

Kurzanleitung

MR-03EVO ICS Manager V1.5

Geschrieben und verfasst von Thomas Wesolek V0.91 beta (11.12.2021)

Vorwort

Ich übernehme keine Haftung für Schäden, die durch die Anwendung dieser Anleitung entstehen. Ich gebe des weiterem keine Garantie auf Richtigkeit der Informationen.

Mit dieser deutschen Kurzanleitung möchte Ich die einstellbaren Werte des MR-03EVO ICS Manager erklären. Ich gebe keine Vorgaben für die Optimalen nonplus Ultra Einstellungen, da jeder Fahrer eine andere Fahrweise hat und dadurch andere Einstellungen benötigt. Hier und da wird es eine Empfehlung geben.

Inhalts Verzeichnis

Seite	Inhalt
-01-	Vorwort Inhalts Verzeichnis
-02-	Download des Kyosho ICS Treiber für den Kyosho ICS USB Adapter HS 82083 (Download Link) Download des richtigen MR-03EVO ICS Manager V1.5 (Download Link) Com: Port Einstellen Chassis Verbinden mit PC & MR-03EVO ICS Manager
-03-	Einstellungen Lenkung, Sprache & LiFe Save
-04-	Einstellungen RF Mode & Motor (Throttle)
-05-	Lesen Schreiben Chassis, Einstellungen für Chassis Laden & speichern auf PC Chassis Typ wählen & Chassis auf Werkseinstellungen zurücksetzen
-06-	Gyro RF Mode Rechtliches

Download Kyosho Driver für ICS USB Adapter HS 82083

Downloaden Sie den Treiber unter folgendem Link:

https://www.koproco.jp/app/webroot/js/kcfinder/upload/images/sys_en/2011/03/KO_Driver_2015.zip

Installieren Sie anhand der mitgelieferten Anleitung in der Download Datei den passenden Treiber für Ihren PC.

Anleitung ICS USB Adapter HS zum Download unter:

https://www.koproco.jp/en/supports/view/190?product_id=3031

Derzeit ist die Mini-Z EVO Serie nur mit dem Kyosho ICS USB Adapter HS 82083 funktionell nutzbar. Ältere ICS Adapter, egal welcher Hersteller funktionieren nur eingeschränkt, bis gar nicht.

Download MR-03EVO ICS Manager V1.5 (2020323)

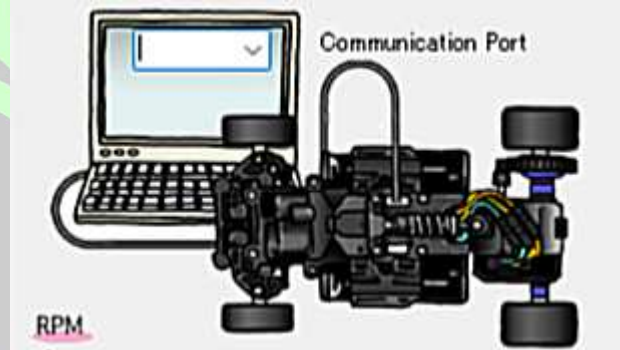
Nicht die Version 201812 nutzen, diese ist veraltet und funktioniert nur eingeschränkt !!!

Downloaden Sie die Software unter folgendem Link:

http://www.kyosho.com/jpn/support/instructionmanual/mini-z/pdf/MR-03EVO_IC_S_ManagerV1_5.exe

COM: Port Einstellen

Wählen Sie den COM: Port aus, es wird das HS-ICS Interface angezeigt.



Verbindung zum EVO Manager herstellen

Pistolensender ausschalten, Akkus werden nicht im Chassis benötigt, können aber eingelegt sein.

Das Chassis muss nicht eingeschaltet sein.

ICS Kabel an das Chassis anschließen (ggf. Transponder Stecker vorher entfernen),

Nicht die Binde Taste drücken !!!

Einstellungen Lenkung, Sprache & LiFe Save

LiFe Save ON OFF

Language ENG JP

STERRING

ST Power.L 1 2 3 4 5

ST Power.H 1 2 3 4 5

ST Speed Slow 2 3 4 Fast

Punch

Neutral

Dumping Over Mid Smooth

ST Offset

LiFe Save

Damit kann man den Schutz vor Tiefentladung des Li-Fe Akkus Aktivieren (On), oder deaktivieren (Off).

Language

Damit stellt man die Sprache der Bedienoberfläche für den MR-03EVO ICS Manager ein. Leider gibt es nicht die Option „Deutsch“.

Dieser Wert wird nicht auf dem Chassis gespeichert.

ST Power L

Damit kann die Rückstellung des Lenk Servos eingestellt werden für den Fall, dass die Lenk Servo Stellung nicht der vom Sender übermittelten Position entspricht. Mögliche Parameter: Min / Mid / Strong Wirkung: von Min aufsteigend wird die Rückstellkraft größer; dieses kann zu Übersteuern am Kurveneingang führen

ST Power H

Damit kann die Rückstellung des Lenk Servos eingestellt werden für den Fall, dass die Lenk Servo Stellung nicht der vom Sender übermittelten Position entspricht. Mögliche Parameter: Min / Mid / Strong Wirkung: von Min aufsteigend wird die Rückstellkraft größer; dieses kann zu Übersteuern am Kurveneingang

ST Speed

Damit kann die Servo Geschwindigkeit eingestellt werden, die Geschwindigkeit mit der der Servo auf empfangene Befehle reagiert. Mögliche Parameter: Slow 1 / 2 / 3 / 4 / Fast. Je höher der Wert, umso mehr kann man von dem digitalen System profitieren. Je kleiner der Wert, umso mehr ähnelt die Reaktions- Geschwindigkeit, die vergleichbar mit analogen Systemen ist. Wobei Slow dem Wert 1 und Fast dem Wert 5 entspricht.

Punch

Damit kann die initiale Stellkraft des Lenk Servos bei eingehendem Signal eingestellt werden. Mögliche Parameter: 1 / 2 / 3 / 4 / 5 / 6 / 7 / 8 / 9 / 10. Je höher der Wert, umso größer ist die angewendete Stellkraft (aggressives Lenkverhalten / Übersteuern). Je kleiner der Wert umso kleiner ist die angewendete Stellkraft (schwaches Lenkverhalten / Untersteuern).

Neutral

Damit kann die Haltekraft bzw Stellungskorrektur des Lenk Servos gegen äußere Einwirkung eingestellt werden. Mögliche Parameter: Narrow / Mid / Wide. Bei Narrow arbeitet der Lenk Servo präziser, weil kleine Abweichungen korrigiert werden.

Dumping

Damit kann das Abbremsen der Servo Bewegung bei Erreichen der Zielposition eingestellt werden. Mögliche Parameter: Over / Mid / Smooth Wirkung: bei Smooth bremst der Servo kurz vor dem Erreichen der Zielposition die Geschwindigkeit, um genau in der richtigen Position stehen zu bleiben. Bei Over stellt der Servo mit maximaler Kraft bis zur gewünschten Position, stoppt dann und korrigiert ggfs. zurück auf die gewünschte Position.

ST Offset

blabla

Einstellungen Motor (Throttle)

THROTTLE

ESC Mode
 Reserve Limit Brushless

Reverse Timer [mS]
 2.8 50 100 150 200
 250 300 400 500 700

Neutral Brake
 1 2 3 4 5

Motor Time Constant
 1 2 3 4 5

Curve Control
 Minus Flat Plus

F Punch
 1 2 3 4 5

TH MAX Revolution
 Low Normal Over

Neutral Range
 Narrow Mid Wide

ESC Mode

Damit kann der Rückwärtsgang komplett abgeschaltet werden. Mögliche Optionen: Häkchen gesetzt = Rückwärtsgang aktiv, ohne Häkchen ist er deaktiviert und geht gar nicht erst rein.

Brushless

Damit kann die Board Elektronik Umgeschaltet werden auf Brushed oder Brushless. Mögliche Optionen: Häkchen gesetzt = Brushless, ohne Häkchen ist das Chassis mit Bürsten Motoren (Brushed) fahrbar. **Vor dem Ändern dieser Option den angeschlossenen Motor abklemmen.**

Reverse Timer (mS)

Damit kann man die Wartezeit zwischen Vorwärts- und Rückwärts Gang einstellen. Mögliche Werte 2.8mS – 700mS.

Wirkung: je kleiner der Wert, desto kürzer ist die Wartezeit zwischen dem Umschalten vom Vorwärtsgang in den Rückwärtsgang.

Ab Werk sind alle Chassis auf 300mS zum Schutz der Board Elektronik gegen Überlastung durch „gegenkontern“ gesichert.

Man kann den Wert verkleinern. Das sollte man aber zum Schutz der Board Elektronik mit Bedacht machen.

Neutral Brake

Damit kann man den Nachlauf eines Bürsten Motor (brushed) simulieren. Mögliche Parameter: 1 / 2 / 3 / 4 / 5 .

Wirkung: je größer der eingestellte Wert ist, desto mehr Bremswirkung hat man.

Motor Time Constant

Damit kann die Reaktionsgeschwindigkeit des Motors auf Gas-/Bremsbefehle verändert werden. Mögliche Parameter: 1 / 2 / 3 / 4 / 5 .

Wirkung: je kleiner der Wert, desto schneller (aber auch nervöser) reagiert der Motor auf Änderungen am Gashebel des Pistolen Senders.

Curve Control

Damit kann man über die Board Elektronik einen Expo auf den Gashebel legen. Mögliche Parameter: Negative / Flat / Positive.

Wirkung: bei Flat ist der Weg des Gashebels linear zur Leistungsabgabe. Bei Negative kann man im unteren Bereich feinfühlicher dosieren, weil mehr Weg am Gashebel auf vergleichbare Leistung bei Flat ist; bei Positive ist der Untere Bereich sehr Grob zu Dosieren. Das führt oft zum sprungartigen Anfahren.

F Punch

Damit kann die initiale Stellung beim Gas Geben eingestellt werden. Mögliche Parameter: 1 / 2 / 3 / 4 / 5 .Wirkung: Je höher der eingestellte Wert ist, umso mehr Strom liegt beim Betätigen des Gashebels an, Es steht mehr Power zur Verfügung.

TH MAX Revolution

Damit wird ein Drehzahlbegrenzer eingestellt. Mögliche Parameter: Low / Normal / Over . Wirkung: Bei Low steht nicht die volle Drehzahl zur Verfügung, die Endgeschwindigkeit ist reduziert. Bei Normal steht die technisch definierte Drehzahl zur Verfügung. Bei Over kann der Motor unter Umständen auch höher drehen, da es keine mehr Begrenzung gibt.


Neutral Range

Damit wird die Neutralbereich des Gashebels definiert. Mögliche Parameter: Narrow / Mid / Wide . Wirkung: der Neutralbereich vergrößert sich von Narrow bis zu Wide; wenn auf Wide eingestellt ist, ist der Bereich, ab dem die Platine auf Gashebelbewegungen aus dem Neutral reagiert, vergrößert. Was in leicht sprunghaftem Anfahren resultiert.

Lesen/Schreiben Chassis Einstellungen & Chassis Einstellungen Laden/speichern auf PC

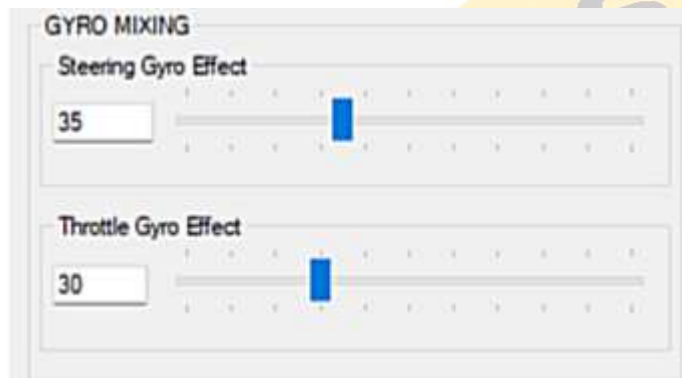
			
Einstellungen aus dem Chassis auslesen (laden).	Einstellungen auf das Chassis schreiben (speichern).	Einstellungen von dem Chassis auf PC Sichern (speichern).	Sicherungs Kopie der Einstellungen für Chassis vom PC Laden.

Chassis Typ wählen & Einstellungen auf Werks Einstellungen zurücksetzen

		
Auswahl MR-03EVO	Auswahl MA-030EVO	Einstellungen auf Werks Einstellungen Zurück setzen. Wichtig danach noch die Werkseinstellungen auf das Chassis schreiben.

Die Auswahl des Chassis Typs beeinflusst die Werkseinstellungen. Also vor dem Setzen der Werkseinstellungen erst den Chassis Typ anwählen.

Einstellungen für Gyro:



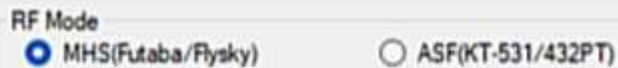
STEERING GYRO EFFECT

Damit kann die Gyrounterstützung auf die Lenkung eingestellt werden. Mögliche Parameter: 1 bis 250 Wirkung: je größer der eingestellte Wert, desto mehr greift der Gyro zur Stabilisierung ein (mehr Lenkeinschlag). Dieses führt in der Regel zu einem Untersteuern.

THROTTLE GYRO EFFECT

Damit kann die Gyrounterstützung auf die Beschleunigung eingestellt werden. Mögliche Parameter: 1 bis 250 .Wirkung: je größer der eingestellte Wert, desto mehr greift der Gyro zur Stabilisierung ein. Dieses führt in der Regel zu einer vorzeitigen Gaswegnahme und demnach langsameren Geschwindigkeiten bei Querbeschleunigung.

RF Mode:



RF Mode

Sie haben die Auswahl zwischen MHS (Futaba/Flysky) & ASF(KT-31/432PT). **Es ist derzeit nicht bekannt ob das eine Einwirkung auf das Fahrverhalten des Chassis auswirkt.**

Rechtliches:

Die Produktnamen „Kyosho“ & „ICS USB Adapter HS“ sind eingetragene Warenzeichen und Produktnamen von Kyosho und werden in dieser Anleitung nur zum Benennen der Produkte genutzt, mehr nicht. Für den Inhalt und der Richtigkeit der aufgeführten Links übernehme ich keine Haftung.

Alle Angaben in dieser Anleitung sind ohne Gewähr auf Richtigkeit. **Es wird nicht für Schäden die durch die Anwendung dieser Anleitung entstehen gehaftet.** Alle Fotos in dieser Anleitung sind © von Thomas Wesolek und dürfen nur im Zusammenhang unverändert mit dieser Anleitung weiter gegeben werden. Sie dürften nicht getrennt verwendet werden. Zuwiderhandlung wird zivil- und strafrechtlich verfolgt.

Alle Menu Bilder und Piktogramme sind © by Kyosho.

Diese Anleitung darf unverändert kostenlos an jede Person weiter gegeben werden. Da ist es egal, ob in Papierform oder als PDF Datei.

Sollten Fehler in dieser Anleitung sein oder jemand noch Tips und Tricks haben, die ich hier einfügen soll, so kann er mir das mitteilen via Mail

Unter: webmaster1@fusselflitzer.de

Update Verlauf :

V0.9beta (03.11.2021)

V0.91beta (11.12.2021) erstes offizielles Release, zum Download auf www.fusselflitzer.de (11.12.2021)