

ESC 4in1 65A AM32

Manuale utente



Indice

1. Panoramica del prodotto.....	3
2. Guida al cablaggio.....	3
2.1. Alimentazione (collegamento alla batteria).....	3
2.2. Collegamenti del motore.....	4
2.3. Connettore di controllo (JST-SH a 8 pin).....	4
3. Avvertenze di sicurezza.....	5
Contatti:	5

1. Panoramica del prodotto

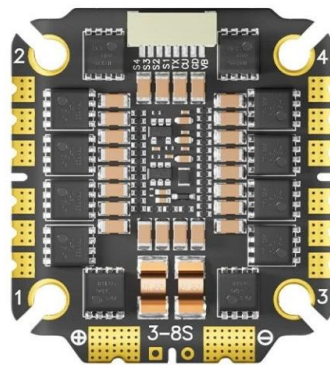


Fig.1. ESC 4in1 65A AM32

Il Pilotix ESC 4in1 65A AM32 è un controllore di velocità elettronico progettato per applicazioni FPV, con una configurazione 4 in 1 che supporta tensioni di ingresso comprese tra 3 e 8S. Funziona in modo efficiente con una corrente continua nominale di 65A e una capacità di corrente di picco di 75A, utilizzando il microcontrollore AT32F421K8U7 con firmware AM32. Questo modello supporta numerosi protocolli tra cui DShot150, DShot300, DShot600, Multishot e OneShot, offrendo supporto per la telemetria per il monitoraggio di RPM, corrente, tensione e temperatura.

2. Guida al cablaggio

Come illustrato nello schema, si prega di seguire questi passaggi per garantire un'installazione sicura e affidabile:

2.1. Alimentazione (collegamento alla batteria)

- Positivo (+): saldare il filo rosso del cavo della batteria (XT60/XT90) al pad grande contrassegnato dal segno (+) nella parte inferiore.
- Negativo (-): saldare il filo nero del cavo della batteria al pad grande contrassegnato dal segno (-) nella parte inferiore.
- Condensatore: È NECESSARIO saldare un condensatore a bassa ESR a questi stessi pad. Mantenere i terminali del condensatore il più corti possibile per ridurre al minimo il rumore elettrico.

2.2. Collegamenti del motore

L'ESC dispone di 12 terminali laterali raggruppati in 4 motori.

- Motore 1 (in basso a destra): collegare i tre fili del motore ai terminali contrassegnati con il numero 1.
- Motore 2 (in alto a destra): collegare ai terminali contrassegnati con il numero 2.
- Motore 3 (in basso a sinistra): collegare ai terminali contrassegnati con il numero 3.
- Motore 4 (in alto a sinistra): collegare ai terminali contrassegnati con il numero 4.

Nota: se un motore gira nella direzione sbagliata, è possibile scambiare due fili a scelta oppure modificare la direzione nel Configuratore AM32.

2.3. Connettore di controllo (JST-SH a 8 pin)

Il connettore superiore collega l'ESC al Controllore di volo (FC).

- VCC: Tensione della batteria in uscita verso l'FC (per il monitoraggio della tensione).
- GND: Massa comune.
- CUR: Uscita del sensore di corrente.
- S1 - S4: Segnali motore da 1 a 4.

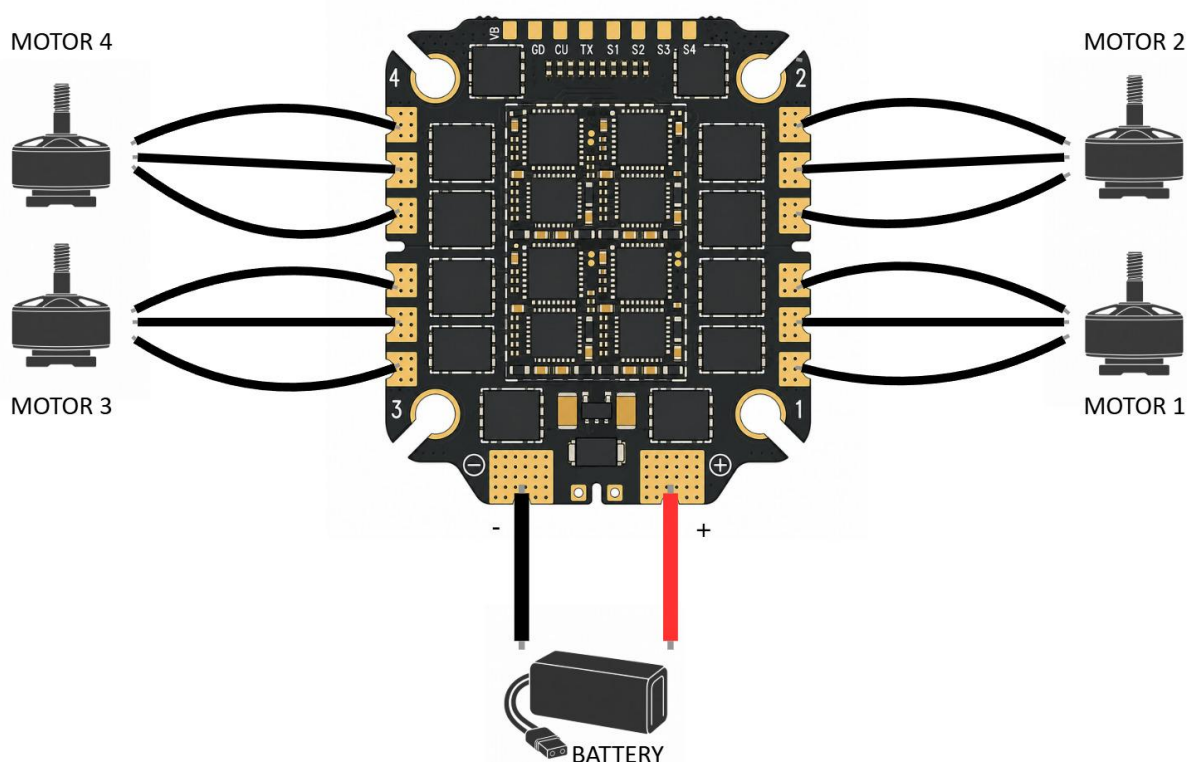


Fig.2. Schema di cablaggio

3. Avvertenze di sicurezza

- Filtro antifumo: utilizzare sempre un filtro antifumo al primo avvio.
- Polarità: verificare attentamente i poli (+) e (-) prima di collegare la batteria. L'inversione di polarità danneggerà irreparabilmente l'ESC.
- Condensa: se si porta il drone da un ambiente freddo a una stanza calda, attendere 30-60 minuti affinché l'umidità evapori prima di accenderlo.

Contatti:

WhatsApp: +420 777 054 888

Email: support@pilotix.eu

Telegram: https://t.me/PilotixSupport_bot