

**ESC 4in1 65A AM32**

**Manuel d'utilisation**



---

## Sommaire

1. Présentation du produit .....	3
2. Guide de câblage .....	3
2.1. Alimentation (branchement de la batterie) .....	3
2.2. Raccordements du moteur.....	4
2.3. Connecteur de commande (JST-SH à 8 broches).....	4
3. Consignes de sécurité.....	5
Contacts: .....	5

## 1. Présentation du produit

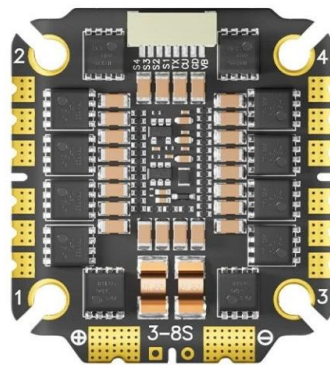


Fig.1. ESC 4in1 65A AM32

Le contrôleur de vitesse électronique Pilotix ESC 4in1 65A AM32 est conçu pour des applications FPV, avec une configuration 4 en 1 qui prend en charge des tensions d'entrée variant de 3 à 8S. Il fonctionne efficacement avec une capacité de courant continu de 65A et une capacité de courant de pointe de 75A, utilisant le microcontrôleur AT32F421K8U7 avec un firmware AM32. Ce modèle prend en charge de nombreux protocoles, y compris DShot150, DShot300, DShot600, Multishot et OneShot, tout en fournissant un support de télémétrie pour la surveillance des RPM, du courant, de la tension et de la température.

## 2. Guide de câblage

Conformément au schéma, veuillez suivre les étapes suivantes pour garantir une installation sûre et fiable :

### 2.1. Alimentation (branchement de la batterie)

- Positif (+) : soudez le fil rouge de votre câble de batterie (XT60/XT90) à la grande pastille marquée d'un signe (+) en bas.
- Négatif (-): soudez le fil noir de votre câble de batterie à la grande pastille marquée d'un signe (-) en bas.
- Condensateur : vous DEVEZ souder un condensateur à faible ESR sur ces mêmes pastilles. Veillez à ce que les pattes du condensateur soient aussi courtes que possible afin de minimiser le bruit électrique.

## 2.2. Raccordements du moteur

L'ESC dispose de 12 bornes latérales réparties sur 4 moteurs.

- Moteur 1 (en bas à droite) : connectez les trois fils de votre moteur aux bornes marquées 1.
- Moteur 2 (en haut à droite) : connectez-le aux bornes marquées 2.
- Moteur 3 (en bas à gauche) : connectez-le aux bornes marquées 3.
- Moteur 4 (en haut à gauche) : connectez-le aux bornes marquées 4.

Remarque : si un moteur tourne dans le mauvais sens, vous pouvez intervertir deux fils quelconques ou modifier le sens de rotation dans le configurateur AM32.

## 2.3. Connecteur de commande (JST-SH à 8 broches)

Le connecteur supérieur relie l'ESC à votre Contrôleur de vol (FC).

- VCC : Tension de sortie de la batterie vers le contrôleur de vitesse (pour la surveillance de la tension).
- GND : Masse commune.
- CUR : Sortie du capteur de courant.
- S1 - S4 : Signaux du moteur 1 à 4.

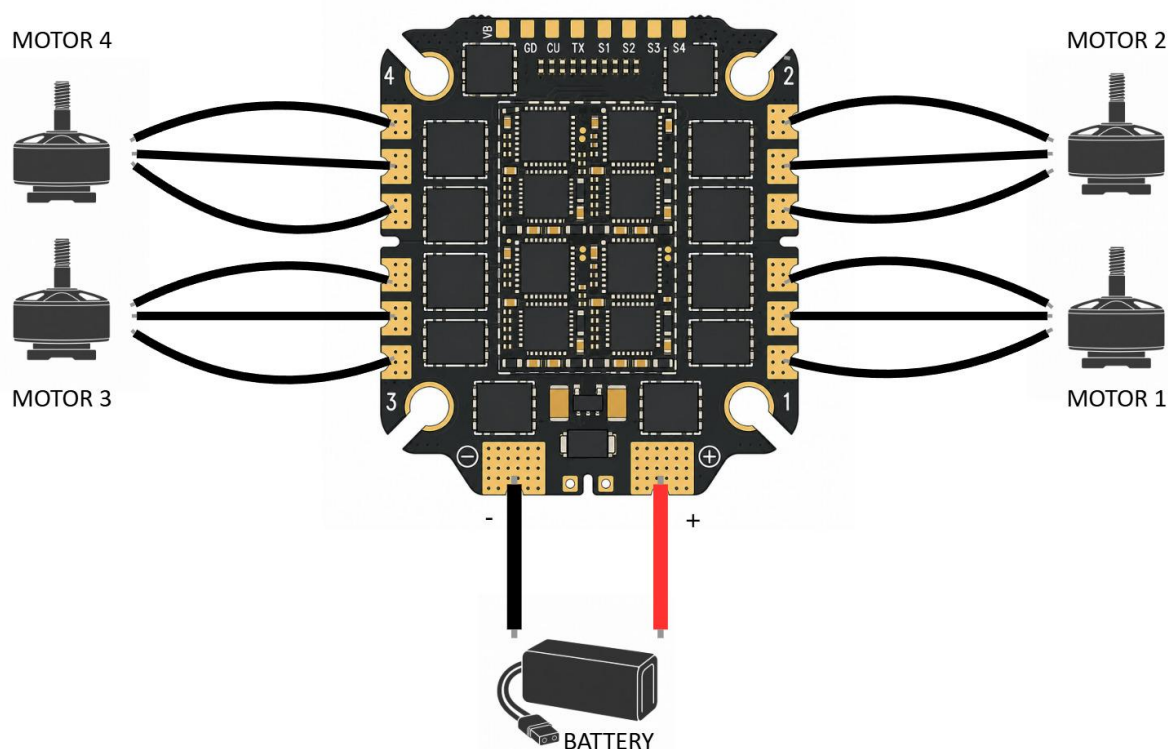


Fig.2. Schéma de câblage

### 3. Consignes de sécurité

- Dispositif anti-fumée : utilisez toujours un dispositif anti-fumée lors de la première mise sous tension.
- Polarité : vérifiez bien les polarités (+) et (-) avant de brancher la batterie. Une inversion de polarité détruira instantanément le variateur de vitesse.
- Condensation : si vous faites passer le drone d'un environnement froid à une pièce chaude, attendez 30 à 60 minutes que l'humidité s'évapore avant de le mettre sous tension.

### Contacts:

WhatsApp: +420 777 054 888

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

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