

TYPHOON: Elektronische Steuerung RMR Art.-Nr. 8440

Die RMR-Steuerung ersetzt den serienmäßigen Relais-Block der Rudereinfahrmechanik für U-Bootmodelle GATO und TYPHOON.

Das Tiefenruderservo wird direkt an diese Steuerung angeschlossen. Das Auftrennen des Servokabels ist somit nicht mehr notwendig. Die Steuerung erkennt zudem automatisch die Neutralstellung des Servos. Daher entfällt der entsprechende Mikroschalter des serienmäßigen Relais-Blocks.

• **Anschluss:** Die RMR wird in den Kanal des Empfängers (Rx), über den das vordere Tiefenruder angesteuert wird, eingesteckt. Alternativ kann dies auch ein Lageregler sein. Alle anderen Anschlüsse werden gemäß nachfolgendem Verdrahtungsplan vorgenommen. Zum Anschluss der beiden Endschalter S1 und S2 an die entsprechend bezeichneten Kontaktpins auf der RMR empfiehlt sich je ein Kabel Nr. 9128. An den Endschaltern werden nur Kontaktfahnen 1 und 4 angeschlossen. Kontakt 2 ist nicht belegt!

Es ist unbedingt darauf zu achten, dass die Neutralstellung der Tiefenruder der Neutralstellung des angeschlossenen Tiefenruderservos entspricht.

• **Ansteuerung:** Sobald Masse (also "minus") der Empfängerstromversorgung an dem auf der RMR mit "-" gekennzeichneten Pin anliegt, fahren die Ruder aus. Die Ansteuerung zum Ein- und Ausfahren der Ruder kann entweder über einen Decoder (z. B. robbe Multi Switch, Graupner nautic) oder über einen elektronischen Schalter (z. B. 4-Kanal-Schalter MINI, Art.-Nr. 8431) erfolgen.

• **Bedienung:** Sobald an diesem Pin kein Masse mehr anliegt, werden die Tiefenruder wieder eingefahren. Dabei bringt die RMR zuerst das Servo in Neutralstellung; nach einer kurzen Pause fahren dann die Tiefenruder ein.

Bitte beachten: Die RMR sollte nur in Verbindung mit einem **Digital-Servo** eingesetzt werden! "Normale" (d. h. analoge) Servos machen beim Einschalten des Empfängerstroms eine kurze Drehbewegung (Zucken), die bei eingefahrenen Rudern zu einer Beschädigung des Servogetriebes sowie der Rudermechanik führen kann. Bei Digital-Servos ist dies nicht der Fall, da sich diese nur bei einem tatsächlichen Steuerimpuls bewegen.

