

## Bedienungsanleitung

# RCTech ZMR250 Power Distribution Board (PDB) V4.1

## Sicherheitshinweise

- Die maximale Eingangsspannung beträgt 20 Volt (5 Zellen LiPo Akkus)
- Das Gerät darf nicht mit Regen oder Feuchtigkeit in Berührung kommen.
- Vermeiden Sie Stöße und Schläge gegen das Gerät.
- Alle Kabel und Verbindungen müssen ausreichend isoliert sein.
- Achten Sie auf die Plus und Minus Markierung. Verpolen Sie die Anschlüsse nicht.

Auf dieses ZMR PDB kann das optional erhältliche Micro MinimOSD verbaut werden. Beachten Sie bitte, dass einige Anschlüsse nur mit der Naze32 benutzt werden können.

## Richtung der Flugsteuerung (Naze32 und CC3D) anpassen

Das PDB ist so konzipiert, dass der USB Anschluss der Flugsteuerung zur Seite raus geht. Daher ist es notwendig die Ausrichtung in der Software der Flugsteuerung anzupassen.

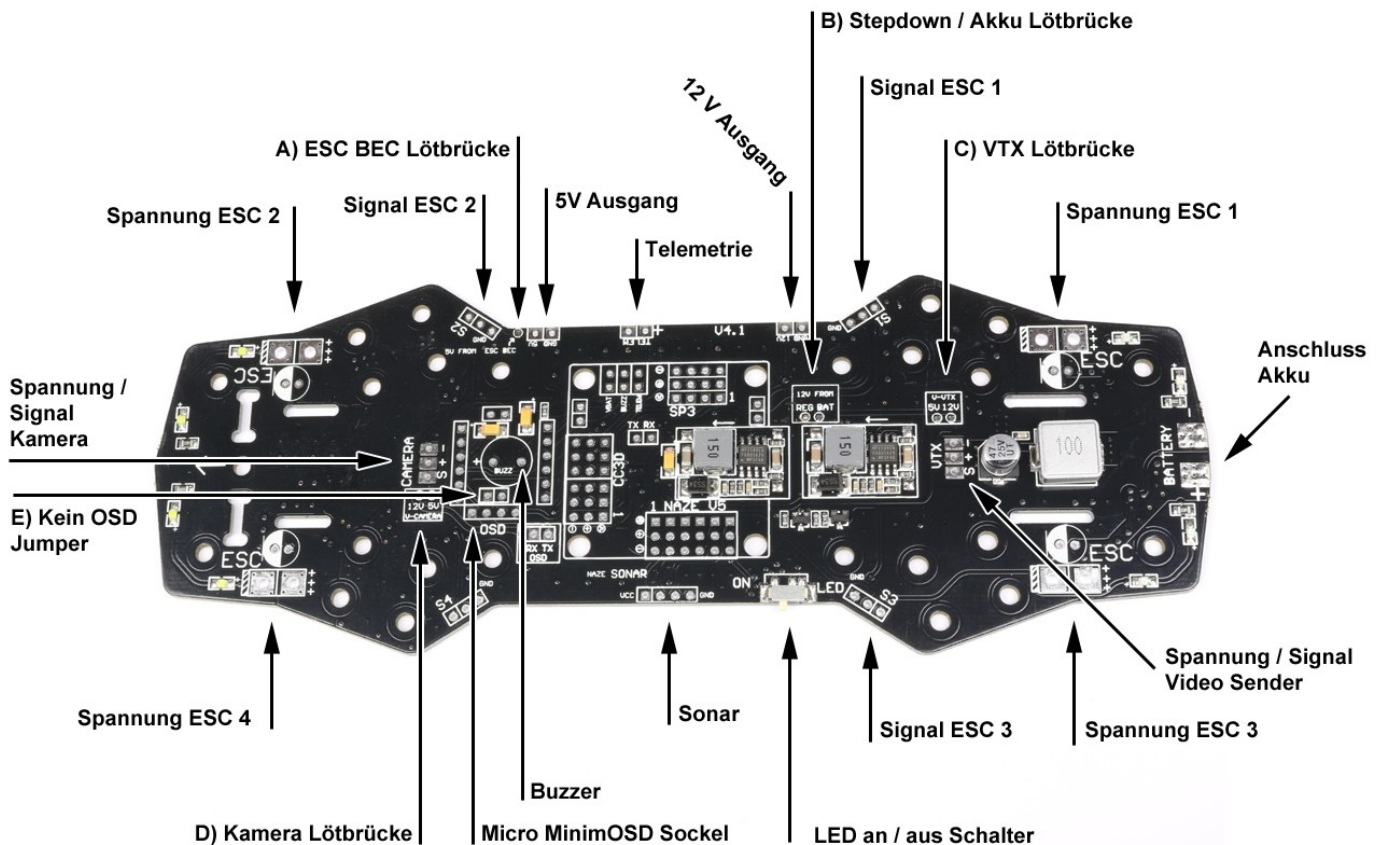
## Motorlayout CC3D

Wenn Sie eine CC3D Flugsteuerung benutzen, müssen Sie in der OpenPilot Software die Motorausgänge auf andere Kanäle legen. Die Einstellungen finden Sie in der OpenPilot Software auf dem Tab Vehicle.

Motor 1 = Kanal 4  
Motor 2 = Kanal 2  
Motor 3 = Kanal 1  
Motor 4 = Kanal 3

Wenn Sie die Naze32 Flugsteuerung benutzen, müssen Sie keine Änderungen vornehmen.

## Anschlussplan



## Beschreibung der Anschlüsse

A) ESC BEC Lötbrücke = Wenn Sie Motorregler mit 5V BEC verwenden, muss diese Lötbrücke gesetzt werden.

B) Stepdown / Akku Lötbrücke = Wenn die Lötbrücke REG gesetzt ist wird die 12 V Spannung durch den Stepdown reguliert. Dies geht nur zuverlässig mit 4S und 5S LiPos. Wenn Sie einen 3S LiPo benutzen, verbinden Sie die BAT Lötbrücke. Die 12V werden dann direkt vom LiPo verwendet und nicht reguliert.

C) VTX Lötbrücke = Je nach dem ob die 5 V oder die 12 V Lötbrücke gesetzt ist kommt am Anschluss VTX die entsprechende Spannung an

D) Kamera Lötbrücke = Je nach dem ob die 5 V oder die 12 V Lötbrücke gesetzt ist kommt am Anschluss Kamera die entsprechende Spannung an

E) Kein OSD Jumper = Wenn Sie das Micro MinimOSD nicht benutzen müssen die Pins verbunden werden. Das Video Signal wird dann von der Kamera direkt zum Video Sender Ausgang geleitet. Sie können den mitgelieferten Jumper benutzen um die Pins temporär zu Brücken.

5 V Ausgang = Dieser Ausgang liefert 5 Volt und kann für weitere Komponenten benutzt werden.

12 V Ausgang = Dieser Ausgang liefert 5 Volt und kann für weitere Komponenten benutzt werden.

CAMERA = Ausgang für die FPV Kamera. S = Video Signalleitung.

VTX = Ausgang für den FPV Video Sender. S = Video Signalleitung.

ESC = 4 Ausgänge für die Motorregler.

S1 bis S4 = Servoausgänge für die Motorregler (der abgegrenzte Pin im Viereck ist die Signalleitung).

Sonar = Anschlüsse für ein optionales Sonar System (nur Naze32).

Micro MinimOSD Sockel = Stiftleisten zum Einbau des Micro MinimOSD.

BATTERY = Anschluss für den Akku (maximal 5 Zellen LiPo).

TX / RX = Anschluss für OSD Daten (nur Naze32).

Buzzer = Hier wird der mitgelieferte Buzzer verlötet.

## Entsorgungshinweise

Elektrische und elektronische Geräte dürfen nach der europäischen WEEE Richtlinie nicht mit dem Hausmüll entsorgt werden. Deren Bestandteile müssen getrennt der Wiederverwertung oder Entsorgung zugeführt werden, weil giftige und gefährliche Bestandteile bei unsachgemäßer Entsorgung die Umwelt nachhaltig schädigen können.

Sie sind als Verbraucher nach dem Elektroggesetz (ElektroG) verpflichtet, elektrische und elektronische Geräte am Ende ihrer Lebensdauer an den Hersteller, die Verkaufsstelle oder an dafür eingerichtete, öffentliche Sammelstellen kostenlos zurückzugeben. Einzelheiten dazu regelt das jeweilige Landesrecht. Das Symbol auf dem Produkt, der Betriebsanleitung oder/und der Verpackung weist auf diese Bestimmungen hin. Mit dieser Art der Stofftrennung, Verwertung und Entsorgung von Altgeräten leisten Sie einen wichtigen Beitrag zum Schutz unserer Umwelt.

WEEE-Reg.-Nr. DE 49873599

