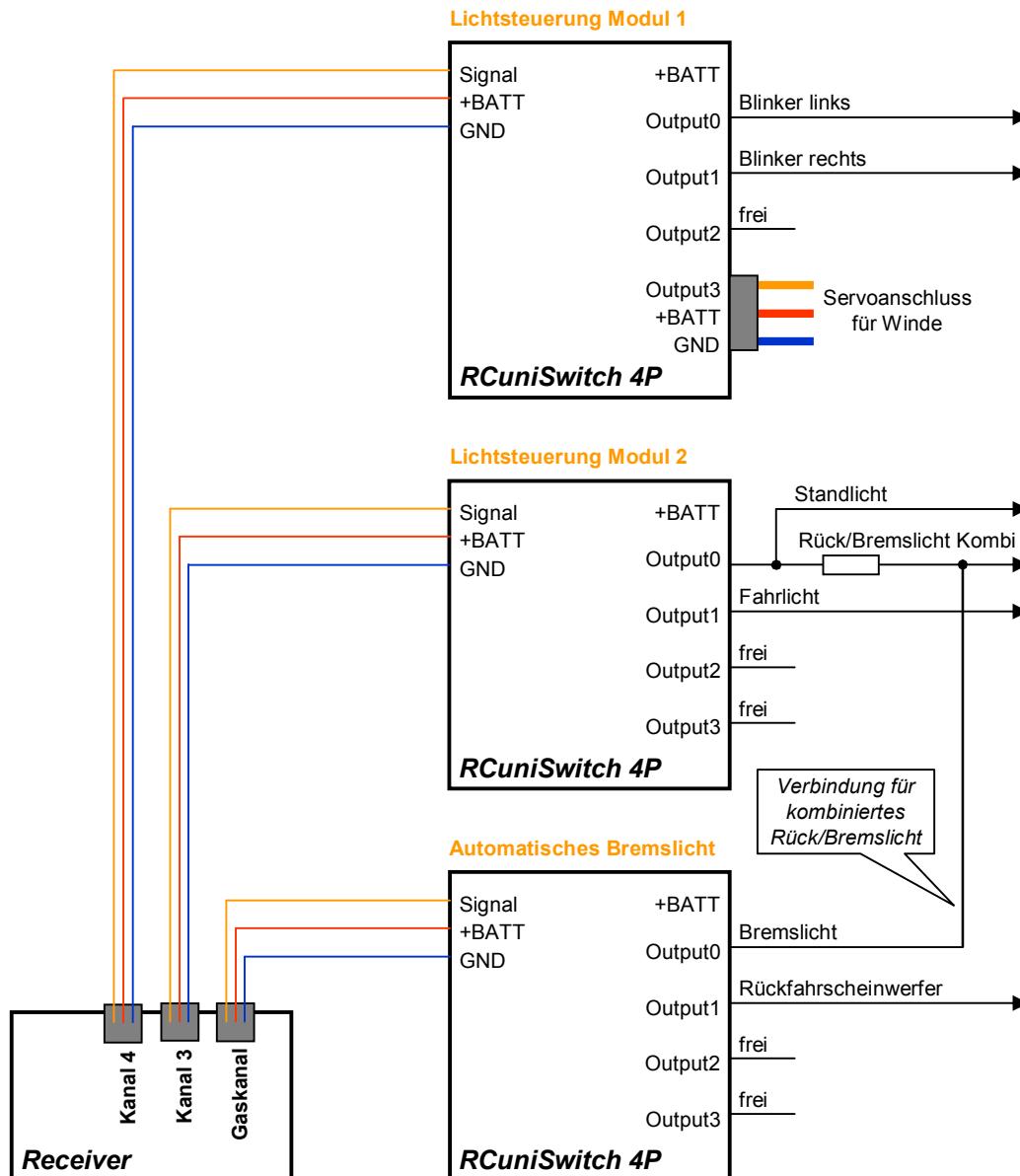


Bedienung über CH3	Reaktion
1-fach Klick	1. Standlicht & Rücklicht an 2. zusätzlich Fahrlicht an 3. Licht aus
2-bis 9-fach Klick	frei

Bedienung via CH3.TRIM	Reaktion
Kurz links	Linker Blinker an / aus Warnblinker aus
Kurz rechts	Rechter Blinker an / aus Warnblinker aus
Lange links	Windenseil einholen, stoppt bei Taster loslassen
Lange rechts	Windenseil ausrollen, stoppt bei Taster loslassen
2x kurz links	Warnblinker an
2x kurz rechts	frei

- Steuerung von Stand- und Fahrlicht über Taster CH3 (Kanal 3) mit 1 Signalwechsel pro Betätigung.
- Steuerung von Blinker und Winde über 3P-Taster CH3.TRIM (Kanal 4).
- Output0 & Output1 von allen Modulen außer dem Bremslicht sind als PWM-Ausgänge konfiguriert. Ein Delay von 100ms erzeugt an diesen Ausgängen einen Glühlampeneffekt.
- Bremslichtdauer 3s.
- Blinkfrequenz 320ms an und 320ms aus.



Lichtsteuerung Modul 1	clicks	type	delay	numValues	value1	value2	value3	seq	seqTime
Output 0: Blinker links	1	PWM	100ms	2	0	255		32000	320ms
Output 1: Blinker rechts	2	PWM	100ms	2	0	255		32000	320ms
Output 2:	0								
Output 3: Motorwinde	3	Servo		3	1500us	1200us	1800us		

Parameter RC-Input = 3

#### Click Settings für Lichtsteuerung Modul 1

Click Setting	clicks	Out0	Out1	Out3	Beschreibung
0	1		7		„3P-Taster kurz links“ stoppt Blinker rechts
1	2	7			„3P-Taster kurz rechts“ stoppt Blinker links
2	8	6	6		„Doppeltipp links“ schaltet Warnblinker an
3	5			1	“3P-Taster zur Mitte“ stoppt Winde
4	4			3	“3P-Taster lange nach rechts“ zum Windenseil ausrollen

Schaltbefehle für Out0 bis Out3: 1 bis 5 = Zeiger zu value1 bis value5      6 = Sequenz starten      7 = Sequenz stoppen      8 = Umschalten (toggle)

Lichtsteuerung Modul 2	clicks	type	delay	numValues	value1	value2	value3	seq	seqTime
Output 0: Rücklicht & Standlich	1	PWM	100ms	3	0	255	255		
Output 1: Fahrlicht	1	PWM	100ms	3	0	0	255		
Output 2:	0								
Output 3:	0								

Parameter RC-Input = 0

Bremslicht-Modul	clicks	type	delay	numValues	numPulses value1	onTime value2	value3	seq	seqTime
Output 0: Bremslicht	0	Flash			1	3000ms		1	
Output 1: Rückfahrscheinwerfer	0	PWM	100ms	2	0	255			
Output 2:	0								
Output 3:	0								

Parameter RC-Input = 3

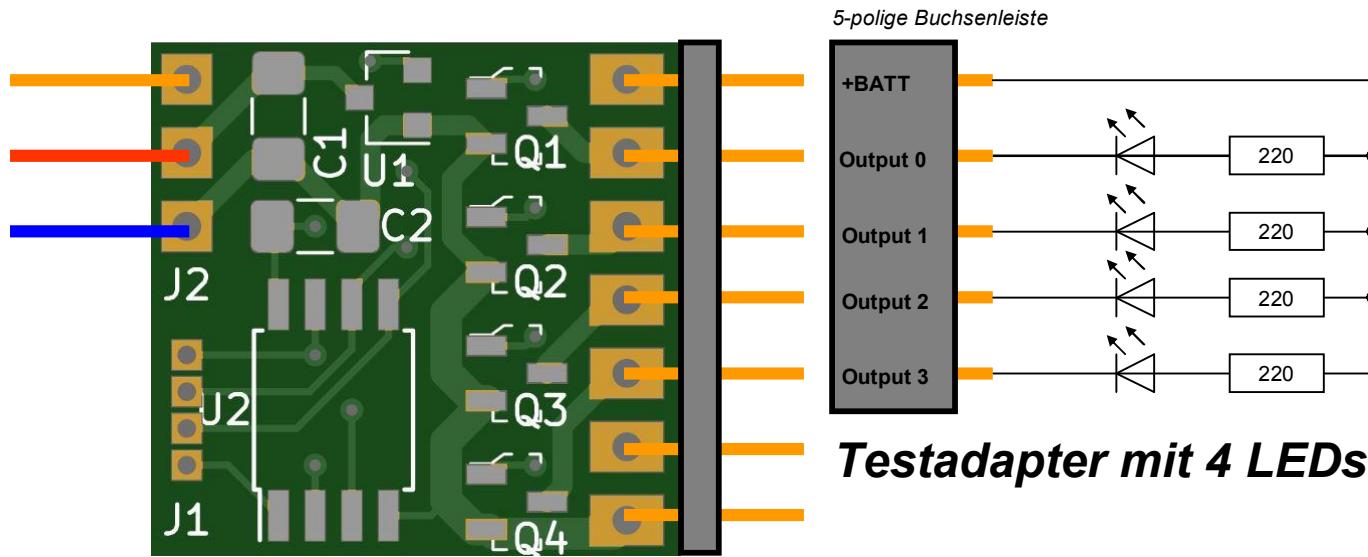
Parameter Threshold = 1600us

#### Click Settings für Bremslicht-Modul

Click Setting	clicks	Out0	Out1	Beschreibung
0	5	6	1	„Gas nach langer Betätigung zur Mitte“ startet Bremslicht & schaltet Rückfahrscheinwerfer aus
1	1	6	1	„Gas nach kurz Rückwärts zur Mitte“ startet Bremslicht & schaltet Rückfahrscheinwerfer aus
2	2	6		„Gas nach kurz Vorwärts zur Mitte“ startet das Bremslicht
3	6	7	2	„Rückwärtssfahrt“ schaltet Bremslicht aus & Rückfahrscheinwerfer an
4	7	7		„Vorwärtssfahrt“ schaltet Bremslicht aus

Für ein „Feintuning“ können folgende Parameter mit Hilfe der Programmierkarte jederzeit neu eingestellt werden:

- **Blinkfrequenz** für den Warnblinker (Parameter „seqTime“ auf Schaltmodul 1).
- Maximale **Blinkanzahl** für Warnblinker (Parameter „seq“ auf Schaltmodul 1)
- **Bremslichtdauer** (Parameter „onTime“ auf Bremslichtmodul).
- **Schaltschwelle** für Bremslicht und Rückfahrscheinwerfer (Parameter „Threshold“ auf Bremslichtmodul).
- Geschwindigkeit des **Glühlampeneffekts** (Parameter „delay“ auf allen Schaltmodulen).
- Maximale **Helligkeit** der LEDs (Parameter „value2“ bzw. „value3“ auf allen Schaltmodulen)
- **Geschwindigkeit der Winde** (Parameter „value2“ und „value3“ Schaltmodul 1)
- **Maximale Zeit in der Mehrfachklicks** aufeinander folgen müssen (Parameter „Timeout“ auf Schaltmodul 1 & 2)



### Testadapter ist erforderlich, bzw. hilfreich ...

- Zum Testen der Zusammenarbeit zwischen Funke und Schaltmodul.
- Für die erstmalige Inbetriebnahme eines Schaltmoduls vor dem Einbau in das Modell.
- Als Kontroll-Anzeige an Output0 beim Datenaustausch zwischen Programmierkarte und RCuniSwitch.
- Zum Testen von geänderten Konfigurationen oder völliger Neukonfiguration mittels Programmierkarte.

! Als Servoausgang konfigurierte Ausgänge können mit dem Testadapter nicht überprüft werden. Die entsprechende LED leuchtet dann permanent. Ein Servoausgang kann nur mit einem Servo getestet werden.