

## Контроллер QIZHI-24-36V-350W для BLDC моторов 60-120 градусов.



### 1. Красный-Черный-Красный(Тонкий) .

Вход питания, тонкий красный на замок «зажигание». (Пока на тонкий красный провод не подано напряжение, ничего работать не будет!) При подключении питания к толстым проводам пролетает искра, это нормально (заряжаются емкости). Если искра не пролетает — контроллер не исправен!

### 2. Голубой-Зеленый-Желтый (толстые провода).

Выходы на питание обмоток электромотора (по цветам соединить).

### 3. Белый-Белый.

Самообучение. (Подключить колесо не опускать его на опору, включить питание, затем замкнуть белые провода . Колесо начнет медленно вращаться. Если вращение идет не в ту сторону, снова разомкнуть и замкнуть белые провода. Для завершения обучения – разомкнуть белые провода и выключить питание).

### 4. Красный-Серый-Черный. К рукоятке управления мощностью.

+++++

Всё! Нижеследующие провода можно не подключать — все будет работать и без них! Это просто дополнительные (сервисные) функции.

### 5. Коричневый-Черный-Белый. Трехпозиционный переключатель мощности.

Если средний провод (черный) замкнуть на один из соседних проводов, включится режим ограничения мощности на 70% и 50% соответственно.

6. Зеленый. Выход на спидометр (несколько импульсов на каждый полный оборот колеса), количество импульсов зависит от числа полюсов и конструкции мотора.

7. Голубой-Зеленый-Желтый-Красный-Черный. Входы от датчиков Холла (по цветам соединить, с тонкими проводами от мотор-колеса).

8. Зеленый-Оранжевый-Синий. Выход на сигнализацию (обычно никуда не подключается).

9. Фиолетовый. Высокий уровень тормозного сигнала (если замкнуть на «+» через рукоятку тормоза, то будет включаться рекуперация при торможении).

10. **Черный-Зеленый (с желтой полосой)**. Тормоз. Низкий уровень тормозного сигнала (если эти провода замкнуть, контроллер уберет подачу энергии к мотору).

Важно! Выберите, какой из двух вариантов торможения вы будете использовать — обычно выбирают низкий уровень, это проще.

11. **Красный-Черный** (оба тонкие, с белым разъемом). К зарядному устройству. Внутри они просто присоединены к толстым проводам питания (к батарее).

Контроллер умеет работать без датчиков Холла, можно их отключить. Только толкнутся в нужную сторону... (Сам он с места без датчиков Холла тронуться не сможет! Ну.... Или будет трещать обмотками на старте, что не очень полезно).

## **Ещё раз про самообучение:**

1. Подаем питание (не забывает про тонкий красный провод «ключ зажигания» - его тоже включаем).

2. Белые провода замыкаем при поднятом колесе.

Важно! Если колесо будет под нагрузкой, контроллер может сгореть....

3. Колесо начинает вращаться

4. Если вращается в нужную сторону, то размыкаем белые провода и так их оставляем. Важно! Не питание выключаем, а сначала размыкаем «самообучение». И только затем выключаем питание.

5. Если вращение не в ту сторону, то опять размыкаем и замыкаем, смотрим на вращение ... если оно в нужную сторону, то размыкаем «самообучение» и только после этого отключаем питание!

Если вы имеете уточнения по работе контроллера, пожалуйста, сообщите о них на адрес: [info@motorboard.ru](mailto:info@motorboard.ru)