

Commands

Save Parameters to Flash

Restore Parameters from Flash

Restore Defaults

Start Inverter in manual Mode

Stop Inverter

Display Error Memory

Reset CAN Mapping

Send 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

Datei auswählen

Keine Datei ausgewählt

Upload

Parameters

[Parameter Reference](#)

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

Datei auswählen

Keine Datei ausgewählt

Upload

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

Messages:

Clear

Toggle Category Visibility

Name	Value	Unit	Minimum	Maximum	Default
- Motor					
boost	<input type="text" value="2100"/>	dig	0	37813	1700

fweak	<input type="text" value="270"/>	Hz	0	1000	90
fconst	<input type="text" value="180"/>	Hz	0	1000	180
udcnom	<input type="text" value="0"/>	V	0	1000	0
fslipmin	<input type="text" value="1,15"/>	Hz	0	10	1
fslipmax	<input type="text" value="5"/>	Hz	0	10	3
fslipconstmax	<input type="text" value="5"/>	Hz	0	10	5
polepairs	<input type="text" value="2"/>		1	16	2
respolepairs	<input type="text" value="1"/>		1	16	1
encmode	<input type="text" value="AB"/>		0	5	0
fmin	<input type="text" value="0,06"/>	Hz	0	400	1
fmax	<input type="text" value="500"/>	Hz	21	1000	200
numimp	<input type="text" value="36"/>	ppr	8	8192	60
dirchrpm	<input type="text" value="100"/>	rpm	0	2000	100
dirmode	<input type="text" value="Switch"/>		0	3	1
syncofs	<input type="text" value="0"/>	dig	0	65535	0
snsn	<input type="text" value="KTY83-110"/>		12	14	12

- Inverter

pwmfrq	<input type="text" value="8.8kHz"/>		0	4	1
pwmpol	<input type="text" value="ACTHIGH"/>		0	1	0
deadtime	<input type="text" value="63"/>	dig	0	255	63
ocurlim	<input type="text" value="-2500"/>	A	-65536	65536	100
minpulse	<input type="text" value="1000"/>	dig	0	4095	1000
il1gain	<input type="text" value="-1"/>	dig/A	-100	100	4.68
il2gain	<input type="text" value="-1"/>	dig/A	-100	100	4.68
udcgain	<input type="text" value="7,5"/>	dig/V	0	4095	6.15
udcofs	<input type="text" value="0"/>	dig	0	4095	0
udclim	<input type="text" value="405"/>	V	0	1000	540
snsn	<input type="text" value="JCurve"/>		0	2	0

- Derating

bmslimhigh	<input type="text" value="100"/>	%	0	100	50
bmslimlow	<input type="text" value="-20"/>	%	-100	0	-1
udcmin	<input type="text" value="0"/>	V	0	1000	450
udcmax	<input type="text" value="520"/>	V	0	1000	520

iacmax	<input type="text" value="5000"/>	A	0	5000	5000
idcmax	<input type="text" value="5000"/>	A	0	5000	5000
idcmin	<input type="text" value="-5000"/>	A	-5000	0	-5000
throtmax	<input type="text" value="100"/>	%	0	100	100
ifltrise	<input type="text" value="10"/>	dig	0	32	10
iflftall	<input type="text" value="3"/>	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
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="450"/>	dig	0	4095	0
potmax	<input type="text" value="2400"/>	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="10"/>	%/10ms	1	100	100
throtramprpm	<input type="text" value="20000"/>	rpm	0	20000	20000
ampmin	<input type="text" value="5"/>	%	0	100	10
slipstart	<input type="text" value="50"/>	%	10	100	50

- Regen

brknompedal	<input type="text" value="-20"/>	%	-100	0	-50
brkpedalramp	<input type="text" value="5"/>	%/10ms	1	100	100
brknom	<input type="text" value="30"/>	%	0	100	30
brkmax	<input type="text" value="-30"/>	%	-100	0	-30
brkrampstr	<input type="text" value="10"/>	Hz	0	400	10
brkout	<input type="text" value="-50"/>	%	-100	-1	-50

- Automation

idlespeed	<input type="text" value="-100"/>	rpm	-100	1000	-100
idlethrotlim	<input type="text" value="50"/>	%	0	100	50

idlemode	<div>always</div>		0	2	0
speedkp	<div>0,12</div>		0	100	0.25
speedflt	<div>5</div>		0	16	5
cruisemode	<div>Button</div>		0	1	0

- Contactor Control

udcsw	<div>0</div>	V	0	1000	330
udcswbuck	<div>540</div>	V	0	1000	540
tripmode	<div>DcSwOn</div>		0	2	0

- Aux PWM

pwmfunc	<div>tmpm</div>		0	3	0
pwmgain	<div>100</div>		-100000	100000	100
pwmofs	<div>0</div>	dig	-65535	65535	0

- Communication

Commands	Update	Parameters	Spot Values	Plot	 Refresh	<input type="checkbox"/> Auto
--------------------------	------------------------	----------------------------	-----------------------------	----------------------	---	-------------------------------

canperiod	<div>100ms</div>		0	1	0
-----------	------------------	--	---	---	---

- Testing

fslipsnt	<div>1,15</div>	Hz	-100	1000	0
ampnom	<div>4,53</div>	%	0	100	0

Spot Values

Show Gauges

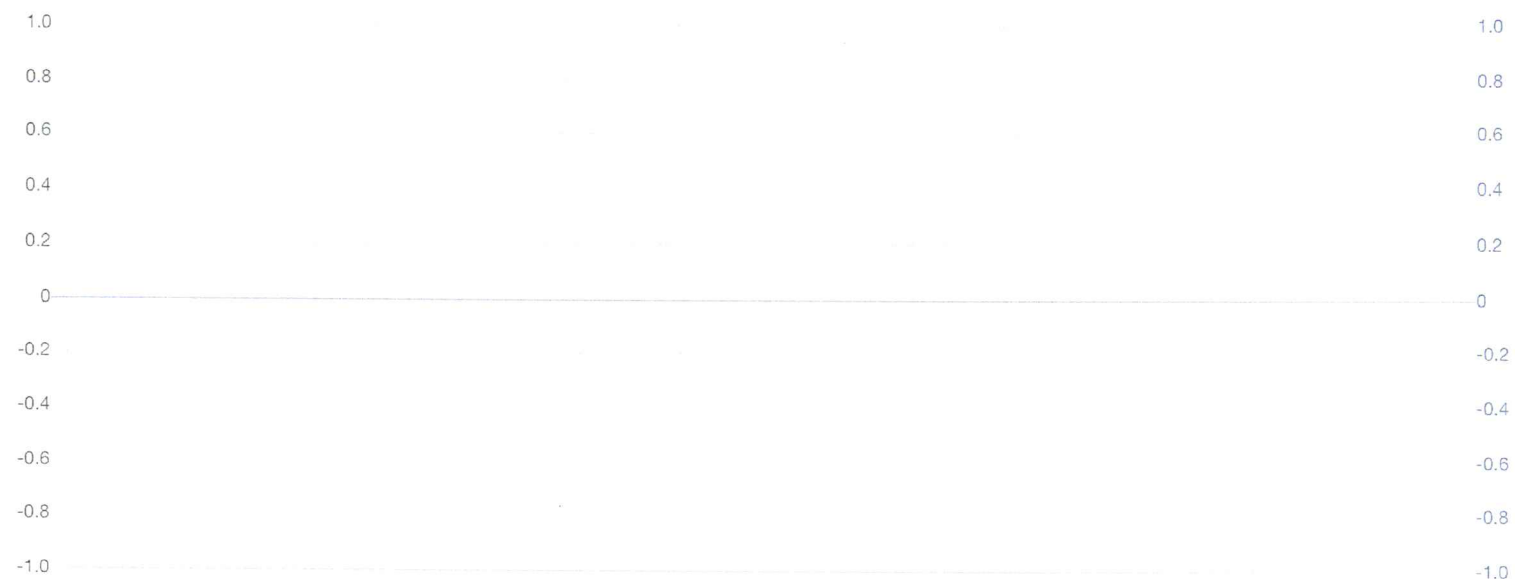
Show Data Logger

Name	Value	Unit	Plot	CAN Id	Position	Bits	Gain	Map to CAN	
version	4.17.R		<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div>TX</div>	<div>RX</div>
hwver	Tesla		<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div>TX</div>	<div>RX</div>
opmode	Run		<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div>TX</div>	<div>RX</div>
lasterr	CURRENTLIMIT		<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div>TX</div>	<div>RX</div>
udc	51.84	V	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div>TX</div>	<div>RX</div>
idc	0	A	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div>TX</div>	<div>RX</div>
il1	-6	A	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div>TX</div>	<div>RX</div>
il2	-5	A	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div>TX</div>	<div>RX</div>

ilmax	5	A	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	TX	RX
uac	0.06	V	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	TX	RX
il1rms	8.96	A	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	TX	RX
il2rms	5.87	A	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	TX	RX
boostcalc	2100	dig	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	TX	RX
fweakcalc	270	Hz	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	TX	RX
fstat	1.15	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
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	102	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	470	dig	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	TX	RX
pot2	23	dig	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	TX	RX
potnom	0	%	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	TX	RX
dir	Neutral		<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	TX	RX
tmphs	21.56	°C	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	TX	RX
tmpm	19.68	°C	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	TX	RX
uaux	16.43	V	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	TX	RX
pwmio	50944		<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	TX	RX
canio			<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	TX	RX
din_cruise	Off		<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	TX	RX
din_start	Off		<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	TX	RX
din_brake	Off		<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	TX	RX
din_mprot	Ok		<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	TX	RX
din_forward	Off		<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	TX	RX
din_reverse	Off		<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	TX	RX

din_emcystop	Ok	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	TX	RX	
din_ocur	Ok	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	TX	RX	
din_desat	Ok	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	TX	RX	
din_bms	Off	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	TX	RX	
dout_prec	0	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	TX	RX	
dout_dcsw	0	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	TX	RX	
cpuload	24.78	%	<input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/> r	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	TX	RX

Plot



Start Plot

Stop Plot

Pause Plot

Limit data points to:

Burst length:

Copyright 2018 Johannes Huebner dev@johanneshuebner.com

Charting by [chart.js](#)

Gauges by [Mykhailo Stadnyk](#)