

Der **DC¹** kann die Tauchtiefe von einem Modelluboot stabilisieren. Das Modul wird am Empfänger angeschlossen und über den Empfängerstromkreis versorgt. Es kann an einem Kanal betrieben werden, der senderseitig entweder von einem Steuerknüppel oder von einem Dreh- oder Schiebepoti gesteuert wird. An dem Ausgang vom Modul liegt ein Servosignal an. Über diese kann ein Lageregler gesteuert werden, um das Modell in einer konstanten Tiefe zu halten. Das gewünschte Regelverhalten wird über eine Steckbrücke (Jumper) gewählt.

MODUS 1: Aktiv, wenn KEIN Jumper gesteckt ist. Der Ausgang hält dann die aktuelle Tiefe so lange, wie der Steuerknüppel für die Tiefensteuerung in Mittelstellung steht. Wird der Steuerknüppel hoch oder runter bewegt, so ändert das Modell die Tiefe, bis der Steuerknüppel sich wieder in der Mittelstellung befindet. Der Regelbereich endet in einer Tiefe von etwa 1 - 1,5 Meter. Es kann zwar tiefer getaucht werden, allerdings wird die Tiefe dann nicht automatisch gehalten. Wird der Steuerknüppel in größerer Tiefe in Mittelstellung gebracht, wird automatisch in den Regelbereich zurück gelenkt.

MODUS 2: Aktiv, wenn eine Steckbrücke auf dem Jumper gesteckt ist. Es wird die Tiefe angefahren, die am Sender eingestellt ist. Ist der Schieberegler oben, so fährt das Modell an der Oberfläche. Je weiter der Schieberegler nach unten geschoben wird, umso tiefer steuert das Modell. Dabei wird in Oberflächennähe die Tiefe nur geringfügig verändert. Ab etwa halber Steuerweg vergrößert sich die Wirksamkeit. So kann feinfühlig auf Seerohrtiefe gesteuert und trotzdem auch in größere Tiefen getaucht werden. Der Regelbereich endet bei etwa 1 - 1,5 Meter Wassertiefe. Wird der Kanal am Sender komplett nach unten geschoben, so kann diese Tiefe unterschritten werden, bis zum Grund des Gewässers.

Anschluss und Inbetriebnahme

Der **DC¹** muss über das Anschlusskabel mit dem Empfänger verbunden werden. Im Druckkörper des Modells muss eine Durchführung gemacht werden, in das ein sog. Aussenbordanschluss aus Messing-Rohr o.ä. eingeklebt wird. Mit beiliegendem Silikon-Schlauch wird der Drucksensor über diesen Aussenbordanschluss verbunden, so dass dieser den aktuellen Außendruck messen kann. Der Sensor darf dabei nicht mit Wasser in Berührung kommen. Der Schlauch hat daher einen entsprechend geringen Innendurchmesser, damit das Wasser nie bis zum Sensor kommt. Es sollte keine größere Schlauchlänge gewählt werden, da sonst keine korrekte Tiefenmessung möglich ist.

Je nach Anforderung kann MODUS 1 oder MODUS 2 genutzt werden. Die Unterschiede sind oben beschrieben. An den Ausgang (Steckpfosten) des **DC¹** wird ein Lageregler angeschlossen. Bei speziellen Tauchsyste-men kann es auch möglich sein, die Tiefe z.B. über einen Hubpropeller zu steuern. Dann kann der Drehzahlsteller vom Hubpropeller an das Tiefenmodul angeschlossen werden. Alles, was auf Servosignale reagiert, kann angeschlossen werden.

Einstellung und Setup

Es wird davon ausgegangen, dass bereits ein Lageregler installiert, korrekt verkabelt und eingestellt wurde. Es sollten bereits Probefahrten, nur mit Lageregler, erfolgt sein.

Der **DC¹** wird nun zwischen Empfänger und Lageregler angeschlossen. Um den Tiefenregler einzustellen, werden Sender und Empfänger eingeschaltet.

- Bei MODUS 1 wird der Steuerknüppel für die Tiefensteuerung auf Mittelstellung gebracht.

- Bei MODUS 2 wird der Kanal am Sender in die gewünschte Position für „aufgetaucht“ gestellt.

Danach am **DC¹** den Taster betätigen. Dadurch wird die Knüppelstellung des Senders dauerhaft gespeichert. Dieser Vorgang kann beliebig oft wiederholt werden, falls einmal eine andere Knüppelstellung am Sender genutzt werden soll.

Zur Kontrolle kann über den Schlauch etwas Druck auf den Sensor gegeben werden. Die Ruder sollten sofort nach oben steuern. Sofern die Ruder nicht nach oben, sondern nach unten steuern, muss der Tiefenregler invertiert werden. Dazu wird der Empfänger ausgeschaltet. Dann wird der Taster vom Tiefenregler betätigt und fest gehalten, während der Empfänger wieder eingeschaltet wird. Danach sollte die Aufgetaucht-Position bzw. die Knüppelmittelstellung erneut über den Taster gesetzt werden.

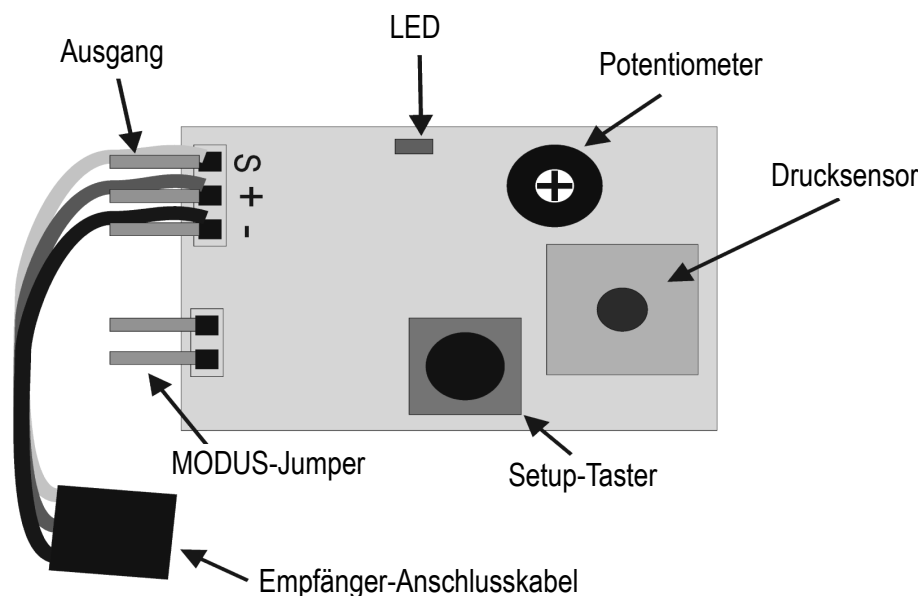
Jetzt können Probefahrten erfolgen, um die Empfindlichkeit einzustellen. Am Poti kann das Regelverhalten justiert werden. Im Uhrzeigersinn wird die Regelung stärker wirksam, gegen den Uhrzeigersinn schwächer.

Korrigiert das Modell eine falsche Tiefe nur sehr träge, so muss im Uhrzeigersinn gedreht werden. Fährt das Modell delfinartige Wellen, so muss gegen den Uhrzeigersinn korrigiert werden.

Eine geringe Korrektur der Lageregler-Einstellung kann notwendig werden, wenn sonst kein gutes Ergebnis erreicht wird.

Technische Daten

Betriebsspannung	3.5 - 8.5 V
Stromverbrauch	6.1 mA (vorwärts) bis 8,4 mA (rückwärts) bei 5V Empfängerspannung
Fahrspannung max.	30 V
Abmessungen ca.	32 x 23 x 9 mm (Länge x Breite x Höhe)
Gewicht ca.	13 g



Vervielfältigung jeglicher Art und/oder Bearbeitung in elektronischen Datenverarbeitungssystemen von Texten, Textauszügen und Zeichnungen aus dieser Betriebsanleitung ist nur mit unserem ausdrücklichen, schriftlichen Einverständnis gestattet. Für alle in dieser Betriebsanleitung aufgeführten Angaben, Ausführungen und Abmessungen behalten wir uns Änderungen vor. Für Druckfehler und Irrtümer kann keine Haftung übernommen werden. Alle Angaben sind nach bestem Wissen erstellt worden, jedoch ohne Anspruch auf Vollständigkeit bzw. Richtigkeit. Dabei kann keine Gewährleistung dafür übernommen werden, dass der Lieferumfang oder die technische Ausstattung dieses Produktes sowie die nachfolgenden Angaben und Ausführungen zur Fertigstellung, techn. Ausstattung und/oder zum Betrieb des Produktes für den jeweiligen Anwender bzw. Betreiber geeignet sind. Dieses Produkt ist kein Spielzeug, und nicht für Jugendliche unter 16 Jahren geeignet. Bei Erwerb, Errichtung und Betrieb von Fernsteuerungsanlagen sind

die geltenden gesetzlichen Bestimmungen und die des Bundesamtes für Post und Telekommunikation zu beachten. Für eventuelle, beim Bau bzw. Betrieb von Produkten aus unserem Lieferprogramm entstehende Haftungs- bzw. Nachfolgeschäden können wir nicht aufkommen, da eine ordnungsgemäße Ausführung bzw. Handhabung unsererseits nicht überwacht werden kann.



Dieses Zeichen bedeutet, dass elektrische Kleingeräte am Ende ihrer Nutzungsdauer, vom Hausmüll getrennt, bei Ihrer örtlichen kommunalen Sammelstelle entsorgt werden müssen.

