Machine Translated by Google

evo





RÉGULATEUR DE VITESSE ÉLECTRONIQUE

POUR MOTEUR BLDC

EN Manuel d'utilisation

INSTALLATION RAPIDE

sur manusetionophilijeistratisebodate www.jetimodel.com



MEZON evo

1 Introduction

MEZON EVO est une série de contrôleurs en boîtier aluminium* avec refroidissement efficace,

télémétrie complète et fonctions avancées.

La télécommande est conçue pour les modèles réduits d'avions, d'hélicoptères et autres véhicules

radiocommandés. Sa configuration est intuitive et, associée au logiciel JETI, elle permet une utilisation optimale. Émetteur duplex très simple.

Caractéristiques:

- Télémétrie complète (tension, courant, capacité, vitesse de rotation, etc.)
- Configuration du dispositif via la communication EX Bus depuis JETI Émetteur duplex
- Régulateur précis et prise en charge complète des modèles d'hélicoptères
- Mode F3A pour avions acrobatiques
- Frein réglable avec récupération d'énergie dans un accumulateur
- BEC puissant avec tension de sortie réglable
- Large plage de tension d'alimentation 2 12 Lixx (max. 51V)
- le fonctionnement bidirectionnel du moteur est possible

2 Aperçu

Paramètres de base des contrôleurs MEZON EVO :

Taper	Courant continu [A]	Description	
MEZON Evo 40 BEC LMR*	40 (max. 30 s)	Contrôleur léger, BEC réglable	
MEZON Evo 70 BEC LMR*	70 (max. 30 s)	Contrôleur léger, BEC réglable	
MEZON Evo 50 BEC	50	Boîtier en aluminium, BEC réglable	
BEC MEZON Evo 80	80	Boîtier en aluminium, BEC réglable	
MEZON Evo 85 OPTO	85	Boîtier en aluminium, séparation de l'optocoupleur	

Les courants indiqués sont valides avec un refroidissement par ventilation suffisant.

Les contrôleurs légers LMR (Limited Motor Run) ne sont pas en boîtier aluminium.



2.1 Contrôleurs MEZONEVOBEC

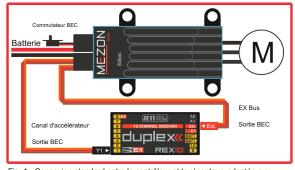


Fig. 1 - Connexion standard entre le contrôleur et le récepteur, adaptée aux utilisateurs d'émetteurs JETIDuplex

- Le connecteur JR noir est branché sur la sortie du canal des gaz du récepteur
- Le connecteur JR rouge est branché sur la sortie Ext. du récepteur. E1 ou E2

Si la sortie du récepteur E1 ou E2 est utilisée, l'utilisateur doit configurer

Les récepteurs REX sont dotés d'une détection automatique des communications et aucune configuration manuelle plest nécessaire

et aucune configuration manuelle n'est nécessaire.

manuellement la sortie E1 ou E2 sur la fonctionnalité « EX Bus » .

configurez « EX Bus » dans le « menu Modèle > Périphérique Explorateur > récepteur > liaison

série ».

 Pour une alimentation suffisante du BEC, nous recommandons fortement de connecter les deux connecteurs JR.





Si vous ne souhaitez pas utiliser l'alimentation BEC, retirez-la de JR Les broches centrales des connecteurs (fil rouge) sont correctement isolées.

Données techniques du BEC de commutation				
courant moyen	15A			
courant max.	30A (1s)			
température maximale	100°C			

Les valeurs indiquées sont valides avec un flux d'air de refroidissement suffisant.

2.2 Contrôleurs MEZONEVOOPTO

Les contrôleurs MEZON EVO OPTO disposent d'une séparation des entrées par L'optocoupleur et l'alimentation BEC ne sont pas disponibles. Pour un fonctionnement correct, il est nécessaire d'alimenter le récepteur, les servos et les autres équipements électroniques avec une batterie externe. Il est également possible d'utiliser une alimentation séparée (JETI) à la place d'une batterie. SBEC 30D EX par exemple, alimenté directement par l'accumulateur principal).

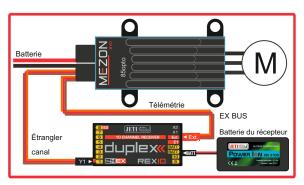


Fig. 2 - Connexion standard entre le contrôleur et le récepteur, adaptée aux utilisateurs d'émetteurs JETI Duplex

3 Configuration (mise en place)

Les contrôleurs MEZON EVO peuvent être configurés à partir d'émetteurs JETI Duplex (décrits ci-dessous), d'un Jetibox ou d'une interface USB.

Application JETI Studio pour PC (voir *CM)

Il existe deux possibilités de configuration :

- « Configuration rapide » configuration via un assistant (décrit ci-dessous)
- « Paramètres experts » : accès complet à toutes les possibilités de la manette (voir *CM)

Une configuration rapide avec des paramètres prédéfinis pour le type de modèle RC est généralement suffisante pour la plupart des utilisateurs.

Avertissement:

le fonctionnement du moteur est bloqué pendant la configuration pour des raisons de sécurité.

3.1 Procédure de configuration pour les modèles d'avions, de voitures et de bateaux

- choosemodeltype Le contenu des menus est automatiquement adapté

pour

type de modèle choisi

Paramètres de base :

Accélération au démarrage - temps de démarrage du moteur à partir de zéro tour

Réponse - réaction de la vitesse du

moteur en marche lors d'une variation de l'accélérateur

Synchronisation – mise en place avec les informations du constructeur moteur Frein

Profils de freinage prédéfinis Souple/Moven/Dur

Valeurs de freinage manuel définies par l'utilisateur

La force de freinage proportionnelle dépend de la position de l'accélérateur.





Nombre de cellules Auto – détection automatique du nombre

Tension BEC

 Réglage de la tension B EC pour les équipements électroniques, plage 5 - 8,4 V

Avertissement!

Le mode automatique ne fonctionne correctement que si vous connectez des piles complètement chargées à la manette.

Avertissement!

Risque d'endommagement des équipements électroniques connectés en cas de configuration incorrecte de la tension de sortie du BEC.

3.2 Procédure de configuration des avions F3A

Choisissez le type de modèle, le contenu des menus s'affichera automatiquement. adapté au type de modèle choisi.



Les contrôleurs MEZON EVO prennent en charge un mode spécial pour les avions F3A:

« Menu > Modèle > Explorateur de périphériques > MEZON EVO > Configuration rapide > Avion F3A ».

Dans ce mode, la puissance de freinage dépend de la position de l'accélérateur.

Cette fonction stabilise la vitesse du plan actif pour les figures descendantes. Elle est similaire au régulateur de vitesse d'une voiture, mais la vitesse demandée dépend de la position de l'accélérateur. La récupération d'énergie dans l'accumulateur est automatiquement activée dans ce mode.

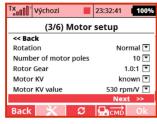
Autres possibilités - voir le chapitre « Paramètres de base ».



3.3 Procédure de configuration des hélicoptères

Choisissez le type de modèle, le contenu des menus s'adaptera automatiquement au type de modèle choisi.

Nombre de pôles du moteur définissez le nombre de pôles du moteur en fonction des informations fournies par le fabricant du moteur.



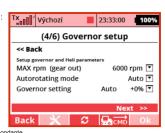
Valeur KV du moteur : définissez la valeur KV du moteur en fonction des informations fournies par le fabricant. Si les deux paramètres mentionnés cidessus sont inconnus, consultez *CM.

Réducteur de rotor - définit le rapport de transmission entre le moteur et le rotor de l'hélicoptère

Régime maximal (sortie de vitesse) : régime de rotation du rotor de l'hélicoptère, conformément aux recommandations du constructeur.

Mode de rotation automatique - voir *CM

Réglage du régulateur : nous recommandons de conserver les options « Auto » et « Auto +0 % ». Si les valeurs automatiques ne conviennent pas, consultez la section correspondante.



*CM.

Autres possibilités - voir le chapitre « Paramètres de base ».

4 Télémétrie

Les contrôleurs MEZON EVO intègrent une télémétrie complète avec un ensemble de données enregistrées sélectic Toutes les données sélectionnées sont enregistrées et disponibles pour une analyse ultérieure.

TX	Výchozí		23:28:	40 100%			
MEZON Telemetry							
nnable.				EA telemetry			
Voltage		1	11.3V	~			
Current			0.0A	~			
Capacity		()mAh	~			
Revolution		(RPM	~			
Temperature			24°C	~			
Motor time		0	0: 00	~			
Throttle (PWM)			0%	~			
Power			0W	~			
BEC Temperature			26°C	~			
Back	X	Ø	I₽₀c	πĎ Ok			

Les défauts survenus pendant le fonctionnement sont enregistrés dans « Statut ».

menu.

Ce menu facilite la résolution des pannes et le diagnostic. Voir *CM pour la description

détaillée des articles.

Télémétrie du menu « Min/Max » comprend les valeurs minimales et maximales enregistrées des paramètres importants pendant le fonctionnement du contrôleur.

*CM - Manuel complet disponible sur :

www.jetimodel.com



TX Výchozí	23:30:30	100%				
MEZON Telemetry Min/Max						
Clear Min/Max switch » Clear now		▼				
Clear Min/Max (Capacity))	Auto 🔻				
		Time				
Current Max	0.0A	00:00				
Temp. Max	0°C	00:00				
Revolution Max	ORPM	00:00				
Voltage Min	0.0V	00:00				
BEC Temp. Max	0°C	00:00				
Capacity	0mAh					
Back 🗶 🛭 🗯	смг	Ok				

5 Contenu de l'emballage - assemblage





Garantie et service après-

vente Ce produit est garanti 24 mois à compter de la date d'achat, sous réserve d'une utilisation conforme aux instructions, à la tension spécifiée et en l'absence de dommages mécaniques. Pour toute demande de prise en charge au titre de la garantie, veuillez joindre une preuve d'achat. La garantie et le service après-vente sont assurés par votre revendeur ou le fabricant.

assistance technique

Si vous avez des doutes concernant l'installation ou certaines fonctionnalités du produit, veuillez contacter notre assistance technique. Vous pouvez contacter votre revendeur ou directement le fabricant JETImodel sro.

Pour plus d'informations, consultez notre site web www.jetimodel.com



Consignes de sécurité :

utilisez des connecteurs d'alimentation de qualité adaptés au courant de charge. Maintenez l'alimentation dans la plage de tension/cellule autorisée. Réglez la tension

du BEC conformément aux instructions du fabricant du

servomoteur. Assurez un refroidissement

par ventilation suffisant. Isolez correctement tous les fils.

conducteurs et connecteurs. L'inversion de polarité endommage le contrôleur et annule la garantie. Lors de la configuration du contrôleur, retirez l'hélice ou les pales du rotor. Manipulez le modèle avec précaution : après le branchement de l'alimentation, le moteur/modèle est sous tension. Risque de blessure!

ENGLISH

Information on Disposal for Users of Waste Electrical & Electronic Equipment (private households)



This symbol on the products and/or accompanying documents means that used electrical and electronic products should not be mixed with general household waste.

For proper treatment, recovery and recycling, please take these products to designated collection points, where they will be accepted on a free of charge basis. Alternatively, in some countries you may be able to return your products to your local retailer upon the purchase of an equivalent new product.

Disposing of this product correctly will help to save valuable resources and prevent any potential negative effects on human health and the environment which could otherwise arise from inappropriate waste handling. Please contact your local authority for further details of your nearest designated collection point.

Penalties may be applicable for incorrect disposal of this waste, in accordance with national legislation.

For business users in the European Union

If you wish to discard electrical and electronic equipment, please contact your dealer or supplier for further information.

Information on Disposal in other Countries outside the European Union

This symbol is only valid in the European Union.

If you wish to discard this product, please contact your local authorities or dealer and ask for the correct method of disposal.





Déclaration de conformité

conformément aux réglementations des directives

européennes CEM 2014/30/UE, RoHS 2011/65/UE et (UE) 2015/863

La présente déclaration de conformité est émise sous la seule responsabilité du fabricant.

Producteur: JETI modèle sro

Lomená 1530, 742 58 Příbor, République tchèque

IČ 26825147

Déclare que le produit

Désignation du type : MEZON EVO

Numéro de modèle : 40 BEC LMR, 50 BEC, 70 BEC LMR, 80 BEC, 85 OPTO

Pays d'origine : République tchèque

Le produit indiqué est conforme aux exigences essentielles des directives CEM 2014/30/UE, RoHS 2011/65/UE et (UE) 2015/863.

Les normes harmonisées s'appliquent :

exigences de protection concernant la compatibilité électromagnétique [6]

EN 61000-6-3:2007 + A1:2011

Sécurité et santé électriques [3.1(a)]

EN 62368-1:2015

RoHS

EN 50581:2012

Ing. Stanislav Jelen Directeur général

Příbor, 11.8.2022

JETI modèle sro

Lomená 1530, 742 58 Příbor République tchèque - UE

www.jetimodel.com info@jetimodel.cz



