

# DPC-11



INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

Manuel d'utilisation du DPC-11

## Table des matières

### Section 1

Introduction 2

### Section 2

Installation 4

Installation du logiciel 4

Installation du pilote 7

### Section 3

Opération 9

Programmation des servomoteurs de la série DXXX 9

Introduction 9

Relations 10

Essai 11

Programmation 13

Opérations sur les fichiers 18

Programmation des servomoteurs de la série HSB-9XXX 19

Introduction 19

Relations 20

Essai 21

Programmation 22

Opérations sur les fichiers 26

Programmation des servomoteurs des séries HS-5XXX et HS-7XXX 28

Introduction 28

Relations 29

Essai 30

Programmation 31

Opérations sur les fichiers 35

# DPC-11



INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

AVERTISSEMENT

## Introduction

## Section 1

### Introduction

### Contenu de l'emballage

### Éléments supplémentaires nécessaires à l'utilisation

### Fonctionnalités programmables

### Instructions d'installation de base

**⚠️ AVERTISSEMENT** – Le non-respect de ces instructions peut entraîner un fonctionnement indésirable de votre servomoteur. Veuillez lire ces instructions avant d'essayer de programmer vos servomoteurs.

Félicitations pour votre achat de l'interface de programmation universelle DPC-11 pour servomoteurs programmables Hitec. La DPC-11 vous permet de personnaliser les paramètres de nos servomoteurs programmables des séries DXXX, HSB-9XXX, HS-7XXX et HS-5XXX.

Vous pouvez ainsi choisir des servos adaptés à votre application. De plus, vous pouvez tester vos réglages pour vous assurer d'obtenir les résultats souhaités avant d'installer les servos sur votre aéronef ou véhicule.

- Interface de programmation PC DPC-11
- Ce manuel
- Câble USB 2.0 de type A vers mini B
- Batterie 4,8 – 7,4 V
- PC exécutant Microsoft Windows ® [XP, 7, 8 ou 10]

Le tableau ci-dessous indique ce que vous pouvez programmer dans chaque série de servos.

| État de la fonction               | Série D | HSB-9XXX/7XXX         | HS-5XXX/7XXX |
|-----------------------------------|---------|-----------------------|--------------|
| Ajustements du point final        | X       | X                     | X            |
| Direction                         | X       | X                     | X            |
| Sécurité intégrée                 | X       | X                     | X            |
| Groupe mort                       | X       | X                     | X            |
| Vitesse (plus lente)              | X       | X                     | X            |
| Taux de démarrage progressif      | X       | X                     |              |
| Protection contre les surcharges  | X       |                       | X            |
| Résolution                        |         | AVERTISSEMENT         | X            |
| Sauvegarde/Chargement des données | X       | X                     | X            |
| Réinitialisation du programme     | X       | À partir d'un fichier | X            |

**⚠️ AVERTISSEMENT** – NE PAS fixer le DPC-11 tant que tous les L'installation du logiciel est terminée. système opérateur.

1. Téléchargez le logiciel DPC-11 depuis [www.hitecrd.com](http://www.hitecrd.com).
2. Suivez les instructions fournies avec le téléchargement. et installez le logiciel DPC-11.

# DPC-11



INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

Introduction (suite)

## Service client Hitec

L'assistance du bureau Hitec est disponible par téléphone et par courriel. Nos bureaux aux États-Unis sont généralement ouverts du lundi au vendredi, de 8 h à 16 h 30 (heure du Pacifique). Ces horaires peuvent varier selon la saison. Nous mettons tout en œuvre pour répondre à chaque demande d'assistance.

Si vous tombez sur notre messagerie vocale, laissez votre nom et votre numéro, et un membre de notre équipe vous rappellera.

Prévoyez de visiter le site web de Hitec, [www.hitecrcd.com](http://www.hitecrcd.com), le de façon régulière. Non seulement elle contient des spécifications et d'autres informations sur toute la gamme de produits Hitec, mais les pages FAQ de notre site Web contiennent également des informations et des mises à jour précieuses sur nos servomoteurs programmables.

L'un des atouts majeurs de la vaste communauté en ligne de modélisme radiocommandé réside dans l'immense richesse des connaissances archivées disponibles. Hitec anime des forums sur la plupart des sites web de modélisme radiocommandé les plus populaires, où un membre de son équipe ou un représentant s'efforce de répondre à toutes sortes de questions relatives aux produits. Réunir des personnes qui ne se connaissent pas par cœur autour d'intérêts communs s'avère être l'un des plus grands bienfaits d'Internet. Si l'on se fie à l'expérience passée, des forums dédiés aux servos brushless verront certainement le jour et nombre d'entre eux se révéleront sans aucun doute indispensables.

Tous les produits Hitec bénéficient d'une garantie de deux ans à compter de la date d'achat contre les défauts de fabrication. Consultez [www.hitecrcd.com/warranty](http://www.hitecrcd.com/warranty) pour obtenir toutes les informations relatives à notre garantie. Si votre produit nécessite une réparation ou un entretien, vous devez le retourner à :

**Hitec RCD USA**  
**12115 rue Paine**

Poway, Californie, 92064

Nos techniciens qualifiés détermineront si votre article doit être réparé ou remplacé. Pour nous fournir toutes les informations nécessaires au traitement de votre réparation, veuillez consulter notre site web : [www.hitecrcd.com](http://www.hitecrcd.com). Téléchargez et remplissez le formulaire de réparation, puis envoyez votre article pour réparation.

## Site web Hitec

## La communauté en ligne

## Service sous garantie et hors garantie

# DPC-11



INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

AVERTISSEMENT

Installation : Logiciel



AVERTISSEMENT – Ne branchez pas le DPC-11 à votre ordinateur jusqu'à ce qu'il soit indiqué de le faire plus loin dans ce manuel.

## Section 2

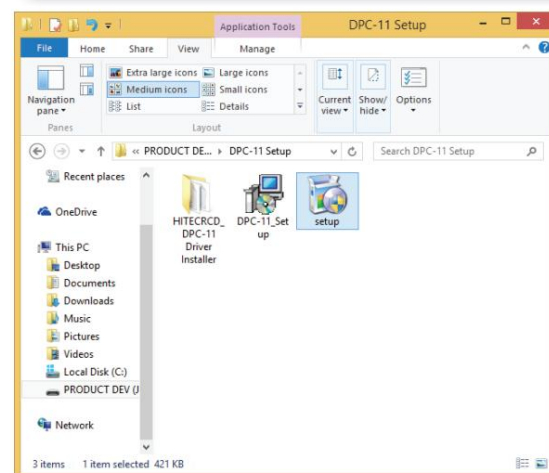
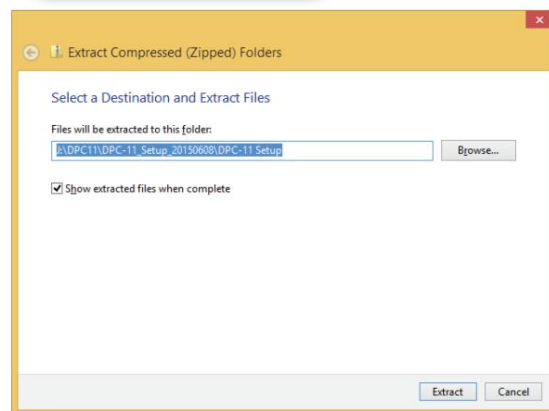
### Installation du logiciel

pour les systèmes d'exploitation Windows  
(Windows 7, 8 et XP)

1. Téléchargez le fichier d'installation DPC-11 32 bits Install  
File DPC-11x86.zip depuis [www.hitecrcd.com](http://www.hitecrcd.com).

2. Faites un clic droit sur le fichier et sélectionnez  
« Extraire tout ». Assurez-vous que la case  
« Afficher les fichiers extraits » est cochée.

3. Une fois les fichiers extraits, exécutez le  
fichier « Setup ». Il se peut que le Contrôle de compte  
d'utilisateur Microsoft vous demande si vous souhaitez  
apporter des modifications à votre ordinateur. Cliquez  
sur « Oui » pour poursuivre l'installation.



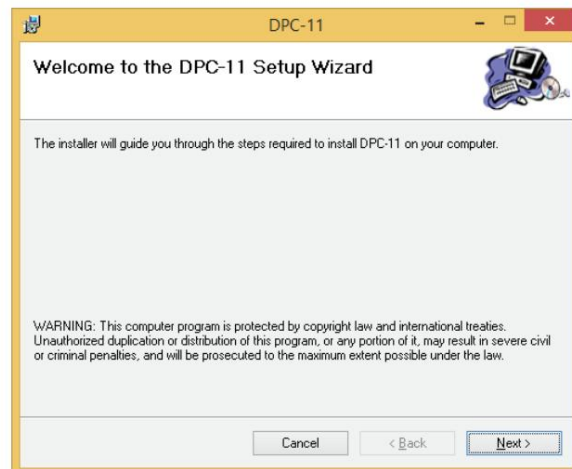
# DPC-11



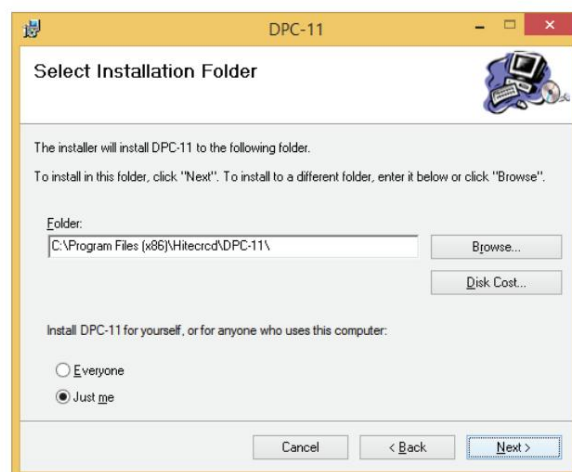
INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

Installation : Logiciel (suite)

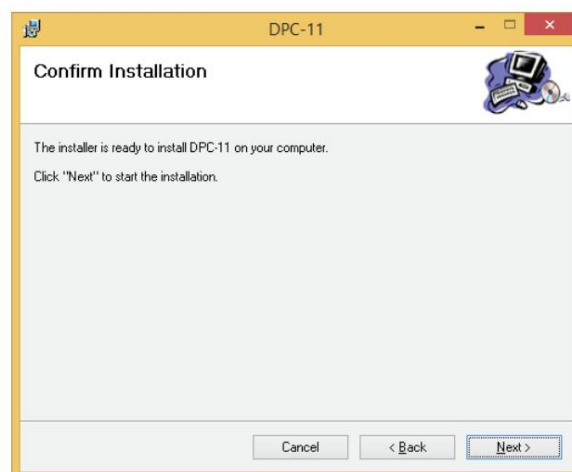
4. Vous vous trouvez maintenant dans l'assistant de configuration du DPC-11. Cliquez sur « Suivant » pour continuer.



5. Vous serez invité à sélectionner un dossier d'installation et à indiquer si vous souhaitez ou non que tous les utilisateurs puissent utiliser le DPC-11.  
11 logiciels. Il est recommandé que  
Vous utilisez le dossier par défaut. Cliquez sur « Suivant » pour continuer.



6. Vous êtes maintenant à l'étape « Confirmer ».  
Écran « Installation ». Cliquez sur « Suivant » pour  
Démarrer l'installation.



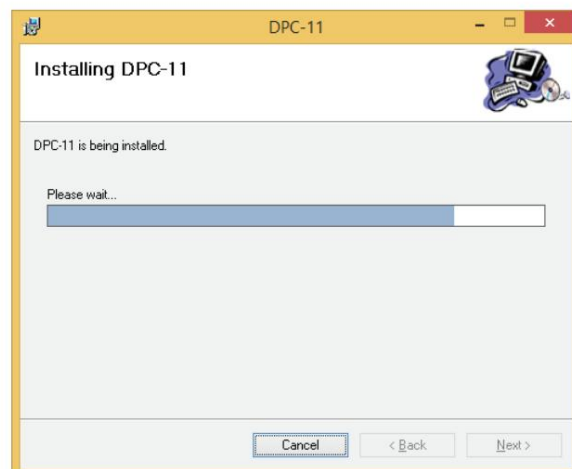
# DPC-11



INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

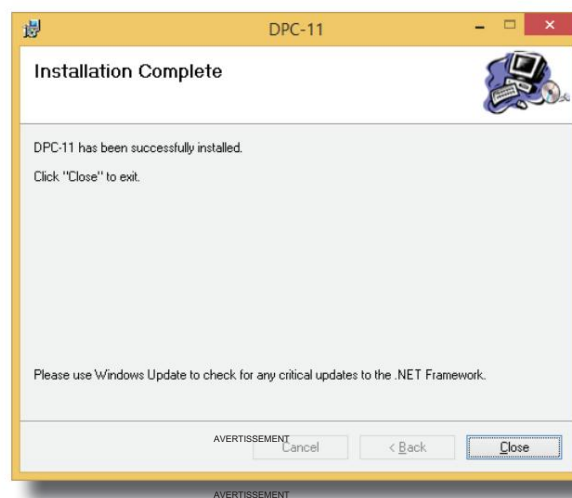
Installation : Logiciel (suite)

7. L'écran d'installation du DPC-11 s'affichera et la barre indiquera sa progression.



8. Une fois l'installation terminée, cliquez sur « Fermer » pour quitter le logiciel DPC-11.

Programme d'installation. L'icône DPC-11 devrait maintenant apparaître sur votre bureau.



**⚠ ATTENTION** – Ne branchez pas le DPC-11 avant d'avoir effectué les étapes suivantes. Ces étapes diffèrent selon qu'il s'agit d'un système 32 bits ou 64 bits. Assurez-vous de connaître le système d'exploitation que vous utilisez.

# DPC-11



INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

Installation : Pilote

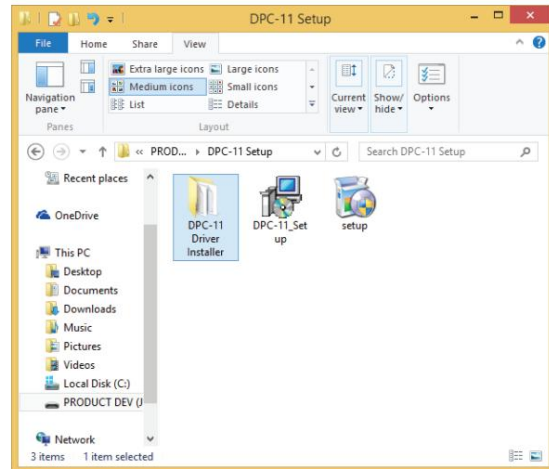
## Installation du pilote

pour les systèmes d'exploitation 32 bits

(Windows 7, 8 et XP)

1. Retournez dans le dossier où vous avez extrait les  
fichiers d'installation et ouvrez-le.

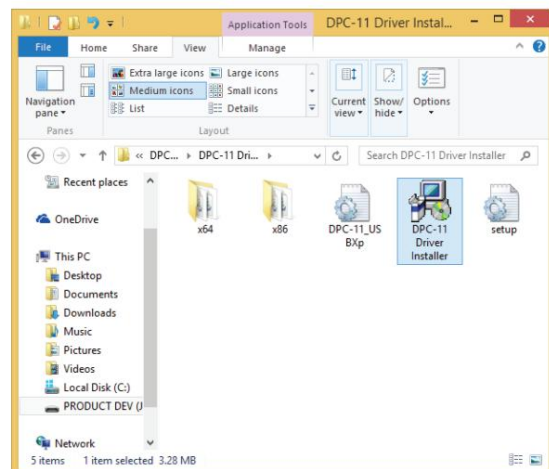
Programme d'installation du pilote DPC-11.



2. Cliquez sur le fichier « Hitec BLDC Servo »

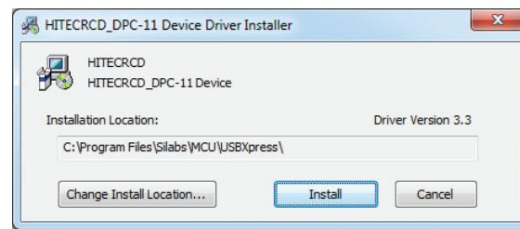
Utilisez l'interface pour démarrer l'installation du pilote.

processus.



3. L'écran suivant affiche le conducteur

Version et répertoire d'installation. Cliquez sur Installer pour  
continuer. Le programme d'installation analysera le système  
à la recherche de pilotes existants et installera les pilotes.  
la version la plus récente.



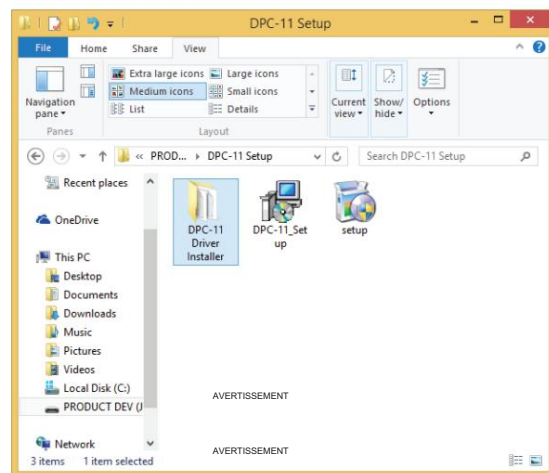
# DPC-11



INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

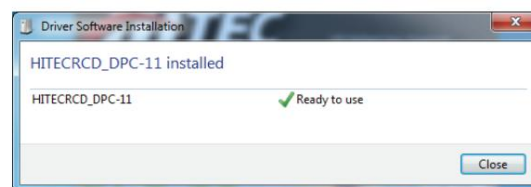
Installation : Suite du pilote

4. Une fois l'installation terminée, vous  
L'écran « Succès » s'affiche. Cliquez ensuite sur « OK ».  
pour clore le programme.



**REMARQUE** – Il est impératif d'utiliser un câble USB 2.0  
Utilisez un câble conforme pour connecter votre DPC-11 à votre ordinateur.  
L'utilisation de câbles non conformes peut entraîner un fonctionnement  
erratique, voire une absence totale de fonctionnement.

5. Branchez le câble USB à votre ordinateur  
puis au DPC-11.  
Windows devrait localiser le pilote et  
L'installer automatiquement.  
  
6. Une fois installé, vous pouvez lancer le logiciel  
DPC-11 à partir de l'icône sur votre bureau.

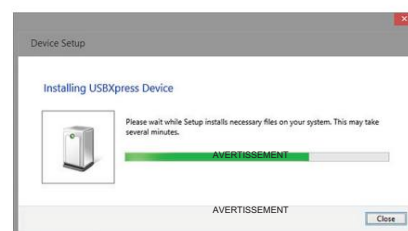


## Installation du pilote

pour les systèmes d'exploitation 64 bits  
(Windows 7, 8, 10 et XP)

1. Branchez le câble USB à votre ordinateur  
puis au DPC-11.  
Windows devrait automatiquement détecter et  
Charger le pilote approprié.  
  
2. Une fois installé, lancez le logiciel DPC-11 à  
partir de l'icône sur votre bureau.

**REMARQUE** – Il est impératif d'utiliser un câble compatible USB  
2.0 pour connecter votre DPC-11 à votre ordinateur. Les câbles  
non compatibles peuvent entraîner un fonctionnement erratique,  
voire un dysfonctionnement complet.



**REMARQUE** – Si le pilote ne s'installe pas automatiquement,  
reportez-vous aux instructions d'installation 32 bits pour l'installer  
manuellement.

# DPC-11



INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

Programmation de la série DXXX

## Section 3

Programmation de la série DXXX

Introduction

Interface utilisateur

Modifier la fenêtre affichée au lancement du programme.

Connecte ou reconnecte le servomoteur.

Vous ramène au menu principal.

Section des opérations sur les fichiers.

Section de test.

Section Programmation.

Le logiciel de programmation DPC-11 offre à l'utilisateur une capacité inégalée de réglage des paramètres des servomoteurs numériques programmables Hitec série DXXX. Il permet également de tester les servomoteurs, d'enregistrer et de charger des paramètres dans un fichier, ainsi que de restaurer les paramètres d'usine. Pour programmer votre servomoteur série D, lancez le logiciel DPC-11 depuis l'icône du bureau et sélectionnez « Série D » dans le menu de démarrage.

**⚠ REMARQUE** – Si vous souhaitez que le logiciel DPC-11 se lance toujours en mode série D, vous pouvez modifier le paramètre de la fenêtre de démarrage dans le coin supérieur gauche de la fenêtre.

L'écran principal de l'interface de programmation de la série D est divisé en quatre sections :

Connexion, Opérations sur les fichiers, Tests et Programmation.



# DPC-11



INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

## Programmation de la série DXXX (suite)

### Fonctions de test

Tester le fonctionnement d'un servomoteur peut être crucial pour la réussite d'un projet. Utilisez ces tests.

pour « roder » de nouveaux servos ou pour vérifier s'ils sont cassés

Engrenages et autres problèmes. Le DPC-11 est capable d'effectuer les tests suivants :

1. Déplacement du servo en utilisant l'une des méthodes suivantes :
  - a. Positionnement manuel
  - b. Positionnement automatique par balayage
  - c. Positionnement des étapes
2. Position de programmation à sécurité intégrée

Les fonctions suivantes peuvent être programmées dans les servomoteurs de la série D à l'aide du DPC-11 :

1. SÉCURITÉ INTÉGRALE, Marche ou Arrêt.
2. Sens de rotation
3. Numéro d'identification du servo
4. Vitesse de déplacement (plus lente)
5. Point central, point d'extrémité et point de sécurité
6. Largeur de la bande morte.
7. Démarrage progressif
8. Protection contre les surcharges

Dans la section Opérations sur les fichiers, vous pouvez effectuer les tâches suivantes :

1. Enregistrez les paramètres du servomoteur dans un fichier
2. Charger les paramètres d'un servomoteur à partir d'un fichier
3. Inscrivez les informations programmées dans le servomoteur.
4. Réinitialisez le servo aux paramètres d'usine.

Il est recommandé de connecter votre DPC-11 dans l'ordre suivant pour un fonctionnement correct :

1. Connectez le DPC-11 à votre ordinateur.
2. Lancez le logiciel DPC-11
3. Connectez votre servo au port servo
4. Connectez une batterie ou une autre source d'alimentation au port de la batterie

### Fonctions de programmation

### Opérations sur les fichiers

### Connexion de votre servo

# DPC-11



INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

## Programmation de la série DXXX (suite)

Cliquez maintenant sur le bouton « Connecter » du DPC-11

logiciel. Si vos connexions sont correctes, votre écran ressemblera à ceci ;

Cliquez sur les boutons prédéfinis ou déplacez le curseur avec votre souris pour modifier manuellement la position de votre servomoteur.

Utilisation de la série DPC-11 D-XXX

Fonctions de test :

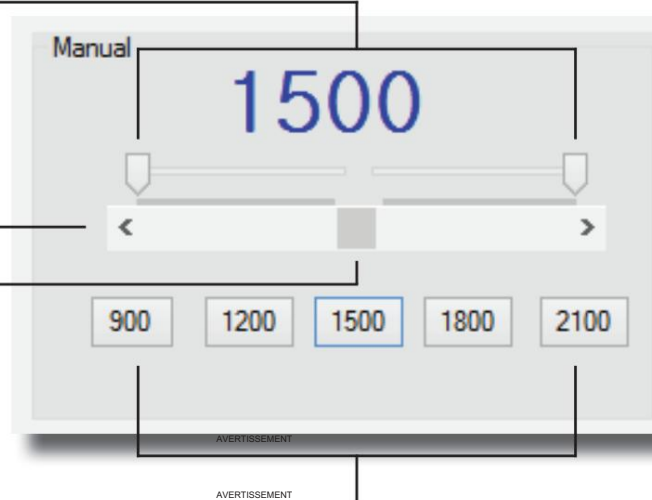
Test de position manuelle

Ajusteurs de point final

Cliquez pour des réglages précis

Glisser pour des mouvements plus amples

Positions prédéfinies



**⚠ REMARQUE** – Vous pouvez utiliser la barre de défilement des points d'extrémité pour définir les points d'extrémité des fonctions de balayage automatique et de pas automatique, comme décrit ci-dessous.

Test de positionnement par balayage automatique

La fonction « balayage automatique » fera tourner un servomoteur en boucle d'un point d'extrémité à l'autre.

1. Sélectionnez Balayage dans le menu et cliquez sur le bouton DÉMARRER. Le servo se déplacera alors de

D'un point d'extrémité à l'intérieur de ses limites de déplacement.

2. Utilisez le curseur situé à côté du bouton DÉMARRER/ARRÊTER pour régler la vitesse de déplacement du servomoteur.

3. Cliquez sur ARRÊTER pour terminer le processus.

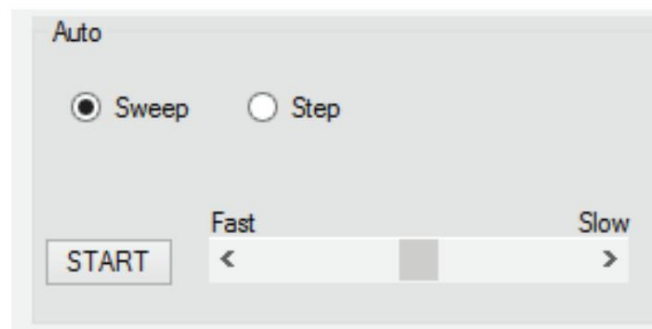
# DPC-11



INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

Programmation de la série DXXX (suite)

Test de positionnement automatique des pas



1. Sélectionnez « Pas à pas » et cliquez sur le bouton DÉMARRER. Votre servomoteur commencera à se déplacer d'un point d'extrémité à l'autre par petites étapes.
2. Utilisez le curseur situé à côté des boutons DÉMARRER/ARRÊTER pour régler la vitesse de déplacement du servomoteur.
3. Cliquez sur ARRÊTER pour terminer le processus.

Test de sécurité intégré

Cette fonction teste le point de sécurité automatique programmé par l'utilisateur de votre servomoteur.



AVERTISSEMENT

En cliquant sur le bouton FS-Position, le servo se déplacera jusqu'à sa position de sécurité prédéfinie.

⚠ REMARQUE – Le point de sécurité doit être défini par l'utilisateur dans la section de programmation, sous le paramètre de configuration. Point de sécurité.

# DPC-11



INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

## Programmation de la série DXXX (suite)

Programmation de votre Hitec série D

Servos

Les fonctions suivantes peuvent être programmées dans les servomoteurs

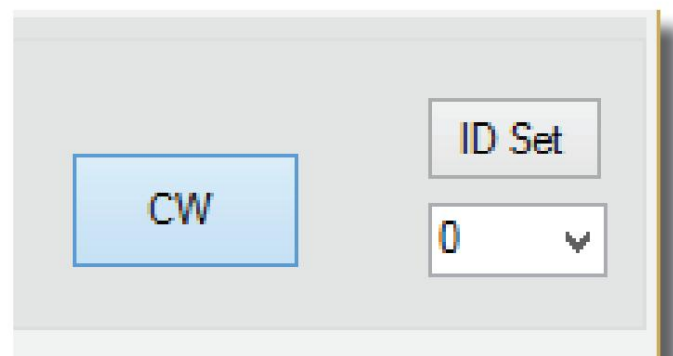
HITEC série D à l'aide du DPC-11.

Il est recommandé de programmer vos servomoteurs dans l'ordre  
suivant :

1. Paramétrage de l'identification
2. Sens de rotation
3. Vitesse de déplacement (plus lente)
4. Largeur de la bande morte
5. Pourcentage de démarrage progressif
6. Points centraux et terminaux
7. SÉCURITÉ INTÉGRALE, Marche ou Arrêt
8. Protection contre les surcharges (OLP)

1. Paramétrage de l'identification

Grâce à la fonction d'identification, vous pouvez numéroter vos servos  
avec un identifiant spécifique compris entre 0 et 255. Cela peut s'avérer  
utile lors de la programmation de nouveaux servos ou lors de  
l'enregistrement des paramètres dans un fichier.



# DPC-11



INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

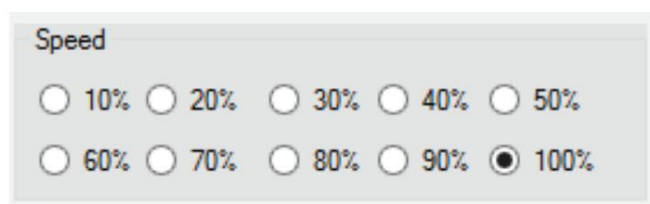
## Programmation de la série DXXX (suite)

### 2. Sens de rotation

La rotation normale du servo, basée sur un signal d'entrée de 900 à 2100  $\mu$ s, est horaire (de gauche à droite). Vous pouvez inverser ce sens de rotation en cliquant sur le bouton « Direction ». La direction est indiquée comme CW pour sens horaire et CCW pour sens antihoraire.

### 3. Vitesse de déplacement

Cette fonctionnalité est utile pour les utilisateurs qui n'ont pas les fonctions de contrôle de la vitesse du servo sont intégrées à leur émetteur. La réduction de la vitesse de déplacement est une fonctionnalité pratique pour ralentir la rétraction du train d'atterrissage d'un avion. La fonction de réglage de la vitesse du servo permet uniquement de ralentir le servo ; il est impossible de le faire tourner plus vite que sa vitesse nominale. La vitesse de déplacement du servo peut être ajustée par paliers proportionnels sur dix niveaux, de la vitesse minimale (10 %) à la vitesse maximale (100 %).



### 4. Largeur de la bande morte

Certaines applications, comme l'utilisation de plusieurs servos sur une même gouverne, peuvent nécessiter la modification de la « zone morte » centrale afin d'éviter les interférences entre les servos. L'utilisateur peut ajuster la « largeur de la zone morte » centrale sur cinq valeurs, 1 étant la plus sensible et 5 la moins sensible.



# DPC-11



INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

Programmation de la série DXXX (suite)

## 5. Réglage du démarrage progressif

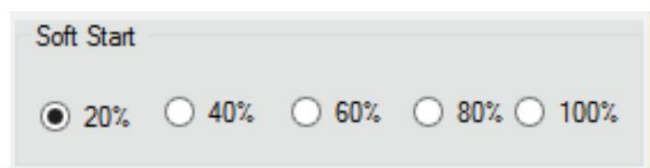
AVERTISSEMENT

AVERTISSEMENT

⚠ REMARQUE – Ce réglage n'a aucun effet sur la vitesse de réaction du servo une fois celui-ci mis sous tension.

Le réglage du démarrage progressif permet de paramétrer la vitesse de réaction des servos lors de la mise sous tension. Un démarrage progressif plus lent permet d'éviter d'endommager votre modèle en positionnant progressivement le servo.

Le réglage par défaut est de 20 % (le plus lent). Il existe cinq réglages. de 20 % à 100 %, ce qui correspond à une réaction instantanée.



## 6. Réglage du point central et du point final (EPA)

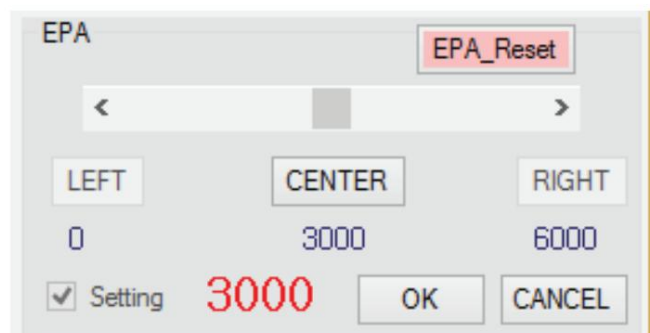
AVERTISSEMENT

AVERTISSEMENT

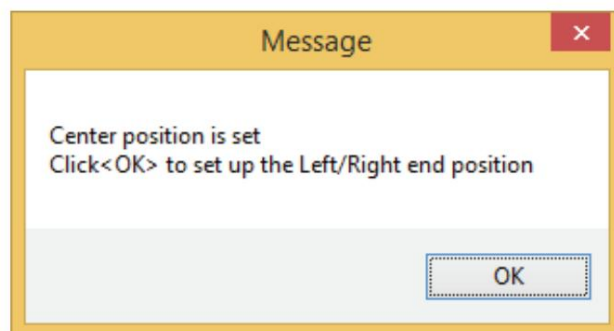
⚠ REMARQUE – Vous pouvez ajuster le réglage EPA en déplaçant le curseur dans la barre de réglage pour effectuer des modifications plus importantes.

Cliquez sur les flèches « < > » à chaque extrémité pour effectuer des ajustements point par point, ou cliquez sur l'espace blanc de la barre de réglage pour la déplacer par incréments de 50 points.

Grâce à la configuration EPA, vous pouvez personnaliser le point central et les butées de course gauche/droite des servos. Cela permet d'affiner le réglage des gouvernes de votre modèle. Pour définir le point central et les butées, cliquez sur la case « Paramètres » dans la section de programmation EPA afin d'accéder à cette section.



Le premier réglage concerne le point central. Une fois le point central souhaité atteint, cliquez sur « CENTRE » pour le valider, puis poursuivez avec les points d'extrémité gauche et droit. Cliquez sur « OK » lorsque la fenêtre contextuelle s'affiche. écran.



# DPC-11



INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

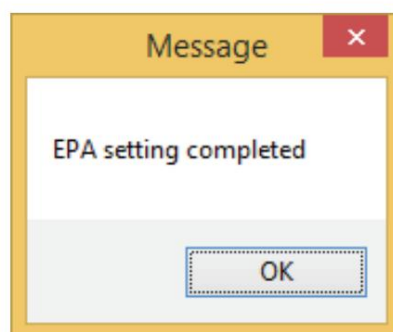
## Programmation de la série DXXX (suite)

Vous allez maintenant définir les points d'extrémité gauche et droit.

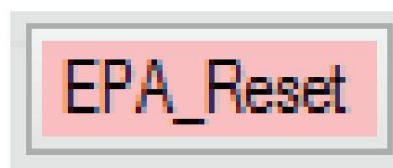
Une fois le point final souhaité atteint, cliquez sur le bouton « GAUCHE » ou « DROITE » pour confirmer votre réglage. Vous serez averti(e) lorsque chaque réglage sera effectué.

Une fois terminé, cliquez sur le bouton OK pour quitter l'EPA.

installation.



Pour configurer ou réinitialiser vos EPA aux paramètres d'usine par défaut, cliquez sur la case « Paramètres » dans la section Programmation EPA, puis cliquez sur « Réinitialisation EPA ».



En choisissant d'utiliser la fonction de sécurité intégrée, vous devrez définir un point de déplacement préprogrammé vers lequel le servo se déplacera si celui-ci perd le signal du récepteur.

Pour définir le point de sécurité, cliquez d'abord sur « Sécurité intégrée » dans la section Programme.



### 7. Réinitialisation des EPA

### 8. Position de sécurité intégrée

AVERTISSEMENT

AVERTISSEMENT

**⚠ ATTENTION** – Programmez le point de sécurité après avoir défini le point central et les points d'extrémité, sinon il changera lorsque vous effectuerez ces réglages.

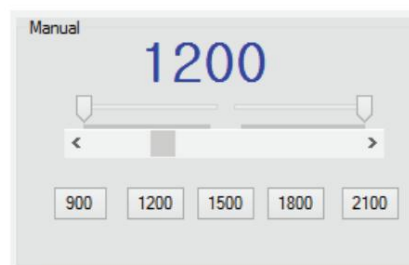
# DPC-11



INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

## Programmation de la série DXXX (suite)

Déplacez ensuite votre servomoteur à la position souhaitée en utilisant la section de positionnement manuel comme indiqué.



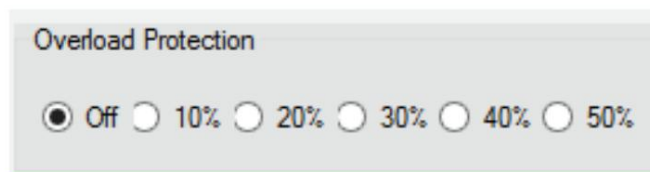
Une fois la position de sécurité souhaitée définie, cliquez sur le bouton « Position de sécurité » pour effectuer un test de sécurité, comme indiqué dans le... illustration.



### 9. Protection contre les surcharges (OLP)

L'OLP est une fonction de « protection contre les dommages aux servomoteurs ».

Lorsque le servomoteur atteint son couple de blocage maximal et que son amplificateur de puissance lui fournit sa puissance maximale, le circuit OLP s'active et réduit la puissance envoyée au moteur. Cette réduction de puissance contribue à prévenir une défaillance critique d'un ou plusieurs composants du servomoteur. Lorsque le servomoteur est complètement bloqué, le circuit OLP réduit la puissance fournie par l'amplificateur au servomoteur selon le pourcentage sélectionné. Une valeur de 20 % réduit la puissance envoyée au moteur de 20 %, ce qui limite la puissance du servomoteur à 80 % de sa valeur maximale. Le réglage par défaut est toujours « OFF ».



# DPC-11



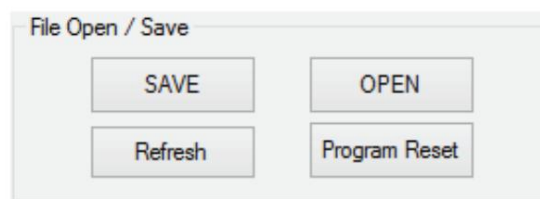
INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

Programmation de la série DXXX (suite)

Chargement et enregistrement de fichiers, restauration

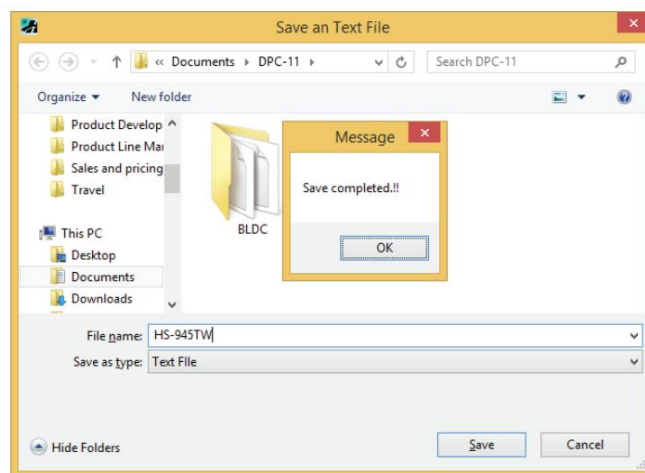
Paramètres d'usine

Le logiciel DPC-11 vous permet d'enregistrer et de charger des fichiers de paramètres de servomoteurs. Cette fonction est particulièrement utile pour configurer plusieurs servomoteurs avec les mêmes paramètres. Le logiciel DPC-11 permet également de restaurer les paramètres d'usine si la configuration utilisateur ne fonctionne pas correctement. Vous trouverez ci-dessous des informations détaillées sur l'utilisation de ces fonctionnalités.

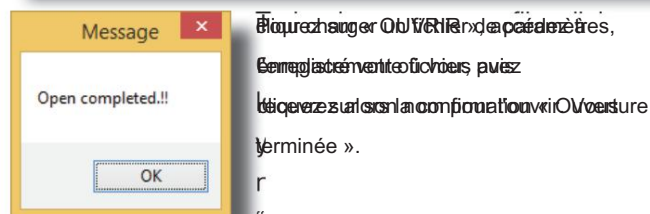


1. Enregistrer un fichier

Une fois la configuration de votre servo terminée et enregistrée, cliquez sur « ENREGISTRER » pour ouvrir la boîte de dialogue d'enregistrement. Choisissez l'emplacement où enregistrer votre fichier, saisissez un nom pour votre servo et cliquez sur « Enregistrer ». Vos paramètres de servo sont maintenant enregistrés.



2. Charger un fichier



3. Restauration des paramètres d'usine

Pour rétablir les paramètres d'usine du servo, cliquez sur le bouton « Réinitialisation du programme ».

# DPC-11



INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

## Programmation du servo HSB-9XXX

### Programmation du servo HSB-9XXX

#### Introduction

#### Interface utilisateur

Modifier la fenêtre affichée au lancement du programme.

Retour au menu principal.

Section des opérations sur les fichiers.

Section de test.

Écrire les données dans le servomoteur.

Lire les données du servomoteur.

Section Programmation.

AVERTISSEMENT

**AVERTISSEMENT** – Le non-respect de ces instructions

peut entraîner un fonctionnement indésirable de votre servomoteur.

Veuillez lire ces instructions avant d'essayer de

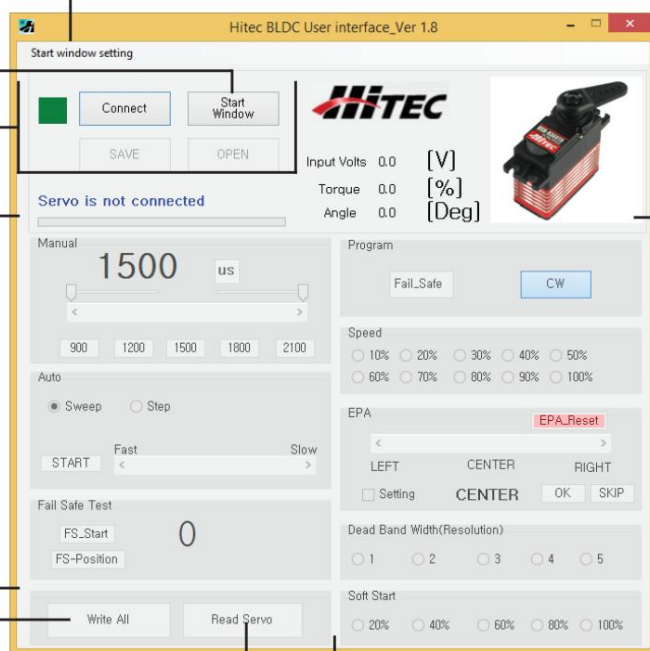
Programmez vos servomoteurs.

Le logiciel de programmation DPC-11 BLDC offre à l'utilisateur de servomoteurs sans balais Hitec une capacité inégalée à ajuster les paramètres de ses servomoteurs.

De plus, les utilisateurs peuvent tester leurs servomoteurs, enregistrer des paramètres dans un fichier, charger des paramètres à partir d'un fichier ou restaurer les paramètres d'usine à partir d'un fichier.

L'écran principal de la série HSB-9XXX

L'interface de programmation est divisée en quatre sections : Connexion, Opérations sur les fichiers, Tests et Programmation.



# DPC-11



INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

Programmation des servomoteurs HSB-9XXX (suite)

Fonctions de test

Tester le fonctionnement d'un servomoteur peut être crucial

pour la réussite d'un projet. Utilisez ces tests.

pour « roder » de nouveaux servos ou pour vérifier s'ils sont cassés

Engrenages et autres problèmes. Le DPC-11 est capable d'effectuer

les tests suivants :

1. Déplacement du servo, en utilisant l'une des méthodes suivantes  
méthodes :

- a. Positionnement manuel
- b. Positionnement automatique par balayage
- c. Positionnement des étapes

2. Position de programmation à sécurité intégrée

Les fonctions suivantes peuvent être programmées dans les

servomoteurs HITEC BLDC à l'aide du DPC-11 :

- 1. Sécurité intégrée, marche/arrêt
- 2. Sens de rotation
- 3. Vitesse de déplacement (plus lente)
- 4. Points centraux et points d'extrémité (EPA)
- 5. Position de sécurité intégrée
- 6. Largeur de la bande morte
- 7. Démarrage progressif
- 8. Fichier de paramètres « Enregistrer et ouvrir »
- 9. Charger le fichier de paramètres par défaut d'usine

Fonctions de programmation

Connexion de votre servo

Pour un fonctionnement optimal, il est recommandé de connecter  
votre DPC-11 dans l'ordre suivant : 1. Connectez le DPC-11 à votre  
ordinateur.

2. Lancez le logiciel DPC-11

3. Branchez votre servomoteur.

4. Branchez votre batterie.

Cliquez maintenant sur le bouton « Se connecter » dans le

Logiciel DPC-11. Si vos connexions sont correctes,

l'écran suivant devrait s'afficher :



# DPC-11



## INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

## Programmation des servomoteurs HSB-9XXX (suite)

Utilisation de la série DPC-11 HSB-9XXX

Fonctions de test :

AVERTISSEMENT

Test de position manuelle

AVERTISSEMENT

Ajusteurs de point final

⚠ REMARQUE – Vous pouvez utiliser les barres de réglage des points d'extrémité pour définir les points d'extrémité des fonctions de balayage automatique et de pas automatique, comme décrit ci-dessous.

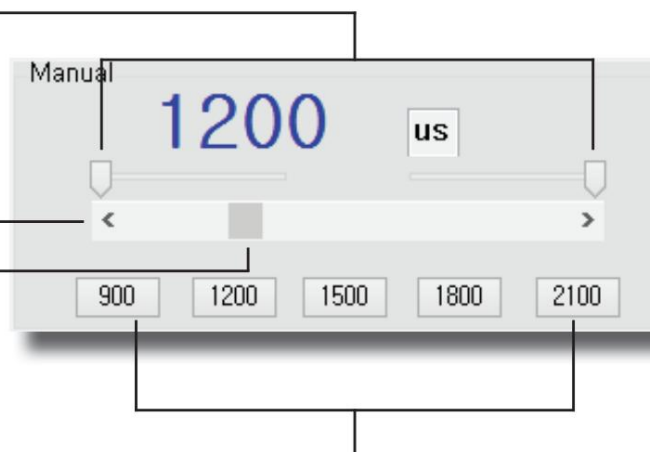
Cliquez pour des réglages précis

Glisser pour des mouvements plus amples

Positions prédéfinies

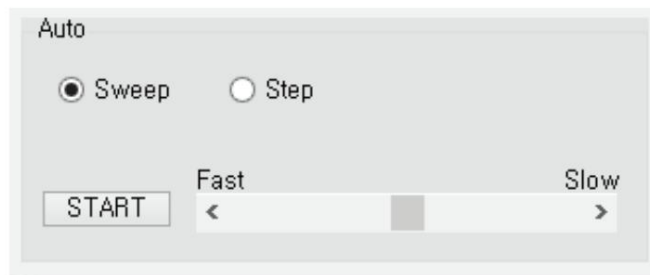
Test de positionnement par balayage automatique

Cliquez sur les boutons prédéfinis ou déplacez le curseur avec votre souris pour modifier manuellement la position de vos servomoteurs.



La fonction « balayage automatique » fera tourner un servomoteur en boucle d'un point d'extrémité à l'autre.

1. Sélectionnez « Balayer » dans le menu et cliquez sur Appuyez sur le bouton « DÉMARRER ». Le servo se déplacera alors de D'un point d'extrémité à l'intérieur de ses limites de déplacement.
2. Utilisez le curseur situé à côté des boutons « DÉMARRER/ARRÊTER » pour régler la vitesse de déplacement du servomoteur.
3. Cliquez sur « ARRÊTER » pour terminer le processus.



Test de positionnement automatique des pas

1. Sélectionnez « Étape » et cliquez sur le bouton DÉMARRER. Votre servomoteur commencera à se déplacer d'un point d'extrémité à l'autre par petites étapes successives.
2. Utilisez le curseur situé à côté du bouton DÉMARRER/ARRÊTER pour régler la vitesse de déplacement du servomoteur.
3. Cliquez sur ARRÊTER pour terminer le processus.

# DPC-11



## INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

## Programmation des servomoteurs HSB-9XXX (suite)

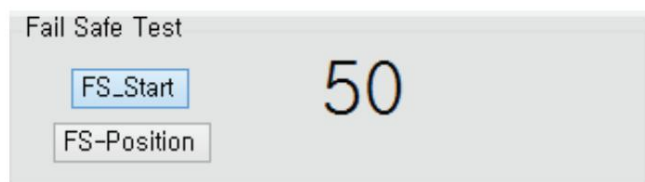
### Test de sécurité intégré

Cette fonctionnalité teste le FAIL programmé par l'utilisateur

Point de sécurité de votre servo.

**REMARQUE** – Le point de sécurité doit être défini par l'utilisateur dans la section de programmation, sous « Définition du point de sécurité ».

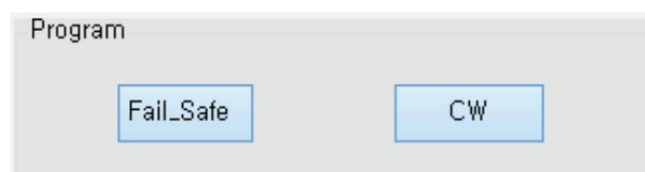
Si ce n'est pas déjà fait, activez le mode de sécurité en cliquant sur le bouton « Fail\_Safe » sous « Program », puis cliquez sur « FS\_Start ». Le servo se déplacera alors vers sa position de sécurité prédéfinie.



Les fonctions suivantes peuvent être programmées dans les servomoteurs HITEC BLDC à l'aide du DPC-11. Il est recommandé de programmer vos servomoteurs dans l'ordre suivant :

1. Sens de rotation
2. Vitesse de déplacement (plus lente)
3. Largeur de la bande morte
4. Pourcentage de démarrage progressif
5. Points centraux et terminaux
6. SÉCURITÉ INTÉGRALE, Marche ou Arrêt

La rotation normale du servo, basée sur un signal d'entrée de 900 à 2100 µs, est horaire (de gauche à droite). Vous pouvez inverser le sens de rotation (antihoraire) en cliquant sur la direction correspondante. La direction est indiquée comme CW pour sens horaire et CCW pour sens antihoraire.



### Programmation de votre moteur brushless Hitec

#### Servos :

**REMARQUE** – Pour effectuer vos modifications permanentes, vous devez « écrire » la programmation en cliquant sur Bouton TOUT ÉCRIRE. Vous pouvez le faire après chaque étape de programmation ou attendez d'avoir terminé toute la programmation.

#### 1. Sens de rotation

# DPC-11



## INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

## Programmation des servomoteurs HSB-9XXX (suite)

### 2. Vitesse de déplacement

Cette fonctionnalité est utile pour les utilisateurs qui n'ont pas

Les fonctions de contrôle de la vitesse du servo sont intégrées à leur émetteur.

La réduction de la vitesse de déplacement est une fonctionnalité intéressante pour ralentir la rétraction du train d'atterrissage

d'un avion. La fonction de vitesse du servo ne ralentit que le servo.

ne peut pas faire tourner un servomoteur plus vite que sa vitesse nominale

vitesse. Vous pouvez régler la vitesse de déplacement du servo en dix étapes proportionnelles, d'une vitesse minimale (10 %) à sa vitesse maximale (100 %).

#### Speed

☐ 10%   ☐ 20%   ☐ 30%   ☐ 40%   ☐ 50%  
☐ 60%   ☐ 70%   ☐ 80%   ☐ 90%   ☒ 100%

### 3. Largeur de la bande morte

Certaines applications, comme l'utilisation de plusieurs servos sur une même gouverne, peuvent nécessiter la modification de la « zone morte » centrale afin d'éviter les interférences entre les servos.

L'utilisateur peut ajuster la « largeur de la zone morte » centrale selon cinq valeurs, 1 étant la plus sensible et 5 la moins sensible.

#### Dead Band Width(Resolution)

☐ 1   ☐ 2   ☒ 3   ☐ 4   ☐ 5

### 4. Réglage du démarrage progressif

Le réglage du démarrage progressif permet de paramétrer la vitesse de réaction des servos lors de la mise sous tension. Un démarrage progressif plus lent permet d'éviter d'endommager votre modèle en positionnant progressivement le servo.

Le réglage par défaut est de 20 % (le plus lent). Il existe cinq réglages, de 20 % à 100 %, ce dernier étant instantané. réaction.

#### Soft Start

☒ 20%   ☐ 40%   ☐ 60%   ☐ 80%   ☐ 100%

AVERTISSEMENT

AVERTISSEMENT

⚠ REMARQUE – Ce réglage n'a aucun effet sur la vitesse de réaction du servo une fois celui-ci mis sous tension.

# DPC-11



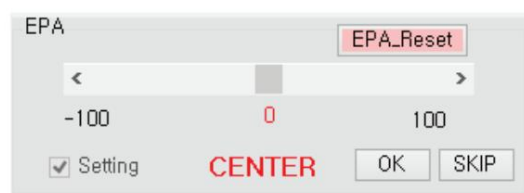
INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

## Programmation des servomoteurs HSB-9XXX (suite)

### 5. Réglage du point central et du point final (EPA)

Grâce à la configuration EPA, les utilisateurs peuvent personnaliser le point central et les butées de course gauche/droite des servos. Cela peut s'avérer utile pour optimiser le réglage des gouvernes de votre modèle.

Pour définir le centre et les points d'extrémité, cliquez sur la case « Paramètres » dans la section de programmation EPA.



Le premier réglage concerne le point central ; cliquez sur « OK » pour continuer. Vous pouvez ajuster le point central de trois manières différentes.

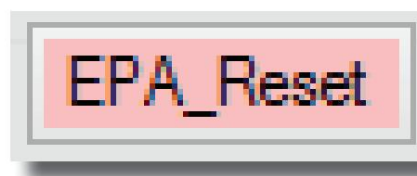
AVERTISSEMENT

**REMARQUE** – Vous pouvez faire glisser la barre de réglage pour déplacer par incréments plus importants. Vous pouvez cliquer sur les flèches « < » > » à chaque extrémité pour effectuer des ajustements point par point, ou cliquer sur l'espace blanc de la barre de réglage pour la déplacer par incréments de 10 points.

Une fois le point central souhaité atteint, appuyez sur OK pour continuer. Vous serez alors invité à définir les points d'extrémité gauche et droit. Pour ce faire, cliquez sur « OK » lorsque les fenêtres contextuelles s'affichent. Comme pour le point central, vous pouvez les ajuster de la même manière, à la différence que cliquer sur la partie blanche de la barre de réglage permet un déplacement par incréments de 5 points.

### 6. Réinitialisation des EPA

Pour configurer ou réinitialiser vos EPA aux paramètres d'usine, cliquez sur la case « Paramètres » dans la section « Programmation EPA », puis sur « Réinitialisation EPA ».



# DPC-11



## INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

## Programmation des servomoteurs HSB-9XXX (suite)

### 7. Position de sécurité intégrée

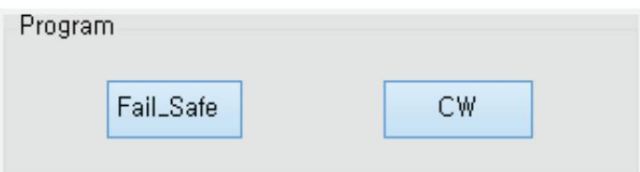
AVERTISSEMENT

AVERTISSEMENT

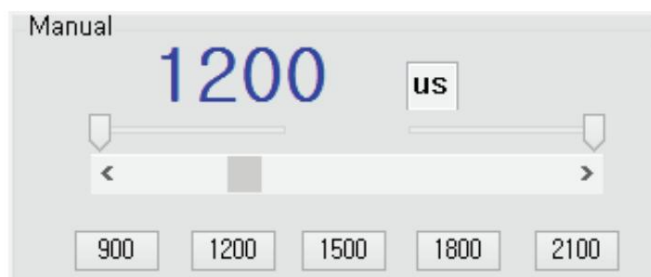
**⚠ ATTENTION** – Programmez le point de sécurité après avoir défini les points d'extrémité et central, sinon il changera lorsque vous effectuerez ces réglages.

En choisissant d'utiliser la fonction de sécurité intégrée, vous devrez définir un point de déplacement préprogrammé vers lequel le servomoteur se déplacera en cas de perte de signal. le récepteur.

Pour définir le point de sécurité, cliquez d'abord sur « Sécurité intégrée » dans la section « Programme ».

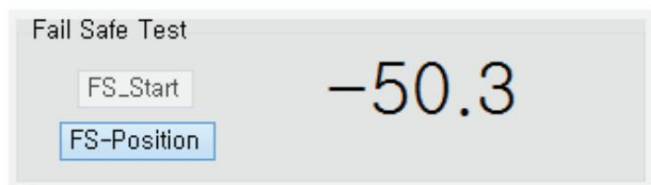


Déplacez ensuite votre servomoteur à la position souhaitée en utilisant les réglages de positionnement « manuels ».



Une fois que vous avez défini la position de sécurité souhaitée, cliquez sur le bouton « Position de sécurité » dans la section Test de sécurité.

Pour définir la position de sécurité. Une fois définie, cliquez à nouveau sur le bouton pour quitter la configuration de sécurité.



AVERTISSEMENT

AVERTISSEMENT

**⚠ REMARQUE** – N'oubliez pas d'écrire tout.

Veuillez paramétrer votre servomoteur avant de fermer le logiciel DPC-11 et de le déconnecter. À défaut, vous perdrez vos données de programmation.

# DPC-11



INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

## Programmation des servomoteurs HSB-9XXX (suite)

Chargement et enregistrement de fichiers, restauration

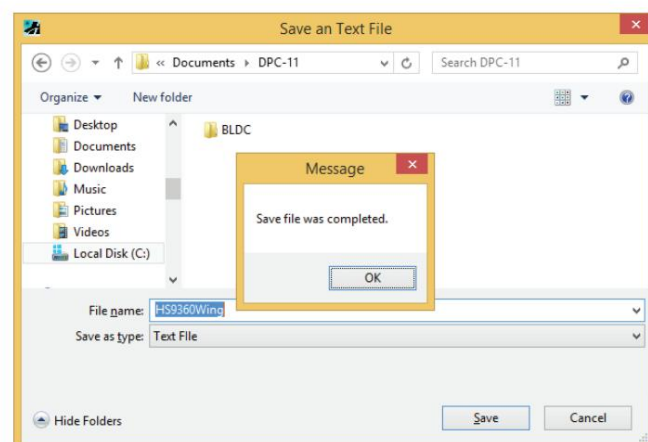
Paramètres d'usine

Le logiciel DPC-11 vous permet d'enregistrer et de charger des fichiers de paramètres de servomoteurs. Cette fonction est particulièrement utile pour configurer plusieurs servomoteurs avec les mêmes paramètres. Le logiciel DPC-11 permet également de restaurer les paramètres d'usine si la configuration utilisateur ne fonctionne pas correctement. Vous trouverez ci-dessous des explications sur l'utilisation de ces fonctionnalités.



### 1. Enregistrer un fichier

Une fois que vous avez terminé la configuration de votre servo et que vous avez enregistré la configuration dans le servo, cliquez sur « Lire le servo ». Cliquez ensuite sur « ENREGISTRER » pour ouvrir la boîte de dialogue d'enregistrement du fichier. Accédez à l'emplacement où vous souhaitez enregistrer votre fichier, saisissez un nom pour votre servomoteur et cliquez sur « Enregistrer ». Vous avez enregistré avec succès les paramètres de votre servomoteur dans un fichier.



# DPC-11

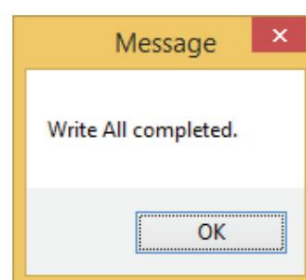


INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

## Programmation des servomoteurs HSB-9XXX (suite)

### 2. Charger un fichier

Pour charger un fichier de paramètres, cliquez sur « OUVRIIR », accédez à l'emplacement où vous avez enregistré votre fichier, puis cliquez sur le nom du fichier à ouvrir. Le message « Chargement du fichier terminé » s'affiche. Cliquez sur « OK ». Cliquez ensuite sur « Tout écrire » pour charger les paramètres dans le servomoteur. Une fois le message « Écriture terminée » affiché, cliquez sur « OK ». Les paramètres ont été enregistrés dans le servomoteur.



### 3. Restauration des paramètres d'usine

Pour rétablir les paramètres d'usine du servo, cliquez sur « OUVRIIR » et accédez au répertoire où vous avez décompressé le logiciel DPC-11. Dans le répertoire « Paramètres d'usine », vous trouverez les fichiers.

pour chaque modèle de servomoteur. Cliquez sur le fichier correspondant.

Sélectionnez le servomoteur que vous souhaitez restaurer et cliquez sur « Ouvrir ».

Une fois le message « Chargement du fichier terminé » affiché, cliquez sur OK. Cliquez ensuite sur « Tout écrire » pour charger les paramètres dans le servomoteur. Une fois le message « Écriture terminée » affiché, cliquez sur « OK ». Les paramètres par défaut sont :

a été écrit au servomoteur.

**⚠ ATTENTION** – La restauration d'un fichier de configuration d'usine par défaut autre que celui spécifiquement conçu pour votre modèle de servo peut entraîner un fonctionnement indésirable.

# DPC-11



INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

Programmation des séries HS-7XXX/5XXX

Programmation des séries HS-7XXX/5XXX

## Introduction

Le logiciel de programmation DPC-11 permet de régler plusieurs paramètres des servomoteurs numériques programmables Hitec des séries HS-7XXX/5XXX. Il permet également de tester le bon fonctionnement des servomoteurs. Pour programmer un servomoteur de la série HS-7XXX/5XXX, lancez le logiciel DPC-11 depuis l'icône du bureau et sélectionnez la série HS-7XXX/5XXX dans le menu de démarrage.

**REMARQUE** – Si vous souhaitez que le logiciel DPC-11 se lance toujours en mode série HS-7XXX/5XXX, vous pouvez modifier le paramètre de la fenêtre de démarrage dans le coin supérieur gauche de la fenêtre.

## Interface utilisateur

L'écran principal de l'interface de programmation de la série HS-7XXX/5XXX est divisé en quatre sections : Connexion, Opérations sur les fichiers, Tests et Programmation.

Modifier la fenêtre affichée au lancement du programme.

Retour au menu principal.

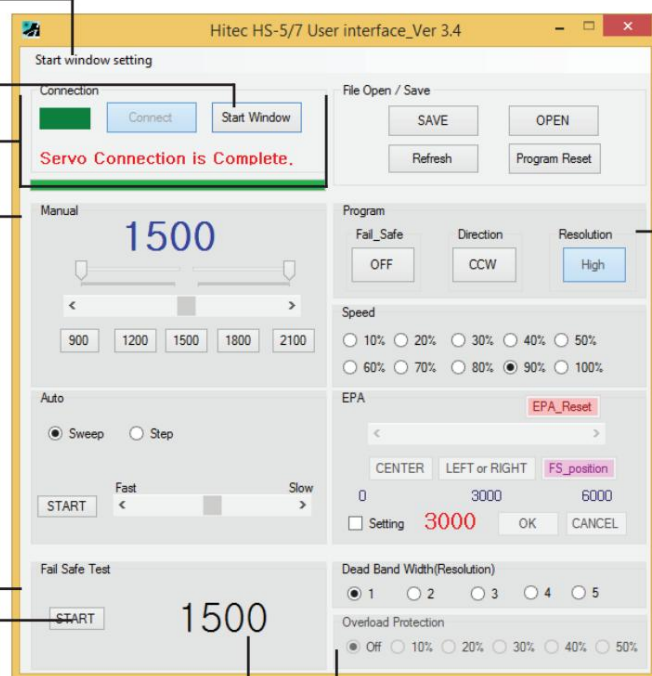
Section des opérations sur les fichiers.

Section de test.

Écrire les données dans le servomoteur.

Lire les données du servomoteur.

Section Programmation.



# DPC-11



INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

## Programmation de la série HS-7XXX/5XXX (suite)

### Fonctions de test

Tester le fonctionnement d'un servomoteur peut être crucial

pour la réussite d'un projet. Utilisez ces tests.

pour « roder » de nouveaux servos ou pour vérifier s'ils sont cassés

Engrenages et autres problèmes. Le DPC-11 est capable d'effectuer les tests suivants :

1. Déplacement du servo en utilisant l'une des méthodes suivantes méthodes :

- a. Positionnement manuel
- b. Positionnement automatique par balayage
- c. Positionnement des étapes

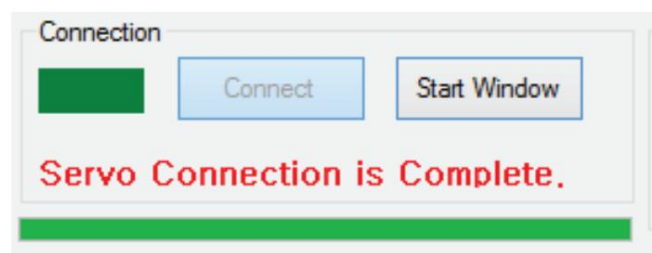
2. Position de programmation à sécurité intégrée

Les fonctions suivantes peuvent être programmées dans les servos HS-7XXX/5XXX à l'aide du DPC-11 :

- 1. Sens de rotation
- 2. Résolution (Série HS-7XXX)
- 3. Vitesse de déplacement (plus lente)
- 4. Largeur de la bande morte.
- 5. Protection contre les surcharges (série HS-7XXX)
- 6. Points centraux et points d'extrémité (EPA)
- 7. Position de sécurité intégrée
- 8. SÉCURITÉ INTÉGRALE, Marche ou Arrêt.

Il est recommandé de connecter votre DPC-11 dans l'ordre suivant pour un fonctionnement correct :

- 1. Connectez le DPC-11 à votre ordinateur.
- 2. Lancez le logiciel DPC-11
- 3. Connectez votre servo au port servo
- 4. Connectez une batterie ou une autre source d'alimentation au port de la batterie.



### Fonctions de programmation

AVERTISSEMENT

#### Connexion de votre servo

AVERTISSEMENT

**REMARQUE** – Vous devez peut-être faire du vélo le servo s'allume et s'éteint plus d'une fois.  
AVERTISSEMENT  
établir une connexion.

**CONSEIL** – Lors de la programmation du HS- Pour les servos des séries 7XXX/5XXX, il est nécessaire d'effectuer une mise hors tension/sous tension après chaque programmation afin de sauvegarder les données. C'est pourquoi il est recommandé d'utiliser un interrupteur marche/arrêt entre la batterie et le DPC-11 pour faciliter ces mises hors tension/sous tension.

# DPC-11



INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

## Programmation de la série HS-7XXX/5XXX (suite)

Utilisation du DPC-11 HS-5XXX/7XXX

Fonctions de test en série :

Test de position manuelle

Ajusteurs de point final

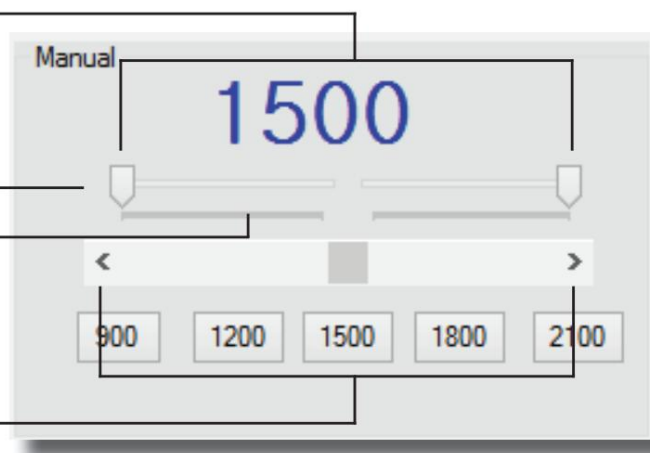
Cliquez pour des réglages précis

Glisser pour des mouvements plus amples

Positions prédéfinies

Test de positionnement par balayage automatique

Cliquez sur les boutons prédéfinis ou déplacez le curseur avec votre souris pour modifier manuellement la position de vos servos.



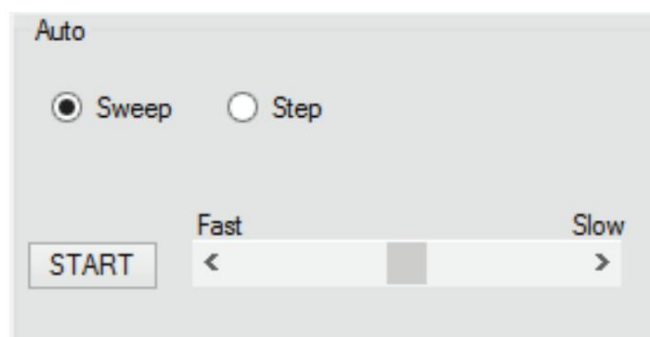
La fonction « balayage automatique » fera tourner un servomoteur en boucle d'un point d'extrémité à l'autre.

1. Sélectionnez Balayer dans le menu et cliquez sur Bouton START. Le servo se déplacera alors de

D'un point d'extrémité à l'intérieur de ses limites de déplacement.

2. Utilisez le curseur situé à côté du bouton DÉMARRER/ARRÊTER pour régler la vitesse de déplacement du servomoteur.

3. Cliquez sur ARRÊTER pour terminer le processus.



1. Sélectionnez « Pas à pas » et cliquez sur le bouton DÉMARRER.

Votre servomoteur commencera à se déplacer d'un point d'extrémité à l'autre par petites étapes.

2. Utilisez le curseur situé à côté des boutons DÉMARRER/ARRÊTER pour régler la vitesse de déplacement du servomoteur.

3. Cliquez sur ARRÊTER pour terminer le processus.

Test de positionnement automatique des pas

# DPC-11



INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

## Programmation de la série HS-7XXX/5XXX (suite)

Test de sécurité intégré

AVERTISSEMENT

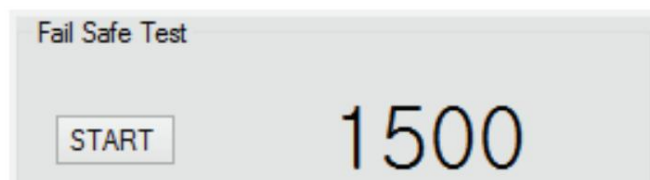
Cette fonctionnalité teste le FAIL programmé par l'utilisateur

AVERTISSEMENT

Point de sécurité de votre servo.

⚠ REMARQUE – Le point de sécurité doit être défini par l'utilisateur dans la section de programmation sous « définition du point de sécurité ».

En cliquant sur le bouton DÉMARRER, le servomoteur se déplacera jusqu'à sa position de sécurité prédéfinie.



Programmation de votre HS-7XXX/5XXX

Servos en série :

AVERTISSEMENT

⚠ REMARQUE – Pour effectuer vos modifications

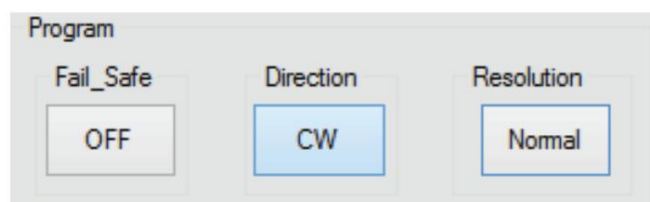
Pour programmer le servomoteur de manière permanente,

vous devez « écrire » sa programmation en effectuant des cycles.

Les fonctions suivantes peuvent être programmées dans les servomoteurs HITEC série D à l'aide du DPC-11. Il est recommandé de programmer vos servomoteurs dans l'ordre suivant.

9. Sens de rotation
10. Résolution (Série HS-7XXX)
11. Vitesse de déplacement (plus lente)
12. Largeur de bande morte.
13. Protection contre les surcharges (série HS-7XXX)
14. Points centraux et points d'extrémité (EPA)
15. Position de sécurité intégrée

La rotation normale du servo, basée sur un signal d'entrée de 900 à 2100 µs, est horaire (de gauche à droite). Vous pouvez inverser ce sens de rotation en cliquant sur le bouton « Direction ». La direction est indiquée comme CW pour sens horaire et CCW pour sens antihoraire.



### 1. Sens de rotation

# DPC-11



INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

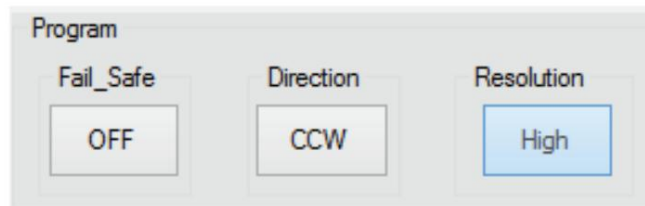
## Programmation de la série HS-7XXX/5XXX (suite)

### 2. Résolution (série HS-7XXX)

Cette fonctionnalité permet de choisir entre une résolution élevée ou normale pour les servomoteurs numériques de la série HITEC HS-7XXX.

En « mode haute résolution », le servo se déplace sur un angle de 120 degrés, ce qui lui permet de se déplacer par petits incréments, ou avec une résolution plus fine, pour des applications d'une précision extrême. En « mode résolution normale », la course du servo est plus large, à 180 degrés.

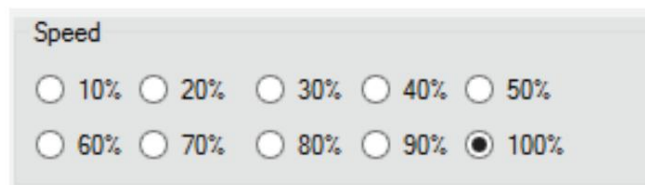
L'angle de rotation est plus important, ce qui permet une plus grande amplitude de mouvement et des « pas » plus grossiers. Cela autorise une plus grande course, mais au détriment de la très haute résolution offerte par le mode haute résolution.



Cette fonctionnalité est utile pour les utilisateurs qui n'ont pas

Les fonctions de contrôle de la vitesse du servo sont intégrées à leur émetteur.

La réduction de la vitesse de déplacement est une fonctionnalité pratique pour ralentir la rétraction du train d'atterrissage d'un avion. La fonction de réglage de la vitesse du servo permet uniquement de ralentir le servo ; il est impossible de le faire tourner plus vite que sa vitesse nominale. La vitesse de déplacement du servo peut être ajustée par paliers proportionnels sur dix niveaux, de la vitesse minimale (10 %) à la vitesse maximale (100 %).



Certaines applications, comme l'utilisation de plusieurs servos sur une même gouverne, peuvent nécessiter la modification de la « zone morte » centrale afin d'éviter les interférences entre les servos. L'utilisateur peut ajuster la « largeur de la zone morte » centrale sur cinq valeurs, 1 étant la plus sensible et 5 la moins sensible.



### 3. Vitesse de déplacement

### 4. Largeur de la bande morte

# DPC-11



INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

## Programmation de la série HS-7XXX/5XXX (suite)

### 5. Protection contre les surcharges (OLP)

AVERTISSEMENT

AVERTISSEMENT

⚠ REMARQUE – Si le taux OLP est une fonction de votre Supports servo numériques HITEC, l'OLP L'écran de choix du tarif affiché sera actif.

L'OLP est une fonction de « protection contre les dommages aux servomoteurs ». Lorsque le servomoteur atteint son couple de blocage maximal et que son amplificateur de puissance lui fournit sa puissance maximale, le circuit OLP s'active et réduit la puissance envoyée au moteur. Cette réduction de puissance contribue à prévenir une défaillance critique d'un ou plusieurs composants du servomoteur. Lorsque le servomoteur est complètement bloqué, le circuit OLP réduit la puissance fournie par l'amplificateur au servomoteur selon le pourcentage sélectionné. Une valeur de 20 % réduit la puissance envoyée au moteur de 20 %, ce qui limite la puissance du servomoteur à 80 % de sa capacité maximale. Le réglage par défaut est toujours « OFF ».

#### Overload Protection

☒ Off ☐ 10% ☐ 20% ☐ 30% ☐ 40% ☐ 50%

### 6. Réglage du point central et du point final (EPA)

AVERTISSEMENT

AVERTISSEMENT

⚠ REMARQUE – Vous pouvez ajuster le réglage EPA en déplaçant le curseur dans la barre de réglage pour effectuer des ajustements plus importants. vous pouvez cliquer sur les flèches « < > » à chaque extrémité pour Effectuer des ajustements ponctuels.

Grâce à la configuration EPA, les utilisateurs peuvent personnaliser le point central et les butées de course gauche/droite des servos. Cela peut s'avérer utile pour optimiser le réglage des gouvernes de leurs modèles. Pour définir le centre et les points d'extrémité, cliquez sur la case « Paramètres » sous la section de programmation EPA pour accéder à la section de programmation EPA.

#### EPA

EPA\_Reset

< [curseur] >

CENTER

LEFT or RIGHT

FS\_position

0

500

6000

☒ Setting

0

OK

CANCEL

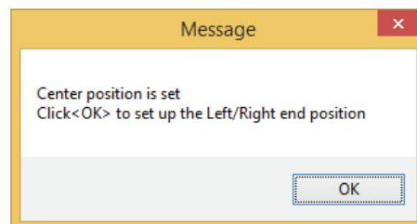
Le premier réglage concerne le point central. Une fois le point central souhaité défini, cliquez sur « CENTRE » pour le valider, puis poursuivez avec les points d'extrémité gauche et droit. Cliquez sur « OK » lorsque la fenêtre contextuelle s'affiche. écran.

# DPC-11



INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

## Programmation de la série HS-7XXX/5XXX (suite)

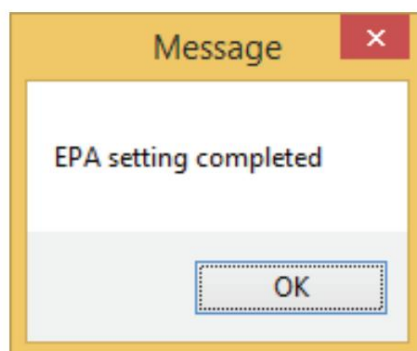


Vous allez maintenant définir les points d'extrémité gauche et droit.

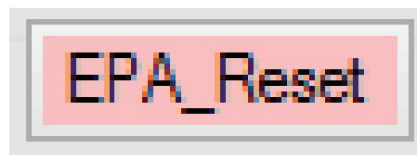
Une fois le point final souhaité atteint, cliquez sur le bouton « GAUCHE » ou « DROITE » pour confirmer votre réglage. Vous serez averti(e) lorsque chaque réglage sera effectué.

Une fois terminé, cliquez sur le bouton OK pour quitter l'EPA.

installation.



Pour réinitialiser vos EPA aux paramètres d'usine, cliquez sur la case « Paramètres » dans la section « Programmation EPA », puis sur « Réinitialisation EPA ». Un message confirmera la réussite de l'opération.



En choisissant d'utiliser la fonction de sécurité intégrée, vous devrez définir un point de déplacement préprogrammé vers lequel le servo se déplacera si celui-ci perd le signal du récepteur.

Pour définir le point de sécurité, cliquez d'abord sur la case « Paramètres » sous la programmation EPA, puis utilisez les flèches ou les curseurs pour positionner le servomoteur à l'endroit souhaité. Cliquez ensuite sur le bouton « FS\_position » pour valider la position.

### 7. Réinitialisation des EPA

### 8. Position de sécurité intégrée

AVERTISSEMENT

AVERTISSEMENT

**⚠ ATTENTION** – Programmez le point de sécurité après avoir défini le point central et les points d'extrémité, sinon il changera lorsque vous effectuerez ces réglages.

# DPC-11

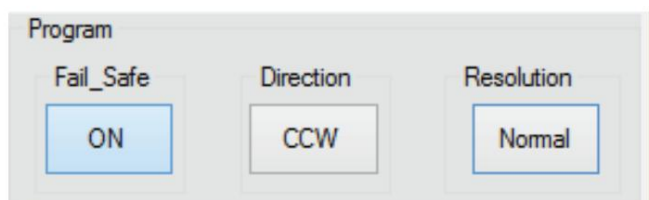


INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

## Programmation de la série HS-7XXX/5XXX (suite)

9. Marche/Arrêt à sécurité intégrée

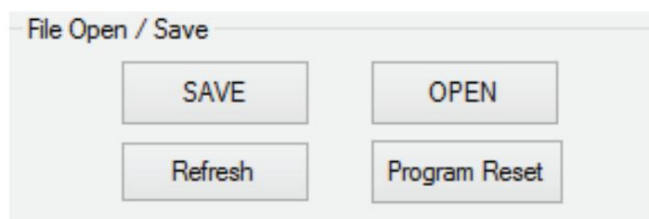
Une fois que vous avez défini la position de sécurité souhaitée, cliquez sur le bouton « Sécurité intégrée activée » pour l'activer. peut vérifier la position à l'aide du test de position de sécurité.



Chargement et enregistrement de fichiers, restauration

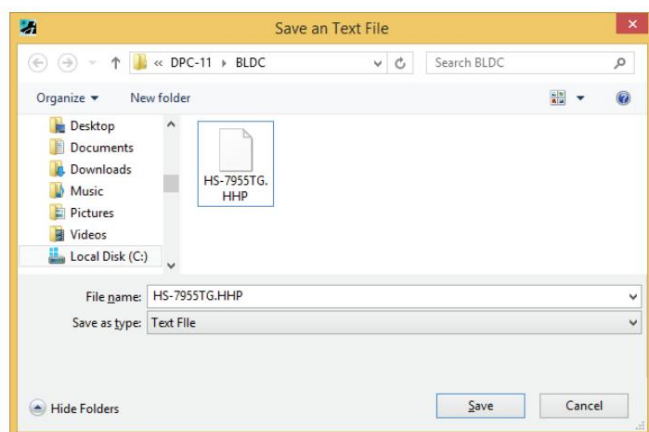
Paramètres d'usine

Le logiciel DPC-11 vous permet d'enregistrer et de charger des fichiers de paramètres de servomoteurs. Cette fonction est particulièrement utile pour configurer plusieurs servomoteurs avec les mêmes paramètres. Le logiciel DPC-11 permet également de restaurer les paramètres d'usine si la configuration utilisateur ne fonctionne pas correctement. Vous trouverez ci-dessous des informations détaillées sur l'utilisation de ces fonctionnalités.



1. Enregistrer un fichier

Une fois la configuration de votre servo terminée et les paramètres enregistrés, cliquez sur « ENREGISTRER » pour ouvrir la boîte de dialogue d'enregistrement. Choisissez l'emplacement où vous souhaitez enregistrer votre fichier. Saisissez un nom pour votre servo et cliquez sur « ENREGISTRER ». Vos paramètres de servo sont maintenant enregistrés dans un fichier.



# DPC-11

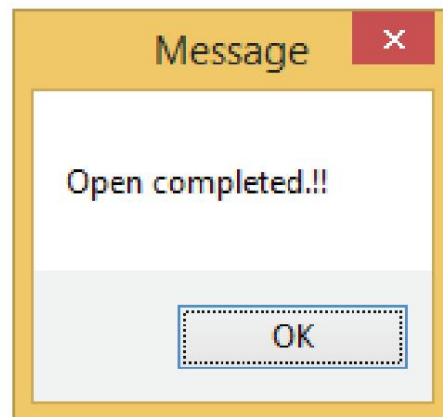


INTERFACE DE PROGRAMMATION UNIVERSELLE  
POUR SERVOS PROGRAMMABLES HITEC

## Programmation de la série HS-7XXX/5XXX (suite)

### 2. Charger un fichier

Pour charger un fichier de paramètres, cliquez sur « OUVRIIR », accédez à l'emplacement où vous avez enregistré votre fichier, puis cliquez sur son nom pour l'ouvrir. Le message « Ouverture terminée » s'affichera. confirmation que le fichier a été chargé.



### 3. Restauration des paramètres d'usine

Pour rétablir les paramètres d'usine du servo, cliquez sur le bouton « Réinitialisation du programme ».

L'assistance du bureau Hitec est disponible par téléphone et par courriel. Nos bureaux américains sont généralement ouverts du lundi au vendredi, de 8 h à 16 h 30, heure du Pacifique.

Téléphone : (858) 748 - 8440  
Courriel : [service@hitecrd.com](mailto:service@hitecrd.com)  
Site web : [www.hitecrd.com](http://www.hitecrd.com)