

**Stack F405 V4 ICM3055 AM32 55A**

**Instrukcja obsługi**

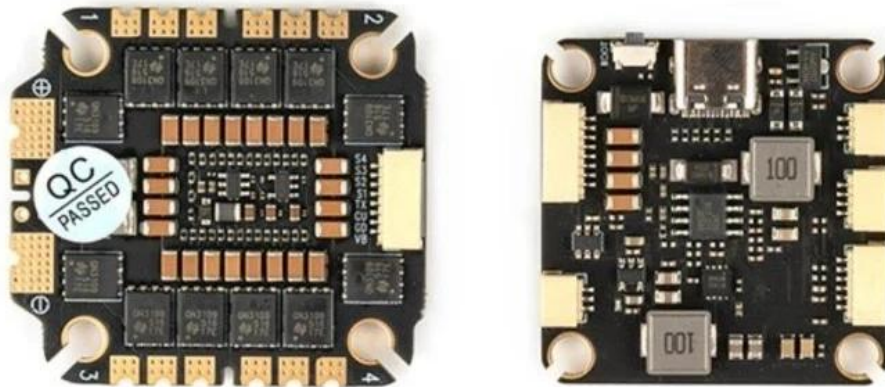


---

## 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 F405 V4 ICM3055 AM32 55A

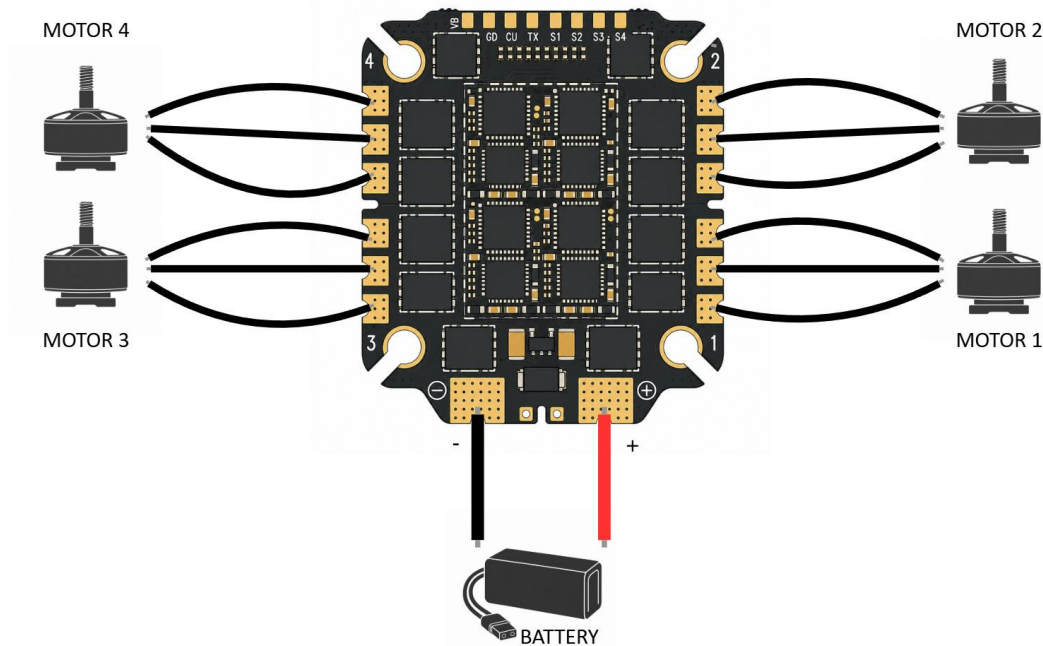
F405 V4 ICM3055 AM32 55A to system składający się z kontrolera lotu i elektronicznego regulatora prędkości (ESC), przeznaczony do zastosowań FPV. Jest on wyposażony w mikrokontroler lotu STM32F405 i obsługuje oprogramowanie Betaflight, działając w trybie analogowego wyświetlacza OSD. ESC wykorzystuje mikrokontroler AT32F421K8U7, obsługujący protokoły takie jak DShot150, DShot300 i Multishot, o prądzie znamionowym 55 A i prądzie szczytowym 60 A. System ten działa w środowiskach o temperaturach od -20°C do 40°C i zawiera wiele wbudowanych czujników do pobierania danych żyroskopowych i akcelerometrycznych, a także funkcje telemetryczne dla parametrów takich jak napięcie i prąd. Urządzenie waży 25,2 grama, a jego wymiary są kompatybilne z różnymi konfiguracjami montażowymi.

## 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 telemetrykę do FC.



Rys.2. Montaż i okablowanie ESC

### 3. Okablowanie kontrolera lotu (FC)

Pilotix F405 V4 to wszechstronny kontroler lotu przeznaczony zarówno do konstrukcji analogowych, jak i cyfrowych, wyposażony w funkcję przełączania między dwiema kamerami oraz wysokowydajny mikrokontroler F405.

#### 1. Podłączenie zasilania i akumulatora

- **BAT / GND:** Główne wejście zasilania. Podłącz do wyjścia akumulatora lub płytki PDB regulatora prędkości (ESC).
- **Pady VCC / 9V / 5V:** Zapewniają filtrowane zasilanie dla urządzeń peryferyjnych.
  - Użyj napięcia 9 V dla nadajników wideo o dużej mocy.
  - Użyj napięcia 5 V dla odbiorników (RX) i GPS.
- **Pad 4V5:** Specjalne wyjście 4,5 V zasilane przez USB. Idealne do zasilania odbiornika podczas konfiguracji bez podłączania akumulatora.

#### 2. Sterowanie ESC i silnikiem

- **S1 - S4:** Główne wyjścia sygnału silnika dla quadkoptera.
- **S5 - S8:** Dodatkowe wyjścia sygnału dla konfiguracji X8 lub heksakoptera.
- **CURR:** Analogowe wejście czujnika prądu. Podłącz do pady CUR ESC, aby monitorować zużycie baterii w czasie rzeczywistym.

#### 3. Analogowe wideo i podwójne kamery

Ten FC obsługuje dwie kamery przełączane za pomocą radia:



---

## 4. Zasady bezpieczeństwa i użytkowania

1. **Sprawdzenie napięcia:** Przed podłączeniem akumulatora 6S upewnij się, że Twój nadajnik VTX jest przystosowany do tego napięcia, jeśli korzystasz z gniazda BAT. W przeciwnym razie użyj stabilizowanego wyjścia 9 V.
2. **Zabezpieczenie przed dymem:** Podczas pierwszego włączenia zasilania zawsze stosuj urządzenie ograniczające prąd.
3. **Aktualizacje oprogramowania:** W przypadku regulatora AM32 użyj strony [esc-configurator.com](http://esc-configurator.com).
4. **Montaż:** Użyj dostarczonych przelotek antywibracyjnych. Regulatory wysokoprądowe generują zakłócenia elektromagnetyczne; zachowaj fizyczny odstęp co najmniej 2–3 mm między kontrolerem lotu a regulatorem.

### 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)