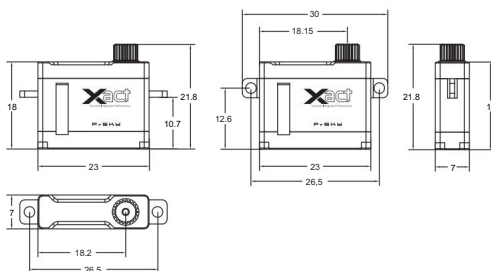


## Aperçu



## Caractéristiques

• Dimensions : 23 × 7 × 18 mm (L × l × H) •

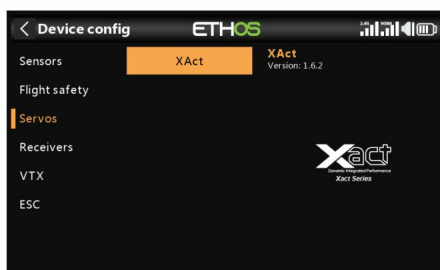
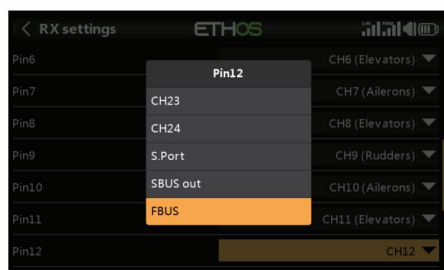
Poids : 7,5 g •

Cannelure du pavillon :

Φ4 15T • Tension de fonctionnement :

3,5 V - 8,4 V • Fréquence de rafraîchissement : 1 520 µs/333 Hz | 760 µs/700 Hz

PERFORMANCE	COUPLE   VITESSE @4,0 V		COUPLE   VITESSE à 4,8 V		COUPLE   VITESSE @6,0 V		COUPLE   VITESSE à 7,4 V		COUPLE   VITESSE à 8,4 V	
LD5801	1,90		2,20		2,90		3,40		3,80	
LD5801A	kgf.cm	0,09	kgf.cm	0,08	kgf.cm	0,06	kgf.cm	0,05	kgf.cm	0,04
	26,4	s/60°	30,6	s/60°	40,3	s/60°	47,2	s/60°	52,8	s/60°
	oz-in		oz-in		oz-in		oz-in		oz-in	

Comment faire fonctionner les servos en mode FBUS **FBUS**

1. Assurez-vous qu'un récepteur compatible FBUS est lié à la radio et que les ports ou ports de canal du récepteur (ceux connectés aux servos compatibles FBUS) ont été réglés en mode FBUS.

Réglage du port de canal :

Accédez à [Modèle] → [Système RF] → [RX1/2/3] → [Options] → [Broche]

Réglage du port de télémetrie :

Accédez à [Modèle] → [Système RF] → [RX1/2/3] → [Options] → [Port de télémetrie]

2. Une fois correctement configuré, le FBUS-compatible

Les servomoteurs fonctionneront automatiquement en mode FBUS. Cela permet à la fois la configuration et le retour d'information télémetrique sur les servomoteurs.

Configuration des servos :

Accédez à [Système] → [Configuration du périphérique] → [Servos] → [Xact]

Données de télémetrie des

servos : Accédez à [Modèle] → [Télémetrie]

## Description des paramètres

ETHOS [Configuration du périphérique] [Servos] [Xact]

Pièce d'identité physique	Lorsque plusieurs servomoteurs sont utilisés simultanément, chaque servomoteur doit se voir attribuer un identifiant unique.
ID de l'application	Lorsqu'on utilise simultanément le même type de capteurs provenant de différents appareils, chaque appareil doit se voir attribuer un identifiant d'application unique afin d'éviter les conflits.
Débit de données	Intervalle de transmission des données.
Plage de réglage (90°/120°/180°)	Plage d'angle de rotation du servomoteur.
Direction (Sens horaire/antihoraire)	Sens de rotation du servo.
Type d'impulsion PWM	Options 1500 µs / 760 µs
Canal	Le canal affecté à la transmission des données lorsque le servo fonctionne en mode FBUS.
Centre	Réglage de la position neutre du servomoteur
Enregistrer dans la mémoire flash	Enregistrez les paramètres configurés dans la mémoire flash.

## Données de télémétrie des servomoteurs Xact

ETHOS [Modèle] [Télémétrie]

SRV# Actuel	Courant servo
SRV# Volt	Tension du servo
SRV# Temp	Température du servomoteur