

4. Hallův senzor DroneCAN 150A

4.1. O nás

Hallův senzor TBS LUCID DroneCAN 150A je určen pro měření vysokých proudů bez obav ze spálení bočníkových rezistorů v měniči.

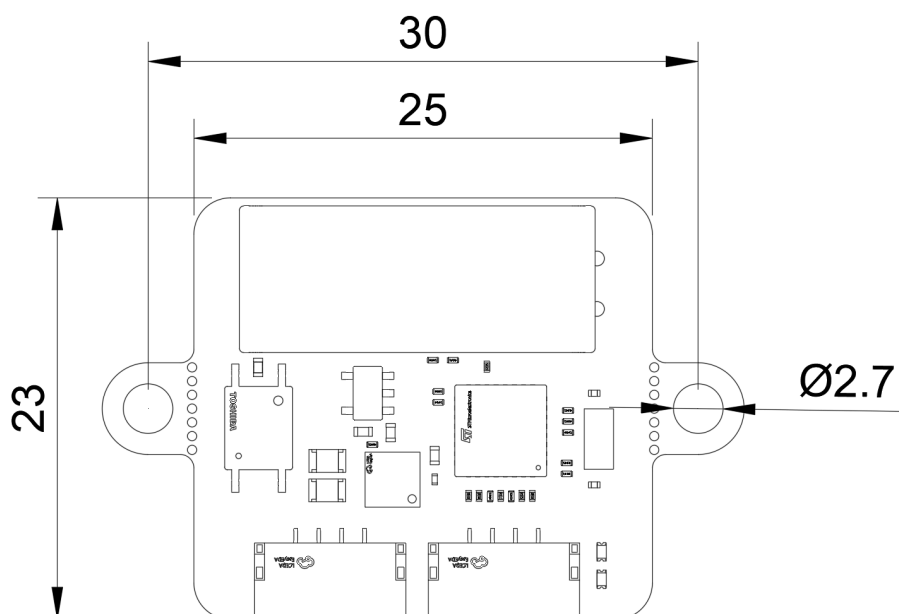
4.2. Specifikace

Připojení:	PLECHOVKA 2x Sériové číslo 1x SWD 1x
Konektor Typ:	JST-GH 4pinový, 1,25 mm Pájecí plošky
Velikost	35 × 22 × 22 mm
Operace Tem teplota:	- 20 - 80 °C
Hmotnost	7 g
Vstupní napětí:	4,5 - 5,5 V
Výkonový kon předpoklad:	17 mA
Typ senzoru:	Hallův senzor
Aktuální rozsah:	0–150 A DC
Citlivost:	12 mV/A

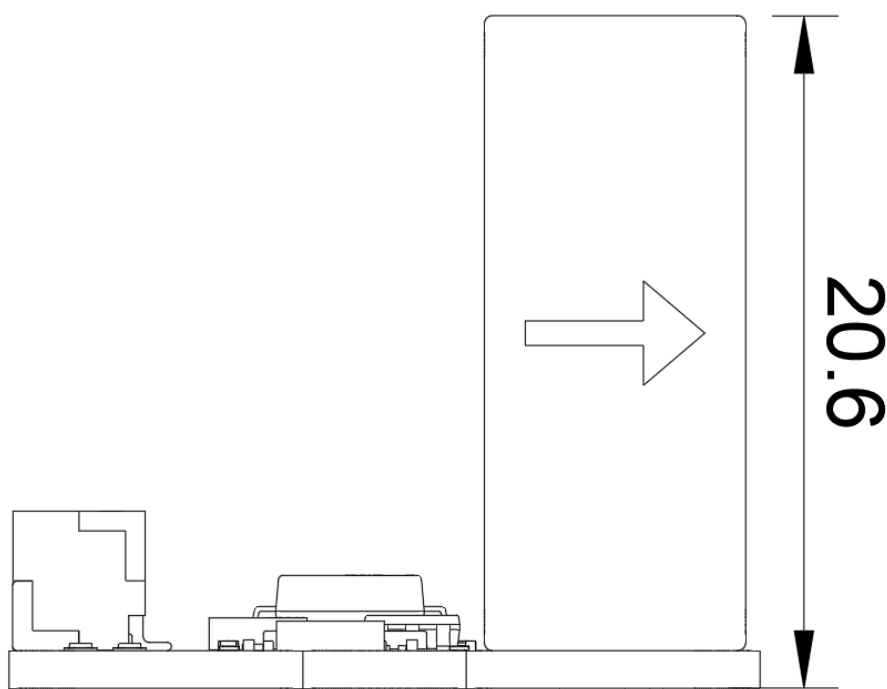
4.3. Montáž - Rozměry



Poznámka:Všechny rozměry jsou uvedeny v milimetrech (mm)



Výška

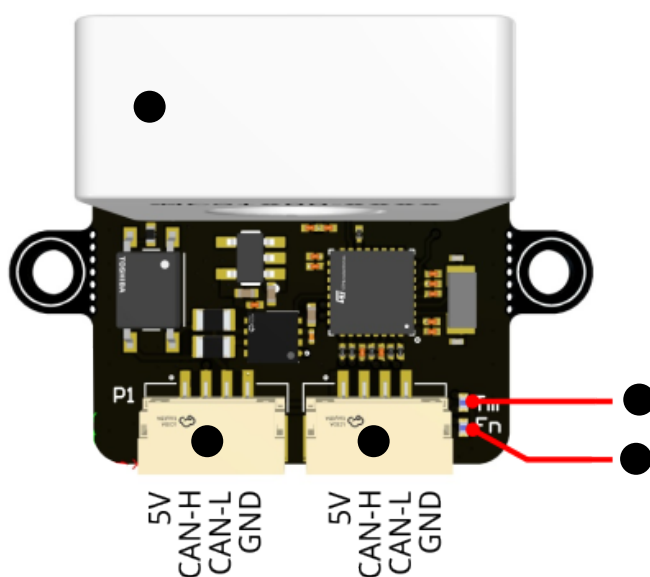


4.4. Firmware

Firmware	Cíl	Minimální verze firmwaru sion
ArduPilot	TBS-L431-CurrMon	1.8.0

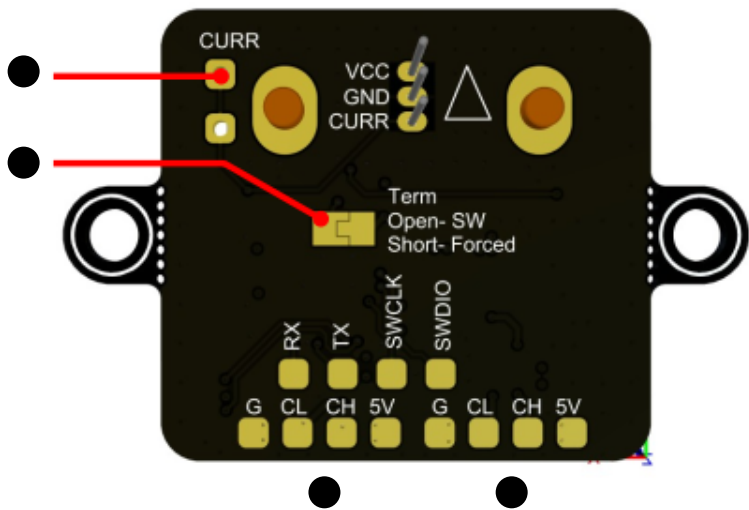
4.5. Zapojení pinů

Pohled shora



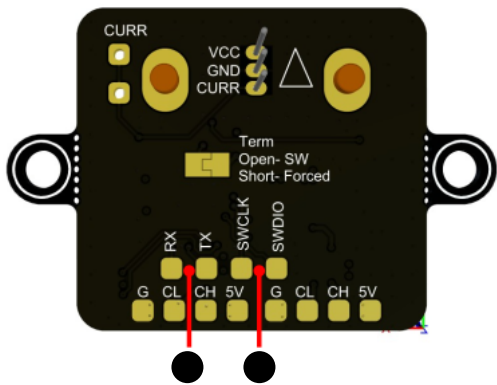
1 - Snímač	2 - CAN konektor	3 - CAN konektor
4 - Stavová LED dioda CAN FN #úkol	5 - LED dioda stavu terminátoru CAN	

Pohled zdola



1 - Analogový výstup ⁽⁵⁾	2 - CAN-hardwarový terminátor
3 - CAN konektor	4 - Pájecí plošky CAN

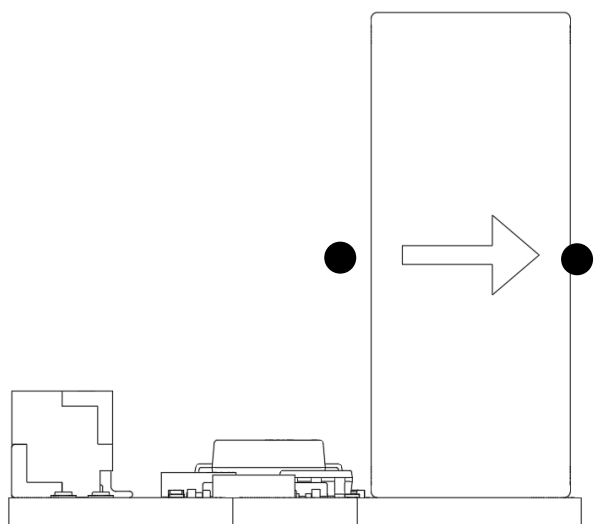
Další piny



1 - Sériové	2 - JZD
-------------	---------

⁽⁵⁾Pokud je nastaveno, nastavení ukončení softwaru bude ignorováno.

Směr proudění



1 - Z baterie	2 - Do ESC, FC...
---------------	-------------------

4.6. Nastavení ArduPilotu

Obecná nastavení

Prostředí	Hodnota
LADIT	0
ZAVÁDĚČ_FLASH	0
VERZE_FORMÁTU	2
MOŽNOSTI	0
BRD_SERIAL_NUM	0
CAN_BAUDRATE	1000000
CAN_NODE	0
CAN_TERMINATE	0
OVLADAČ CAN_P1	1
CAN_D1_PROTOCOL	1

Monitorování proudu

Prostředí	Hodnota
BATTx_MONITOR	8
MOŽNOSTI_BATTx	1
BATT_AMP_PERVLT	91

4.7. Nastavení INAV/BETAFLIGHT

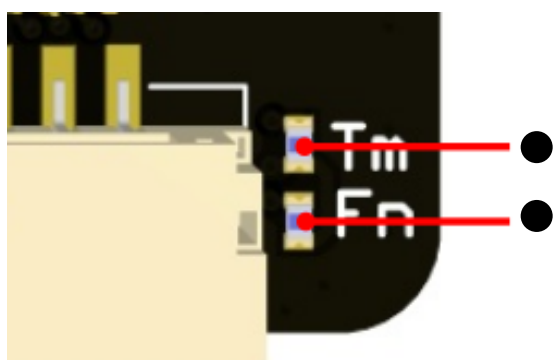
BETAFLIGHT

Prostředí	Hodnota
Měřítka:	120
Odsazení:	0

INAV

Prostředí	Hodnota
Měřítka:	120
Odsazení:	0

4.8. Stavové LED diody



LED	Vzor	Význam
TM (1)	Solidní	Ukončení aktivní
	Vypnuto	Ukončení neaktivní
FN (2)	Pomalé blikání	Žádná komunikace mezi uzlem CAN a řídícími jednotkami letu
	Rychlé blikání	Komunikace mezi uzlem CAN a řídícími letů