

ESC Single Pilotix 32bit AM32 120A 6-8S

Manual de usuario



Contenido

1. Descripción general del producto	3
2. Guía de cableado	3
2.1. Entrada de alimentación (conexión de la batería)	3
2.2. Conexiones del motor	3
2.3. Pads de control y alimentación	4
3. Advertencias de seguridad	4
Contactos:	5

1. Descripción general del producto

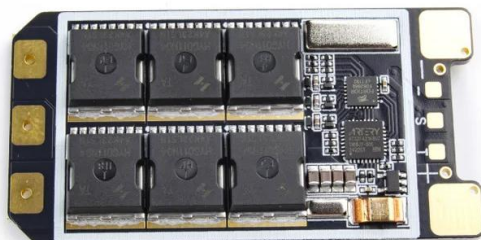


Fig.1. ESC Single Pilotix 32bit AM32 120A 6-8S

El Pilotix 32bit AM32 120A es un ESC individual de 32 bits de alto rendimiento diseñado para drones de carga pesada, equipos de cine y plataformas industriales. Admite entrada de alto voltaje de hasta 8S LiPo y utiliza el firmware AM32 para una máxima eficiencia y fiabilidad.

2. Guía de cableado

Consulte el diagrama visual para conocer la ubicación exacta de los pads. Trabajar con voltaje de alto número de celdas (6-8S) requiere estaño de alta calidad y equipo de soldadura de alta potencia.

2.1. Entrada de alimentación (conexión de la batería)

- BTA + (positivo): suelde el cable rojo 10AWG/8AWG al pad marcado con el símbolo (+).
- BTA - (negativo): suelde el cable negro 10AWG/8AWG al pad marcado con el símbolo (-).
- Requisito antichispa: utilice siempre un conector antichispa para evitar arcos eléctricos al conectar baterías de alto número de celdas (6-8S).

2.2. Conexiones del motor

El ESC dispone de 3 pads de salida para un único motor, situados a lo largo del borde derecho de la placa (véase Fig. 2).

- Cables del motor: conecte los tres cables de fase de su motor a los tres pads de salida (véase Fig. 2). El orden de los cables no importa para el propio ESC; solo afecta al sentido de giro.

Nota: si un motor gira en el sentido incorrecto, puede intercambiar dos cables cualesquiera o cambiar el sentido en el AM32 Configurator.

2.3. Pads de control y alimentación

Estos pads se conectan a su controladora de vuelo (FC) o PDB:

- GND: masa de señal. Conéctelo al pad de masa de la FC para garantizar una señal limpia.
- TX (telemetría): conéctelo a un puerto RX disponible de su controladora de vuelo para recibir datos de temperatura, RPM y corriente.
- PWM (señal): la entrada de control principal. Conéctelo a la salida de señal de motor de su FC.
- – (GND secundaria): mismo potencial que el pad GND anterior; use el que resulte más cómodo de alcanzar.
- + (salida de baja corriente): puede utilizarse para alimentar su controladora de vuelo o receptor; compruebe la tensión/corriente nominal del pad antes de conectar.

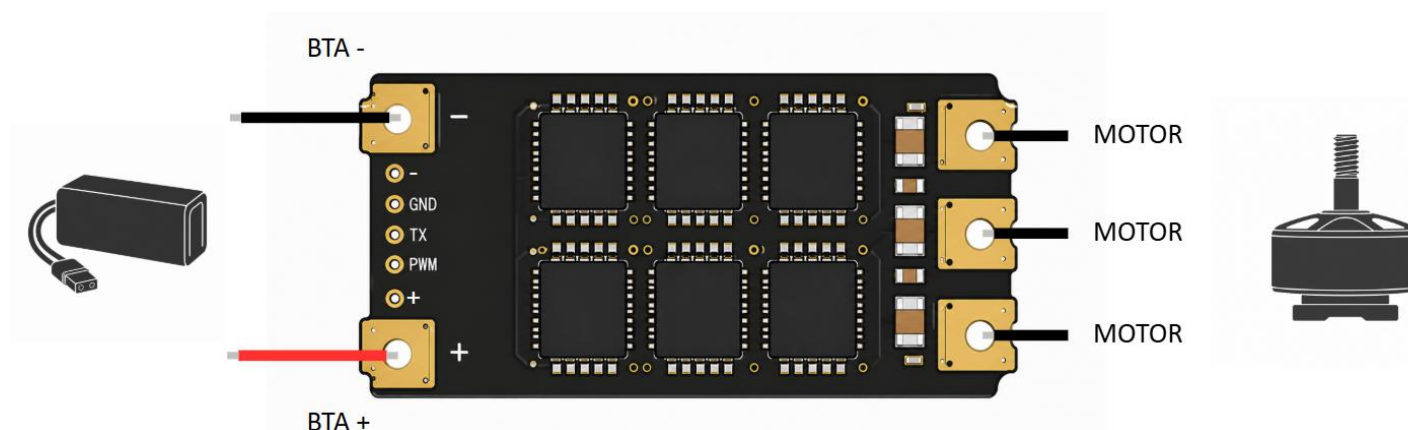


Fig.2. Diagrama de cableado

3. Advertencias de seguridad

- Limitador de corriente («smoke stopper»): utilice siempre un limitador de corriente en el primer encendido.
- Polaridad: compruebe dos veces (+) y (-) antes de conectar la batería. Una polaridad invertida destruirá el ESC de inmediato.
- Obligatorio: los sistemas de alto número de celdas (6-8S) generan picos de tensión significativos. Debe instalar condensadores de baja ESR de alto voltaje (con clasificación de 63V) lo más cerca posible de los pads BTA +/-.

Contactos:

WhatsApp: +420 777 054 888

Email: support@pilotix.eu

Telegram: https://t.me/PilotixSupport_bot