

Idle Open Duty	%-Satz der Ansteuerung, wenn das Leerlaufregelventil voll geöffnet ist. Mit (PWM-Warmup) ausprobieren wann das der Fall ist.
Idle Open Steps	Nicht verfügbar.
Idle Valve Closed Duty	%-Satz der Ansteuerung, wenn das Leerlaufregelventil zu ist. (genauer gesagt, der Beginn des Öffnens) Wieder mit PWM-Warmup ausprobieren.
Idle Valve Closed Steps	Nicht verfügbar.
Idle Activation Adder	Leerlaufdrehzahl + „Idle Activation Adder“ = Drehzahl, ab welcher die Leerlaufregelung aktiv wird. (Zum sanften Einleiten der Regelung)
Idle Activation TPS Threshold	%-Satz der Drosselklappenöffnung, ab welcher die Leerlaufregelung aktiv wird. Je nach DK-Poti-Präzision unter 1%.
Dashpot adder	%-Satz über der Ansteuerungsrate bei der letzten Leerlaufregelung. (Verbessert Regelung durch grobes Voreinstellen des Reglers) Ca. 5%
Dashpot Adder Steps	Nicht verfügbar.
Close Delay	Zeit in Sekunden um den LLR verzögert abzuschalten. (beim Losfahren aus dem Leerlauf) Normalerweise 1-2 sek.
Leave Valve Closed Above	Drehzahl, ab welcher der Regler beim Gaswegnehmen zu bleibt.
For This Number Of Seconds	Zeit, die in etwa für einen Gangwechsel im untertourigen Drehzahlbereich benötigt wird. (1-2 sek) Regler bleibt für diese Zeit zu
Min Duty For PID	Mindest-%-Satz der Ansteuerungsrate für PID-Regelung. Knapp unter die Leerlaufdrehzahlsteuerungsrate setzen
Min Steps For PID	nicht verfügbar
RPM With Valve Closed	Leerlaufdrehzahl bei geschlossenem Regler. z.B.: 500
RPM With Valve Open	Leerlaufdrehzahl bei voll geöffnetem Regler z.B.: 2000
PID delay	(Spielen mit diesen Werten ändert die Aggressivität von den P und I Werten)
Crank to run taper	Zeit, bis die PID-Regelung aktiv wird. (wenn Voraussetzungen I.O.)
PID ramp to target time	Zeit, die direkt nach dem Starten bis zur PID-Regelung verstreicht.
PID control Intervall	Zeit, die die PID-Regelung brauchen darf, bis die Soll-drehzahl erreicht wird. So kurz wie möglich, kann aber wenn zu kurz zum „sägen“ neigen.
PID Proportional Gain	Abtastrate für Regelung. Etwa 100ms
PID Integral Gain	Bestimmt die Geschwindigkeit der Reaktion auf einen erkannten Fehler z.B.: Drehzahl zu niedrig) Ca. 5-50% Wenn höher, evtl. „Sägen“ Wenn zu niedrig dann „zu träge“
PID Derivative Gain	Bestimmt die Reaktionsstärke für den Regeleingriff. Ca. 100-140% Wenn zu hoch, dann „Überreaktion“. Wenn zu tief wird Zieldrehzahl nicht sofort erreicht
PID Lockout rpmDOT threshold	Dämpft die Reaktion. (für evtl. Regelschwinger) 0-5%
OD Lockout max decel load	Erkennt Unterschied zwischen Motorbremse und „Drehzahlhänger“. Aktiviert PID wenn Drehzahl zu hoch „hängt“ ca. 50.100 Wert sollte knapp über den natürlichen RPM-Schwankungen sein. ca. 40-100
PID disable RPM Dot	Deaktiviert LLR beim Ausrollen mit eingelegtem Gang um anschließende Regelfehler zu vermeiden. Ca. 5 kpa unter Leerlauf-kpa Stoppt PID -Regelung , wenn Drehzahl plötzlich oberhalb des eingegebenen Wertes verändert wird (Treten der Kupplung im Leerlauf mit Last) ca. 200-400