

MG946R Servo

Manuale utente



Indice

1. Panoramica del prodotto	3
2. Guida al collegamento	4
3. Norme di sicurezza e d'uso	5
Contatti:	6

1. Panoramica del prodotto



Fig.1. MG946R Servo

Il Pilotix MG946R è un servo digitale con ingranaggi in metallo e un campo di rotazione di 180°. Eroga una coppia di stallo di 10.5 kg·cm a 4.8 V e di 13 kg·cm a 6.0 V e ruota di 60° in 0.17 s a 6.0 V. Il servo funziona a 4.8–6.0 V e si collega alla ricevente o al flight controller tramite un connettore servo a 3 pin.

2. Guida al collegamento

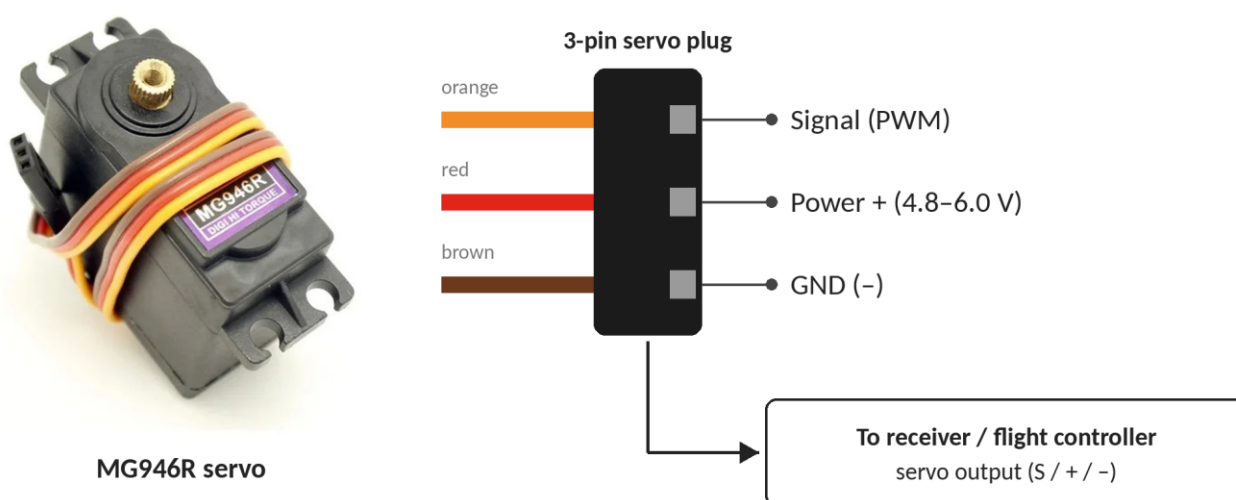


Fig.2. Schema di collegamento

Inserire il cavo del servo in un'uscita servo della ricevente o del flight controller. Il cavo è lungo circa 300 mm e termina con un connettore servo a 3 pin.

Il cavo ha tre fili: l'arancione è il segnale (PWM), il rosso è il positivo di alimentazione e il marrone è la massa (GND). Collegare il filo marrone al pin di massa (–) dell'uscita.

Alimentare il servo tramite un BEC o un alimentatore da 4.8–6.0 V in grado di erogare la corrente di picco del servo sotto carico. Un'alimentazione sottodimensionata può far calare la tensione sotto carico e riavviare la ricevente. Sulla maggior parte dei flight controller la linea servo non è alimentata di default; alimentarla tramite un BEC separato dimensionato per la corrente del servo.

Fissare il servo tramite le quattro alette di fissaggio. Alimentare il servo e lasciarlo portare in posizione centrale prima di montare una squadretta sulla scanalatura dell'albero di uscita e fissarla con la vite centrale.

3. Norme di sicurezza e d'uso

- Campo di tensione: Alimentare esclusivamente a 4.8–6.0 V. Collegare il servo direttamente a una batteria LiPo o a una linea a tensione superiore distrugge la scheda di controllo.
- Capacità dell'alimentazione: Dimensionare il BEC per la corrente di picco complessiva di tutti i servo. Condividere una linea a 5 V debole tra più servo e la ricevente è una causa frequente di cali di tensione.
- Polarità: Verificare l'ordine dei fili prima di alimentare: marrone a GND, rosso al positivo, arancione al segnale. L'inversione della polarità di alimentazione può danneggiare l'elettronica del servo.
- Prima accensione: Alimentare il servo per la prima volta con la squadretta o il rinvio scollegati. In questo modo è possibile verificare il senso di rotazione e la posizione centrale senza rischiare di forzare il rinvio.
- Finecorsa meccanici: Regolare rinvii e corsa di fine escursione in modo che il servo non spinga mai contro un finecorsa meccanico. Un servo bloccato assorbe continuamente la sua corrente massima, si surriscalda e può spanare gli ingranaggi o bruciare il motore.
- Albero di uscita: Non ruotare l'albero di uscita a mano, soprattutto con il servo alimentato. Forzare l'albero contro il motore può spanare gli ingranaggi.
- Fissaggio sicuro: Fissare il servo tramite tutte e quattro le alette di fissaggio e posare il cavo in modo che non sia in tensione. Un servo allentato sottopone gli ingranaggi a un carico aggiuntivo e le flessioni ripetute possono rompere i fili.
- Calore: Lasciare raffreddare il servo dopo un funzionamento prolungato ad alto carico. Un servo surriscaldato perde coppia e il suo motore si usura più rapidamente.

Contatti:

WhatsApp: +420 777 054 888

Email: support@pilotix.eu

Telegram: https://t.me/PilotixSupport_bot