



VGS BRIDGE

Signal Converter

7G-Tronic · VGS / NAG2

Bedienungsanleitung

Dokumentversion: 1.0 · August 2026

Gilt für Firmware 1.2 und Anwendung 1.0

Inhalt

- 1.** Bevor Sie beginnen — Verwendungszweck, Sicherheit
- 2.** Lieferumfang und Voraussetzungen
- 3.** Montage und Anschluss
- 4.** Installation der Anwendung
- 5.** Erste Inbetriebnahme
- 6.** Registerkarte START — laufender Betrieb
- 7.** Registerkarte KONFIGURATION — Fahrzeugparameter
- 8.** Registerkarte GETRIEBE — VGS-Funktionen
- 9.** Firmware-Update des Steuergeräts
- 10.** Update der Anwendung
- 11.** Fehlersuche
- 12.** Technische Daten
- 13.** Rechtlicher Hinweis und Gewährleistung

1. Bevor Sie beginnen

1.1 Verwendungszweck

VGS-Bridge ist ein Brücken-Steuergerät, mit dem sich das Mercedes-Automatikgetriebe 7G-Tronic (VGS/NAG2) außerhalb seines ursprünglichen Fahrzeugs betreiben lässt. Das Modul erzeugt sämtliche CAN-Bus-Botschaften, die das Getriebesteuergerät erwartet, und bezieht seine Eingangsdaten aus Analogsignalen, aus dem CAN-Bus des Basisfahrzeugs oder aus beiden Quellen gleichzeitig.

Konfiguration, Diagnose und Firmware-Updates übernimmt die mitgelieferte Windows-Anwendung, die sich über einen CANable-Adapter mit dem Steuergerät verbindet.

Einsatzbereich

Das Gerät ist ausschließlich für Motorsport, geschlossene Strecken, Off-Road-Einsatz, Forschung und Entwicklung sowie als Werkstattwerkzeug bestimmt. Es besitzt keine Straßenzulassung. Der Einbau in ein für den öffentlichen Straßenverkehr zugelassenes Fahrzeug kann geltende Vorschriften verletzen und zum Erlöschen der Betriebserlaubnis führen.

1.2 Sicherheitshinweise

Der CAN-Bus steuert sicherheitskritische Systeme. Eine fehlerhafte Konfiguration kann unerwartetes Fahrzeugverhalten verursachen.

- Alle Arbeiten an der Fahrzeugelektrik bei abgeklemmter Batterie durchführen.
- Die erste Inbetriebnahme und jede Parameteränderung bei angehobenem Fahrzeug oder auf der Werkbank durchführen, fernab von unbeteiligten Personen.
- Ein Firmware-Update unterbricht den Betrieb des Steuergeräts. Nur bei stehendem Fahrzeug durchführen.
- Während des Schreibvorgangs weder Spannungsversorgung noch Adapter trennen.

1.3 An wen sich dieses Dokument richtet

Die Anleitung setzt praktische Erfahrung mit Fahrzeugelektrik und Grundkenntnisse des CAN-Busses voraus. Aufbau des 7G-Tronic-Getriebes und interne Funktionsweise des VGS-Steuergeräts werden nicht behandelt.

2. Lieferumfang und Voraussetzungen

2.1 Lieferumfang

Gerät VGS-Bridge	Elektronikmodul im Gehäuse
Steckverbinder	Gegenstecker für das Modul
Kontakte	zum Crimpen der Leitungen nach Bedarf der Installation
Pinout-Broschüre	Belegung des Steckverbinders
CANable-Adapter	zur Verbindung des Moduls mit dem Computer

2.2 Zusätzlich erforderlich

Computer	Windows 10 oder 11, ein freier USB-Anschluss
CAN-Adapter	CANable (gs_usb), Busgeschwindigkeit 500 kbit/s
Spannungsversorgung	12 V aus dem Fahrzeug oder von einem Werkstattnetzteil
Internet	nur zum Herunterladen der Anwendung und der Updates — im laufenden Betrieb nicht erforderlich

3. Montage und Anschluss

Der Steckverbinder des Steuergeräts ist 3-reihig, die Pins sind in jeder Reihe von rechts (1) nach links (8) nummeriert. Die folgende Abbildung und die Tabellen zeigen die vollständige Belegung — dieselben Angaben finden Sie in der beiliegenden Broschüre.

MERCEDES 7G-TRONIC (722.9)
STANDALONE KONTROLER
 PINOUT – 3-RZĘDOWE ZŁĄCZE

NUMERACJA PINÓW
 8 = LEWA STRONA 1 = PRAWA STRONA

A B C

RZĄD A (GÓRNY)

8	7	6	5	4	3	2	1
HC2	HC1	+5V (OUT) MAX 500mA	CAN2-L	CAN2-H	GND	KICKDOWN (do GND)	V-IN +12V

RZĄD B (ŚRODKOWY)

8	7	6	5	4	3	2	1
CAN-H	TPS 0-5V	N.C.	MAP SENSOR 0-5V	BRAKE (do GND)	HALL/ SPEED (czujnik cyfrowy)	VR+ / CRANK	VR- / SPEED

RZĄD C (DOLNY)

8	7	6	5	4	3	2	1
CAN-L	COOLANT *	N.C.	IAT	MAF SENSOR 0-5V	HALL/ CRANK (czujnik cyfrowy)	VR- / CRANK	VR+ / SPEED

+12V V-IN +12V
 Zasilanie sterownika
WYMAGANY BEZPIECZNIK 2A
 na linii zasilania +12V

+5V +5V (OUT)
 Wyjście 5V (max 500mA)

GND GND
 Masa sterownika i sygnałów

BRAKE
 Zwierany do GND (hamulec aktywny)

KICKDOWN
 Zwierany do GND (kickdown aktywny)

HALL
 Wejście cyfrowe (czujnik HALL)

VR (czujnik indukcyjny)
 Wejścia czujników VR (indukcyjnych)

MAP MAP SENSOR
 Sygnał analogowy 0-5V

MAF MAF SENSOR
 Sygnał analogowy 0-5V

TPS TPS
 Sygnał analogowy 0-5V

COOLANT
 Czujnik temperatury (drugi bieg do GND)

DO KOMUNIKACJI CAN

CAN-H Linia CAN High

CAN-L Linia CAN Low

CAN2-H Linia CAN2 High

CAN2-L Linia CAN2 Low

UWAGA:
 • Nie podłączaj ani nie zwieraj pinów do +12V, jeśli nie jest to wyraźnie opisane.
 • Niewłaściwe podłączenie może spowodować uszkodzenie sterownika.

N.C. – nie podłączony
 Wszystkie sygnały odniesione do GND sterownika.

v1.0

Belegung des Steckverbinders des Standalone-Steuergeräts 7G-Tronic (722.9)

Pin-Nummerierung in jeder Reihe: von rechts (1) nach links (8). Alle Signale beziehen sich auf die Masse (GND) des Steuergeräts.

Reihe A (oben)

8	7	6	5	4	3	2	1
HC2	HC1	+5V Ausgang, max. 500 mA	CAN2-L	CAN2-H	GND	KICKDOWN gegen GND geschaltet	V-IN +12V Sicherung 2 A

Reihe B (Mitte)

8	7	6	5	4	3	2	1
CAN-H	TPS 0-5 V	N.C.	MAP Sensor 0-5 V	BRAKE gegen GND geschaltet	HALL / SPEED Digitalsensor	VR+ / CRANK	VR- / SPEED

Reihe C (unten)

8	7	6	5	4	3	2	1
CAN-L	COOLANT zweiter Pol an GND	N.C.	IAT Temp., an GND · unbenutzt	MAF Sensor 0-5 V	HALL / CRANK Digitalsensor	VR- / CRANK	VR+ / SPEED

3.1 Beschreibung der Anschlüsse

V-IN +12V	Spannungsversorgung des Steuergeräts; auf der +12-V-Leitung ist eine Sicherung 2 A erforderlich
+5V (OUT)	Referenzspannungsausgang 5 V für Sensoren, Belastbarkeit bis 500 mA
GND	Masse des Steuergeräts und der Signale — gemeinsamer Bezugspunkt
CAN-H / CAN-L	CAN-Bus zum Getriebesteuergerät (500 kbit/s)
CAN2-H / CAN2-L	zweiter CAN-Bus
TPS / MAP / MAF	analoge Sensorsignale 0–5 V (Drosselklappe, Druck, Luftmassenstrom)
IAT	Ansauglufttemperatursensor; zweiter Pol an GND — derzeit unbenutzt
COOLANT	Kühlmitteltemperatursensor; zweiter Pol an GND
BRAKE / KICKDOWN	gegen GND geschaltete Eingänge — Bremse und Kickdown bei Kurzschluss aktiv
HALL / SPEED, HALL / CRANK	digitale Eingänge für Hall-Sensoren (Geschwindigkeit, Wellenstellung)
VR+ / VR-	Eingänge für induktive Sensoren (VR) — Drehzahl und Geschwindigkeit
N.C.	Pin nicht angeschlossen

Achtung

Pins nicht mit +12 V verbinden oder kurzschließen, sofern dies nicht ausdrücklich beschrieben ist. Ein falscher Anschluss kann das Steuergerät beschädigen.

3.2 Reihenfolge beim Anschließen

1. Fahrzeugbatterie abklemmen.
2. Modul an einer trockenen Stelle montieren, geschützt vor Wärmequellen und Vibrationen.
3. CAN-Bus mit dem Getriebesteuergerät verbinden.
4. Eingangssignale anschließen — analog oder CAN-Bus des Basisfahrzeugs.
5. Spannungsversorgung und Masse anschließen.
6. CANable-Adapter mit dem Bus und dem Computer verbinden.
7. Batterie wieder anklemmen.
8. Anwendung starten und prüfen, ob sich das Modul meldet — siehe Kapitel 5.

3.3 Anschluss des CANable-Adapters

Der Adapter wird an denselben Bus angeschlossen, an dem das Modul arbeitet. Für Konfiguration, Diagnose und Firmware-Update genügt diese eine Verbindung — ein separates Diagnoseinterface ist nicht erforderlich.

4. Installation der Anwendung

4.1 Download

Das Installationsprogramm steht auf der Produktseite bereit: canbridge.pl → VGS-Bridge → Herunterladen (Windows). Die Seite verweist stets auf die neueste Ausgabe.

4.2 Installation

1. Die heruntergeladene Datei EngineSignalConverter_Setup_x_y.exe ausführen.
2. Den Schritten des Installationsprogramms folgen. Der voreingestellte Pfad genügt.
3. Bei Bedarf die Verknüpfung auf dem Desktop anhängen.

Adaptertreiber

CANable wird vom System als gs_usb-Gerät erkannt. Erkennt die Anwendung den Adapter nicht, installieren Sie mit dem Werkzeug Zadig den WinUSB-Treiber und starten Sie das Programm anschließend neu.

4.3 Erster Start und Aktivierung

Beim ersten Start erscheint ein gemeinsames Fenster für Lizenzvereinbarung und Aktivierung. Scrollen Sie den Text bis zum Ende — erst dann wird das Bestätigungsfeld freigegeben. Darunter finden Sie die **ID dieses Computers**; kopieren Sie sie mit KOPIEREN und senden Sie sie an garage@seasidecustoms.com, um Ihren Lizenzschlüssel zu erhalten.

Tragen Sie den erhaltenen Schlüssel in das Feld LIZENZSCHLÜSSEL ein. Bindestriche werden automatisch gesetzt, Groß- und Kleinschreibung spielt keine Rolle. Die Schaltfläche AKTIVIEREN wird aktiv, sobald der Text gescrollt, das Feld angehakt und der Schlüssel vollständig ist.

Computer-ID

Die Kennung wird aus der Firmware-UUID des Mainboards berechnet und übersteht Windows-Updates und Neuinstallationen. Ein Mainboard-Tausch erfordert einen neuen Schlüssel.

Das Fenster erscheint nicht erneut, solange der Schlüssel gültig ist und sich die Bedingungen nicht ändern.

5. Erste Inbetriebnahme

5.1 Verbindung herstellen

1. CANable-Adapter mit dem Computer und dem Bus verbinden.
2. Spannungsversorgung des Steuergeräts einschalten.
3. In der oberen Leiste der Anwendung den Adapter aus der Liste CANABLE wählen. Die Schaltfläche daneben durchsucht die Anschlüsse erneut.
4. Sicherstellen, dass die Busgeschwindigkeit auf 500 kbps steht.
5. Auf VERBINDEN klicken.

Nach dem Verbindungsaufbau wechselt die Statusanzeige auf VERBUNDEN und im Ereignisprotokoll erscheint die Begrüßung des Steuergeräts samt Firmware-Versionsnummer. Anschließend liest die Anwendung alle gespeicherten Einstellungen automatisch aus.

Versionen im Blick

Die Version der Anwendung steht oben rechts neben der Sprachumschaltung. Die Firmware-Version des Steuergeräts zeigt das Update-Fenster. Nennen Sie beide Nummern, wenn Sie sich an den Support wenden.

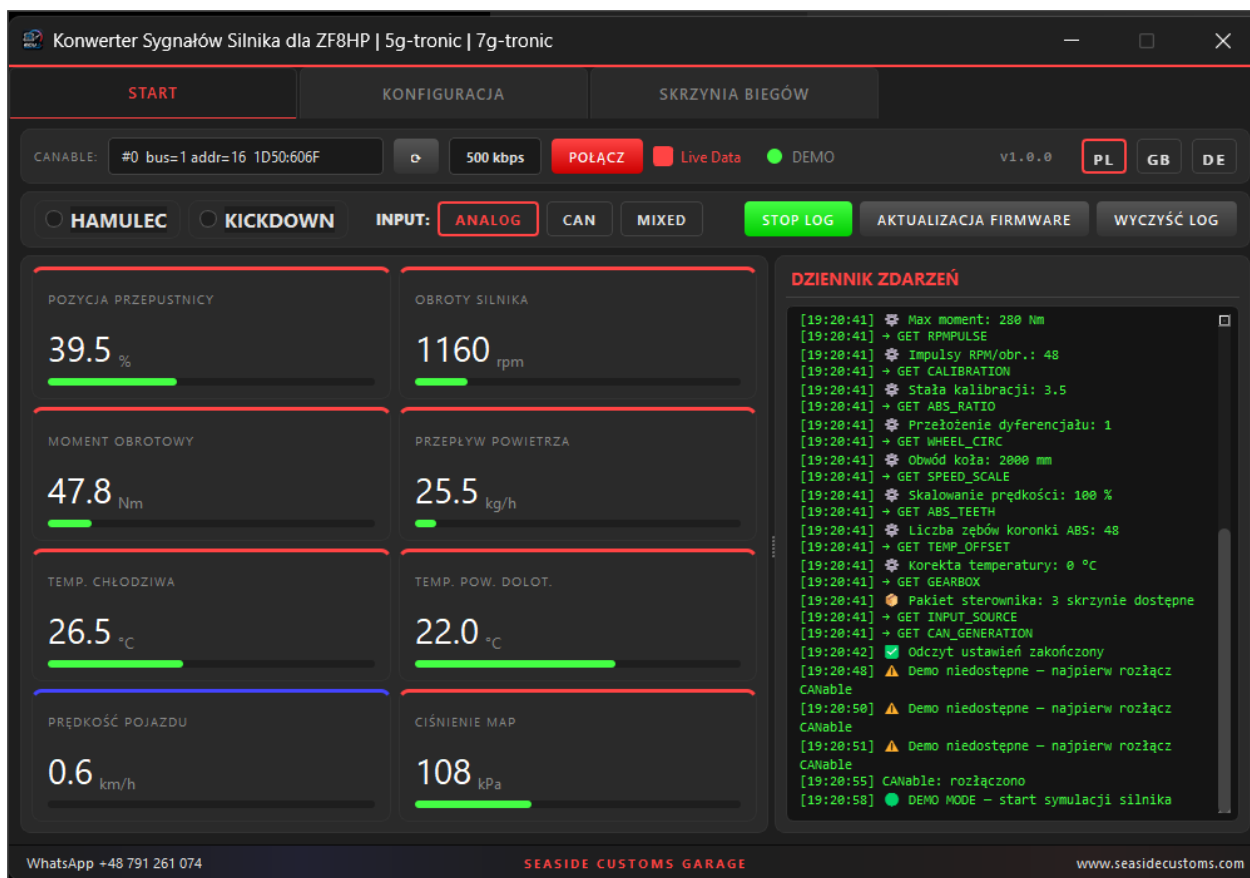
5.2 Sprache

Die Schaltflächen PL, GB und DE oben rechts stellen die Sprache der gesamten Oberfläche um. Die Auswahl bleibt über Programmstarts hinweg erhalten.

5.3 Demo-Modus

Bei getrenntem Adapter kann die Anwendung im Demo-Modus laufen und den Motorbetrieb simulieren. Er dient ausschließlich dazu, die Oberfläche kennenzulernen — auf den Bus wird nichts gesendet.

6. Registerkarte START — laufender Betrieb



Hauptfenster — Live-Anzeigen und Ereignisprotokoll

6.1 Anzeigen

Acht Anzeigen zeigen die Werte, die in Echtzeit an das Getriebesteuergerät übergeben werden:

Drosselklappenstellung	Öffnung in Prozent
Motordrehzahl	1/min
Drehmoment	Nm — berechnet aus Last und Motorparametern
Luftmassenstrom	kg/h
Kühlmitteltemperatur	°C
Ansauglufttemperatur	°C
Fahrzeuggeschwindigkeit	km/h — vom ABS-Sensor, gemäß den eingestellten Parametern

6.2 Statusanzeigen

BREMSE und KICKDOWN leuchten auf, sobald das Steuergerät das Betätigen des Bremspedals bzw. das vollständige Durchtreten des Gaspedals erkennt. Damit lässt sich rasch prüfen, ob diese Eingänge korrekt angeschlossen sind.

6.3 Signalquelle

Der Schalter INPUT legt fest, woher das Steuergerät seine Eingangsdaten bezieht:

ANALOG

von Sensoren und Potentiometern des Spenderfahrzeugs

CAN

vom Bus des Basisfahrzeugs

MIXED

gemischter Betrieb — ein Teil der Werte vom Bus, der andere von den Analogeingängen

Die gewählte Quelle wird im Speicher des Steuergeräts abgelegt und bleibt auch nach dem Abschalten der Spannung erhalten.

6.4 Ereignisprotokoll

Die rechte Spalte zeigt den Verlauf der Kommunikation: gesendete Befehle, empfangene Antworten, Warnungen und Fehler. PROTOKOLL STOPP hält neue Einträge an, PROTOKOLL LÖSCHEN leert das Fenster. Bei einer Problemmeldung lohnt es sich, den Inhalt des Protokolls mitzuschicken.

7. Registerkarte KONFIGURATION — Fahrzeugparameter



Motor-, Differential- und Geschwindigkeitsparameter sowie das Live-Diagramm

7.1 Einstellungen speichern

Jedes Feld hat eine eigene Schaltfläche SETZEN. Wert eintragen und mit dieser Schaltfläche bestätigen — erst dann gelangt er in das Steuergerät. Die Bestätigung des Schreibvorgangs erscheint im Ereignisprotokoll. Die Einstellungen überstehen sowohl das Abschalten der Spannung als auch ein Firmware-Update.

7.2 Motorparameter

Parameter	Bedeutung
Motortyp	Benzin oder Diesel — beeinflusst die Drehmomentkennlinie
Hubraum	in cm ³
Zylinderzahl	für die Umrechnung des Drehzahlsignals erforderlich

Parameter	Bedeutung
Maximale Drehzahl	oberer Drehzahlbereich, der an das Getriebe übergeben wird
Maximales Drehmoment	in Nm — Bezugsgröße für das berechnete Drehmoment
Drehzahlimpulse pro Umdrehung	Anzahl der Geberimpulse je Kurbelwellenumdrehung
Kalibrierkonstante	Korrekturfaktor der Drehmomentberechnung
Temperaturkorrektur	Verschiebung der Anzeige in °C

7.3 Geschwindigkeits- und Differentialparameter

Parameter	Bedeutung
ABS-Differentialübersetzung	Achsübersetzung
Radumfang	in mm — Abrollumfang des Reifens
Impulszahl des ABS-Rings	Zähnezahl des Geberrings am Geschwindigkeitssensor
Geschwindigkeitsskalierung	prozentuale Korrektur der berechneten Geschwindigkeit

Reihenfolge beim Abstimmen

Stellen Sie zuerst Radumfang, Impulszahl des ABS-Rings und Übersetzung ein — sie bringen das Ergebnis in die richtige Größenordnung. Die Geschwindigkeitsskalierung erst am Ende verwenden, um den verbleibenden Fehler gegenüber einer Referenzanzeige auszugleichen.

7.4 Live-Diagramm

Das Diagramm im unteren Bereich zeichnet Drehzahl, Geschwindigkeit und Drehmoment auf. Die Kontrollkästchen darüber schalten einzelne Verläufe ein und aus. PAUSE/WEITER hält die Aufzeichnung an, ohne Daten zu verlieren, LÖSCHEN verwirft den Verlauf und EXPORT speichert die erfassten Werte in einer Datei — hilfreich beim Abstimmen und bei Problemmeldungen.

8. Registerkarte GETRIEBE — VGS-Funktionen

Diese Registerkarte greift über denselben Adapter auf das Getriebesteuergerät zu, mit dem Sie auch das Modul konfigurieren. Wählen Sie zunächst links das Getriebe aus — erst dann erscheint das Funktionsfeld.

Unterstütztes Getriebe

Die aktuelle Ausgabe unterstützt ausschließlich 7G-Tronic (VGS / NAG2). Die übrigen Einträge in der Liste sind für künftige Firmware-Versionen vorbereitet.

8.1 Identifikation

Die Schaltfläche Identifikation liest die Daten des VGS-Steuergeräts aus: Teilenummer, Variante, Softwarestand und aktuelle Codierung. Beginnen Sie jede Arbeit damit — ohne Auslesen fehlt den übrigen Funktionen der Bezugspunkt. Die Schaltfläche In Datei speichern sichert den vollständigen Auslesevorgang als JSON-Datei; das sollte vor jeder Änderung geschehen.

Sicherung vor der Änderung

Speichern Sie den Auslesestand in einer Datei, bevor Sie die Codierung ändern. Nur so gelangen Sie zum Ausgangszustand zurück.

8.2 Codierung ändern

Zmiana kodowania

Kodowanie (hex, 46 bajtów):

76 64 6A 33 02 00 00 00 00 00 00 00 00 00 03 00 00 01 00 03 02 00 00 00 C0 00 00 1A 09 A6 03 E8 03 E8 07 CB 01 C2 A1 98 00 10 09 25

PRZEŁOŻENIE DYFERENCJAŁU

Wartość: 2470 CRC: A1 98

Obwód koła (mm): 1995

Tryby: ☒ C ☒ S ☐ M ☐ A

Zmień wartość → kodowanie i suma kontrolna zaktualizują się automatycznie

WGRAJ KODOWANIE

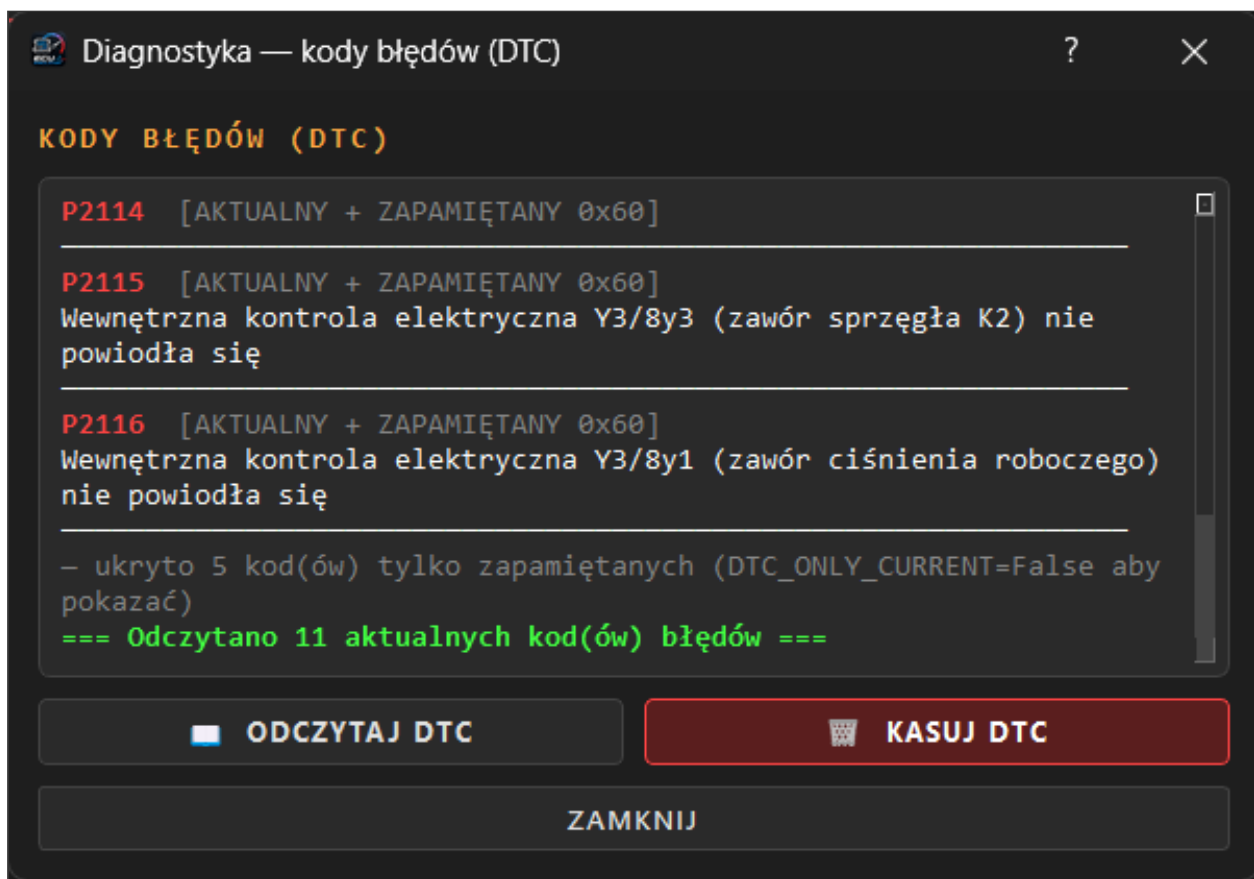
Codierfenster — editierbare Werte und automatisch berechnete Prüfsumme

Das Fenster zeigt die vollständige Codierung in hexadezimaler Form sowie einzelne editierbare Felder:

- **Differentialübersetzung** — der Zahlenwert der Achsübersetzung.
- **Radumfang** — in Millimetern.
- **Modi** — Kontrollkästchen für die Betriebsarten des Getriebes.

Nach jeder Wertänderung werden Codierstring und Prüfsumme automatisch neu berechnet. Geschrieben wird mit CODIERUNG SCHREIBEN.

8.3 Diagnose (DTC)



Fehlercodes mit Beschreibungen, unterschieden nach aktuell und gespeichert

DTC LESEN ruft den Fehlerspeicher des VGS-Steuergeräts ab. Zu jedem Code gehören eine Beschreibung in der Sprache der Oberfläche und eine Statuskennzeichnung — AKTUELL bedeutet einen momentan vorliegenden Fehler, GESPEICHERT ein Ereignis aus der Vergangenheit.

DTC LÖSCHEN leert den Fehlerspeicher. Aktuelle Codes erscheinen beim nächsten Auslesen erneut, sofern ihre Ursache nicht beseitigt wurde — das Löschen dient daher vor allem dazu, zu sehen, was wiederkommt.

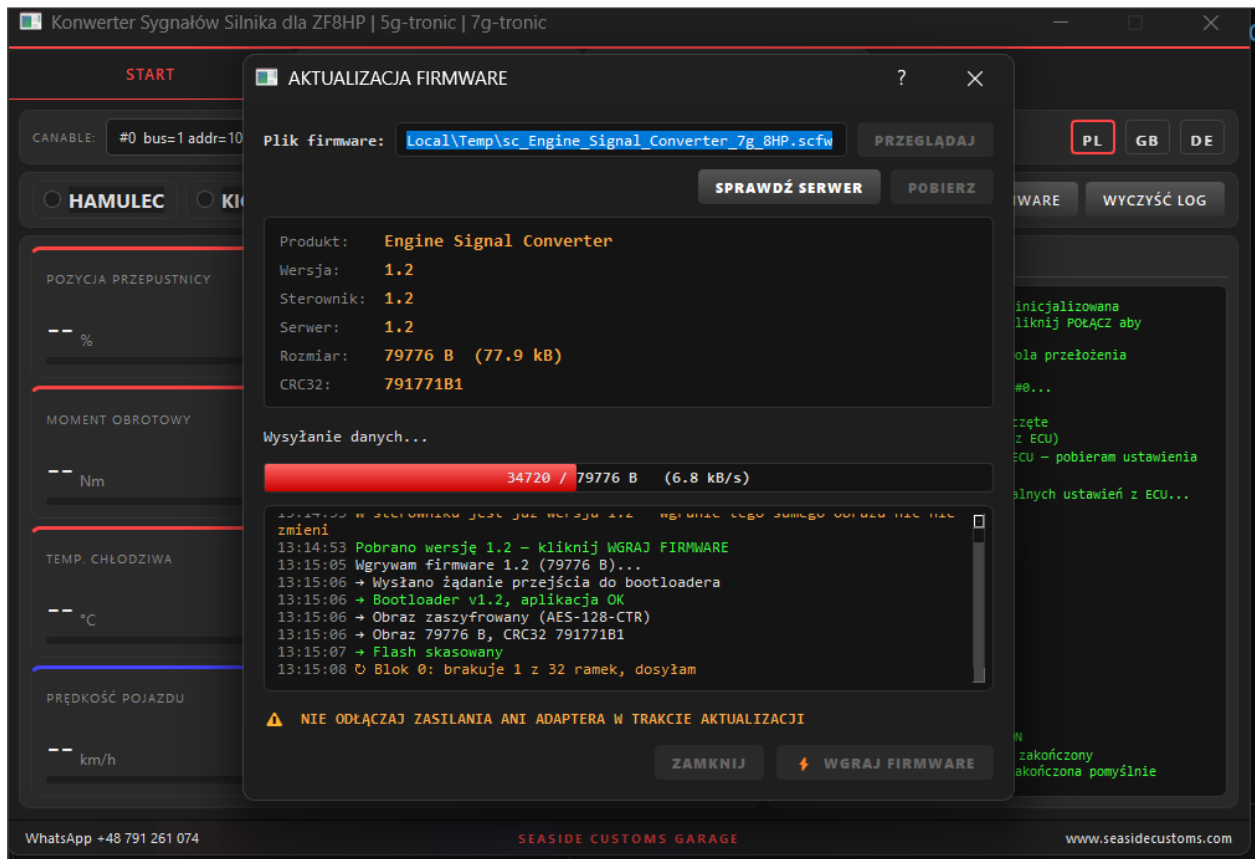
8.4 HW-Reset

Erzwingt einen Neustart des Getriebesteuergeräts. Nützlich nach einer Codieränderung, wenn die neuen Einstellungen ohne Zündungszyklus wirksam werden sollen.

8.5 VIN schreiben

Schreibt die Fahrgestellnummer in das Modul und vergleicht sie mit der im VGS-Steuergerät hinterlegten Nummer. Die Anzeige neben der Schaltfläche zeigt, ob beide Nummern übereinstimmen.

9. Firmware-Update des Steuergeräts



Update-Fenster — Versionen nebeneinander, Schreibfortschritt und Ablauf

9.1 Wann aktualisieren

Neue Firmware-Ausgaben bringen Korrekturen und Unterstützung für weitere Getriebevarianten. Ein Update ist nicht zwingend — arbeitet die Anlage einwandfrei, können Sie bei der bisherigen Version bleiben.

9.2 Ablauf des Updates

1. Wie im normalen Betrieb mit dem Steuergerät verbinden.
2. In der Registerkarte START auf FIRMWARE-UPDATE klicken.
3. Das Fenster prüft den Server selbsttätig und zeigt drei Nummern: die Version in der Datei, die Version im Steuergerät und die auf dem Server verfügbare Version.
4. Liegt auf dem Server etwas Neues vor, auf HERUNTERLADEN klicken.
5. Auf FIRMWARE FLASHEN klicken und warten. Die Übertragung dauert etwa ein Dutzend Sekunden.
6. Nach Abschluss erscheint ein Fenster mit der Aufforderung, die Spannung zurückzusetzen — Versorgung des Steuergeräts trennen und wieder anlegen.

Während des Schreibens

Weder die Spannungsversorgung des Steuergeräts noch den Adapter trennen. Das Update bei stehendem Fahrzeug oder auf der Werkbank durchführen.

9.3 Bei abgebrochener Übertragung

Das Steuergerät bleibt im Update-Modus und wartet auf einen erneuten Versuch. Die Fahrzeugkonfiguration bleibt unangetastet. Es genügt, erneut auf FIRMWARE FLASHEN zu klicken.

9.4 Update ohne Internetzugang

Die Firmware-Datei lässt sich vorab von der Produktseite herunterladen (Steuergeräte-Firmware herunterladen) und im Update-Fenster über DURCHSUCHEN auswählen.

10. Update der Anwendung

Nach dem Start prüft die Anwendung im Hintergrund, ob auf dem Server eine neuere Fassung von ihr vorliegt. Ist das der Fall, erscheint ein Fenster mit der Versionsnummer und einer Beschreibung der Änderungen. Die Schaltfläche HERUNTERLADEN UND INSTALLIEREN lädt das Installationsprogramm; anschließend schließt sich die Anwendung und startet es automatisch.

Eine fehlende Internetverbindung stört den Betrieb nicht — die Prüfung schlägt lediglich fehl und es wird nichts angezeigt.

11. Fehlersuche

Symptom	Mögliche Ursache und Abhilfe
Die Liste CANABLE ist leer	Der Adapter wird vom System nicht erkannt. USB-Kabel prüfen, Aktualisieren-Schaltfläche anklicken, bei Bedarf mit Zadig den WinUSB-Treiber installieren.
Verbunden, aber keine Live-Daten	Das Steuergerät antwortet nicht. Spannungsversorgung des Moduls, Busverdrahtung und Abschlusswiderstände prüfen. Im Protokoll sind dann gesendete Befehle ohne Antworten zu sehen.
Keine Begrüßung des Steuergeräts	Das Modul hat sich nicht rechtzeitig gemeldet oder läuft nach einem fehlgeschlagenen Update im Bootloader-Modus. Öffnen Sie das Update-Fenster und prüfen Sie das Feld Steuergerät.

Symptom	Mögliche Ursache und Abhilfe
Geschwindigkeit weicht ab	Radumfang, Impulszahl des ABS-Rings und Differentialübersetzung überprüfen. Die Geschwindigkeitsskalierung erst zum Schluss verwenden.
Drehzahl weicht ab	Drehzahlimpulse pro Umdrehung prüfen — die häufigste Ursache eines proportionalen Fehlers.
Update: „Bootloader antwortet nicht“	Das Steuergerät ist nicht in den Update-Modus gewechselt. Verbindung prüfen und wiederholen. Bleibt das Symptom bestehen, wenden Sie sich an den Support.
Update: „Prüfsumme stimmt nicht“	Die Firmware-Datei passt nicht zu diesem Steuergerät oder wurde beim Herunterladen beschädigt. Laden Sie sie erneut.
Update: „Datei gehört zu anderem Produkt“	Die gewählte Datei gehört zu einem anderen Gerät. Verwenden Sie die Datei von der Produktseite.

Ein Problem melden

Halten Sie bereit: Version der Anwendung (oben rechts), Firmware-Version (Update-Fenster), Inhalt des Ereignisprotokolls sowie eine kurze Beschreibung der Installation — Getriebemodell, Signalquelle und Basisfahrzeug.

12. Technische Daten

Unterstütztes Getriebe	7G-Tronic (VGS / NAG2)
Bus	CAN, 500 kbit/s
Signalquellen	analog, CAN, gemischter Betrieb
Versorgungsspannung	12 V
Konfiguration	Anwendung für Windows 10 / 11
Adapter	CANable (gs_usb)
Firmware-Update	über den CAN-Bus, aus der Anwendung heraus
Einstellungsspeicher	nichtflüchtig, bleibt bei Firmware-Updates erhalten

Noch zu ergänzen

13. Rechtlicher Hinweis und Gewährleistung

VGS-Bridge ist ein elektronisches Gerät, das ausschließlich für Motorsport, geschlossene Strecken, Off-Road-Einsatz, Forschung und Entwicklung sowie als Diagnosewerkzeug und Prüfstandstester für Komponenten bestimmt ist. Das Produkt besitzt keine Straßenzulassung und ist nicht für den Einbau oder die Verwendung in Fahrzeugen vorgesehen, die auf öffentlichen Straßen betrieben werden. Einbau oder Verwendung in einem zugelassenen Fahrzeug kann geltende Vorschriften verletzen und zum Erlöschen der Betriebserlaubnis führen.

Die Ansteuerung eines Getriebes und die Veränderung von CAN-Bus-Botschaften betreffen sicherheitskritische Systeme. Eine fehlerhafte Konfiguration kann unerwartetes Fahrzeugverhalten, den Verlust der Fahrzeugkontrolle, Sachschäden, Verletzungen oder den Tod zur Folge haben.

Die Verantwortung für Art der Nutzung, Einbau und Einhaltung örtlicher Vorschriften trägt allein der Anwender. Der Hersteller übernimmt keine Haftung für Schäden, Verluste oder rechtliche Folgen, die aus unsachgemäßer oder zweckfremder Verwendung entstehen.

Gewährleistung

Zeitraum	24 Monate ab Kaufdatum
Umfang	das elektronische Gerät VGS-Bridge; die Gewährleistung erstreckt sich nicht auf die übrigen Bestandteile des Lieferumfangs oder auf Fahrzeugkomponenten
Meldung	per E-Mail an garage@seasidecustoms.com oder über WhatsApp unter +48 791 261 074

Geben Sie in der Meldung die Versionsnummern von Firmware und Anwendung, eine Beschreibung der Symptome sowie die Umstände ihres Auftretens an. Das verkürzt den Weg zur Lösung und ermöglicht häufig eine Hilfe aus der Ferne, ohne das Gerät einzusenden.

Kontakt

Seaside Customs Garage	garage@seasidecustoms.com
Produktseite	canbridge.pl

WhatsApp

+48 791 261 074
