6	0 4	1 2	37	76	2BB	200	X	Voll Alu			144			0 10	0 Nor	Frei	Aus	Ein A	us		XX	XX	X	X XX	K .			7			
IPS-CB700	S9373SV	D X	Х	χ.	- 4	2.0	45.0	49.0	-	0.09	0,08	0 0.	.08 6	0 4	1 2	38	75	2BB	200	Х	Voll Alu		X 0.1	60						Aus					XX	_	\neg				7			
39405		Α	-111		5.8 7		-	-		0,11	-		- 6		1 20			2BB	200	X	1			1				1	1	1				XX	XX	X	X X	х х	\blacksquare					
39451		D	-1-1		'.0 E		-	_	*0.12		-	_	- 6		0 20			2BB	200	X	1										_	-		XX			X X		o		_	_		+
S9452		D				9.2			*0.13		-	+	- 6	_	0 20			2BB	200	X			X									-		XX			X X			-	_			1 1
	S9451	D X	v	_	0.1 1	-,-	12.5	13.8		0.11	0.10	0	.09 6	_	0 20			2BB	200	X			X 0,2	112	1	Ω	0 10	0 Nor	Eroi	Auc	Aus A	116		XX			X X			-	_			1 1
89570SV	33431	D X	-				7.2	8.0	*0.11	0.10	0.09		.08 6		1 20			2BB	200	X			X 0,2				0 10			Aus			-+-	XX			$\frac{\Lambda}{\Lambda}$	-	_	-	_			+
S95703V		D		*7		0,0	1,2	0,0	*0.14	-,	0,09	_	- 6	_	1 20			2BB	200	X	+			170		10	0 10	U NOI	riei	Aus /	Aus E	-111	- -	XX		_	+	_	_	-	-	_	1	+
	S9551	D X	Х		_	9.0	9.8	10.6	*0.14		0.10		.09 6	0 4				2BB	200	X	+		X 0.1	0.0	2	20	0 10	0 Nor	Hald	A	Aus E	-:- 2		XX		_	+	_	_	-	4	_	1	+
	29221	D X	- ^		_	- / -	- / -		0.14		0,10					_			300		1		X 0.36			_	_						3.0 -	^^	^	_	+		_	-	4		1	+
BLS171SV	D. 0.17017.					-,-	, -	11,8	-	0,13	-,	_	,10 6										X 0,36		1		0 10			Aus			,-		-	_	+	XX		Х	4		1	+
	BLS172HV		X		·	.,,-	34,0	,-	-	0,14	0,12	_	,11 6	_	1 2					HyBrid+Mt	I X	X			1	·	0 10		Hold		Ein A		,-		_	_	#	XX			4			+
	BLS153	D X	Х			6,2	-,-	7,6	-	0,12			,10 6	0 3				2BB	300	X		4	0,36		1	5	0 10		Hold		Ein A		,-			4	_	XX		XX	4			Х
BLS173SVi		D X	Х			-,-	6,8	7,6	-	0,12			,10 6	0 3				2BB	ohne	X		\bot	0,36		1	5	0 10		11010		/ ,	iuo o	3,0 -				4	XX		XX				Х
BLS174SV		D X	X	Χ -	- 7	7,8	8,8	9,6	-	0,11	0,10	0,	,09 6	0 4	8 27		53	2BB	300	teilweise			X 0,36		2	5	0 10	0 Nor	Hold	Aus	Ein A	us 3	3,0 -					Quen						
BLS175SV		D X	X	Χ -	- 1	8,0	19,4	21,0	-	0,15	0,13	0,	,12 6	0 4	0 20	37	66	2BB	300	X	Х	X	X 0,36	80	2	5	0 10	0 Nor	Hold	Aus	Ein A	us 3	3,0 -					XX						
BLS177SV		D X	Х	Χ .	- 3	1,0	34,0	37,0		0,14	0,12	0,	,11 6	0 4	1 21	38	79	2BB	400	HyBrid+Mt	Voll Alu	X	X 0,36	128	1	5	0 10	0 Nor	Hold	Aus	Ein A	us 3	3,0 -					XX	(
PS-A700	BLS177SV	D X	X	χ .	- 6	3,0	68,0	74,0	-	0,15	0,13	0.	,12 6	0 4	1 21	39	82	2BB	400	Х	Voll Alu		X 0,36	115	1	5	0 10	0 Nor	Hold	Aus	Ein A	us 3	3,0 -					XX						
	BLS272HV		X	χ .	- 1	0.6	11.2	12.0	-	0.10	0.09		,08 6		0 20	37	60	2BB	300	X			X 0.20	96	1	5	0 10		Hold		Ein A	us 3	3.0 -					X				XX	Х	
LS273SV		D X	X		_	-,-		15.2	-	0.09	0.08		.07 6		1 2				300	Ti+Mtl	Х		X 0.20		1					Aus								X				XX		
LS275SV		D X	X					15,2	-	0,09	0,08		,07 6		1 2			2BB	300	Ti+Mtl	Voll Alı			128						Aus							+	X		-		XX		
LS351		D A	- ^ 		2.5 1		10,0	10,2		0,13	-		- 6		0 20			2BB	200	X	X	Х		120		Ŭ	0 10	0 1401	Hold	7103		103 0	,,0	Y	XX	V	X XX		_	-	_			+
LS351		D	+		4.4 1		-	-	*0.19		+-	_	- 6	_	0 20	_		2BB	200	X	X	X		+			-	-		1	-	-		X			X X		_	-	4	_	1	+-+
	BLS351/35		V V			-,-	- 47.0	- 10.0					-	_	_	_								- 00	_	40	0 40	0 N	E		A			X					-	_	4		1	+
	BLS351/35			X ^12	2.6 1		17,2		*0.16		0,12		,10 6		0 20		63	2BB	200	X	Х		X 0,2								Ein A		- -	X		X	X X	4	_	_	4			+
_S373SV		D X	XX	х .	- 3		34,0	37,0	-	0,14	0,12		,11 6	_	1 21			2BB		Mtl+ Edels	t. X	Х		104	4	5	0 10	0 Nor	Hold	Aus /	Aus E	in	- -		XX	4	—	4	4	_	4			$oldsymbol{\sqcup}$
LS451		D			3.5 1		-	-	*0.13		-	_	- 6		0 20			2BB	200	X														XX			(X)			_				
SLS452		D			1.2 1		-	-		0,14	-		- 6		0 20			2BB	200	X														XX			(X)							
LS471SV	BLS451/45	2D X	X X	X *8	3.5 1	1,4	12,5	13,8	*0.11	0,09	0,08	0,	,07 6	0 4	0 20	37	57	2BB	200	X			X 0,25	96	2	5	0 10	0 Nor	Frei	Aus	Ein A	us		XX	Х	У	(X)	<						
3LS551		D		*7	.4 9	9,2	-		*0.13	0,10	-		- 6	0 4	1 20	25	44	2BB	200	X			X											XX	Х									
BLS571SV	BLS551	D X	XX	X *7	.4 9	9,4	10,2	11,0	*0.13	0,10	0,09	0,	,08 6	0 4	1 20	25	41	2BB	200	Х			X 0,25	96	2	5	0 10	0 Nor	Frei	Aus	Ein A	us		XX	Χ									
33306		Α		*19	9.2 2	4.0	-	-	*0.20	0.16	-		- 6	0 6	6 30	57	126	2BB	300				Х											XX	XX									
33306MG		Α			9.2 2		-	-	*0.20		_		- 6		6 30		130	2BB	300	Х			X											XX	XX		\top							
						.,,-				-,		_		_																		_				-	-	_	-	-	4			1
1										-	-				_	-	•										_												_		_			
						T							T									T T															-							
3170G		D		7,	,0 8	8,5	-	-	0,57	0,47	-		- 9	0 3	5 16	26	26	2BB	180	X																		/ Ei	nzieh	fahrwer	ke			
		+	+	-		4.0			40.70	0.50		_					70			.,	_	+		-			-	-		1		-						4-	_		_			
3802		Α			.8 1		-	-	*0.70		-	_	_	_	4 23	_		2BB	300	Х																XX	\Box	4						
9254		D		3,	,4	-	-	-	0,06	-	-		- 5	0 4	0 20	37	49	2BB	290				Х															4					Heck m	
9257		D		2,	^				0,08	-	_		- 5	n 2	6 15	29	26	2BB	200																			/ /					Heck m	
9251		D		2,	,0	- 1	-	-	0,06	-	-		- 5	0 3	0 10	28	26	200	200																			/ /					GY240	0,401
																																										F	Heck m	ı. Gyro
	D. 0054												۱.							.,									1	١. ا	l.							/ /				CC	GY750	,GY7
LS251SB	BLS251	D	X	Χ 3,	,8	-	-	-	0,06	-	-		- 5	0 4	0 20	37	60	2BB	300	X	X		X 0,08	64	8	10	0 10	0 Nor	Hold	Aus	Ein A	us 3	5,0 -					/ /				GY61	11,GY6	01.G
																																						4 1					GY4	
																																											Heck	
LS274SV		D X		χ .	- [,	۱ ۱	,,	5 O		0.06	0.05		05 5	0 4	0 20	37	51	2BB	300				v 0 4	1 144	٦	5	0 10	O No-	اماما	Aus	Ein A											Gym	CGY7	
_52/45V		X X	X	^	- 4	4,0	4,4	5,0	-	0,06	0,05	ο I 0,	,05 5	4 ا ^ن	U 20	3/	51	ZBB	300				A U,1'	144	2	5	0 10	U NOT	Hold	Aus	EIN A	ius 3	- ا ٥,٠											
		\bot	\perp	_																		$\downarrow \downarrow \downarrow$							<u> </u>														SY520,	
		I I I	17			T	J		I							1					1	1 [1	I	I				1 T			1				الرام						Heck m	
LS276SV	BLS256HV		v	Y		۱ ۱	44	5.0	I _	0.06	0,055	5 0	05 5	0 4	0 20	37	60	2BB	300	Х	X	1 1	X 0,08	3 72	4	10	0 10	O Nos	Hold	Aus	Ein A	د اء										CC	GY750	,GY70
152703V	DESCOUNT	ا^ا تا	^	^	- 4	+,0	7,4	5,0	-	0,06	0,055	J 0,	,00 5	ا ا	20	1 31	60	200	300	^	^	1 1	A 0,00	, , , , 2	4	10	0 110	O NOT	HOIG	Aus	-111 A	us	- 0,0									GY61	11,GY6	01,G
										1	1	- 1				1	1	1	1									1	1			1	1					4				4		
																														<u> </u>			L										GY4	130_

Parameter settings FUTABA S.BUS Digitalservos

Je nach Servo- oder Sendertyp sind ggf. nicht alle nachfolgend beschriebenen Funktionen verfügbar. Es werden zu jedem Servo stets nur die verfügbaren Parameter in der Software angezeigt.

Die Programmierung erfolgt über:

- 1. den S.BUS-Empfänger
- 2. den Programmer SBC-1
- 3. die S-Link Software mit dem USB-Adapter CIU-2 oder CIU-3
- 4. den S.BUS Anschluss (S.IF) des Senders

ID

Zeigt die ID des Servos an, welches gerade ausgelesen wurde. Dieser Wert kann nicht verändert werden

Totbereich (Dead band)

Legt den Bereich fest, in welchem das Servo nicht auf Signaländerungen reagiert. Je kleiner der Wert, desto eher beginnt das Servo bei einer Signaländerung wieder zu laufen.

Hinweis: Bei zu kleinem Wert ist das Servo pausenlos unter Strom, was den Stromverbrauch ansteigen lässt und die Lebensdauer des Servo verkürzt.

Dämpfung (Damper)

Das Bremsverhalten eines Servo kann hier beeinflusst werden. Wenn zum Beispiel bei Großmodellen das Servo aufgrund großer Masseträgheit zu Flattern beginnt, kann dieses Verhalten gedämpft werden. Dabei kann mit einem höheren Wert ein "Überschiessen" des Servos über die Stopp - Position verhindert werden, indem das Servo vor der Stopp - Position abgebremst wird. Ein niedriger Wert lässt das Servo bewusst übersteuern (wenig Dämpfung), dafür fühlt sich das Ansprechverhalten weniger träge an. Vorausgesetzt alle anderen Parameter, wie Dead Band, Stretcher und Boost sind korrekt eingestellt, kann dieser Wert erhöht werden, um das Aufschwingen zu unterbinden.

Hinweis: Ein höherer Wert bedeutet gleichzeitig auch ein höherer Stromverbrauch.

Softlauf (Smoother)

In Abhängigkeit zu einer Signaländerung kann der Servolauf sanfter gestaltet werden. Wenn Sie extraschnelle Servoreaktionen benötigen, sollte die Funktion jedoch auf "Aus" gestellt werden.

Haltekraft (Stretcher)

Ein höherer Wert bedeutet gleichzeitig auch einen höheren Stromverbrauch. Die Auswirkungen auf das Servo sind die folgenden:

Ein hoher Wert bedeutet die Servoposition wird mit viel Kraft gehalten.

Ein kleiner Wert bedeutet die Servoposition wird mit weniger Kraft gehalten.

Hinweis: Ein höherer Wert bedeutet gleichzeitig auch ein höherer Stromverbrauch.

Startkraft (Boost)

Einstellung des Minimal-Stromes, mit welchem der Servomotor anlaufen soll. Wenn die

Funktion eingeschaltet und eine kleiner Wert eingeben ist, kann das Servo bereits bei kleinsten Signaleingaben sanft anlaufen. Ein kleiner Wert bedeutet ein sehr sanftes Ansprechverhalten des Servos. Dies kann sich auch wie ein großer Totbereich anfühlen.

Ein größerer Wert bedeutet ein größeres Drehmoment, das Servo reagiert sehr abrupt beim Anlaufen.

Boost AUS: Boost nur EIN bei langsamer Servobewegung (übliche Einstellung).

Boost EIN: Boost ist immer EIN (für extraschnelle Servoreaktion).

Kanal (Channel)

S.BUS System Kanal welchem das Servo zugewiesen werden soll. Wenn S.BUS nicht verwendet wird, bzw. ein normaler Empfänger PWM Ausgang verwendet wird, spielt diese Einstellung keine Rolle.

Reverse (Reverse)

Hier kann die Laufrichtung des Servo umgekehrt werden.

Softstart (Soft start)

Ermöglicht ein sanfteres Anlaufen des Servos aus der Stopp - Position.

Neutral (Neutral)

Hier kann der Servomittelpunkt eingestellt werden. Eine grosse Verschiebung des Mittelpunktes bewirkt einen ungleichen Servoweg in eine Richtung.

Stop-Mode (Stop mode)

Bestimmt den Servostatus bei Signalverlust. Im "Hold" Modus wird das Servo unter Kraft in seiner letzten bestimmten Position gehalten. Im "Free" Modus ist das Servo ohne Motoransteuerung (ohne Haltekraft).

Servogeschwindigkeit (Speed)

Drehgeschwindigkeit des Servo. Bei Verwendung mehrerer Servos können hier die Geschwindigkeiten abgeglichen werden. Die maximal mögliche Geschwindigkeit eines Servos ist jedoch technisch bedingt vom Hersteller gegeben und kann nicht höher gewählt werden.

Servoweg (Travel Adjust)

Maximaler Servoweg für die linke und rechte Drehrichtung unabhängig einstellbar.

Summer (Buzzer)

Wird die Stromversorgung eines Servos ohne ein Sendersignal eingeschaltet, wird ein Summerwarnsignal von ca. 2,5 Hz vom Servo abgegeben.

Wird der Sender vor der Stromversorgung des Servos ausgeschaltet, ertönt der Summer mit 1,25 Hz. Der Sender wurde ausgeschaltet, bevor die Servos mit Strom versorgt wurden: Das Signal des Summers von ca. 1,25 Hz wird abgegeben als Warnung für einen Spannungsausfall des Servos.

Hinweise: Servostecker niemals einstecken oder entfernen während die Empfängerspannung eingeschaltet ist. Der Summerton wird durch Vibration des Servomotors erzeugt. Da Strom verbraucht wird und das Servo Wärme erzeugt, bitte Summer nicht über längere Zeit fortsetzen.

Servotyp (Typ) – nur bei T14SG, T18MZ (WC), FX22, FX32, T4PX (R)

Hier wird die Einstellung für ein "Normales" oder ein "Einziehfahrwerksservo" gewählt. In der Stellung "EZFW" wird automatisch 30 Sekunden nach Erreichen der Stoppposition der Totbereich erweitert. Dies reduziert den Stromverbrauch in der zu haltenden Position. Erfolgt ein Signal zur Ansteuerung, so schaltet das Servo wieder auf Normalmodus um und nimmt die neue Position ein.

Der Servo Typ "O.L.P." (Overload Protection Mode) dient als Sicherheitsfunktion. Falls ein Servo für min. 5 Sekunden überlastet werden sollte, schaltet das Servo IC die Spannung des Servomotors ab um einen Servoschaden zu verhindern. Sobald das Servo keine Überlastung mehr detektiert, arbeitet das Servo wieder Normal weiter. Diese Funktion ist nur bei den neuen S.BUS2 Servos (SV Servos) nutzbar und nicht bei den älteren S.BUS Servos wie z.B.: S3171SB, S9071SB, S9072SB, S9074SB und S9075SB.Wichtiger Hinweis:Der Anwender sollte genau prüfen, für welche Steuerservos diese Funktion genutzt werden soll. Falls Sie z.B. für die Querruder Servos genutzt wird und eine mechanische Überlastung auftritt, kann dies gravierende Folgen zur Steuerbarkeit des Modells haben. Standardeinstellung: Normal