

Strona internetowa: www.SRT-RC.comSkrzynka pocztowa: info@srt-rc.comSprzedaż: sales@srt-rc.com Działtechniczny: technical@srt-rc.com**Star Refined Technology co.,Ltd**Adres: 09F 0902, budynek Jin Rong, aleja Xiapu,
Huizhou, Guangdong, Chiny Biuro sprzedaży w Chinach

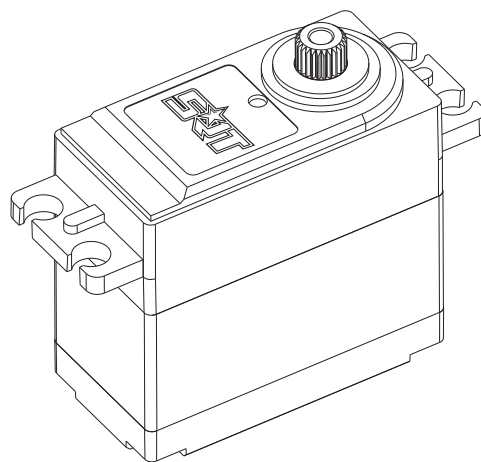
Sprzedaż: 86+18129689516

Serwo standardowe SRT (CL6030)

Serwomechanizm SRT Standard zapewnia zakres ruchu i kontrolę położenia w zakresie 180° w Twoim projekcie. Doskonale nadaje się do animatroniki i aplikacji o idealnej skali.

GŁÓWNE CECHY

- Idealny do zastosowań 1/10 na drodze Niesamowita
- wydajność i niskie zużycie energii Przekładnie z tytanu i stali
- zapewniają precyzję i trwałość Obudowa aluminiowa
- zapewnia dobre odprowadzanie ciepła
- Podwójne łożyska główne NMB
- 25T wał wyjściowy
- Wodoodporny
- Strefa martwa 2 μ s, ograniczona
- gwarancja na 1 rok



PRZEGLĄD

Najnowsza generacja serwomechanizmów SRT zapewnia wydajność potrzebną do modeli pojazdów w skali od 1/10 do 1/8. Są to serwomechanizmy o standardowych rozmiarach przeznaczone do zastosowań wysokonapięciowych do 7,4 V. Wszystkie te serwomechanizmy charakteryzują się innowacjami SRT, takimi jak odłączane przewody umożliwiające dostosowanie długości przewodów oraz łatwość konserwacji, a także metalowe uchwyty montażowe serwomechanizmów, które utrzymują je na miejscu nawet w najbardziej ekstremalnych warunkach.

Notatki dotyczące wymagań zasilania

Producent podaje napięcie 4,8–7,4 V DC dla tego serwomechanizmu. Uważamy jednak, że serwo toleruje baterię 9 V przez bardzo krótkie okresy bez obciążenia, co jest wykorzystywane w niektórych ćwiczeniach z serii samouczków „Stamps in Class”. (Przy świeżych bateriach mogą występować lekkie drgania; nie powoduje to uszkodzenia). Nie należy używać tego serwomechanizmu z niestabilizowanym zasilaczem ściennym ani ze regulowanym zasilaczem ściennym o napięciu przekraczającym 7,4 V DC.

Pobór prądu serwomechanizmu może gwałtownie wzrosnąć pod obciążeniem. Upewnij się, że zasilacz i regulator napięcia w Twojej aplikacji są przygotowane do dostarczenia odpowiedniego prądu dla wszystkich używanych serwomechanizmów. Nie próbuj zasilać tego serwomechanizmu bezpośrednio z pinów Vdd lub Vin modułu BASIC Stamp ani żadnego mikrokontrolera; nie podłączaj linii Vss serwomechanizmu bezpośrednio do pinu Vss modułu BASIC Stamp ani żadnego mikrokontrolera.

Zastosuj warunki środowiskowe

Zakres temperatur przechowywania: -20°C~60
°C Zakres temperatury pracy: -10°C~50°C Zakres
napięcia roboczego: 4,8 V~7,4 V

Standardowe środowisko testowe

Wszystkie badania kontrolne należy wykonywać w warunkach normalnej temperatury i wilgotności, tj. 25±5°C.°Ci wilgotność względna 65±10%,ocień charakterystykę zgodnie ze standardowymi warunkami testowymi.

Specyfikacja elektryczna (funkcja wydajności)

przedmiot	4,8 V	6,0 V	7,4 V
Prędkość robocza (bez obciążenia)	0,13 sek./60°	0,12 sek./60°	0,11 sek./60°
Prąd roboczy bez obciążenia (od wolnego do szybkiego)	300 mA	400 mA	400 mA
Moment obrotowy zatrzymania (przy zablokowaniu)	19,0 kg-cm	25,0 kg-cm	30,0 kg-cm
Prąd zatrzymania (w stanie zablokowanym)	2100 mA	2600 mA	3200 mA
Prąd jałowy (w stanie spoczynku)	40mA	50mA	50mA

Uwaga: Definicja elementu to wartość średnia, gdy serwo pracuje bez obciążenia

Specyfikacja mechaniczna

Przedmiot	Standard
Materiały przekładni	Tytan i stal
Waga	69 ± 1 g
Kąt graniczny	180° ± 10°
Grubość przewodu łączącego	# 28 AWG 0,08*60
Długość przewodu złącza	300 ± 5 mm
Wielowypust przekładni rogowej	ψ5,8*25T
Typ rogu	Pojedynczy, podwójny
Współczynnik redukcji	1/396
Typ silnika	Silnik bezrdzeniowy

Specyfikacja sterowania

Przedmiot	Standard
System sterowania	Modyfikacja szerokości impulsu
Typ wzmacniacza	333Hz cyfrowy kontroler
Podróże operacyjne	90° (1000→(2000 μsek)
Pozycja neutralna	1500 μsek
Szerokość pasma martwego	2 μsek
Kierunek obrotu	Przeciwnie do ruchu wskazówek zegara (gdy 1500→(2000 μsek)
Zakres szerokości impulsu	800→2200 μsek
Maksymalna podróż	Okolo 110°(gdy 800→(2200 μsek)

Kontrola wyglądu

Wygląd: Brak uszkodzeń wpływających na dozwolone funkcje

Rysunek konturowy: Wymiary patrz poniżej

* mm

