

MQX

Profi-Regler für Stell- und Nebenantriebe oder Servos

Als Motorregler mit einstellbarer Anfahr-/ Bremsrampe und Eingängen für Endschalter

Als universelle Servoelektronik mit einstellbarer Regelcharakteristik

ohne BEC

Electronic Speed- or Servo Controller for brushed motors

ESC with adjustable acceleration and brake
Servo controller with adjustable characteristic

without BEC

Technische Daten / Specifications

Eingangsspannung / 6 - 12V, 2s - 3s Lipo
Input voltage: 5 - 10 cells NiMH

Strom / Current: max. 12A

Frequenz / Sw. Rate: 16 kHz

Schutzfunktionen/ I_{max}, T_{max}, U_{min}
Protection:

Maße / Dimensions: 36x33x8mm³

Lieferumfang / Including

MQX, Anschlusskabel mit Servo-Stecker
MQX, Servo-Style cable

Der MQX ist speziell entwickelt für:

- Kippspindelantriebe mit und ohne Endlagenschalter
- Drehkranzantriebe z.B. bei Baumaschinen und Panzern
- den Selbstbau von Servoantrieben z.B. für Lenkungen
- Nebenantriebe aller Art, auch mit Glockenankermotoren

Funktionsumfang

Der Servonaut MQX ist ein kleiner, vielseitiger Fahrtregler für Bürstenmotoren, der auch als Servoelektronik genutzt werden kann. Der MQX unterscheidet sich vom Servonaut MFX durch die höhere Belastbarkeit und den einseitigen Kabelabgang. Das Modul ist geschützt gegen Unterspannung, Überlast und Überhitzung. In diesen Fällen oder bei Empfangsstörungen wird die Motordrehzahl reduziert bzw. der Motor ganz abgeschaltet. Kleinere Empfangsstörungen (typisch für 40MHz) werden weitgehend automatisch unterdrückt. Über einen Trimmer am Modul lässt sich das Regel- bzw. Anfahr- und Bremsverhalten justieren. Die übergangslose Servonaut EMK-Bremse bremst Antriebe ruckfrei und getriebeschonend ab und schließt den Motor im Stand kurz. Zwei Diagnose-LEDs helfen bei der Fehlersuche. **Vorsicht:** Der MQX wurde für Nebenantriebe ausgelegt und hat deshalb **keinen Anlaufschutz!** Für Fahrantriebe empfehlen wir den Fahrtregler Servonaut S10 mit BEC und Ausgängen für Brems- und Rücklicht.

Der MQX lässt sich auf zwei verschiedene Arten einsetzen:

1. als Servo-Elektronik

Für den Betrieb als Servo ist neben dem Antriebsmotor auch ein Potentiometer für die Rückmeldung der Position erforderlich. Mit dem MQX können Potis mit linearer Kennlinie von 2kOhm bis 10kOhm verwendet werden. Je nach Poti-Nennwert ist

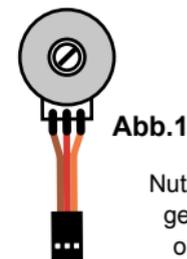
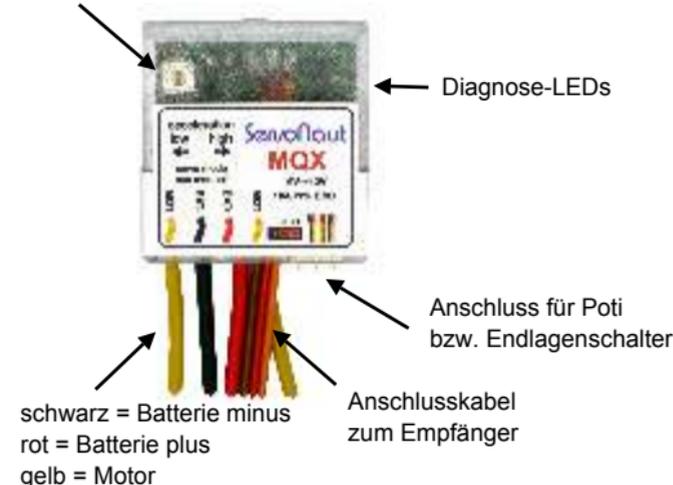
der nutzbare Ausschlag unterschiedlich - siehe Abb.1. Das Poti wird mit dem beiliegenden Servokabel an die Kontakte angeschlossen. Der MQX erkennt das Poti beim Einschalten automatisch. Für die Inbetriebnahme den kleinen internen Trimmer am MQX zunächst in die Mitte stellen (langsamste Stellgeschwindigkeit). **Vorsicht:** Stimmt die Drehrichtung des externen Poti nicht, dreht der Antrieb sofort an den Anschlag. Dann Poti-Stecker am MQX umdrehen!

Die Stellgeschwindigkeit und Genauigkeit lässt sich dann mit dem Trimmer am MQX optimieren. Nach links wird die Geschwindigkeit erhöht bei hoher Stellgenauigkeit (sinnvoll bei präziser Getriebemechanik), nach rechts wird die Geschwindigkeit erhöht bei geringer Stellgenauigkeit (sinnvoll bei mechanischem Spiel). Bei zu hoher Geschwindigkeit dreht der Antrieb über die Sollposition hinweg oder beginnt zu pendeln - in diesem Fall den Trimmer wieder etwas in Richtung Mitte drehen. Die grüne LED blinkt, sobald die Sollposition erreicht ist und der Motor vollständig abgeschaltet ist.

2. als Fahrtregler mit und ohne Endlagenschalter

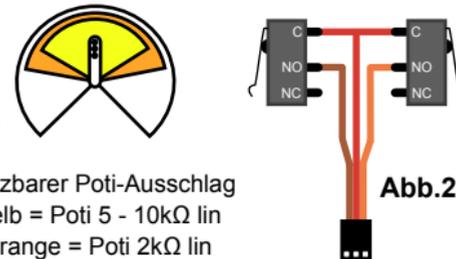
Ist kein externes Poti angeschlossen, startet der MQX automatisch als normaler Fahrtregler. Über den Trimmer am Modul ist die Beschleunigung bzw. das Bremsverhalten justierbar. Endlagenschalter können bei Bedarf ohne Dioden direkt über das beiliegende Servo-Kabel angeschlossen werden - siehe Abb.2. **Wichtig:** Die Endlagenschalter müssen in diesem Fall als Schließer (Kontakt geschlossen, wenn Antrieb am Anschlag) verdrahtet werden. Die korrekte Zuordnung der Schalter zur Drehrichtung muss bei einer Testfahrt vorsichtig ausprobiert werden, ggf. Stecker am MQX umdrehen. Es können aber auch Öffner mit der üblichen Dioden-Beschaltung in den Motorzuleitungen verwendet werden. Der Anschluss am MQX bleibt dann offen.

Trimmer zum Einstellen des Regel- bzw. Anfahr- und Bremsverhaltens



Nutzbare Poti-Ausschlag
gelb = Poti 5 - 10kΩ lin
orange = Poti 2kΩ lin

Verdrahtung Poti (Schleifer = rot)



Verdrahtung Endlagenschalter (Schließer = NO = normally open)

Diagnose-LEDs	Bedeutung
rot - grün - rot 	Nach dem Einschalten: Software-Versionscode (kann abweichen)
rot blinkt langsam 	Kein Signal vom Empfänger
grün blinkt langsam 	Signal vom Empfänger vorhanden, Antrieb gestoppt
2x grün 	Antrieb läuft vorwärts oder rückwärts
2x rot 1x grün 	Überlast: Strombegrenzung wurde ausgelöst
2x rot 2x grün 	Übertemperatur: Modul wurde zu heiß
2x rot 3x grün 	Unterspannung: Spannung war zumindest kurzzeitig unter ca. 5,3V
3x rot 1x, 2x oder 3x grün 	Interne Fehlercodes: Bitte für Details an Servonaut wenden



Je nach Akkuspannung und Stromaufnahme des Motors kann sich das Modul unter Umständen stark erwärmen. Bitte beim Einbau darauf achten, dass der Kühlkörper Wärme abgeben kann. Den Motor unbedingt entlasten!

Warnhinweise

Modul gegen Nässe, Feuchtigkeit und Schmutz schützen. Nicht mit Schaumstoff umhüllen, evtl. entstehende Wärme muss abgeführt werden. Akku niemals verpolt anschließen. Kurzschlüsse unbedingt vermeiden. Akku nach dem Betrieb und zum Laden immer von der Modellelektronik trennen.

Haftung und Gewährleistung

Es gelten die zum Zeitpunkt des Kaufs gültigen gesetzlichen Bestimmungen zur Gewährleistung. Vorausgesetzt ist der bestimmungsgemäße Gebrauch im nichtgewerblichen Bereich. Schäden durch unsachgemäße Behandlung wie fehlerhafter Anschluss eines Akkus oder durch Wasser sind ausgeschlossen, Eingriffe und Veränderungen lassen den Gewährleistungsanspruch ebenfalls verfallen. Unsere Haftung bleibt in jedem Fall auf den Kaufpreis beschränkt. Die Haftung für Folgeschäden ist ausgeschlossen.

Technische Änderungen vorbehalten. "Servonaut" ist eine eingetragene Marke der tematik GmbH. Alle weiteren Produktnamen, Warenzeichen und Firmennamen sind Eigentum ihres jeweiligen Besitzers.

06/2022 Software V1.0

The MQX is designed for

- spindle drives with and without position switches
- slewing ring drives in construction machinery models or tanks
- custom-made servo drives
- auxiliary drives of all kind, including coreless motor drives

Features

The Servonaut MQX is a small versatile electronic speed controller for brushed motors with adjustable drive characteristics. It can also be used as a servo controller.

In comparison to the Servonaut MFX the MQX has a higher output capacity and the cable outlet is only on one side. The MQX is protected against overcurrent/overload, overtemperature and undervoltage and receiver interference. In such cases the MQX will slow down or stop. Smaller disturbances in reception (typical for 40MHz) are suppressed automatically.

With a trim screw you can adjust the acceleration and braking characteristics. The special Servonaut EMF brake can slow down very smoothly for less transmission wearout.

Two diagnostic LEDs help to identify hidden problems.

Please note: The MQX is designed for auxiliary drives and there is **no motor start-up protection**. For small model drives we recommend the Servonaut S10 with BEC and outputs for brake and reverse lights.

The MQX can be used in two different ways:

1. as a servo controller

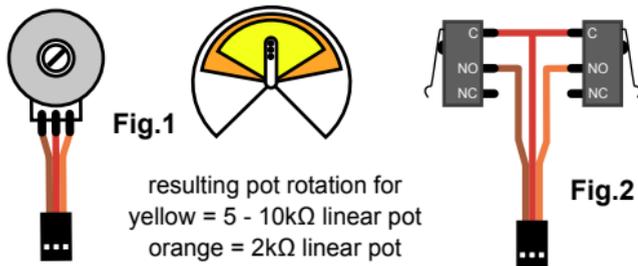
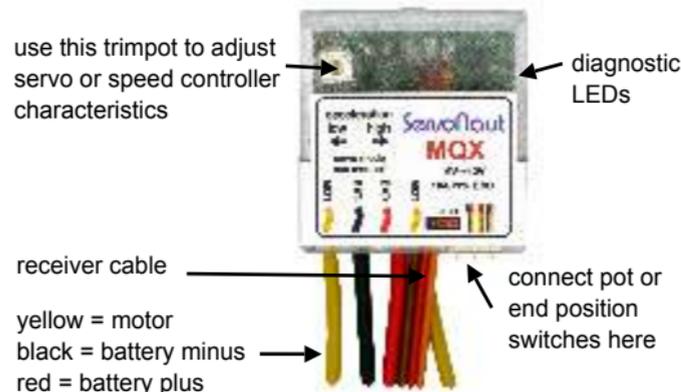
For a custom servo drive you need an MQX, a geared motor and a potentiometer (pot) to show the rotation. The pot should have a linear characteristic with a resistance between 2kOhm and 10kOhm. The resulting rotation depends on the resistance, see fig.1. Use the enclosed servo style cable to connect the pot. When a pot is connected, the MQX will switch to servo controller mode automatically after power on. For the first test run turn the small MQX trimpot to the center position for slow movement.

Please note: If pot and motor turning directions do not correspond, the servo might move to the far left or right position. Remove the pot connector and insert it the other way around! Use the MQX trimpot to adjust speed and precision of the servo. Turn it to the left to increase speed and for a high precision mechanic, turn it to the right to increase speed with higher tolerances allowed. If the servo starts to swing forwards and back, turn the trimpot back towards the center position. The green LED blinks as soon as the servo has reached the target position and the motor is off.

2. as an electronic speed controller (ESC)

If no external pot is connected, the MQX will power up in the ESC mode. The MQX trimpot now controls acceleration and brake characteristics. You may use position switches to limit the travel of a spindle drive for example, see wiring diagram fig.2. Use the enclosed servo style cable. **Please note:** The position switches need to be wired as normally open (NO) type (closed when limit is reached).

Make sure that the switches and the movement direction of the drive correspond, otherwise remove the position switch connector and insert it the other way around. It is also possible to use the standard end position switch circuit with diodes in the motor supply line instead.



potentiometer wiring
(wiper = red)

end position switches wiring
(NO = normally open)

Diagnostic LEDs	Indication
red - green - red 	after power-on: software version code (may be different)
slowly flashing red 	no signal from receiver
slowly flashing green 	receiver signal OK, motor stopped
2x green 	running forwards or back- wards
2x red 1x green 	overcurrent alarm
2x red 2x green 	overtemperature alarm
2x red 3x green 	low voltage alarm: voltage below 5.3V
3x red 1x, 2x or 3x green 	internal errors: please contact Servonaut



The MQX might heat up - do not cover with foam!

Make sure there is at least one suppression capacitor to reduce motor noise!

Safety Notes

Do not expose the module to water or oil. Do not cover it with foam. Disconnect the battery immediately after use. Do not connect the battery with wrong polarity. Avoid any short circuits. Always use caution when connecting the battery. Always turn on the transmitter first.

Warranty Information

Warranty is granted for one year from date of purchase. This warranty does not cover damage due to incorrect handling or wiring, overvoltage or overloading. This warranty does not cover consequential, incidental or collateral damage under any circumstances. By the act of using this product the user accepts all resulting liability. Subject to change without notice.

06/2022 Software V1.0

www.servonaut.de

Ein wichtiger Hinweis zum Umweltschutz:

Elektro- und Elektronik-Altgeräte gehören nicht in den Hausmüll!

Entsorgen Sie bitte diese Geräte bei den kommunalen Sammelstellen. Die Abgabe dort ist kostenlos.

Help us to protect the environment. Please do not dispose electrical and electronic equipment in domestic household waste.

tematik GmbH - Servonaut
WEEE-Reg.-Nr. DE 76523124

tematik GmbH
Feldstrasse 143
22880 Wedel
Germany

Fon: +49 (0) 4103 80 89 89 - 0

Fax: +49 (0) 4103 80 89 89 - 9

E-mail: mail@servonaut.de

Internet: www.servonaut.de

