

**ESC Single 12S 100A**

**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.....                     | 3 |
| 2.3. Connettore di controllo (JST-SH a 8 pin).....    | 4 |
| 3. Avvertenze di sicurezza.....                       | 4 |
| Contacts: .....                                       | 5 |

## 1. Panoramica del prodotto



Fig.1. ESC Single 12S 100A

Il Pilotix 12S 100A è un regolatore di velocità (ESC) singolo a 32 bit ad alte prestazioni progettato per droni da carico pesante, impianti cinematografici e piattaforme industriali. Supporta tensioni di ingresso elevate fino a batterie LiPo 12S e utilizza il firmware AM32 per garantire la massima efficienza e affidabilità.

## 2. Guida al cablaggio

Per individuare con precisione la posizione dei punti di saldatura, consultare lo schema illustrativo. L'utilizzo di una tensione a 12 V richiede stagno di alta qualità e un saldatore ad alta potenza.

### 2.1. Alimentazione (collegamento alla batteria)

- BTA + (positivo): saldare il cavo rosso 10 AWG/8 AWG al terminale contrassegnato dal simbolo (+).
- BTA - (negativo): saldare il cavo nero 10 AWG/8 AWG al terminale contrassegnato dal simbolo (-).
- Requisiti antiscintilla: utilizzare sempre un connettore antiscintilla per prevenire la formazione di archi elettrici quando si collegano batterie 12S.

### 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)

Questi cavi si collegano al Controllore di volo (FC) o al PDB:

- GND: Massa del segnale. Collegare questo terminale al punto di massa del Controllore di volo (FC) per garantire un segnale pulito.
- TX (Telemetria): Collegare questo terminale a una porta RX disponibile sul Controllore di volo (FC) per ricevere i dati relativi a temperatura, giri al minuto (RPM) e corrente.
- PWM (Segnale): L'ingresso di controllo principale. Collegare questo terminale all'uscita del segnale motore del Controllore di volo (FC).

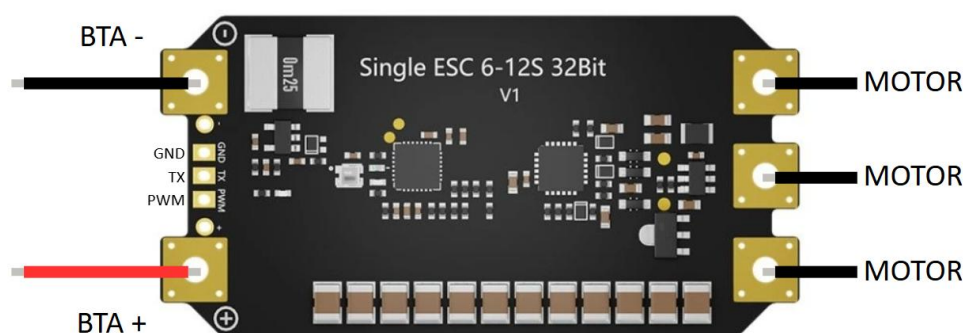


Fig.2. Schema di cablaggio

## 3. Avvertenze di sicurezza

- Filtro antifumo: utilizzare sempre un filtro antifumo al primo avvio.
- Polarità: ricontrollare (+) e (-) prima di collegare la batteria. L'inversione di polarità danneggerà immediatamente l'ESC.
- Obbligatorio: i sistemi 12S generano picchi di tensione molto elevati. È necessario installare condensatori ad alta tensione e basso ESR (da 63 V) il più vicino possibile ai pad +/- del BTA.

## Contatti:

WhatsApp: +420 777 054 888

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

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