

Diese Steuerung kann für alle Anwendungen verwendet werden, bei der ein Motor (6-24V) so angesteuert wird, dass dieser durch Endschalter an entsprechenden Endstellungen wieder gestoppt wird.

• **Hinweis:** Die TMS-Steuerung ersetzt außerdem auch den serienmäßigen Relais-Block der Turmmechanik für U-Bootmodelle AKULA und TYPHOON.

• **Anschluss:** Die TMS wird in den entsprechenden Kanal des Empfängers (Rx) angesteckt. Alle anderen Anschlüsse werden gemäß nachfolgendem Verdrahtungsplan vorgenommen. Zum Anschluss der beiden Endschalter S1 und S2 an die entsprechend bezeichneten Kontaktpins auf der TMS empfiehlt sich je ein Kabel Nr. 9128. An den Endschaltern werden nur Kontaktfahnen 1 und 4 angeschlossen. Kontakt 2 ist nicht belegt!

• **Ansteuerung:** Die TMS wird direkt an den Empfänger angeschlossen. Am Sender wird ein 3-Positionen-Schalter (ein/aus/ein) benötigt.

Bitte beachten: Drehrichtung des Motors UNBEDINGT prüfen! Sollte die Drehrichtung nicht den entsprechenden Endpositionen der Endschalter an der Mechanik entsprechen, dann muss die Polung am Motor geändert werden!

