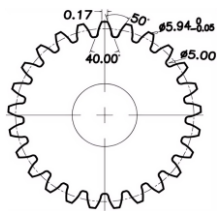
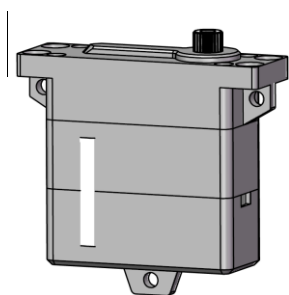
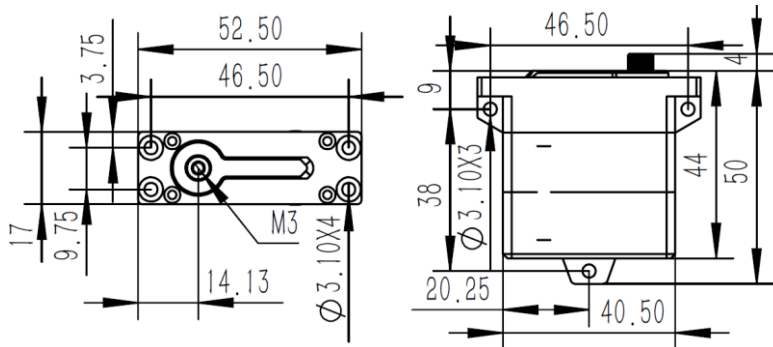


## HS17-12-P-5022-2 技术规格书



0625T 输出齿花键

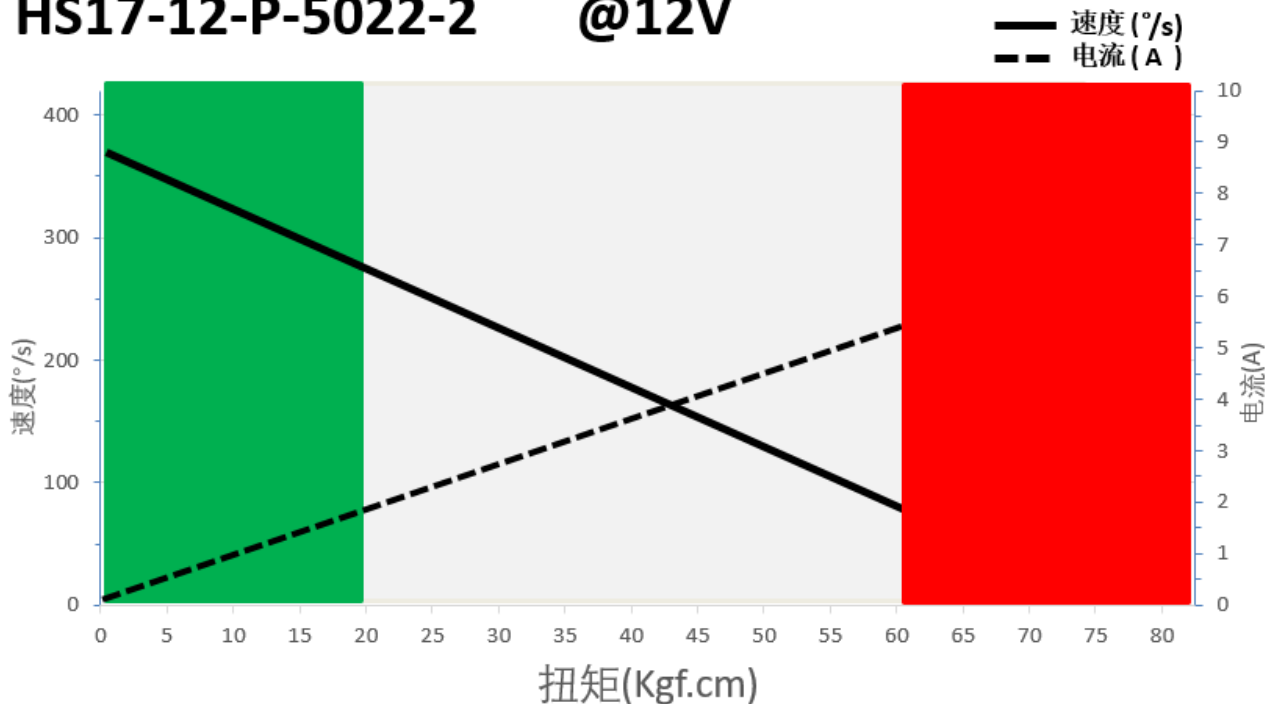


## 一、舵机参数

额定电压	DC12.0V	默认角度	$\pm 50^\circ = 100^\circ$ 总行程
电压范围	DC9.0V-13.0V	工作温度范围	$-40^\circ\text{C} \dots +65^\circ\text{C}$
堵转扭矩	60kgf.cm@12.0V	壳体材料	铝合金
额定扭矩	20kgf.cm@12.0V	马达类型	4Pole 无刷直流马达
堵转电流	8.45A	齿轮材质	硬化钢齿轮
额定电流	1.85A	位置传感器	电位计
空载速度	0.16sec/60°@12V	轴承	2BB
额定速度	0.22sec/60°@12V	外形尺寸	40.5mm*17mm*44mm $\pm 0.2$ mm
工作频率	1520us/333Hz	重量	85g $\pm 10\%$

## 二、性能曲线

## HS17-12-P-5022-2 @12V



工作模式:

■ 可持续工作

■ 小于10秒短时间工作, 60秒冷却可重复

■ 小于1秒, 60秒冷却。

### 三、指令信号

#### 3.1.RS485 Bus 指令信号

波特率	115200 ±1.5% bits/s
通讯协议（提供文档）	10 Byte (incl. 1 byte Check Sum)
数据位数	8
停止位数	1
奇偶校验	None

命令/响应帧			
Byte #	Description	Byte #	Description
1	Frame Head(0xFE)	6	Data
2	Version(0xCA)	7	Data
3	Address	8	Data
4	Command code	9	Check Sum
5	Data	10	(0A) Frame End

#### 3.2. 反馈信号

集成了位置、温度、电流等反馈值，通过发送请求命令读取值。详细信息见总线通信文件。

### 四、电气连接

屏蔽电缆开路，线长默认 330mm。（KFVP 2\*0.14+2\*0.3 AFR250，线径≤φ4.3mm）。

	RS485 引脚定义			
	1	红色	DC+	电源+极
	2	黑色	DC-	电源-极
	3	白色	RS485B	RS485B
	4	蓝色	RS485A	RS485A