



Brushless Controller ECO 12, ECO 18, ECO 25

Lieber Kunde:

ECO die neue Produktlinie:

Um die Bedienung des Controllers so einfach wie möglich zu halten, beschränkt sich die Auswahl ganz einfach auf 4 Jumperstellungen.

➤ Betriebsmodus:

Mode 1	Nc/MH/Br.OFF	Inaktive Bremse, Akkutype NiCd oder NiMH, Abschaltung „slow down“ auf 5 Volt oder 0,7V pro Zelle
Mode 2	Nc/MH/Br.ON	Aktive Bremse, Akkutype NiCd oder NiMH, Abschaltung „hard“ bei 5 Volt oder 0,7V pro Zelle
Mode 3	Li/Br.OFF	Inaktive Bremse, Akkutyp LI-Ion oder Lithium Polymer, Abschaltung: „slow down“, Minimalspannung 6 V/2 Zellen, 9V/3 Zellen
Mode 4	Li/Br.ON	Aktive Bremse, Akkutyp LI-Ion oder Lithium Polymer, Abschaltung: „slow down“, Minimalspannung 6 V/2 Zellen, 9V/3 Zellen

➤ Technische Daten:

Modell	Abmessung (mm)	Gewicht (g)	Strom (A), /30sec
ECO 12	32x23x6	6/10	12/15
ECO 18	32x23x7	11/21	18/20
ECO 25	32x23x8	15/28	25/27

➤ Einbau in das Modell:

Zur Sicherheit entfernen Sie bitte den Propeller vom Motor für die Setup Prozeduren. Verwenden Sie an den Akkuanschlusskabeln (rot und schwarz) verpolungssichere Steckersysteme. Achten Sie auf eine saubere Verlotung der Kabel mit dem Steckersystem. Vermeiden Sie jedenfalls eine Falschpolung. Die Controller sind nicht gegen eine falsche Polung geschützt, und würden daher sofort zerstört. Die gelben Kabel sollten entweder mit dem Motor verlötet werden, oder über ein hochwertiges Steckersystem mit den Motorkabeln verbunden werden.

Das Servokabel mit dem Empfänger (auf richtigen Kanal und auf die Polung achten) verbunden.

Der voll geladene Antriebsakkupack kann nun angeschlossen werden. Der Garantieanspruch erlischt bei der Verwendung jeglicher anderer Stromquelle!

Schalten Sie den Sender ein, und setzen Sie das „Gas“ auf die Bremsposition. Bitte setzen Sie die Ruderwege auf 100%.

Der Controller kann nun eingeschaltet werden. Sie sollten nun einen 0,5 sec langen Ton hören, welcher

Ihnen die Betriebsbereitschaft anzeigt. Wenn der Controller einen unterbrochenen Beeperon abgibt, überprüfen Sie bitte die 0 Stellung des „Gas“knüppels. Sollte dies der Fall sein, schalten Sie bitte den Controller aus und stellen beim Sendergeber den Servoweg auf „Reverse“ und wiederholen die vorherige Prozedur. Die „Full Power“ Position wird automatisch erkannt.

➤ **BEC:**

Empfängerstromversorgung durch den Antriebsakku. Bitte beachten Sie die folgenden max. Servoanzahl

Zellenzahl/ Zellentyp	ECO 12	ECO 18	ECO 25
4-6 Ni/2 LiPo	4	4	5
7-8 Ni/3 LiPo	4	4	4
10 Ni	3	3	3
12 Ni	-	-	-

Das BEC versorgt den Empfänger mit 5Volt direkt aus dem Antriebsakku. Bitte beachten Sie die höchstmögliche Anzahl von Servos in obiger Tabelle. Bei Verwendung von billigen Microservos oder schnellen Digitalservos verringert sich die Zahl in der Tabelle um 1.

➤ **PCO**

Das „Power Cut Off“ System garantiert bei Erreichen der Abschaltspannung eine Restenergie im Antriebsakku, damit noch eine sichere Landung ermöglicht wird.

➤ **Timing:**

Jeti model bedient sich eines speziellen Systems, um das Timing für jeden Motor optimal einzustellen. Der Controller wählt automatisch das richtige Timing, abhängig von der Polzahl des angeschlossenen Motors.

➤ **TOP**

Temperatur Overload Protection:

Der Controller schaltet den Motorstrom ab, wenn eine Temperatur von 100 Grad erreicht wird. Stellen Sie sicher dass der Controller im Kühlluftstrom liegt, und keinesfalls in Schaumgummi o.Ä. gepackt wird.

➤ **Warnung:**

Sobald der Antriebsakku an den Controller angeschlossen ist, ist äußerste Vorsicht im Umgang mit dem Modell geboten. Stellen Sie sicher, dass sich niemand im Gefahrenbereich des Propellers befindet. Rotierende Propeller sind extrem gefährlich! Schließen Sie den Antriebsakku erst unmittelbar vor dem Flug an, und schließen Sie diesen unmittelbar nach der Landung wieder ab.

➤ **Akku**

Schließen Sie am Controller nicht irgendwelche oder geliehen Akkus an, ohne vorher genau die richtige Polung der Steckverbinder zu prüfen. Der Controller würde bei falscher Polung unmittelbar zerstört werden.

Wir wünschen Ihnen viele sichere Flüge, und stets gute Landungen!