

**ESC Single 12S 100A**

**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 .....                             | 3 |
| 2.3. Conector de control (JST-SH de 8 pines) .....          | 4 |
| 3. Advertencias de seguridad .....                          | 4 |
| Contactos: .....                                            | 5 |

## 1. Descripción del producto

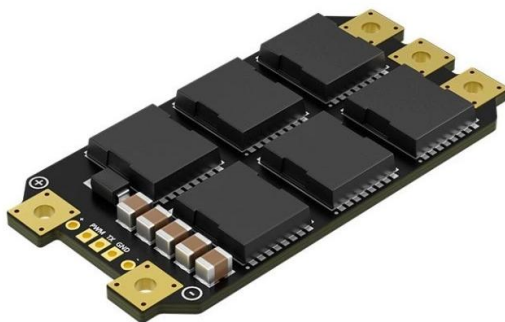


Fig.1. ESC Single 12S 100A

El Pilotix 12S 100A es un controlador electrónico de velocidad (ESC) de 32 bits de alto rendimiento diseñado para drones de gran carga, equipos de cine y plataformas industriales. Admite entradas de alto voltaje de hasta 12S LiPo y utiliza el firmware AM32 para ofrecer la máxima eficiencia y fiabilidad.

## 2. Guía de cableado

Consulte el esquema para conocer la ubicación exacta de las almohadillas. Para trabajar con una tensión de 12 V se requiere soldadura de alta calidad y un equipo de soldadura de alta potencia.

### 2.1. Entrada de alimentación (conexión de la batería)

- BTA + (positivo): Suelta el cable rojo de 10 AWG/8 AWG a la pastilla marcada con el símbolo (+).
- BTA - (negativo): Suelta el cable negro de 10 AWG/8 AWG a la pastilla marcada con el símbolo (-).
- Requisito anti-chispas: Utilice siempre un conector anti-chispas para evitar arcos eléctricos al conectar baterías de 12S.

### 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)

Estas placas se conectan a tu Controlador de vuelo (FC) o a tu placa de distribución de potencia (PDB):

- GND: Masa de señal. Conéctalo a la pista de masa del Controlador de vuelo para garantizar una señal limpia.
- TX (Telemetría): Conéctalo a un puerto RX disponible en tu Controlador de vuelo para recibir datos de temperatura, RPM y Corriente.
- PWM (Señal): La entrada de control principal. Conéctalo a la salida de señal del motor de tu Controlador de vuelo.

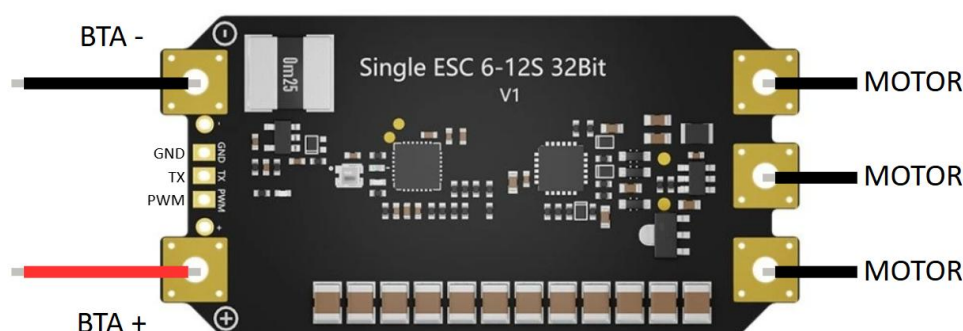


Fig.2. Esquema de cableado

## 3. Advertencias de seguridad

- Protector contra humo: utiliza siempre un protector contra humo en el primer encendido.
- Polaridad: Comprueba dos veces los polos (+) y (-) antes de conectar la batería. Una polaridad invertida destruirá el ESC al instante.
- Obligatorio: Los sistemas de 12S generan picos de tensión muy elevados. Debes instalar condensadores de alta tensión y baja ESR (con una tensión nominal de 63 V) lo más cerca posible de las almohadillas +/- del BTA.

## Contactos:

WhatsApp: +420 777 054 888

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

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