

# Manual usuario PDB RCTech ZMR250 (AP) V4.1

## Seguridad

- La tensión máxima de entrada es de 20 voltios (5 baterías de células LiPo)
- El dispositivo no debe entrar en contacto con la lluvia o la humedad.
- Evitar choques e impactos en el dispositivo.
- Todos los cables y las conexiones deben estar adecuadamente aislados.
- Preste atención a la marca positiva y negativa. Nunca mezclar la polaridad de las conexiones.

En esta ZMR AP se puede instalar opcionalmente un Micro MinimOSD. Por favor, tenga en cuenta que algunos puertos sólo se pueden utilizar con la controladora de vuelo Naze32.

## Ajuste dirección del control de vuelo (Naze32 y CC3D)

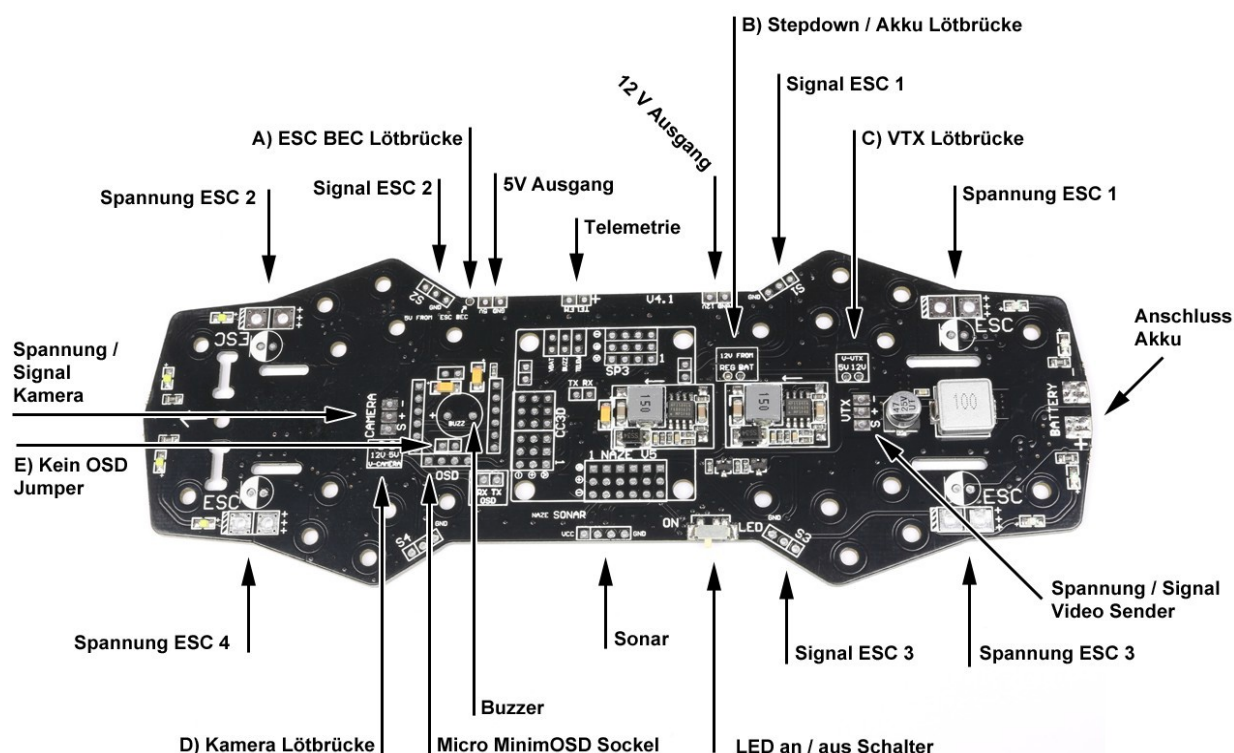
La PDB está diseñado para que el conector USB del control de vuelo va al lado de la salida. por lo tanto es necesario ajustar la alineación en el software de control de vuelo.

## Disposición del motor con CC3D

Si se utiliza un control de vuelo CC3D en necesario utilizar en el software OpenPilot otros canales para los motores. Los ajustes se pueden encontrar en el software OpenPilot en la pestaña Vehículo. Si se utiliza el control de vuelo Naze32, no es necesario realizar ningún cambio.

- Motor 1 = Canal 4
- Motor 2 = canal 2
- Motor 3 = Canal 1
- Motor 4 = Canal 3

## Esquema de conexión:



## Descripción de las conexiones:

- A) ESC BEC Lötbrücke = Si está utilizando un ESC con BEC, establecer este puente de soldadura.
- B) Stepdown / Akku Lötbrücke = Si se establece el puente de soldadura REG es la tensión de 12 V a través del regulador integrado. Esto sólo es posible con 4S fiables y 5S Li-Po. Si se utiliza un LiPo de 3S (11,1v) establecer el puente de soldadura BAT, entonces los 12V son directo de la batería LiPo y no por el regulador integrado.
- C) VTX Lötbrücke = Dependiendo de si se establece el puente de soldadura en 5 V o 12 V, se selecciona la tensión correspondiente para el emisor de video VTX.
- D) Kamera Lötbrücke = Dependiendo de si se establece el puente de soldadura en 5 V o 12 V, se selecciona la tensión correspondiente para la cámara de video.
- E) Kein OSD Jumper = Si no se utiliza el micro MinimOSD, los pines deben estar unidos. La señal de vídeo se envía entonces desde la cámara directamente a la salida del transmisor de vídeo. Puede utilizar los pines proporcionados para hacer un puente temporal.
  - 5 V Ausgang = Esta salida suministra 5 voltios y se puede utilizar para otros componentes.
  - 12 V Ausgang = Esta salida suministra 12 voltios y se pueden utilizar para otros componentes.
  - CÁMERA = salida para la cámara FPV, S = línea de señal de vídeo.
  - VTX = salida para el transmisor de video FPV, S = línea de señal de vídeo.
  - ESC = 4 salidas para el control del motor.
  - S1 bis S4 = Salidas servos para controlador de motor (el pin separado del rectángulo es la señal).
  - Sonar = conexiones para un sistema de sonar opcional (sólo Naze32).
  - Micro MinimOSD Socket = Cabeceras para la instalación de micro MinimOSD.
  - BATTERY = Conexión para la batería (máximo 5 células Li-Po).
  - TX / RX = Conexión para datos de OSD (solamente Naze32).
  - Buzzer = Aquí se suelda el Buzzer suministrado.

## Enlace al manual original en alemán:

[http://www.rctech.de/download/Anleitung\\_ZMR250\\_PDB\\_V4.1.pdf](http://www.rctech.de/download/Anleitung_ZMR250_PDB_V4.1.pdf)