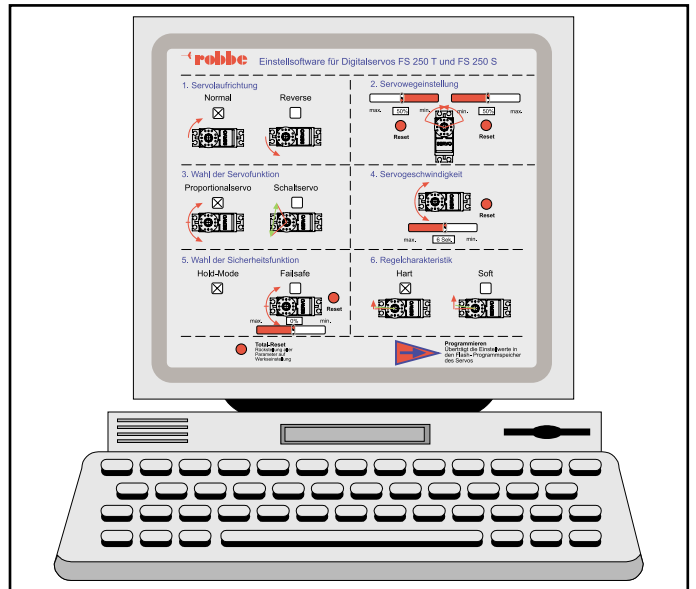


# C A M I 2 0 0 0 P C - S O F T W A R E



Universelle PC-Software zu Verwaltung der Modelldaten von robbe-Futaba RC-Anlagen als auch zum Einstellen von Funktionen und Servo-Parameter der robbe-Digitalservos FS 250 T und FS 250 S und Abspeichern der Daten im Flash-EPROM des Microprozessors.

Werden RC-Anlagen der Type FX-14 oder FX-18 über das Interfacekabel RS232-Box No. 8170 mit dem PC verbunden so können alle Modellspeicher (auch die im CAMPac-Modul) direkt ausgelesen oder gespeichert werden.

Zur Archivierung sind die Modelldaten am PC abspeicherbar und können darüber hinaus mit einem erläuternden Kommentar und Modellnamen versehen werden.

Selbstverständlich sind die Modelldaten auch am PC änderbar und können in den Sender zurückgespielt werden.

Dabei ist es vorgesehen, gezielt einzelne Modellspeicherplätze zu überschreiben bzw. zu ersetzen. Über die integrierte Druckoption sind die Modelldaten in übersichtlicher Listenform ausdrückbar.

Für Sender der F-Serie (FC-16, FC-18, FC-28) ist derzeit ein Modelldaten Austausch nur über das CAMPac-Modul möglich.

Dazu wird zusätzlich zu der RS232-Box No. 8170 der CAMPac-Adapter No. 8172 benötigt.

Universelle PC-Software sowohl zum Lesen der Modelldaten in RC-Anlagen als auch zum Einstellen von Funktionen und Servo-Parameter der robbe-Digitalservos FS 250 T und FS 250 S und Abspeichern der Daten im Flash-EPROM des Microprozessors.

**Folgende Parameter sind einstellbar:**

- 1. Servolaufrichtung (Reverse)**
- 2. Servoendpunkteinstellung (EPA)**
- 3. Wahl der Servofunktion**

Machen Sie aus einem Proportional servo ein Schalt servo, einfach per Mausklick.

- a. Proportional servo, oder**
- b. Schalt servo**

In der Funktion als Schalt servo sind die beiden Endpunkte einstellbar, zwischen denen das Servo "Hin - und Hergeschaltet" wird.

- 4. Servogeschwindigkeit**

Gleichen Sie Ihre Servos auf identische Laufgeschwindigkeit ab. Verzögerungen bis ca. 13 Sekunden.

- 5. Wahl der Sicherheitsfunktion**

- a. Hold-Mode**

Behält die letzte für gültig befundene Position bei, bis wieder korrekte Impulse eintreffen.

- b. Failsafe-Mode**

In diesem Modus lässt sich eine Servoposition vorgeben, welche das Servo bei ungültigen Signalen einnimmt.

- 6. Regelcharakteristik**

- a. Hart, also aggressiv**

- b. Soft, toleriert kleine Abweichungen**

**Zum Programmieren der Servos ist das Interfacekabel No. 8170 RS232-Box erforderlich sowie das Adapterkabel Servo No. 8173.**