

Reverse Rotation: 翻转 (改变电机转向, 也可以通过调换两根线序来换向)

Complementary PWM : 反向旋转互补 PWM

Variable PWM : 变频 PWM (变频 PWM 是指, PWM 驱动频率随着换向频率的提
高而同步提高, 这可以确保每次换向周期内的 PWM 脉冲总数一
致, 理论上“绝对线性”。

一旦开启变频 PWM, 下方的 PWM 频率滑槽就会被自动隐藏。)

Bi-directional (fwd/rv): 双向 (fwd/rv) (电机可正反转, 不勾选只能朝一
个方向旋转)

Stuck Rotor Protetion: 转子保护卡滞

Brake On Stop : 停车制动 (托刹功能, 在通电状态, 零油门时会有刹车功能。
如果油门没有零点, 此项设置无效)

Stall Protetion : 失速保护 (丢失遥控器信号, 降速停车)

Sinusoidal Startup: 正弦启动

30 ms Telemetry: 30 毫秒遥测

Use Hall Sensors: 使用霍尔传感器 (有感无刷电机使用)

Timing Advance: 电机进角 (通常来说, 较高的进角能减少电机出现“失步”
的情况, 并在效率略有损失的情况下增加电机的输出功率。进
角设置类似内燃发动机的节气门, 更高的进角意味着更提前的点火,
反应在无刷电机上则会表现为更高的转速, 更大的推力, 但更加费
电, 同时电机烧毁的风险也逐步提高, 较小的进角意味着较低动力,
但更加省电。

)

Motor KV: 电机 KV (电压每升高 1V, 电机空转增加转速值。低 KV 电机转矩大,
高 KV 转矩小)

Motor Poles: 电机磁极数 (转子上磁钢的数量。在 AM32 中, KV 与磁极数共
同决定了“低转速”与“高转速”的触发阈值。当低于/超过
这一阈值时, AM32 就会自动触发低转速功率保护与高转速失速
保护。

虽然你很难获得准确的 KV 数，但大多数情况下，仅将其设置为生产厂家提供的 KV 数，便足以满足需求。）

Startup Power : 启动功率（启动时允许的最大功率，实际的功率取决于油门的输入）

PWM frequency: PWM 频率（在 AM32 中，指的是 MOSFET 一秒钟开关操作的次数。新一代的 32 位电调可以支持更高的 PWM 频率，更高的 PWM 频率能使电机效率提升，更加省电，手感也更加顺滑）

Beep Volume: 提示音量（电机蜂鸣音量）

Stopped Brake Level: 停车制动水平（托刹强度）

Sine Startup Range : 正弦启动范围

Sine Mode Power: 正弦模式功率

Running Brake Level: 运行制动水平

Low Threshold 低阈值

High Threshold 高阈值

Servo Neutral 伺服空档

Servo Dead Band 伺服死区（可能是遥控死区设置）

Low Voltage Cut Off 低压切断（电池过放保护，低于设定电压断电）

Temperature Limit Celsius 温度极限摄氏度（高温保护）

Curent Limit Amps 电流极限电流

Car / Basher type braking double tap to reverse, overrides user settings

Car Basher 型制动双击可反转，覆盖用户设置