



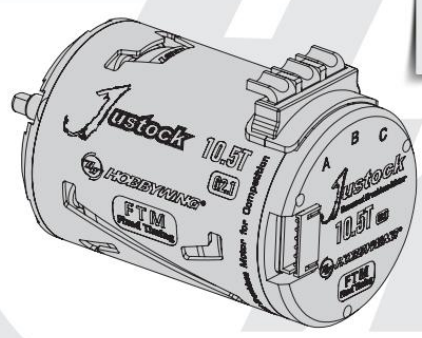
Merci d'avoir acheté le(s) moteur(s) sans balais Justock 3650 G2.1 pour voitures RC ! Le système haute puissance peut être très dangereux, veuillez donc lire attentivement ce manuel avant de l'utiliser et suivre strictement les procédures d'utilisation. Dans la mesure où nous n'avons aucun contrôle sur l'installation, l'utilisation et l'entretien de ce produit, aucune responsabilité ne sera assumée ni acceptée pour les dommages, pertes ou coûts résultant de l'utilisation de ce produit. En outre, nous possédons le droit de modifier la conception, l'apparence, les fonctions et les exigences opérationnelles du produit sans aucune notification.

Justock

MANUEL DE L'UTILISATEUR

Moteur Brushless Sensored

Justock-3650-G2.1-Sensored



20180329

01 Consignes de sécurité



Ce produit n'est PAS un jouet et il est réservé aux adultes et aux adolescents de plus de 14 ans, veuillez donc le garder hors de portée des enfants. Veuillez garder à l'esprit les points suivants ; sinon, cela pourrait endommager le produit et causer des dommages matériels et des blessures aux utilisateurs. • Ne laissez jamais ce produit sans surveillance lorsqu'il est sous tension. En cas de problème, le produit peut provoquer un incendie et mettre en danger les périphériques. • Veuillez vérifier attentivement les séquences de câbles entre l'ESC et le moteur avant la connexion, afin d'éviter toute erreur éventuelle. • Veuillez vous assurer que tous les fils et les pièces d'interconnexion sont bien isolés avant la connexion, car des courts-circuits peuvent endommager le produit. • Ne laissez jamais d'eau, d'huile, de carburant ou d'autres liquides conducteurs pénétrer à l'intérieur de ce produit ou d'autres composants électroniques, car ces liquides peuvent contenir des minéraux nocifs pour les circuits électriques. Si cela se produit vraiment, veuillez éteindre l'appareil immédiatement, puis nettoyez-le et séchez-le soigneusement. • Veuillez lire les manuels de chaque équipement d'alimentation (comme ESC, moteur, batterie, etc.) et châssis pour vous assurer que la configuration du système d'alimentation est rationnelle avant utilisation, car une configuration incorrecte du système d'alimentation peut entraîner une surcharge et éventuellement endommager les équipements. • Interdire le fonctionnement à plein régime avant l'installation du pignon. Dans des circonstances non chargées, RPM trop élevé peut endommager le moteur. • Assurez-vous que toutes les pièces sont bien connectées, car une mauvaise connexion ou une mauvaise connexion peut entraîner un contrôle anormal, dommages ou autres problèmes imprévisibles. • Ne laissez jamais la température du boîtier du moteur (enveloppe) dépasser 90°C (194°F), sinon le moteur risque d'être endommagé et (ou) le rotor sera démagntisé.

02 Caractéristiques

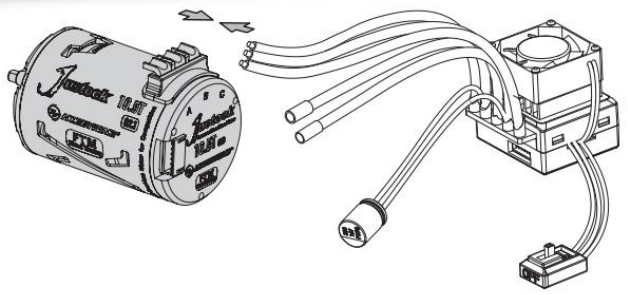
• L'utilisation d'un boîtier en aluminium attaché à un aimant résistant à la chaleur et d'enroulements à double isolation, de roulements de haute précision et d'un rotor à structure solide garantit des performances exceptionnelles et une excellente durabilité. • La cloche d'extrémité non réglable à capteur Hall intégré associée à un rotor de haute précision et équilibré garantit à l'utilisateur une puissance douce et linéaire à la demande. • Le joint torique en silicone installé entre la cloche d'extrémité et le stator aide à conduire la chaleur interne vers le carter du moteur et empêche la poussière de pénétrer dans le capteur HALL. • La conception de la structure détachable pour le nettoyage et l'entretien quotidiens peut effectivement prolonger la durée de vie de ce moteur Justock et améliorer son efficacité de fonctionnement. • Ce moteur est parfaitement adapté au contrôleur XR10-Justock pour toutes les courses à synchronisation zéro et également compatible avec d'autres contrôleurs de vitesse électroniques Hobbywing, y compris d'autres marques. • Ce moteur Justock est applicable à divers véhicules 1/10th, 1/12th on-road & off-road. Il peut être un choix idéal pour les courses de classe Stock ou Sport, mais peut également être un bon choix pour les débutants pour la pratique. • La conception du moteur est conforme aux spécifications IFMAR et ROAR.

03 Spécifications

PN	Modèle	KV (A vide)	Résistance LiPo	Sans charge Actuel	Max. Puissance de sortie	C. au point de MOP *	Dimensions (mm)	Arbre * (mm)	Rotor à pôles	Lester	Applications
30408009	Justock-3650-G2.1-10.5T	4000KV	2-3S	0.016Ω	4.9A	275W	80A	Ø=35.8mm	2	Ø7-12.5	Classe STOCK/SPORT (choisissez le moteur selon les règles de la compétition de 1/10e, 1/12e sur route (c'est-à-dire voiture de tourisme de compétition ou drift, F1, Mini voiture, etc.) et tout-terrain (c'est-à-dire buggy, 2WD SCT et camions), courses normales et Rock Crawlers (21,5 T et 25.5 T uniquement).
30408010	Justock-3650-G2.1-13.5T	3200KV		0.027Ω	4A	215W	65A	(1.413in)			
30408011	Justock-3650-G2.1-17.5T	2450KV		0.045Ω	3.5A	157W	47A	L=52.5mm			
30408012	Justock-3650-G2.1-21.5T	2050KV		0.07Ω	3A	115W	35A	L=52.5mm			
30408013	Justock-3650-G2.1-25.5T	1600KV		0.104Ω	2.8A	86W	25A	(2.067in)			

Remarques : C. au point de MOP = courant au point de puissance de sortie maximale.
 1) La puissance de sortie maximale est la valeur de test obtenue lorsque la tension est de 7,4 V, la synchronisation ESC est réglée sur 0°. Il ne s'agit ni de la puissance d'entrée maximale ni de la puissance nominale. La formule de calcul utilisée ici est : RPM x Couple / 9550.
 2) La valeur de la puissance de sortie maximale est toujours inférieure à la valeur de la puissance d'entrée. Par conséquent, il est inutile de comparer la puissance de sortie maximale mentionnée dans le formulaire ci-dessus avec la puissance d'entrée des moteurs d'autres marques. En outre, les valeurs du formulaire ci-dessus peuvent différer des données de test d'autres usines en raison de bancs de test différents.
 3) Le courant d'entrée au point de la puissance de sortie maximale est utile pour la configuration de la charge et la sélection ESC ; ici, nous suggérons fortement aux utilisateurs de ne pas augmenter le quota de charge par rapport à la "puissance de sortie maximale point", cela signifie s'il vous plaît ne faites pas le courant d'entrée plus grand que le courant au point de puissance de sortie maximum.
 4) Comme la puissance de ces moteurs n'est pas grande, ils ne sont donc pas applicables aux camions 4WD / Monster et autres véhicules ou jeux à poids élevé et à charge lourde nécessitant une très grande puissance. Si vous les utilisez de force dans ces conditions, peut-être qu'ils vont se brûler. Par la présente, nous suggérons aux utilisateurs de choisir le moteur à 4 pôles comme XeRun-3660SD-G2 lorsqu'une puissance élevée est nécessaire.

04 Installation & Connexion



1. Pour installer le moteur
 1) Les vis utilisées pour l'installation ont un diamètre de 3 mm et une longueur de 5 mm. Avant de monter le moteur sur le véhicule, veuillez vous assurer que toutes les vis sont applicables pour éviter d'endommager le moteur. En général, il est acceptable d'adopter des vis de 3 mm de diamètre et de moins de 8 mm de longueur ; la longueur spécifique dépend de la taille du châssis.
 2. Pour connecter le moteur 1)
 Trois fils d'alimentation doivent être connectés au moteur, et ils diffèrent souvent par leurs couleurs : le fil de phase A est bleu, le fil de phase B est jaune et le fil de phase C est orange. Veuillez noter la marque ESC lors de la connexion des fils de sortie ESC aux fils d'alimentation du moteur et assurez-vous que les connexions sont : AA, BB et CC.
 2) Si vous utilisez un ESC à capteur, veuillez vous assurer que les fils du capteur Hall sont propres et en bon état ; puis connectez-les dans la bonne direction aux ports de capteur du moteur et de l'ESC respectivement. Attention : Dans un tel cas, la séquence de câblage de l'ESC et du moteur doit suivre strictement les règles de AA, BB et CC. Ne modifiez pas la séquence des fils.
 3) Alors que si l'ESC est sans capteur, alors connecter le moteur et l'ESC selon la manière ci-dessus peut faire tourner le moteur dans le sens opposé, car les définitions de phase (#A / #B / #C) sont différentes parmi les fabricants, pour le moment, il vous suffit d'échanger l'une des deux connexions filaires.
 3. Vérification
 Vérifiez attentivement l'installation et toutes les connexions avant de mettre sous tension.

05 Sélection des vitesses

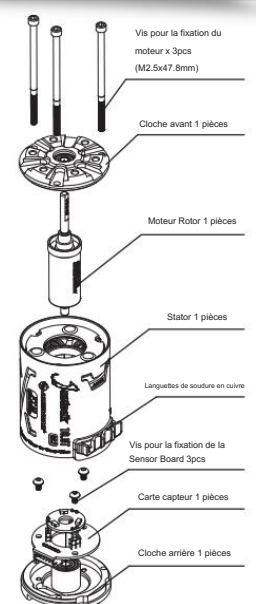
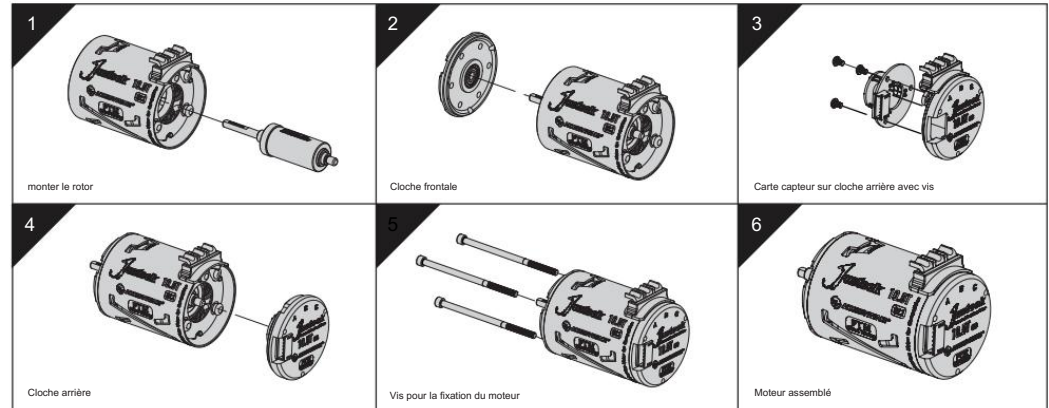
Il est très important de sélectionner un rapport de démultiplication raisonnable, car une sélection inappropriée peut entraîner de grandes pertes pour les utilisateurs. Veuillez sélectionner le bon rapport de démultiplication en fonction des points suivants !
 1. Température de fonctionnement du moteur
 Pendant le fonctionnement, la température du moteur doit être inférieure à 90 (194). Des températures supérieures à 90 démagntiseront l'aimant et peuvent faire fondre les bobines et éventuellement endommager l'ESC (à cause d'un courant fort). Par conséquent, le moyen le plus efficace d'éviter la surchauffe est de sélectionner le bon rapport de vitesse.
 2. Principe de sélection des vitesses
 Pour éviter les risques potentiels, causés par une surchauffe, qui peut entraîner des dommages ou un dysfonctionnement de l'ESC/du moteur, veuillez commencer avec un très petit pignon et vérifier fréquemment les températures de l'ESC et du moteur tout au long d'un cycle. C'est le seul moyen de garantir que vous ne provoquez pas de chauffage excessif. Si les températures du moteur et de l'ESC restent stables et basses en cours de fonctionnement, vous pouvez augmenter lentement le pignon (avec plus de dents) tout en surveillant à nouveau les températures pour déterminer l'engrenage sûr pour votre véhicule et votre moteur. Etant donné que le climat et les conditions de piste changent constamment, veuillez continuer à surveiller les températures de l'ESC et du moteur pour protéger vos composants électroniques contre les dommages.

3. Rapport(s) de vitesse suggéré(s)
 Le formulaire ci-dessus montre quelques données approximatives sur les rapports de vitesse (ces rapports recommandés sont des valeurs de référence lors du réglage de l'ESC en mode de synchronisation zéro). Si vous ne savez pas comment régler le rapport de démultiplication approprié, veuillez commencer par un grand rapport (c'est-à-dire un petit pignon), puis ajustez-le au besoin, ou consultez les conducteurs sur place qui utilisent le même bloc d'alimentation pour obtenir des informations de base.

Type de véhicule	Batterie	10.5T	13.5T	17.5T	21.5T	25.5T
Voiture de tourisme (pour petite piste)	Voiture de	5.5:1	4.7:1	4.0:1	3.5:1	3.2:1
tourisme LiPo 7.4V (pour grande piste)	LiPo 7.4V	5.0:1	4.0:1	3.5:1	3.0:1	2.7:1
Voiture de tourisme	LiPo 3.7V 42mm 51mm 66mm 66mm					66mm
1/12th Buggy	LiPo 7.4V	8.0:1	7.0:1	6.0:1	5.5:1	5.2:1
2WD Buggy 4WD	LiPo 7.4V	8.0:1	7.0:1	6.0:1	5.5:1	5.2:1

06 Montage et démontage

Pour prolonger la durée de vie du moteur et augmenter son efficacité, nous recommandons aux utilisateurs de vérifier le roulement et de nettoyer le moteur régulièrement ; et l'intervalle spécifique dépend de la fréquence d'utilisation et des terrains. Veuillez suivre le schéma de montage ci-dessous pour assembler le moteur et le démonter dans l'ordre inverse.



Accessoires optionnels

Pièce de rechange	partie no.	Nom du produit	Spécification	Caractéristiques
Pallier	30820001	540 ROULEMENT MOTEUR-3.175	ROULEMENT 3.175 x 3.175 x 3.007mm	
	30820007	XERUN-V10 & Justock-G2-Rotor-Ø7-12.5	Aimant fin, sans ventilateur de refroidissement, trou d'aimant Ø7, OD de l'aimant : 12.5 mm	
Moteur Rotor	30820014	XERUN-V10 & Justock-G2-Rotor-Ø7-12.3-U	Aimant fin / Aimant puissant, sans ventilateur de refroidissement, trou d'aimant Ø7, OD de l'aimant : 12.3 mm	