

RZTEC TILLER SYSTEM

RZTEC TILLER SYSTEM



1. Produktübersicht

Der RZTEC Tiller ist ein hochpräziser USB-Controller zur realistischen Steuerung der Nose Wheel Steering Achse in Flugsimulatoren. Durch den Einsatz eines kontaktlosen Hallsensors wird eine verschleißfreie und präzise Eingabe gewährleistet. Das Gerät wird automatisch als HID-Gamecontroller erkannt und benötigt keine zusätzliche Treiberinstallation.

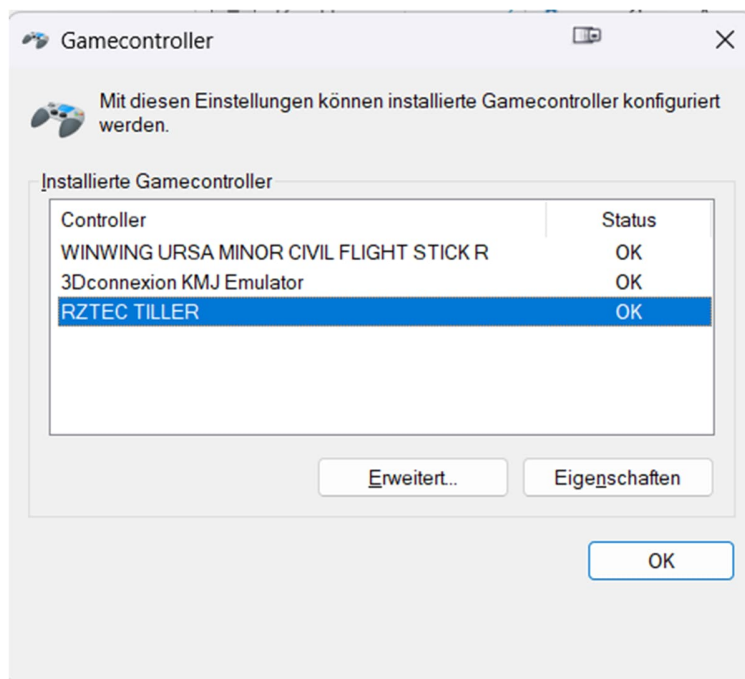
2. Hauptfunktionen

- Plug & Play USB HID Gerät
- Präzise Steuerung durch Hallsensor
- Automatisches Abgleichen der Mittelsstellung bei jedem Neustart
- Individuell anpassbare Kennlinie
- LED-Beleuchtung mit Dimmfunktion
- Erweiterte Kalibrierfunktion direkt am Gerät
- Speicherung aller Einstellungen im EEPROM
- Non-Blocking Firmware für stabile Performance

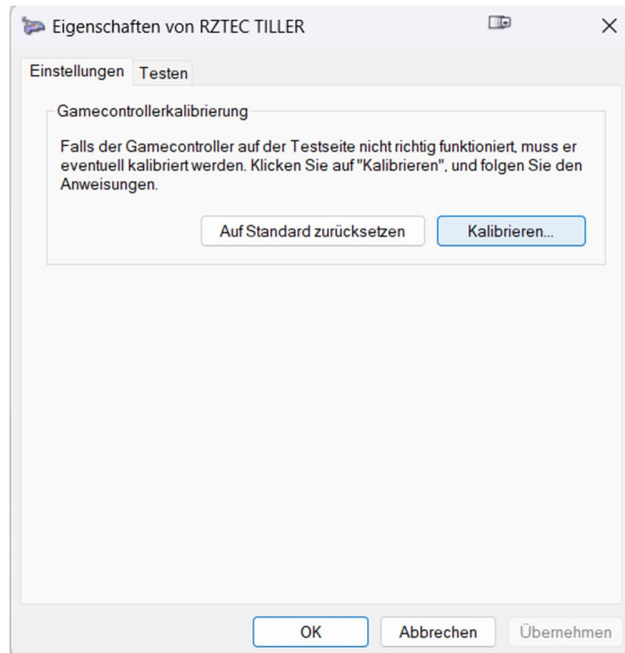
Plug & Play – keine Treiberinstallation erforderlich

3. Einrichtung unter Windows

1. Öffnen Sie die Windows-Suche und geben Sie 'USB Gamecontroller einrichten' ein.
2. Wählen Sie den RZTEC Tiller aus.
3. Öffnen Sie die Eigenschaften.
4. Wechseln Sie in den Reiter 'Einstellungen'.
5. Starten Sie die Kalibrierung und folgen Sie den Anweisungen.



RZTEC TILLER SYSTEM

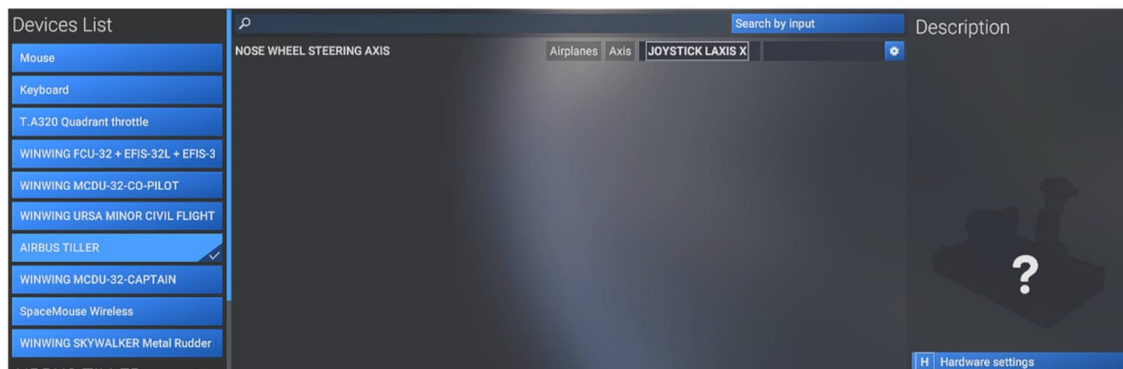


4. Einrichtung im Simulator

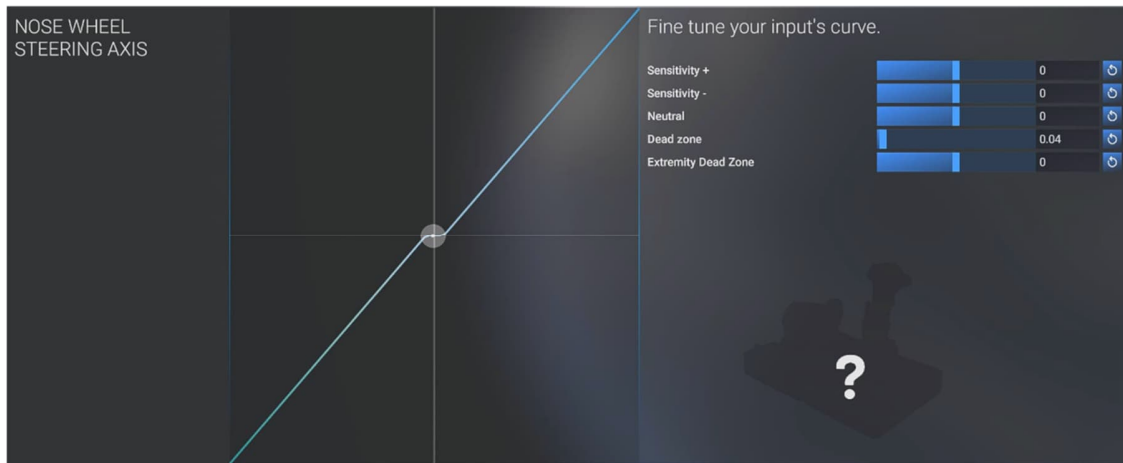
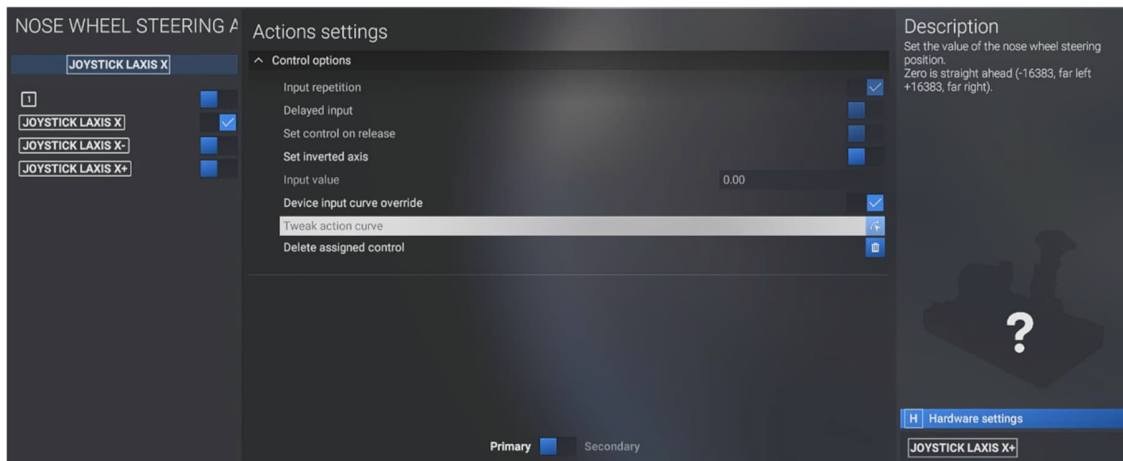
Weisen Sie die Achse des Tillers der Funktion 'Nose Wheel Steering' zu.

Empfohlene Einstellungen:

- Deadzone: $\leq 2\%$
- Lineare Kennlinie
- Keine Invertierung (je nach Setup prüfen)



RZTEC TILLER SYSTEM



5. LED-Dimmfunktion

Start:

- Zweimal kurz drücken

Bedienung:

- Taste gedrückt halten → Helligkeit wird kontinuierlich verändert
- Loslassen → aktueller Wert wird nach verlassen gespeichert

Verhalten:

- LEDs blinken im Leerlauf zur Orientierung
- Automatisches Verlassen nach ca. 5 Sekunden ohne Eingabe
- Minimal- und Maximalwerte werden visuell signalisiert

6. Kalibrierung am Gerät (bei Bedarf)

Die Kalibrierung ist im Normalfall nicht erforderlich, da der Tiller beim Start automatisch eine Mittelwert-Erkennung durchführt.

Eine manuelle Kalibrierung ist nur notwendig, wenn:

- die Mittelstellung nicht korrekt erkannt wird
- der Ausschlag ungleichmäßig ist
- der Tiller im Simulator nicht den vollen Weg nutzt

Start:

- Taster 3x kurz drücken
- Beim dritten Klick gedrückt halten

Schritt 1 – Mittelstellung:

- LEDs dimmen langsam (Atmen)
 - Tiller in Mittelstellung bringen
 - Taste ca. 1 Sekunde gedrückt halten
- 4x Blinken = gespeichert

Schritt 2 – Linker Anschlag:

- LED blinkt 2x zyklisch
 - Tiller vollständig nach links bewegen
 - Taste gedrückt halten
- 4x Blinken = gespeichert

Schritt 3 – Rechter Anschlag:

- LED blinkt 3x zyklisch
 - Tiller vollständig nach rechts bewegen
 - Taste gedrückt halten
- 4x Blinken = gespeichert

Abschluss:

- Bei gültigen Werten wird die Kalibrierung gespeichert
- Bei ungültigen Werten bleiben die bisherigen Einstellungen erhalten

💡 Tipp: Die Kalibrierung ist nur bei Bedarf oder Unstimmigkeiten der Tillerachse notwendig.

7. LED Legende

Atmen = Mittelstellung einstellen

2x Blinken = linker Anschlag

3x Blinken = rechter Anschlag

4x Blinken = Wert gespeichert

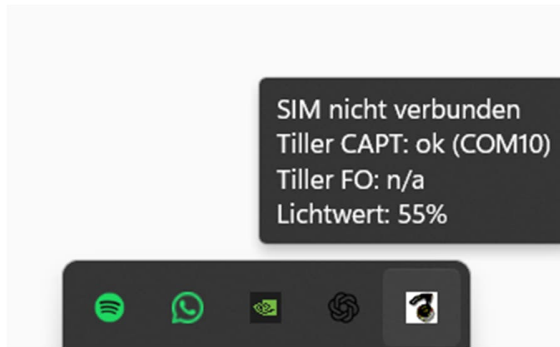
8. Firmware Update und die App

RZTec Bridge App installieren.

Lade dir die App aus der Produktbeschreibung im Onlineshop herunter.

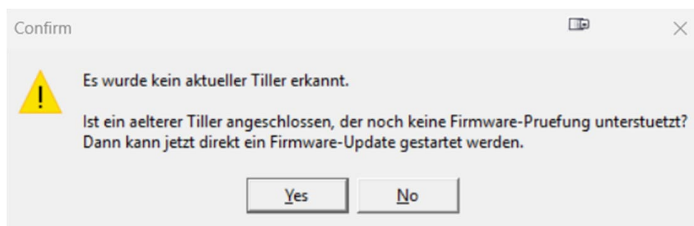
Entpacke die Setup und installiere die App. Danach starte die App.

Die App ist nur im Traysector der Windowstaskleiste mit einem kleinen Symbol sichtbar.



Solltest du noch einen Tiller vor Auslieferungsdatum 19.04.2026 haben wird dieser von der App nicht automatisch erkannt. Es kommt eine Meldung ob du jetzt ein Firmwareupdate durchführen möchtest.

Die Meldung kann bis zu einer Minute dauern, je nach dem wieviel ComPorts vergeben sind.

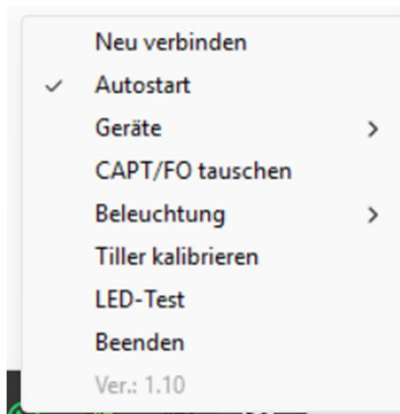


Klicke auf ja und wähle dann den richtigen ComPort deines angeschlossenen Tillers und klicke auf OK.

Der Tiller bekommt seine neue Firmware verpasst. Solltest du 2 Tiller angeschlossen haben, schließe die App nach dem ersten Tillerupdate. Und führe das gleiche mit deinem 2. Tiller durch. Nach dem Update ist das ganze Prozedere nicht mehr nötig. Da die Tiller automatisch erkannt werden und falls ein Firmwareupdate von nöten ist, wird dieses automatisch installiert.

Im Rechtsklick Menü gibt es die Möglichkeit den Tiller als Capt oder FO laufen zu lassen, bzw. bei 2 Tillern die zugehörigkeit tauschen, einen LED Test durchzuführen oder falls nötig die Tiller neu zu verbinden. Die Tiller werden mit der aktuellen Firmware immer automatisch verbunden und es Bedarf keiner Comport Zuordnung.

RZTEC TILLER SYSTEM



Die App erkennt ob der Simulator läuft, welches Flugzeug geladen ist (unterstützte Profile) und unterstützt die Verwendung des PD-Button ohne jegliches Mobiflight Profil.

Nicht unterstützte Modelle werden als Standard gelistet, dort kann der Tiller wieder über die "alte" Dimmfunktion genutzt werden.

Sollte der Tiller einmal nicht erkannt werden so versuche es mit dem Menüpunkt Neu Verbinden.

Autostart = Autostart aktivieren bzw deaktivieren

Geräte= Hier kannst du wählen ob du Tiller und RMP besitzt oder nur eines von beiden

CAPT/FO tauschen = Hier kannst du die Tiller Zuordnung zwischen Capt und FO tauschen

Beleuchtung = Bleuchtung im Automatikmodus bzw im Manuell Modus betreiben

Tiller kalibrieren = Falls die Endanschläge oder die Mittelstellung nicht passen

LED Test= kurzer Test ob der Tiller auch erkannt wurde

9. Fehlerbehebung

Problem: Mittelstellung stimmt nicht

→ Kalibrierung erneut durchführen

Problem: Ungleichmäßiger Ausschlag

→ Kalibrierung erneut durchführen

→ Sicherstellen, dass beide Endanschläge vollständig erreicht werden

Problem: Kein voller Ausschlag im Simulator

→ Windows-Kalibrierung prüfen

→ Simulator-Einstellungen kontrollieren

Problem: Gerät reagiert nicht

→ USB-Verbindung prüfen

→ Anderen USB-Port testen

→ Gerät neu starten

⚠ Hinweis: Alte Kalibrierwerte bleiben aktiv, bis eine neue Kalibrierung vollständig abgeschlossen ist.