

Die allgemeine Methode ist wie folgt:

1. Demontieren Sie das Fahrzeug (Roller, Motorrad, Fahrrad), um die genaue Referenz des Controllers zu ermitteln
2. Suchen Sie die Controller-Dokumentation im Internet oder auf der Website des Herstellers lingbo-mc.com (mit Google Chrome übersetzen)
3. Identifizieren Sie die Anschlussstifte, um den Geschwindigkeitsmodus zu ändern, oder auf andere Weise
4. Laden Sie die grafische Benutzeroberfläche (GUI) des Controllers herunter, dann
5. Ändern Sie die Geschwindigkeitsparameter in der Steuerung

Der Controller ist ein Ling Bo Electronics LBMC072122 HK2X-M6 (HK2X-Familie, auch verwendet von Golden Motor, Niu, Super Soco ...)

- Hersteller-Website: Lingbo-MC.com

- Controller-Dokumentation: PDF elektoroller-forum.de

- LBMC GUI v4 Konfigurationssoftware: [drive.google](https://drive.google.com) - Dropbox - Lingbo-MC (mit Google Chrome übersetzen)

- APK für Android-Smartphone - Bluetooth-Debugging-Software für Lingbo 3.4.3-Controller: lingbo-mc.com

* Update und Verbindungen zum Super Soco-Motorrad: mysupersoco.fr

LingBo-Controller LBMC072122 HK2X

Ling Bo Controller LBMC072122 HK2X (72V) 30-poliger und 6-poliger Anschluss (Hallsensor)

In der Dokumentation angegebene Pins:

04. Niedriger Gangeingang

03. High-Gang-Eingang

01. Boost

05. Reservierter Eingang

15. Reservierter Eingang

13. Masse

12. GND

11. GND

07. GND

Entspannen durch Shunt

Diese Methode funktioniert nicht, wenn der 3-Geschwindigkeitsmodus in der Steuerung deaktiviert ist: siehe nächste Methode.

1. Scooter ausschalten und Batterie abklemmen

2. Entfernen Sie den Safe, um auf den Controller zuzugreifen
3. Identifizieren Sie die Referenz des LingBo-Controllers LBMC072122 HK2X
4. Entfernen Sie das Kabel mit einem großen Stecker vom Controller
5. Identifizieren Sie die Pin-Nummern an der Controller-Buchse (siehe Dokumentation)
6. Identifizieren Sie auf dem abgetrennten Kabel die Farben der Drähte, die mit den Pins 3, 4, 1 und GND connected verbunden sind
7. Demontieren Sie das Armaturenbrett
8. Identifizieren Sie die Farben des an den Controller angeschlossenen Kabels
9. Trennen Sie Pin 4-Low Gear von GND-Masse (7, 11, 12 oder 13)
10. Verbinden Sie Pin 3-High Gear mit GND-Masse (7, 11, 12 oder 13)
11. Testbetrieb und Geschwindigkeit

Ändern der Lingbo-Controller-Einstellungen

Notwendiges Material:

- USB-TTL-Konverter CH340G CP2102 PL2303 UART FTDI Arduino 5V + 3.3V:

AliExpress - ebay - Cdiscount_ - AliExpress - Amazon

- Dupont 10P Stecker / Buchse Arduino Verbindungskabel:

ebay.de - ebay.fr - AliExpress

- optional: Stecker / Buchse USB-Verlängerung, um den PC vom Roller weg zu stellen

A. Verbinden Sie am USB-TTL-Konverter den Jumper zwischen 5V und Vcc, um die 3.3V . verwenden zu können

B. Installieren Sie den Treiber (CH341ser.exe) / Verbinden Sie den USB-TTL-Konverter mit dem Laptop-PC

C. Scooter ausschalten und Batterie abklemmen

D. Öffnen Sie den Kofferraum unter dem Sitz und suchen Sie nach dem 6-poligen Stecker des Controllers

Wichtig: der Scooter ist während der Programmierung ausgeschaltet, Batterie abklemmen

E. Verbinden Sie 4 Kabel zwischen dem USB-TTL-Konverter und der 6-poligen Buchse des Controllers, wie gezeigt

Code auf dem USB-TTL-Konverter> Farbe auf dem 6-poligen Anschluss des Controllers

- USB 3V3> ROT (3,3V)

- USB-TXD> BLAU (Tx)

- USB-RXD> WEISS (Rx)

- USB GND> SCHWARZ (GND)

Hinweis: Die GRÜNEN und GELBEN Kabel bleiben nicht angeschlossen

Vertauschen Sie bei einem Verbindungsfehler den Tx-Pin und den Rx-Pin

F. Laden Sie LBMC GUI 4.0.0 herunter und führen Sie es aus - drive.google - Dropbox - Lingbo-MC

ACHTUNG: Die Schaltfläche "Default" setzt die Parameter mit Werkseinstellungen zurück, die nicht unbedingt für den Roller geeignet sind, nicht verwenden!

1. Wählen Sie die englische Sprache mit dem Button oben rechts (kleiner Mann mit einer Blase)
2. Wählen Sie den vom Adapter verwendeten COM-Port im Windows-Geräte manager aus, z. B.: COM3
3. Klicken Sie auf die Schaltfläche Verbinden
4. Lesen Sie die Werte aus und speichern Sie die Parameter in einer Save.FOC-Datei mit der Schaltfläche „Exportieren“.

Hinweis: Verwenden Sie im Problemfall die Schaltfläche "Importieren", um die Sicherungsdatei wiederherzustellen

5. "Geschwindigkeit"

Limit Func Einstellung ", ändern:

> "Geschwindigkeitsbegrenzung aktivieren" = 0: Deaktivieren

> "Geschwindigkeitsbegrenzungsverhältnis (%)" = 100%

6. Parameter mit „Download“ schreiben und mit „Upload“ prüfen / lesen

Version 4.0.0 Hinweis - Geändert: Die ursprüngliche Schaltfläche "Hochladen" wurde in "Lesen" geändert, die ursprüngliche Schaltfläche "Herunterladen" wurde in "Schreiben" geändert.

7. Trennen und testen Sie die Einstellungen

LingBo LBMC-GUI v4.0.0