

Manuel d'instructions de l'outil servo KST n° 5



1. Entrée d'alimentation Connecteur XT60PW intégré, adapté à la connexion à des sources d'alimentation via des connecteurs XT60.

1.1. Plage de tension d'entrée de l'outil n° 5 : CC 5,0 V – 9,0 V ;

1.2. ATTENTION !!! Choisissez votre tension d'entrée en fonction des spécifications de votre servo KST programmé.

La tension d'entrée sera directement transmise au servomoteur ;

n'appliquez PAS une tension élevée sans avoir vérifié la compatibilité avec la tension du servomoteur. Exemple : le X10 Pro a une plage de tension de 4,8 V à 8,4 V, la tension d'entrée pour l'outil n° 5 est donc de 5 V.

Une fois connecté audit servo, il fournira une tension continue de 4,8 V à 8,4 V.

2. Sortie servo : Permet de connecter les servos KST. Lors du branchement, veillez à respecter la polarité (symboles « - + S ») et à brancher les servos dans le bon sens. Le fil correspondant à la borne « S » est généralement orange ou blanc.

'-DC- DC négatif '+' DC+ DC positif 'S' Signal PWM 3. Opérations de mise sous

tension et de configuration

3.1. Une fois l'alimentation branchée, l'outil n° 5 passe en mode d'autotest. Une fois l'autotest terminé, le buzzer retentit.

Vous entendrez deux bips, puis la LED centrale clignotera en rouge. Vous pouvez maintenant connecter votre ou vos servomoteurs à l'outil n° 5.

3.2. Vérifiez la tension de fonctionnement de votre servomoteur, puis connectez-le à l'outil n° 5 à l'un des connecteurs « - + S ». Une fois connecté, l'outil n° 5 reconnaîtra le servomoteur et le ramènera à sa position médiane (1500 µs). La LED située sous 1500 µs s'allumera alors en rouge et l'outil passera en mode de réglage de la position médiane.

3.3. Réglage du point médian : Après avoir accédé au mode de réglage du point médian, utilisez le bouton rotatif (bouton de réglage) pour ajuster le point médian. Une fois réglé sur la nouvelle position souhaitée, appuyez sur « Entrée » ou « Sélectionner ». Une fois la programmation réussie, un bref signal sonore retentit et l'appareil passe en mode de réglage des extrémités.

3.4. Réglage du point final : Après être entré en mode de réglage du point final, utilisez le bouton rotatif (bouton de réglage) pour ajuster. Vous pouvez utiliser le bouton de sélection pour basculer entre les deux extrémités. Lorsque la LED correspondant à 1000 µs est allumée, cela indique que l'angle correspondant à 1000 µs a été ajusté. Lorsque la LED correspondant à 2000 µs est allumée, cela indique que l'angle correspondant à 2000 µs a été ajusté. Une fois les nouvelles positions des extrémités ajustées, appuyez sur « Entrée ». Une fois la programmation réussie, un signal sonore retentit, la LED du point médian clignote et l'appareil passe en mode veille.

3.5. Lorsque vous accédez au mode de réglage du point médian ou au mode de réglage du point final et qu'aucun réglage n'est nécessaire, appuyez sur

Appuyez sur « Entrée » pour passer.

4. Paramètres de direction

4.1. Définitions : CW (sens horaire), CCW (sens antihoraire)

4.2. Pour inverser le sens de rotation du servo, accédez au mode de réglage du point médian ou du point final et appuyez sur « CW/CCW », puis sur « Entrée ». Lorsque la LED du bouton est allumée, le servo tourne dans le sens antihoraire (CCW). Lorsqu'elle est éteinte, le servo tourne dans le sens horaire (CW).

4.3. Pour modifier le démarrage progressif du servomoteur, accédez au mode de réglage du point médian ou du point final et appuyez sur « Démarrage progressif ». Lorsque la LED du bouton est allumée, le démarrage progressif du servomoteur est actif. Lorsqu'elle est éteinte, il est désactivé.

5. Réinitialiser

5.1. Le bouton « Réinitialiser » réinitialise uniquement l'outil n° 5 et ne réinitialise pas les paramètres du servo.