

[Commands](#)[Update](#)[Parameters](#)[Spot Values](#)[Plot](#)[Refresh](#)☐ Auto

Commands

Save Parameters to FlashRestore Parameters from FlashRestore DefaultsStart Inverter in manual ModeStop InverterDisplay Error MemoryReset CAN MappingSend Custom Command[Wifi Settings](#)

Update

Use binary files (stm32sine_HWCONFIG_XXX.bin) for updating inverter firmware. Upload any other file for updating this web interface.

If board is locked up:

1. Start update
2. Reset main board with reset button (be quick, time out after 5s)
3. Update should run normally

 Choose a file

Parameters

[Parameter Reference](#)[Download Parameter File](#) Downloads the parameters as per the last table update Choose a file

Type new value and hit enter to change. Only change one value at a time.

Messages:

Unknown command sequence

- Motor


boost	<input type="text" value="1725"/>	dig	0	37813	1700
fweak	<input type="text" value="258"/>	Hz	0	1000	90
fconst	<input type="text" value="450"/>	Hz	0	1000	180
udcnom	<input type="text" value="0"/>	V	0	1000	0
fslipmin	<input type="text" value="0.84"/>	Hz	0.28	10	1
fslipmax	<input type="text" value="3.06"/>	Hz	0.28	10	3
fslipconstmax	<input type="text" value="9"/>	Hz	0	10	5
polepairs	<input type="text" value="2"/>		1	16	2
respolepairs	<input type="text" value="1"/>		1	16	1
encmode	<div>Single ▼</div>		0	5	0
fmax	<input type="text" value="540"/>	Hz	21	1000	200
numimp	<input type="text" value="36"/>	ppr	8	8192	60
dirchrpm	<input type="text" value="100"/>	rpm	0	20000	100
dirmode	<div>Switch ▼</div>		0	4	1
snsr	<div>KTY83-110 ▼</div>		12	15	12

- Inverter

pwmfrq	<div>8.8kHz ▼</div>		0	2	1
pwmpol	<div>ACTHIGH ▼</div>		0	1	0
deadtime	<input type="text" value="63"/>	dig	0	255	63
ocurlim	<input type="text" value="-2500"/>	A	-65536	65536	100
il1gain	<input type="text" value="4.68"/>	dig/A	-100	100	4.68
il2gain	<input type="text" value="4.68"/>	dig/A	-100	100	4.68
udcgain	<input type="text" value="6.15"/>	dig/V	0	4095	6.15
udcofs	<input type="text" value="0"/>	dig	0	4095	0
udclim	<input type="text" value="540"/>	V	0	1000	540
snsrs	<div>JCurve ▼</div>		0	5	0

- Derating

bmslimhigh	<input type="text" value="50"/>	%	0	100	50
bmslimlow	<input type="text" value="-1"/>	%	-100	0	-1
udcmin	<input type="text" value="0"/>	V	0	1000	450

Commands	Update	Parameters	Spot Values	Plot	 Refresh	<input type="checkbox"/> Auto
idcmax	<input type="text" value="5000"/>	A	0	5000	5000	
idcmin	<input type="text" value="-5000"/>	A	-5000	0	-5000	
tmphsmax	<input type="text" value="85"/>	°C	50	150	85	
tmpmmax	<input type="text" value="300"/>	°C	70	300	300	
throtmax	<input type="text" value="100"/>	%	0	100	100	
throtmin	<input type="text" value="-100"/>	%	-100	0	-100	
iacmax	<input type="text" value="5000"/>	A	0	5000	5000	
ifltrise	<input type="text" value="10"/>	dig	0	32	10	
ifltfall	<input type="text" value="0.06"/>	dig	0	32	3	
- Charger						
chargemode	<input type="text" value="Off"/> ▼		0	4	0	
chargecur	<input type="text" value="0"/>	A	0	50	0	
chargekp	<input type="text" value="80"/>	dig	0	100	80	
chargeki	<input type="text" value="10"/>	dig	0	100	10	
chargeflt	<input type="text" value="8"/>	dig	0	10	8	
chargemax	<input type="text" value="90"/>	%	0	99	90	
- Throttle						
potmin	<input type="text" value="5"/>	dig	0	4095	0	
potmax	<input type="text" value="3614"/>	dig	0	4095	4095	
pot2min	<input type="text" value="4095"/>	dig	0	4095	4095	
pot2max	<input type="text" value="4095"/>	dig	0	4095	4095	
potmode	<input type="text" value="SingleRegen"/> ▼		0	2	0	
throtramp	<input type="text" value="5.84"/>	%/10ms	0.09	100	100	
throtramprpm	<input type="text" value="20000"/>	rpm	0	20000	20000	
ampmin	<input type="text" value="1"/>	%	0	100	10	
slipstart	<input type="text" value="35"/>	%	10	100	50	
- Regen						
brknompedal	<input type="text" value="-55"/>	%	-100	0	-50	
regenramp	<input type="text" value="3"/>	%/10ms	0.09	100	100	
brknom	<input type="text" value="30"/>	%	0	100	30	
brkmax	<input type="text" value="-55"/>	%	-100	0	-30	


[Commands](#)

[Update](#)

[Parameters](#)

[Spot Values](#)

[Plot](#)

 [Refresh](#)

☐ Auto

brkrampstr	<input type="text" value="40"/>	Hz	0	400	10
brkhistr	<input type="text" value="1000"/>	Hz	20	1000	1000
brkhistp	<input type="text" value="1000"/>	Hz	30	1000	1000
brkout	<input type="text" value="-10"/>	%	-100	-1	-50

- Automation

idlespeed	<input type="text" value="275"/>	rpm	-100	10000	-100
idlethrotlim	<input type="text" value="50"/>	%	0	100	50
idlemode	<div>nobrake ▼</div>		0	3	0
speedkp	<input type="text" value="0.09"/>		0	100	0.25
speedflt	<input type="text" value="5"/>		0	16	5
cruisemode	<div>Button ▼</div>		0	2	0

- Contactor Control

udcsw	<input type="text" value="0"/>	V	0	1000	330
udcswbuck	<input type="text" value="540"/>	V	0	1000	540
tripmode	<div>AllOff ▼</div>		0	2	0

- Aux PWM

pwmfunc	<div>trmpm ▼</div>		0	3	0
pwmgain	<input type="text" value="100"/>		-100000	100000	100
pwmofs	<input type="text" value="0"/>	dig	-65535	65535	0

- Communication

canspeed	<div>250k ▼</div>		0	3	1
canperiod	<div>100ms ▼</div>		0	1	0

- Testing


fslipspnt	<input type="text" value="0"/>	Hz	-100	1000	0
ampnom	<input type="text" value="0"/>	%	0	100	0

Spot Values

Show Gauges

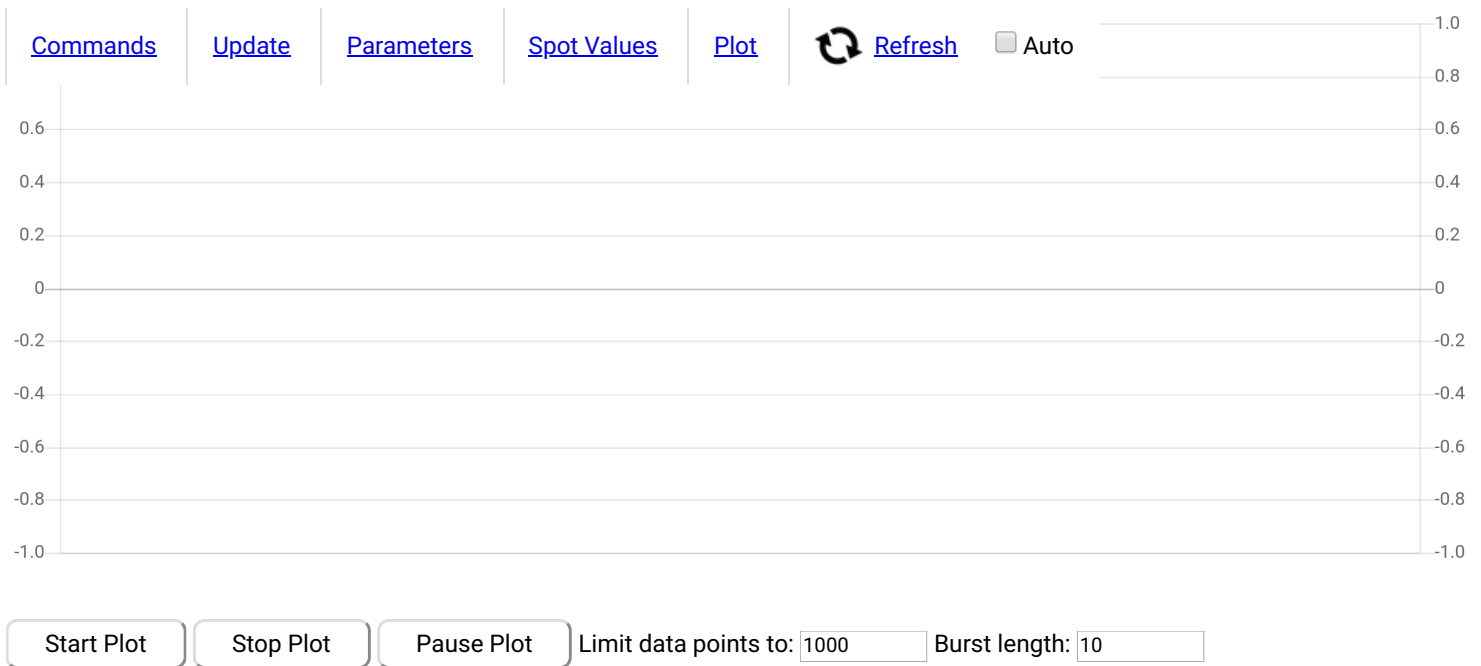
Show Data Logger

Name	Value	Unit	Plot	CAN Id	Position	Bits	Gain	Map to CAN
------	-------	------	------	--------	----------	------	------	------------

Commands	Update	Parameters	Spot Values	Plot	 Refresh	<input type="checkbox"/> Auto		TX	RX
hwver	Tesla	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>		TX	RX
opmode	Off	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text" value="468"/>	<input type="text" value="0"/>	<input type="text" value="8"/>	<input type="text" value="160"/>	TX	Unmap	
lasterr	NONE	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>		TX	RX
status	PotPressed	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>		TX	RX
udc	70.96	V <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>		TX	RX
idc	0	A <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>		TX	RX
il1	0	A <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>		TX	RX
il2	0	A <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>		TX	RX
ilmax	0	A <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>		TX	RX
uac	0	V <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>		TX	RX
il1rms	0	A <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>		TX	RX
il2rms	0	A <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>		TX	RX
boostcalc	1725	dig <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>		TX	RX
fweakcalc	258	Hz <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>		TX	RX
fstat	0	Hz <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>		TX	RX
speed	0	rpm <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>		TX	RX
cruisespeed	-1	rpm <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>		TX	RX
turns	0	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>		TX	RX
amp	0	dig <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>		TX	RX
angle	0	° <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>		TX	RX
pot	18	dig <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>		TX	RX
pot2	21	dig <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text" value="123"/>	<input type="text" value="0"/>	<input type="text" value="8"/>	<input type="text" value="100"/>	TX	Unmap	
potnom	25.78	% <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>		TX	RX
dir	Forward	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>		TX	RX

Commands	Update	Parameters	Spot Values	Plot	 Refresh	<input type="checkbox"/> Auto		<div>TX</div>	<div>RX</div>
tmpm	30.78	°C	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<div>TX</div>	<div>RX</div>
uaux	16.43	V	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<div>TX</div>	<div>RX</div>
pwmio	59136		<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<div>TX</div>	<div>RX</div>
canio			<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<div>TX</div>	<div>RX</div>
din_cruise	Off		<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<div>TX</div>	<div>RX</div>
din_start	Off		<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<div>TX</div>	<div>RX</div>
din_brake	Off		<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<div>TX</div>	<div>RX</div>
din_mprot	Ok		<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<div>TX</div>	<div>RX</div>
din_forward	On		<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<div>TX</div>	<div>RX</div>
din_reverse	Off		<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<div>TX</div>	<div>RX</div>
din_emcystop	Ok		<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<div>TX</div>	<div>RX</div>
din_ocur	Error		<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<div>TX</div>	<div>RX</div>
din_desat	Ok		<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<div>TX</div>	<div>RX</div>
din_bms	Off		<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<div>TX</div>	<div>RX</div>
cpuload	0	%	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<div>TX</div>	<div>RX</div>

Plot



Copyright 2018 Johannes Huebner dev@johanneshuebner.com

Charting by [chart.js](#)

Gauges by [Mykhailo Stadnyk](#)