

ESC 4in1 65A AM32

Manual de usuario



Contenido

1. Descripción del producto	3
2. Guía de cableado	3
2.1. Entrada de alimentación (conexión de la batería)	3
2.2. Conexiones del motor	4
2.3. Conector de control (JST-SH de 8 pines)	4
3. Advertencias de seguridad	5
Contactos:	5

1. Descripción del producto

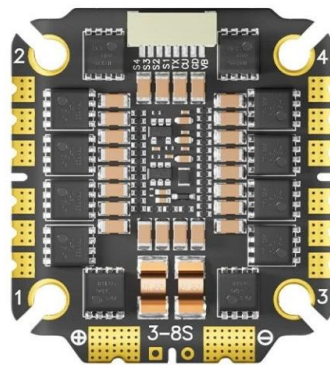


Fig.1. ESC 4in1 65A AM32

El controlador de velocidad electrónico Pilotix ESC 4in1 65A AM32 está diseñado para aplicaciones FPV, presentando una configuración 4 en 1 que soporta voltajes de entrada que van desde 3 a 8S. Funciona de manera eficiente con una clasificación de corriente continua de 65A y una capacidad de corriente máxima de 75A, utilizando el microcontrolador AT32F421K8U7 con firmware AM32. Este modelo es compatible con numerosos protocolos, incluyendo DShot150, DShot300, DShot600, Multishot y OneShot, mientras que proporciona soporte de telemetría para monitoreo de RPM, corriente, voltaje y temperatura.

2. Guía de cableado

Siga estos pasos, tal y como se indica en el diagrama, para garantizar una instalación segura y fiable:

2.1. Entrada de alimentación (conexión de la batería)

- Positivo (+): Suelda el cable rojo del conector de la batería (XT60/XT90) a la pastilla grande marcada con el signo (+) en la parte inferior.
- Negativo (-): Suelda el cable negro del conector de la batería a la pastilla grande marcada con el signo (-) en la parte inferior.
- Condensador: DEBE soldar un condensador de baja ESR a estas mismas almohadillas. Mantenga las patas del condensador lo más cortas posible para minimizar el ruido eléctrico.

2.2. Conexiones del motor

El ESC cuenta con 12 pastillas laterales agrupadas para 4 motores.

- Motor 1 (parte inferior derecha): Conecta los tres cables del motor a las almohadillas marcadas con el número 1.
- Motor 2 (parte superior derecha): Conéctalo a las almohadillas marcadas con el número 2.
- Motor 3 (parte inferior izquierda): Conéctalo a las almohadillas marcadas con el número 3.
- Motor 4 (parte superior izquierda): Conéctalo a las almohadillas marcadas con el número 4.

Nota: Si un motor gira en la dirección incorrecta, puedes intercambiar dos cables cualesquiera o cambiar la dirección en el configurador AM32.

2.3. Conector de control (JST-SH de 8 pines)

El conector superior conecta el ESC al Controlador de vuelo (FC).

- VCC: Tensión de salida de la batería al controlador de velocidad (para monitorización de tensión).
- GND: Masa común.
- CUR: Salida del sensor de corriente.
- S1 - S4: Señales del motor del 1 al 4.

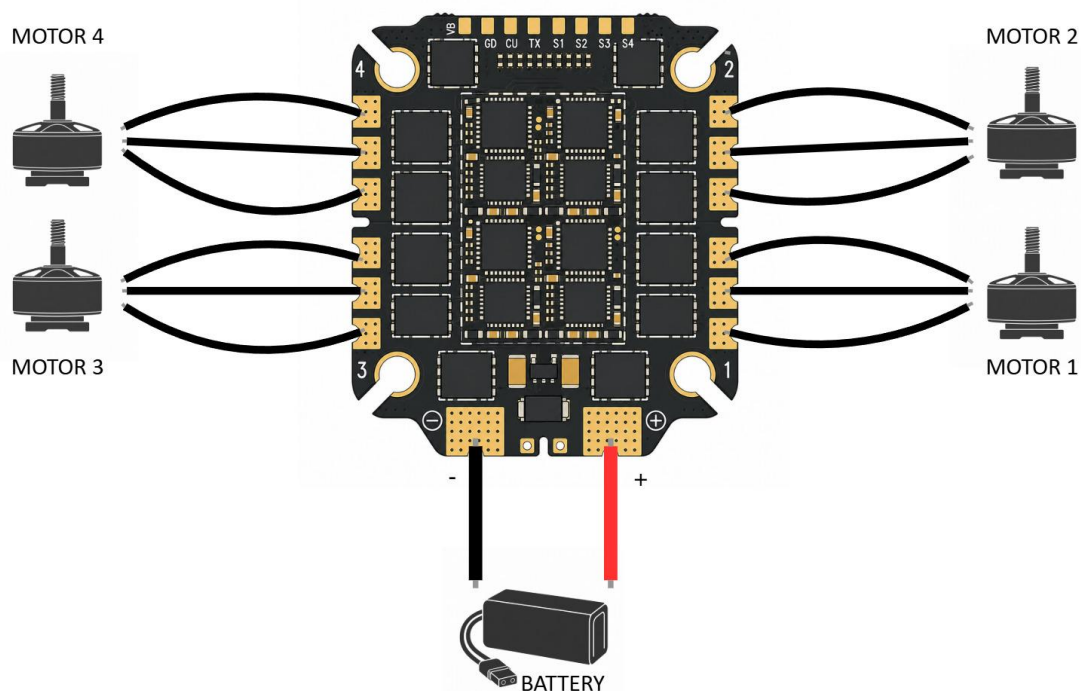


Fig.2. Esquema de cableado

3. Advertencias de seguridad

- Protector contra humo: utiliza siempre un protector contra humo la primera vez que enciendas el dispositivo.
- Polaridad: comprueba dos veces los polos (+) y (-) antes de conectar la batería. Una polaridad invertida dañará el ESC al instante.
- Condensación: si trasladas el dron de un entorno frío a una habitación cálida, espera entre 30 y 60 minutos a que se evapore la humedad antes de encenderlo.

Contactos:

WhatsApp: +420 777 054 888

Email: support@pilotix.eu

Telegram: https://t.me/PilotixSupport_bot