

**Stack F722 V2 AM32 60A**

**Instrukcja obsługi**



---

## Spis treści

1. Przegląd produktu.....	3
2. Montaż i okablowanie ESC .....	3
3. Okablowanie kontrolera lotu (FC) .....	4
4. Zasady bezpieczeństwa i użytkowania .....	6
Kontakty: .....	6

## 1. Przegląd produktu



Rys.1. Pilotix F722 V2 AM32 60A

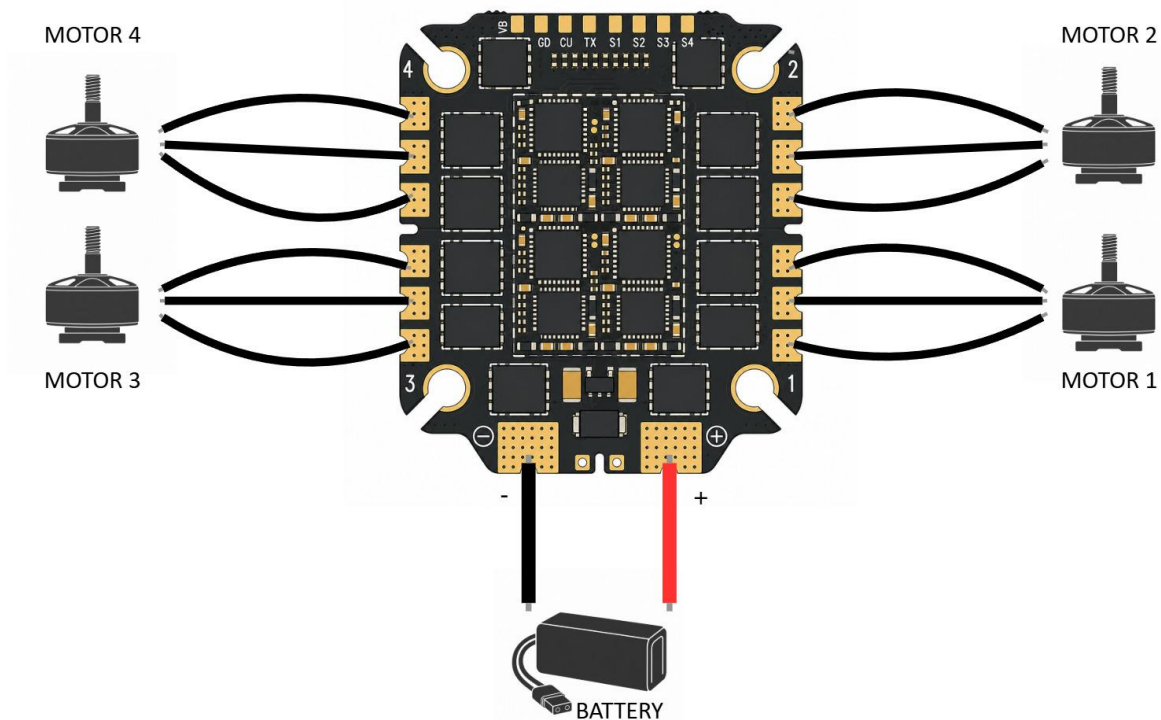
Model F722 V2 AM32 60A firmy Pilotix to połączenie kontrolera lotu i elektronicznego regulatora prędkości (ESC) przeznaczone do zastosowań FPV. Urządzenie jest oparte na mikrokontrolerze STM32F722, obsługuje oprogramowanie Betaflight i posiada analogowy wyświetlacz OSD. Model ten działa w konfiguracji ESC 4 w 1, zapewniając prąd ciągły o wartości 60 A i prąd szczytowy 70 A. Działa w zakresie napięcia wejściowego od 3 do 6S i obsługuje wiele protokołów, w tym DShot300 i DShot600, z dwukierunkową funkcją DShot. Zakres temperatur roboczych wynosi od -20°C do 40°C, natomiast zakres temperatur przechowywania wynosi od -30°C do 50°C, przy wilgotności w zakresie 20–95% RH (bez kondensacji).

## 2. Montaż i okablowanie ESC

Regulator prędkości (ESC) jest przystosowany do pracy przy dużych obciążeniach prądowych. Należy zwrócić szczególną uwagę na przewody zasilające.

### Kroki okablowania:

1. Wejście zasilania: Przylutuj wysokiej jakości przewody XT60/XT90 do pól „+” i „-”. Upewnij się, że biegunowość jest prawidłowa.
2. Kondensator: Przylutuj kondensator wysokonapięciowy do pól zasilania. Jest to obowiązkowe w przypadku konstrukcji 3S-8S w celu filtrowania skoków napięcia.
3. Pady silnikowe: Przylutuj przewody silnika do padów po lewej stronie (3 i 4) oraz po prawej stronie (1 i 2).
4. Połączenie z FC: Podłącz 8-pinową wiązkę przewodów do gniazda na górnej krawędzi. Przesyła to zasilanie, sygnały silnika (S1-S4) oraz telemetrię do FC.



Rys.2. Montaż i okablowanie ESC

### 3. Okablowanie kontrolera lotu (FC)

Pilotix F722 V2 to wysokowydajny kontroler lotu wyposażony w potężny mikrokontroler, obsługę dwóch kamer oraz wszechstronne opcje zasilania. Postępuj zgodnie z niniejszym przewodnikiem, aby zapewnić prawidłowy i bezpieczny montaż.

#### 1. Podłączenie zasilania i akumulatora

- B+ / B-: Główne wejście zasilania z PDB lub akumulatora.
- VCC: Monitorowanie napięcia akumulatora.
- Pady 5V / 9V: Służą do zasilania urządzeń peryferyjnych, takich jak Odbiorniki, GPS i systemy wideo.
- Zworka wyboru napięcia (na dole po prawej): \* Łączy pady, umożliwiając wybór między B+ (napięcie akumulatora) a 9V dla wyjścia systemu wideo.
  - Wybór dla 3-4S: Użyj B+.
  - Wybór dla 6S: Użyj 9V, aby zapobiec przegrzaniu nadajnika wideo (VTX).

#### 2. Podłączenie ESC

- S1, S2, S3, S4: Wyjścia sygnału silnika (podłącz do odpowiednich padów sygnałowych ESC).
- S5 - S8: Dodatkowe pady sygnałowe dla heksakopterów lub oktokopterów.
- CUR: Wejście analogowego czujnika prądu. Podłącz to do pady CUR lub CRT na ESC/PDB, aby monitorować natężenie prądu.

### 3. System wideo i kamer (obsługa dwóch kamer)

Pilotix F722 V2 obsługuje dwie kamery:

- Kamera 1 / Kamera 2: Podłącz przewody sygnałowe (pomarańczowe) do C1 i C2.
- GD / 5V: Wspólna masa i zasilanie dla kamer.
- Pad VTX: Wyjście wideo do nadajnika wideo.

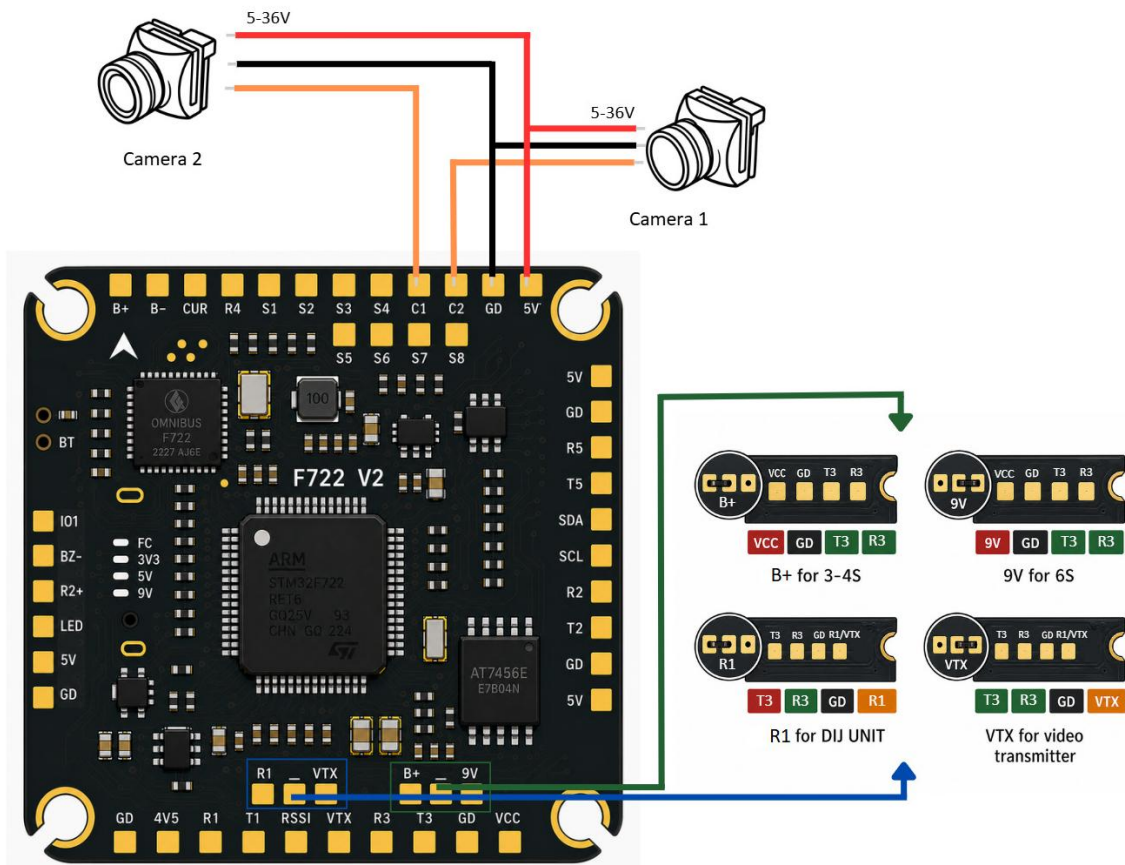
### 4. Wideo cyfrowe (DJI / Walksnail / HDZero)

W przypadku systemów cyfrowych należy użyć określonego mapowania UART:

- T1 / R1: Zalecane dla modułu DJI Air Unit lub systemu O3 (MSP DisplayPort).
- Zworka wyboru: Złącz pady R1 / DIJ UNIT, aby uprościć okablowanie systemów cyfrowych.

### 5. Odbiornik i GPS (mapowanie UART)

- ELRS / Crossfire: Podłącz do dowolnego wolnego portu UART.
- GPS: Podłącz do padów SDA / SCL dla kompasu (I2C) oraz TX/RX dla danych GPS.
- BZ+ / BZ-: Dedykowane pady dla aktywnego Buzera 5V.



Rys.3. Schemat okablowania FC

## 4. Zasady bezpieczeństwa i użytkowania

1. **Sprawdzenie mostków:** Upewnij się, że zworki wyboru napięcia (B+/9 V) są poprawnie połączone, nie dotykając sąsiednich pól lutowniczych.
2. **Polaryzacja:** Trzykrotnie sprawdź orientację zacisków B+ i B-.
3. **Zabezpieczenie przed przegrzaniem:** Podczas pierwszego włączenia zasilania zawsze stosuj urządzenie ograniczające prąd.
4. **Aktualizacje oprogramowania układowego:** Użyj esc-configurator dla ESC AM32.
5. **Montaż:** Użyj dostarczonych przelotek antywibracyjnych. ESC o wysokim natężeniu prądu generują zakłócenia elektromagnetyczne; utrzymuj fizyczny odstęp co najmniej 2–3 mm między FC a ESC.

## Kontakty:

WhatsApp: +420 777 054 888

Email: [support@pilotix.eu](mailto:support@pilotix.eu)

Telegram: [https://t.me/PilotixSupport\\_bot](https://t.me/PilotixSupport_bot)