

MG946R Servo

Manuel d'utilisation



Sommaire

1. Présentation du produit	3
2. Guide de branchement	4
3. Règles de sécurité et d'utilisation	5
Contacts :	6

1. Présentation du produit



Fig.1. MG946R Servo

Le Pilotix MG946R est un servo numérique doté d'un train d'engrenages métallique et d'une plage de rotation de 180°. Il fournit un couple de blocage de 10.5 kg·cm à 4.8 V et de 13 kg·cm à 6.0 V, et tourne de 60° en 0.17 s à 6.0 V. Le servo fonctionne sous 4.8–6.0 V et se raccorde à un récepteur ou à un contrôleur de vol par une fiche servo à 3 broches.

2. Guide de branchement

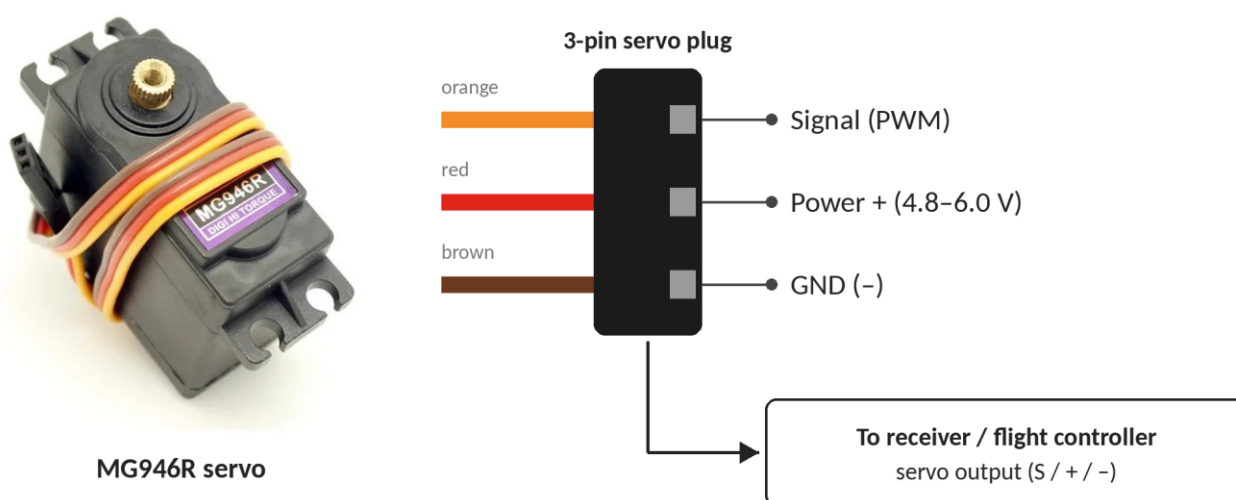


Fig.2. Schéma de branchement

Branchez le câble du servo sur une sortie servo de votre récepteur ou contrôleur de vol. Le câble mesure environ 300 mm et se termine par une fiche servo à 3 broches.

Le câble comporte trois fils : l'orange est le signal (PWM), le rouge est le positif d'alimentation et le marron est la masse (GND). Faites correspondre le fil marron à la broche de masse (-) de la sortie.

Alimentez le servo à partir d'un BEC ou d'une alimentation prévue pour 4.8–6.0 V, capable de fournir le courant de crête du servo en charge. Une alimentation sous-dimensionnée peut laisser chuter la tension en charge et réinitialiser le récepteur. Sur la plupart des contrôleurs de vol, la ligne servo n'est pas alimentée par défaut ; alimentez-la à partir d'un BEC séparé dimensionné pour le courant du servo.

Fixez le servo par ses quatre pattes de fixation. Mettez le servo sous tension et laissez-le rejoindre la position centrale avant de monter un palonnier sur les cannelures de l'axe de sortie et de le fixer avec la vis centrale.

3. Règles de sécurité et d'utilisation

- Plage de tension : Alimentez uniquement sous 4.8–6.0 V. Raccorder le servo directement à une batterie LiPo ou à une ligne de tension supérieure détruira la carte de commande.
- Capacité de l'alimentation : Dimensionnez le BEC pour le courant de crête cumulé de tous les servos. Partager une ligne 5 V trop faible entre plusieurs servos et le récepteur est une cause fréquente de chutes de tension.
- Polarité : Vérifiez l'ordre des fils avant la mise sous tension : marron sur GND, rouge sur le positif, orange sur le signal. Une inversion de polarité de l'alimentation peut endommager l'électronique du servo.
- Première mise sous tension : Mettez le servo sous tension pour la première fois avec le palonnier ou la tringlerie désaccouplés. Vous pouvez ainsi vérifier le sens de rotation et la position centrale sans risquer de forcer la tringlerie.
- Butées mécaniques : Réglez la tringlerie et la course des fins de course de sorte que le servo ne force jamais contre une butée mécanique. Un servo bloqué absorbe en permanence son courant maximal, surchauffe et peut abîmer les engrenages ou griller le moteur.
- Axe de sortie : Ne tournez pas l'axe de sortie à la main, en particulier lorsque le servo est sous tension. Forcer l'axe contre le moteur peut abîmer le train d'engrenages.
- Fixation sûre : Fixez le servo par ses quatre pattes de fixation et faites cheminer le câble sans le tendre. Un servo mal fixé impose une charge supplémentaire aux engrenages, et des flexions répétées peuvent rompre les fils.
- Chaleur : Laissez refroidir le servo après un fonctionnement prolongé sous forte charge. Un servo chaud perd du couple et son moteur s'use plus vite.

Contacts :

WhatsApp: +420 777 054 888

Email: support@pilotix.eu

Telegram: https://t.me/PilotixSupport_bot