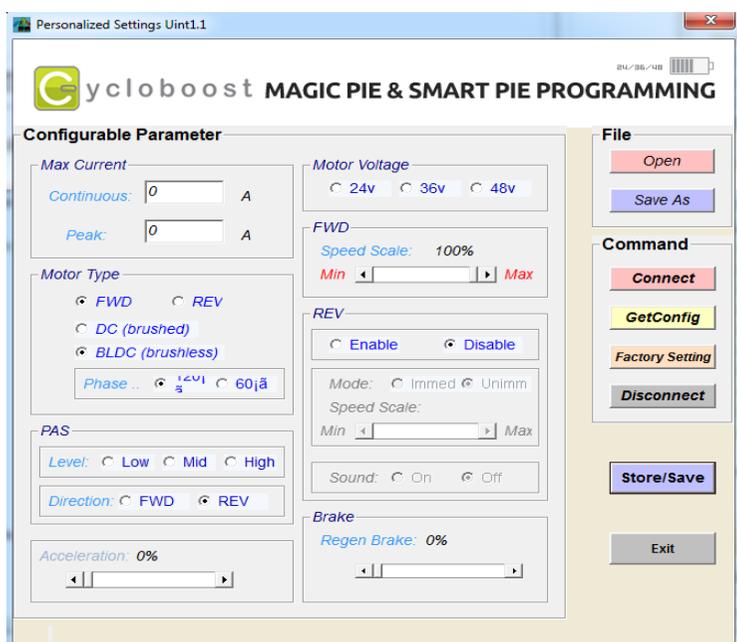




# Guide de paramétrage des contrôleurs Goldenmotor

Version 5 ~ 12/06/2014



## Table des matières

1 Avant de commencer.....	2
1.1 Support technique.....	2
1.2 Précaution à prendre.....	2
1.3 Compatibilité logicielle.....	2
1.4 Responsabilité.....	2
2 Les étapes de programmation du contrôleur.....	2
3 Branchement du câble de programmation.....	3
3.1 Raccordement sur le contrôleur.....	3
3.1.1 Contrôleur Externe.....	3
3.1.2 Contrôleur Interne : kit Magic Pie.....	3
3.2 Raccordement sur le PC.....	4
4 Le logiciel de programmation.....	4
4.1 Installation et lancement de la version 1.1.....	4
4.2 Lancement de l'exécutable v1.0.....	6
4.3 Remarques avant utilisation.....	7
4.4 Message d'erreur lors de la programmation.....	7
5 Les fonctions d'administration du logiciel.....	7
5.1 Connexion du logiciel sur le contrôleur.....	7
5.2 Récupération des données internes du contrôleur.....	7
5.3 Restauration du paramétrage d'usine.....	8
5.4 Sauvegarde de la configuration dans un fichier.....	8
5.5 Restauration de la configuration depuis un fichier.....	8
5.6 Sauvegarde de la configuration dans le contrôleur.....	9
5.7 Déconnexion du contrôleur.....	9
6 Les fonctions de paramétrage du logiciel.....	10
6.1 Paramétrage de l'ampérage.....	10
6.2 Paramétrage de la tension de la batterie.....	10
6.3 Paramétrage de la course de l'accélérateur.....	10
6.4 Paramétrage de la régénération au freinage.....	11
6.5 Activation et paramétrage de la marche arrière.....	11
6.6 Paramétrage du Pedelec.....	11
6.7 Paramétrage du type de moteur.....	12
6.8 Spécificité du logiciel version 1.1.....	12
6.8.1 La sensibilité de l'accélérateur.....	12
6.8.2 Les bips du contrôleur.....	12
7 Problème de paramétrage.....	12
7.1 Une des étapes ne se déroule pas correctement.....	12
7.2 Vous n'arrivez pas à vous connecter au contrôleur.....	12

### Cycloboost

7 rue de Mireport  
33310 LORMONT

Web [www.cycloboost.com](http://www.cycloboost.com)  
Support [Ouvrir un ticket](#)

Ce document est la propriété de Cycloboost©. Tous droits de reproduction interdits sans autorisation écrite de l'auteur.

# 1 Avant de commencer

## 1.1 Support technique

Malgré tous les efforts apportés à la rédaction de cette documentation, il se peut que certains points techniques restent dans l'ombre. Cycloboost reste à votre disposition pour éclaircir ces points et vous accompagner si vous le souhaitez.

Vous pouvez contacter le support technique directement depuis votre espace personnel (rubrique **Suivi SAV**) :

<http://www.cycloboost.com/helpdeskultimate/customer/>

## 1.2 Précaution à prendre

Avant de procéder au paramétrage de votre contrôleur, il est impératif de **débrancher électriquement la batterie**.

- Batteries à « **emballage souple** » : débranchez le câble alimentation
- Batteries en « **coffret Alu** » : tournez la clé de contact pour couper l'alimentation électrique.

## 1.3 Compatibilité logicielle

Il y a 3 versions du logiciel de programmation :

- pour **Windows 7 et XP** : [version 1.1](#) avec Installer (recommandé)
- pour Windows 2000/XP : [version 1.0](#)

## 1.4 Responsabilité

**Cycloboost n'est pas responsable d'une mauvaise utilisation de ce logiciel. Les dysfonctionnements causés par un mauvais paramétrage ne sont pas couverts par Cycloboost.**

Pour les kits conformes aux réglementations Européennes (voir **Directive Européenne 2002/24/EC** ), les modifications apportées peuvent entraîner une annulation des conformités à ces règles.

L'utilisation de ce logiciel et le paramétrage du contrôleur s'effectuent sous votre entière responsabilité.

# 2 Les étapes de programmation du contrôleur

**Nous vous invitons à lire attentivement les chapitres suivant avant de commencer à paramétrer votre contrôleur.**

Les opérations doivent être faites dans l'ordre décrit ci-dessous :

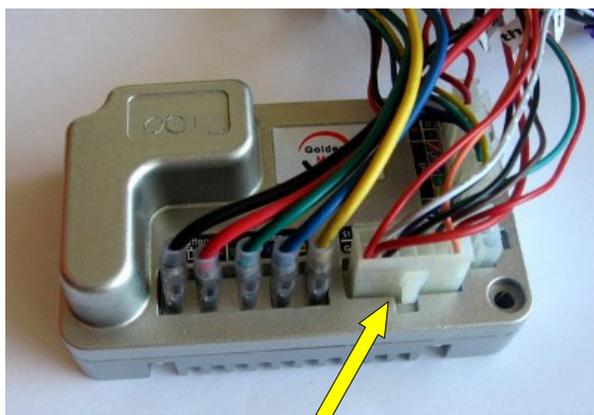
- 1) Branchement du câble de programmation : [voir chapitre 3](#)
- 2) Lancement du logiciel : [voir chapitre 4](#)
- 3) Connexion du logiciel sur le contrôleur : [voir paragraphe 5.1](#)
- 4) Récupération des données internes du logiciel : [voir paragraphe 5.2](#)
- 5) Paramétrage du contrôleur [voir chapitre 6](#)
- 6) Sauvegarde des données dans le contrôleur : [voir paragraphe 5.6](#)
- 7) Déconnexion du contrôleur [voir paragraphe 5.7](#)

**Astuce : ne changez qu'un seul paramètre à la fois si vous voulez vous rendre compte plus facilement des impacts que cela peut avoir sur votre véhicule.**

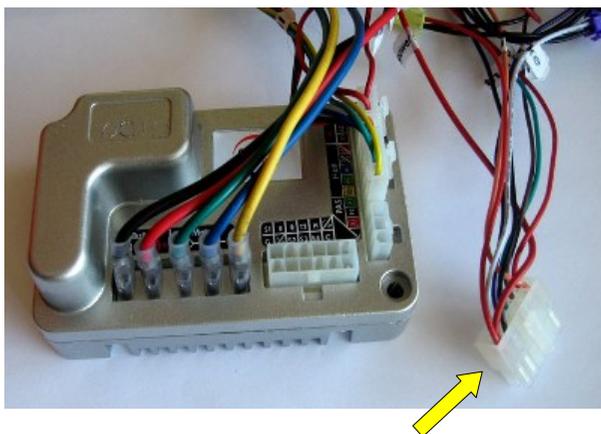
### 3 Branchement du câble de programmation

#### 3.1 Raccordement sur le contrôleur

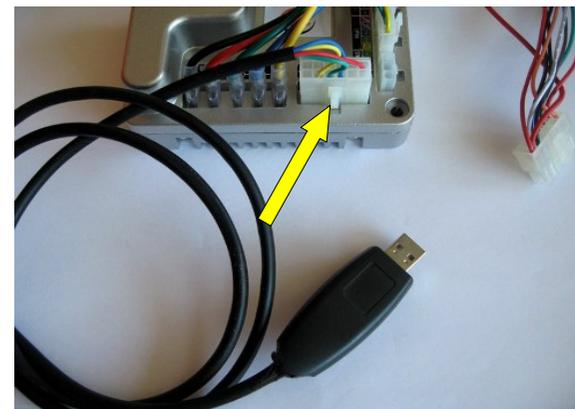
##### 3.1.1 Contrôleur Externe



Débranchez le connecteur plastique blanc (12 broches)



Connecteur plastique blanc (12 broches) débranché



Branchez le connecteur plastique blanc (12 broches) du câble de programmation sur le contrôleur.

##### 3.1.2 Contrôleur Interne : kit Magic Pie



Branchez le connecteur plastique noir du câble de programmation à la place du câble existant, celui qui sert à brancher l'accélérateur notamment.

## 3.2 Raccordement sur le PC

Lors de la première connexion sur le port USB, votre PC va détecter un nouveau périphérique USB.

Il n'y a pas besoin de pilote. Cliquez sur « **ok** » ou fermez la fenêtre d'information.



Branchez la prise USB du câble de programmation sur des ports USB de votre PC.

## 4 Le logiciel de programmation

### 4.1 Installation et lancement de la version 1.1

Le logiciel est disponible en libre téléchargement à cette adresse : [version 1.1](http://www.cycloboost.com/media/guide-installation/Programming_Software.zip)

[http://www.cycloboost.com/media/guide-installation/Programming\\_Software.zip](http://www.cycloboost.com/media/guide-installation/Programming_Software.zip)

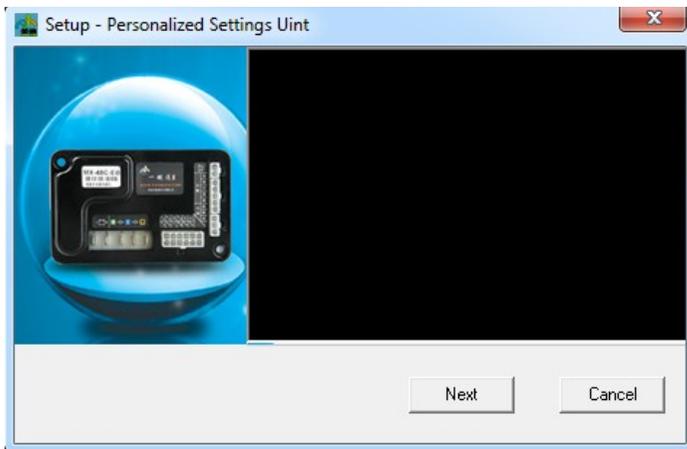
- Dézippez le fichier en cliquant dessus et entrez dans le répertoire
- Démarrez l'installation en faisant un double clic sur **Setup**

	COMDLG32.OCX	Contrôle ActiveX	63 Ko
	DLL.DLL	Extension de l'application	50 Ko
	Log	Image bitmap	11 Ko
	MeiXin1_3	Document texte	93 Ko
	MP CONTROLLER PROGRAM MANUAL	Adobe Acrobat Document	307 Ko
	Setup	Application	198 Ko

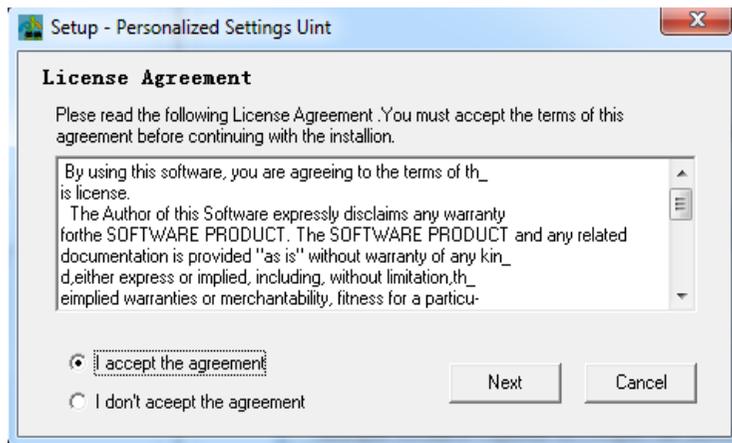
- Démarrage de l'installation : cliquez sur [ OK ]



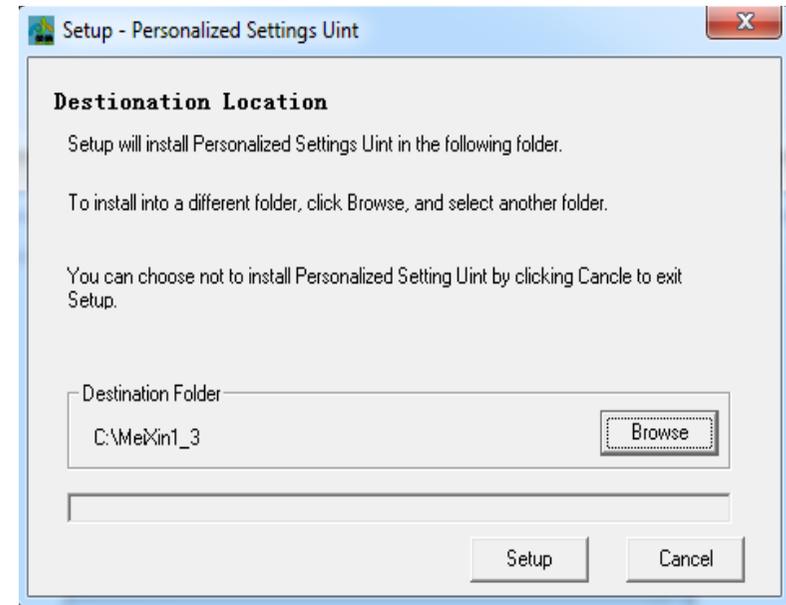
- Cliquez sur [ Next ]



- Cliquez sur [ I accept the agreement ] puis sur [ Next ]



- Cliquez sur [ Setup ] pour la création du répertoire

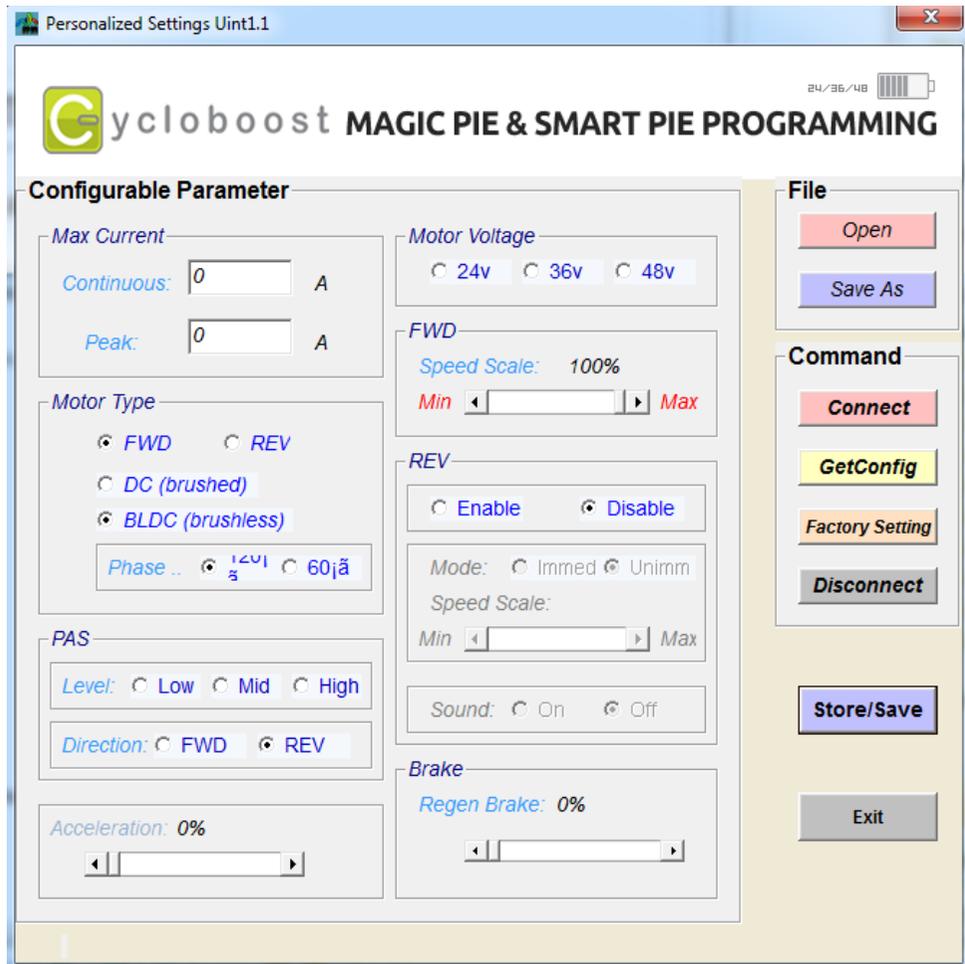


- Cliquez sur [ Finish ], c'est terminé



- Lancez le logiciel depuis le menu Windows

Voici l'interface de programmation du logiciel v1.1 :



## 4.2 Lancement de l'exécutible v1.0

Le logiciel est disponible en libre téléchargement à cette adresse :

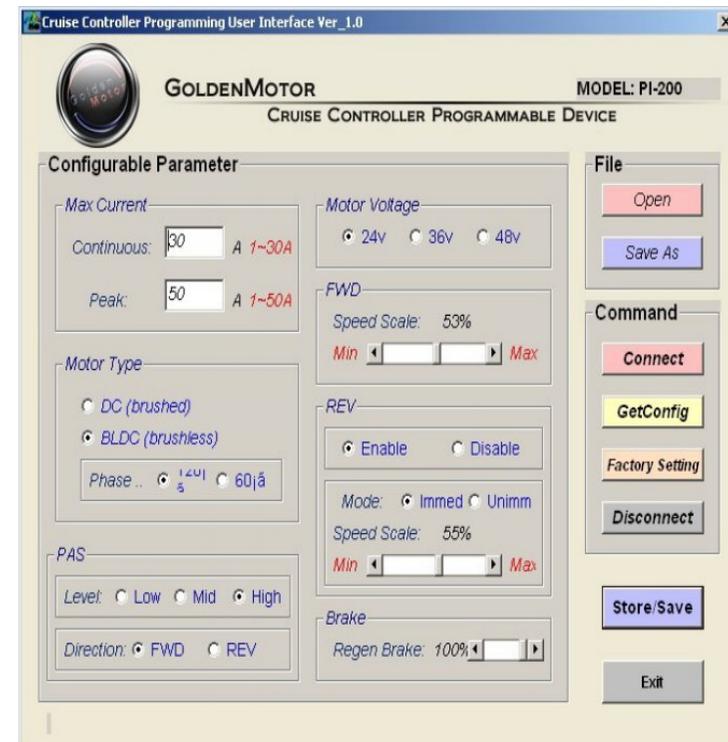
- Logiciel pour Windows 2000/XP : [version 1.0](#)

Décompactez l'archive PI200Setup.zip dans le répertoire de votre choix puis faites un double clic sur **PI200Setup.exe** pour l'exécuter.

Vous allez voir apparaître ce petit message sympa, cliquer sur « OK » :



Voici l'interface de programmation du logiciel v1.0:



### 4.3 Remarques avant utilisation

**Cycloboost n'est pas responsable d'une mauvaise utilisation de ce logiciel.** Les dysfonctionnements causés par un mauvais paramétrage ne sont pas couverts par Cycloboost.

Par exemple, **une régénération trop importante** génère un pic de courant très important qui entraîne un déséquilibre des cellules de la batterie et une surchauffe du contrôleur.

**Ce type de panne n'entre pas dans le cadre de la garantie contractuelle.**

Pour les kits conformes aux réglementations Européennes (voir **Directive Européenne 2002/24/EC**), les modifications apportées peuvent entraîner une annulation des conformités à ces règles.

**L'utilisation de ce logiciel et le paramétrage du contrôleur s'effectuent sous votre entière responsabilité.**

### 4.4 Message d'erreur lors de la programmation

Lors de la programmation avec la version 1.0, vous pouvez parfois rencontrer une **Erreur d'exécution**.



Pour contourner ce problème l'astuce consiste après s'être reconnecté, à cliquer d'abord sur **STORE/SAVE**.

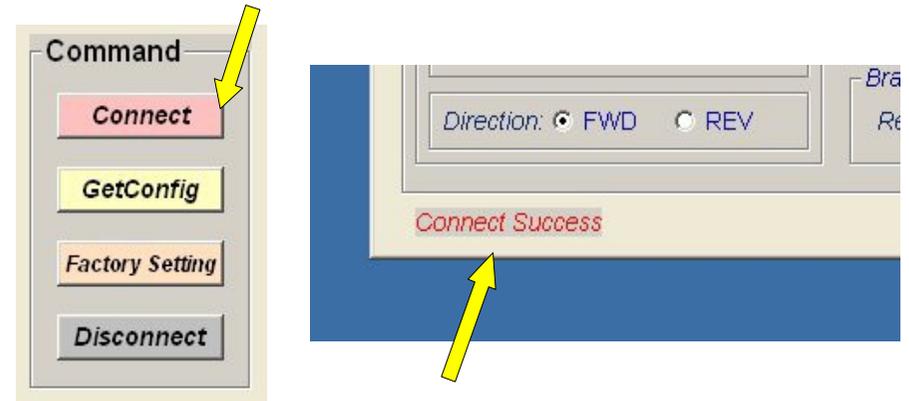
Vous pouvez ensuite, faire un **GET CONFIG** ou **FACTORY SETTING**.

## 5 Les fonctions d'administration du logiciel

**Important :** ce chapitre décrit l'ensemble des fonctions d'administration du logiciel. **Lisez-le attentivement** avant de procéder au paramétrage de votre contrôleur.

### 5.1 Connexion du logiciel sur le contrôleur

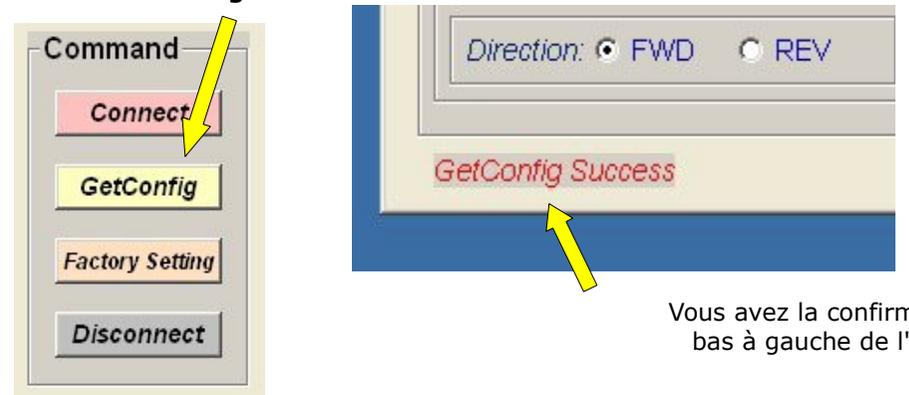
Cliquez sur « **Connect** »



Vous avez la confirmation en bas à gauche de l'interface

### 5.2 Récupération des données internes du contrôleur

Cliquez sur « **GetConfig** »



Vous avez la confirmation en bas à gauche de l'interface

### 5.3 Restauration du paramétrage d'usine

Cette opération n'est à faire qu'en dernière extrémité, uniquement si vous ne savez plus comment paramétrer votre contrôleur.

Cliquez sur «**Factory Setting**»

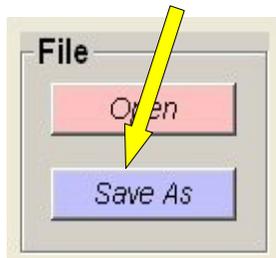


Vous avez la confirmation en bas à gauche de l'interface

### 5.4 Sauvegarde de la configuration dans un fichier

Cette opération est à faire **impérativement avant toute chose**. Cela vous permet de pouvoir ultérieurement revenir à la configuration initiale.

Cliquez sur «**Save AS**»

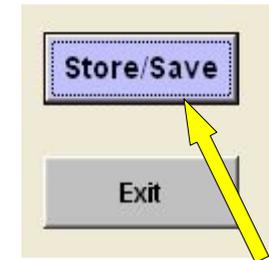
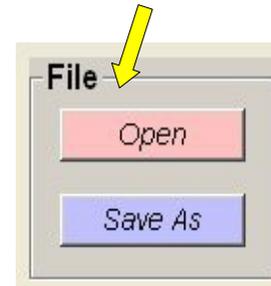


Une boîte de dialogue s'ouvre, il ne reste plus qu'à donner un nom à votre fichier de sauvegarde avec l'extension **.mxf**

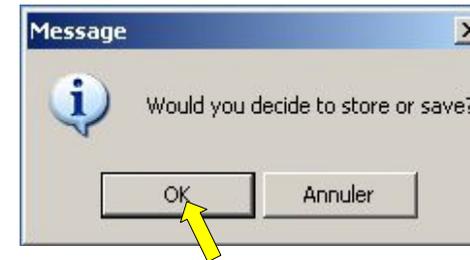
Exemple de nom de fichier: `configuration_origine.mxf`

### 5.5 Restauration de la configuration depuis un fichier

Cliquez sur «**Open**» puis choisissez le fichier d'une précédente sauvegarde.



Cliquez ensuite sur «**Store/Save**»



Confirmez en cliquant sur «**OK**»



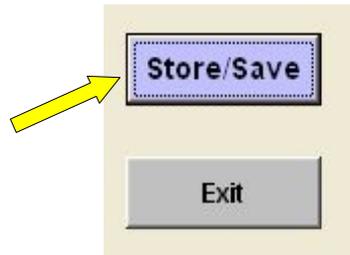
Vous avez la confirmation en bas à gauche de l'interface

Le paramétrage du fichier est maintenant stocké dans votre contrôleur.

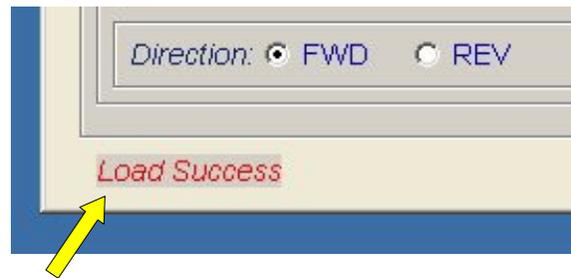
## 5.6 Sauvegarde de la configuration dans le contrôleur

Faites vos réglages (voir chapitre 5 pour les différents paramètres). Il ne reste plus qu'à sauvegarder dans le contrôleur comme ceci :

Cliquez sur « **Store/Save** »



Confirmez en cliquant sur « **OK** »

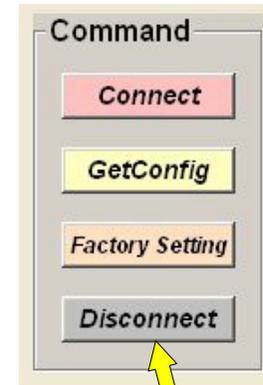


Vous avez la confirmation en bas à gauche de l'interface

Le paramétrage du fichier est maintenant stocké dans votre contrôleur.

## 5.7 Déconnexion du contrôleur

Quand vous avez terminé votre paramétrage, il faut quitter « proprement » le logiciel.



Cliquez sur « **Disconnect** »



Vous avez la **confirmation** en bas à gauche de l'interface



Cliquez ensuite sur « **Exit** »

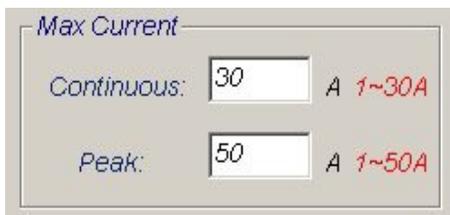
Vous pouvez débrancher le câble de programmation.

## 6 Les fonctions de paramétrage du logiciel

**Important** : ce chapitre décrit l'ensemble des fonctions de paramétrage du logiciel. Lisez-le attentivement **avant de procéder au paramétrage** de votre contrôleur.

### 6.1 Paramétrage de l'ampérage

Cette fonction permet de régler l'**ampérage nominal** (Continuous) et l'**ampérage max** (Peak).



Cela va avoir un impact direct sur la puissance du véhicule :

- **La puissance nominale** qui correspond à la puissance continue mesurée en vitesse de croisière sur le plat.
- **La puissance max** qui correspond à la puissance ponctuelle mesurée au démarrage.

Plus la valeur du **courant PEAK est importante**, plus le **moteur aura de la puissance au démarrage** mais vous **consommerez beaucoup d'énergie**.

Pour **améliorer l'autonomie**, vous pouvez **réduire les 2 valeurs**. Le vélo sera moins nerveux mais aura toujours la même vitesse maximum.

Nous recommandons, pour **les batteries en rodage**, de paramétrer ces 2 valeurs respectivement à **15A** et **20A**.

### 6.2 Paramétrage de la tension de la batterie

Cette fonction permet de régler la tension de la batterie : 24v, 36v ou 48v.

Par défaut, un réglage sur 24v autorise l'utilisation de batteries de 24v à 48v.

Un réglage sur 36v n'autorise que les batteries de 36v, idem pour 48v.



**Il est conseillé de laisser ce réglage par défaut, c'est à dire en 24v.**

### 6.3 Paramétrage de la course de l'accélérateur

Ce réglage permet de jouer la course de l'accélérateur. Si vous trouvez que l'accélération n'est pas assez progressive, baissez cette valeur en fonction de vos besoins.



Cela a aussi un **impact sur la vitesse max du vélo**. Plus vous baissez la valeur de ce paramètre, plus la vitesse baisse.

## 6.4 Paramétrage de la régénération au freinage

Ce réglage permet de jouer sur la « **force** » de la **régénération au freinage** : valable sur les **kits Xtrême, Smart Pie et Magic Pie**.

A grande vitesse (>40km/h), un pourcentage plus important recharge **trop violemment la batterie** et peut avoir des conséquences irréversibles sur les **cellules de la batterie (surcharge)** : **non couvert par la garantie contractuelle**.



Nous recommandons de régler la valeur à **moins de 5%** pour limiter les risques de surcharge de la batterie **si vous devez rouler vite en descente**.

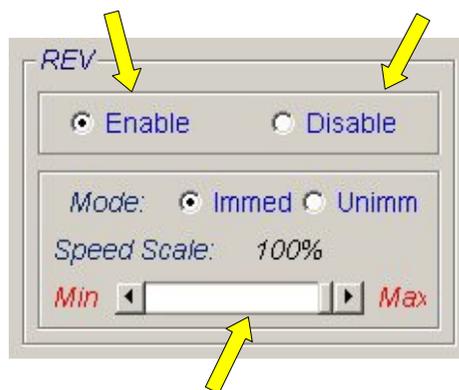
**C'est particulièrement significatif si vous avez un moteur puissant (Xtrême ou MP3) ET des roues de faibles diamètre : 16 » ou 20 ».**

Dans ce cas, nous recommandons de régler la valeur à **0%**.

## 6.5 Activation et paramétrage de la marche arrière

Par défaut la marche arrière est activée bien que sur un vélo, cela ne soit pas indispensable. Il est possible que selon les contrôleurs, cette fonction ne soit pas implémentée.

**Activation** (Enable) ou **désactivation** (Disable)



Cette fonction détermine le mode d'activation de la marche arrière :

**Immed** : activation même si le moteur tourne à très faible vitesse ( ~ < 2km/h )

**Unimm** : activation uniquement quand le moteur est à l'arrêt

Réglage de la **vitesse** de l'accélérateur.

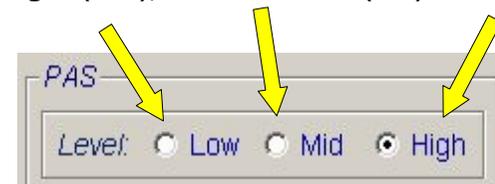
## 6.6 Paramétrage du Pedelec

Ce réglage permet de jouer sur la **force de l'assistance au pédalage**.

Cela n'est effectif que si vous connectez un pedelec sur le contrôleur.

3 niveaux de puissance sont disponibles, à vous de choisir :

**Léger** (Low), **Intermédiaire** (Mid) et **fort** (High)



Pour une utilisation sur route en étant conforme [aux directives Européennes](#), nous vous recommandons de choisir **Low**.

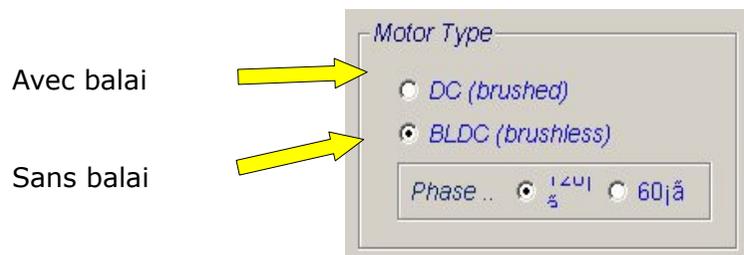
Le réglage suivant permet d'activer l'assistance au pédalage en fonction du sens de rotation du pédalage.



Cela peut servir notamment si vous montez le capteur de pédalage à l'envers ou de l'autre côté du pédalier.

## 6.7 Paramétrage du type de moteur

**Ne pas modifier ce réglage.** Il permet de choisir le type de moteur, avec ou sans balai.



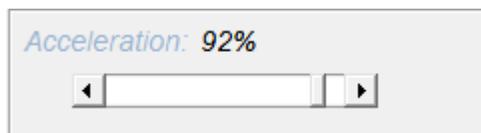
Vous pouvez donc laisser le paramétrage par défaut indiqué sur la photo (**BLDC (brushless)**), c'est le paramétrage qui convient aux moteurs roues Cycloboost.

Ce sont des moteurs triphasés : 3 phases à 120°

## 6.8 Spécificité du logiciel version 1.1

### 6.8.1 La sensibilité de l'accélérateur

Ce paramètre permet de régler la sensibilité de l'accélérateur. Nous conseillons de laisser la valeur par défaut.



En baissant cette valeur, il y a un retard à l'accélération, cela rend l'accélération plus douce.

En augmentant cette valeur, l'accélération sera très brusque et difficile à doser.

### 6.8.2 Les bips du contrôleur

En cas d'anomalie, les contrôleurs externes peuvent émettre des Bips par exemple si les capteurs Hall ou l'accélérateur est débranché.

Vous pouvez donc désactiver cette fonction en cochant **OFF**.



## 7 Problème de paramétrage

### 7.1 Une des étapes ne se déroule pas correctement

- débranchez tout
- attendez quelques instants que le PC rafraîchisse la configuration de ses ports USB
- recommencez depuis le début

### 7.2 Vous n'arrivez pas à vous connecter au contrôleur

- assurez-vous que votre contrôleur soit programmable
- vérifiez que Windows ait bien reconnu le périphérique USB
- rebootez votre PC et recommencez depuis le début

---

FIN DU DOCUMENT

---