

BL_V3_Version

23
LotharF
MikroKopter.de

Diese Seite als PDF-Dokument ? Einfach auf das Symbol klicken und etwas warten... --->	[PDF-Symbol]
BL-Ctrl V3 - Softwareversion	

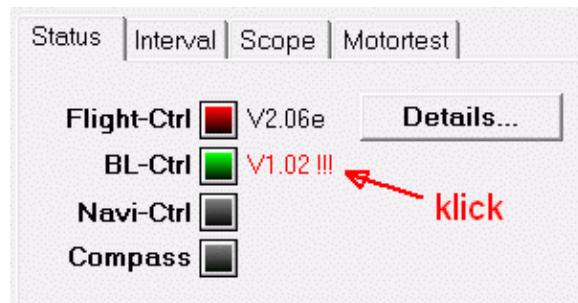
-  [english](#)

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 Update [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 redundanten 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 Selbsttest (Betrifft BL-Error 12*Blinken)
- Bei Stromspitzen konnte "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 erforderlich, wenn Probleme auftreten

Version V1.02d

Seit 17.03.2014

- verbessertes Anlaufverhalten durch selbstlernende Startprozedur
- erste Version für Redundanten 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 installiert ist, bitte updaten!

Version V1.00f

Seit 1.1.2014

- erste Version
 -  Wenn diese Version installiert ist, bitte updaten!
-

- KategorieFirmware/FC