BL_V3_Version

23

LotharF
MikroKopter.de

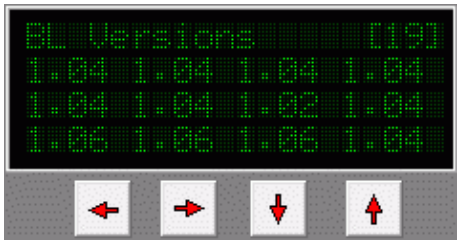
Diese Seite als **PDF-Dokument**? Einfach auf das Symbol klicken und etwas warten... --->

BL-Ctrl V3 - Softwareversion

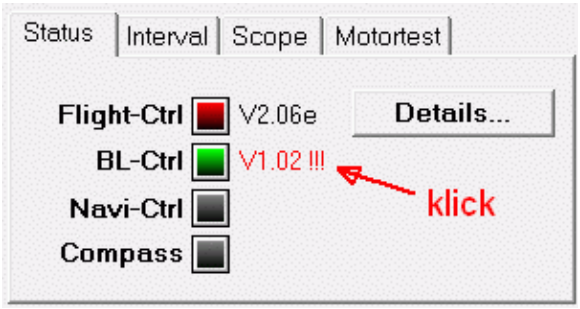
- english

Version

Seit V1.06e werden die Firmware-Versionen aufgelistet:



Falls verschiedene Versionen auf den BL-Reglern installiert sein sollten, zeigt das KopterTool (ab V1.06f) in der Liste die niedrigste Version an:



- ⚠ Wenn die Version der BL-Regler rot ist, wird dringend ein Update empfohlen!
- ⚠ Es wird empfohlen, mindestens auf Version 1.04 upzudaten!

Anleitung zum Updaten hier

Firmware

Die Firmware kann hier herunter geladen werden:

http://mikrocontroller.com/files/BL_V3

Version V1.10

Seit 23.09.2014

- die Motoren laufen mit dieser Version noch etwas ruhiger bei konstanter Drehzahl

Version V1.08

Seit 18.07.2014

- Redundanz: Bei Ausfall der redundaten Kommunikation wird der Ausfall jetzt schneller gemeldet
- Default-Timing wieder 24°
- Bugfix: bei einigen Motoren gab Kommutierungsprobleme bei hohen Strömen -> z.B. bei einem U5 (T-Motors) oder KDE 4012/4014

Version V1.06

Seit 30.06.2014

- Verbesserung in der Kommunikation für Redundanz
- kleine Änderungen in I2C-Protokoll (wird im normalen MK-Betrieb nicht benötigt)
- kleine Änderung im Selbstest (Betrifft BL-Error 12*Blinken)
- Bei Stromspitzen konne "ERR: Motor Restart" gemeldet werden. Jetzt wird "BL-Limit" gemeldet
- bei einigen Motoren gab es Kommutierungsprobleme
    - Timing 28° für diese Motoren verbessert
    - Diskussion im Forum
- seit V1.06e -> default timing ist jetzt 28° (in V1.06d war es noch 24°)

Version V1.04c

Seit 07.05.2014



- besserer Schutz vor Überstromspitzen im Betrieb
- besserer Schutz vor Dekommutierung (Verlust der Synchronisierung)
- Sichereres Verhalten beim Betrieb ohne Propeller
- integrierter Watchdog, der im Ausfall den BL-Regler neu startet
- diverse Bugfixes
- diese Version ist stabil. Updaten nur erfolderlich, wenn Probleme auftreten

Version V1.02d

Seit 17.03.2014

- verbessertes Anlaufverhalten durch selbstlernende Startprozedur
- erste Version für Reduntanten Betrieb (Link)
- integrierte Drehzahlbegrenzung
    - die maximale Drehzahl berechnet sich wie folgt: 200.000UPM geteilt durch Anzahl der Magnete in der Motorglocke
    - z.B. 16.666U/min bei 12 Magneten

- ⚠ Wenn diese Version istalliert ist, bitte updaten!

Version V1.00f

Seit 1.1.2014

- erste Version
- ⚠ Wenn diese Version istalliert ist, bitte updaten!

- KategorieFirmware/FC