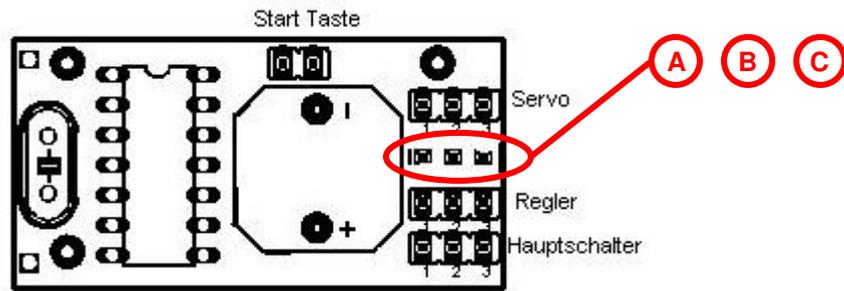


# F1Q-Timer



## Aufbau

Das Bild zeigt die Anordnung der Teile auf der Oberseite der Platine. Einige SMD-Bausteine sind bereits auf der Unterseite montiert, dies bitte nicht ändern.

Besonders auf die Polung des Summers achten, bei falscher Polung wird er zerstört.

Der Hauptschalter, das Servo und der Start-Taster können direkt angelötet werden, oder es werden Steckverbinder benutzt (Raster 2,54mm).

Zum Anschluss des Reglers wird ein Steckverbinder empfohlen. Steckverbinder können sowohl nach oben, als auch nach unten gerichtet werden, je nach der vorgesehenen Einbaulage und den Platzverhältnissen. Für Servo und Regler gilt (meist diese Farben):

- 1 = Signal (weiß, gelb, orange)
- 2 = plus (rot)
- 3 = minus (blau, schwarz, braun)

Der Mikroprozessor wird erst nach vollständigem Aufbau und Prüfung in den Sockel gesteckt. Auch hier auf die richtige Orientierung achten!

**Option:** Anschluss eines RC-Brems-Systems. Die Kontaktreihe zwischen Servo- und Regleranschluss kann für ein Funk-Brems-System benutzt werden (ab Programmversion 6....), siehe rote Markierungen oben.

Punkte A und B sind mit einem 10K SMD-Widerstand verbunden, B und C dienen der Spannungsversorgung (5 V, B = plus, C = minus). Wenn A auf minus gezogen wird, stoppt der Motor und das Servo dreht auf Thermikbremsen-Stellung.

**Achtung:** Beim Löten an den Punkten A und B darauf achten, dass der SMD-Widerstand nicht entfernt oder beschädigt wird!

## Assembly

The picture shows the arrangement of the parts on top of the board. Some SMD parts are already mounted on the bottom, do not change these.

Give special attention to the polarity of the buzzer, it will be destroyed if inverted.

The main switch, the Servo and the start pushbutton may be soldered directly to the board, or connectors (1/10" pitch) may be used.

It is recommended to use a connector for the motor controller. Connectors may be mounted top or bottom, depending on the orientation and the room in the plane. For Servo and controller the pins are (commonly used colors):

- 1 = signal (white, yellow, orange)
- 2 = positive (red)
- 3 = negative (blue, black, brown)

The microprozessor shall be mounted only after everything is done and checked. Be careful of correct orientation here as well!

**Option:** Connecting an RC/DT-System. A RC/DT-System can be connected to the row of contacts between Servo and Controller (Program version 6. and later), see the red markings above.

A and B are connected via a 10K SMD pull-up resistor, B and C can supply energy (5 V, B = plus, C = minus). If A is pulled down to minus the motor will stop and the servo will rotate to the DT position.

**Warning:** When soldering at contacts A and/or B take care not to remove / harm the SMD-resistor bridging these contacts!