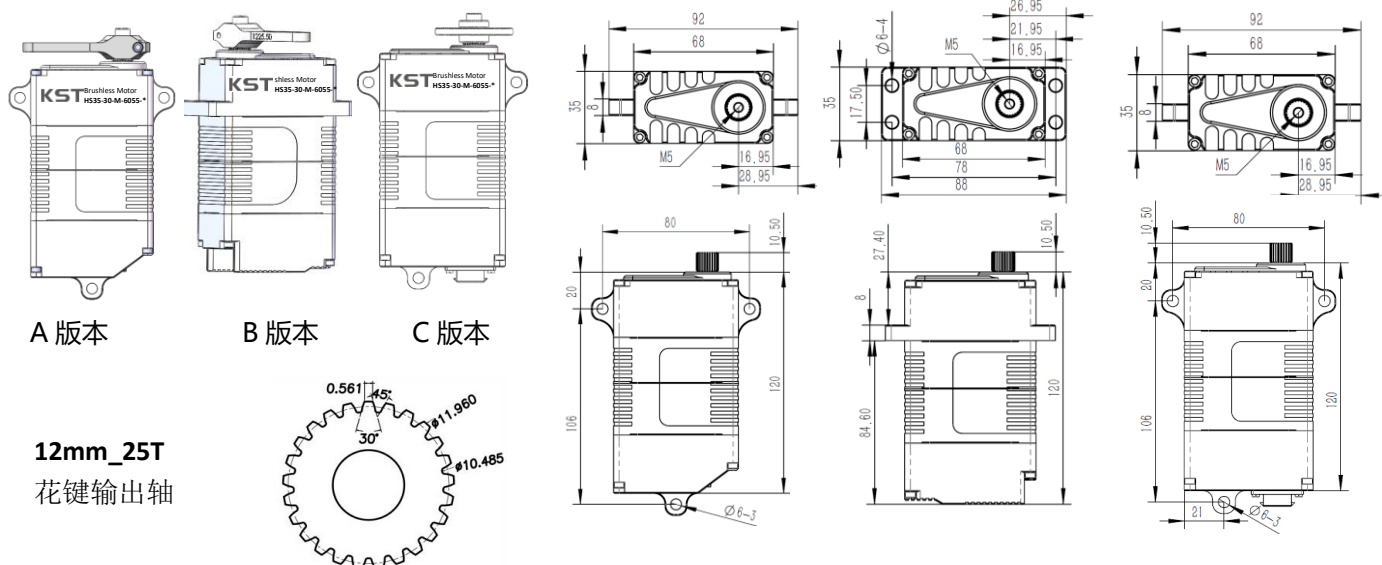


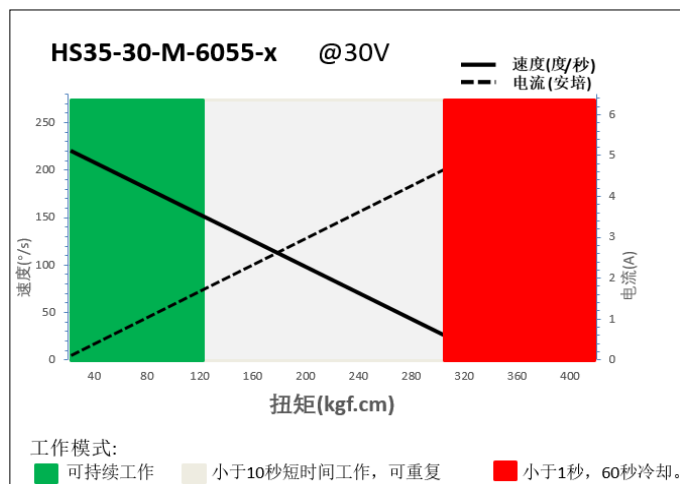
HS35-30-M-6055-x 技术规格书



一、舵机参数

额定电压	DC30V	
电压范围	DC24V-32V	
堵转扭矩	300kgf.cm@30V	
额定扭矩	120kgf.cm@30V	
堵转电流	5.00A	
额定电流	1.95A	
空载速度	220°/s @25°C/30V	
额定速度	150°/s @25°C/30V	
默认角度	±100° = 200°总行程	
工作温度范围	-40°C.....+65°C	
壳体材料	铝合金 7075	
马达类型	无刷直流马达	
齿轮材质	硬化钢齿轮	
位置传感器	非接触磁传感器	
轴承	6BB	
屏蔽电缆	J30J-15TJL 线缆	
A & B & C	尺寸	68mm*35mm*120mm (±0.2mm)
	重 量	680g (±10%)

二、性能曲线



三、指令信号

3.1.PWM 指令

信号电压电平	高电平:最小.3.3V,最大.5.0V 低电平:最小.0.0V,最大.1.5V
脉冲范围	500us-2500us
脉冲对应角度	500us/1500us/2500us -100°/0°/+100°

3.2.RS485&RS422 总线指令

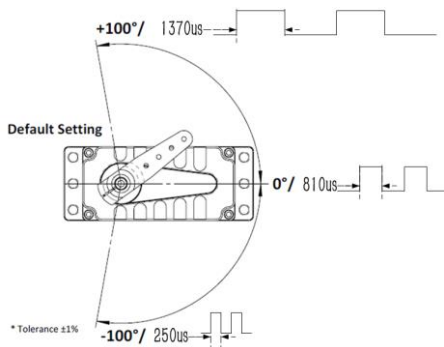
波特率	115200 ±1.5% bits/s	命令响应帧	Byte #	Description	Byte #	Description
通讯协议 (提供文档)	10 Byte (incl. 1 byte Check Sum)		1	Frame Head(0xFE)	6	Data
数据位数	8		2	Version(0xCA)	7	Data
停止位数	1		3	Address	8	Data
奇偶校验	None		4	Command code	9	Check Sum
			5	Data	10	(0A) Frame End

3.3. CAN Bus 接口指令

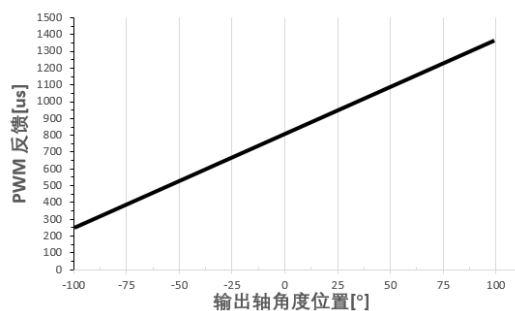
波特率	500Kbps	通信	3.1: CAN Open standard frame 标准帧
节点号	0 x25 (range 1 ~ 127, 0 is radio)	(提供文档)	3.2: CAN Extended frame 扩展帧

3.4. 反馈信号

3.4.1. PWM版本位置反馈，反馈信号为PWM方波，PWM反馈方波信号宽度与输出轴角度相关，具体参考下图：



位置反馈



3.4.2. 总线版本反馈

在总线版本中集成了位置、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

工业标准航空电子 J30J-ZKP 电连接器

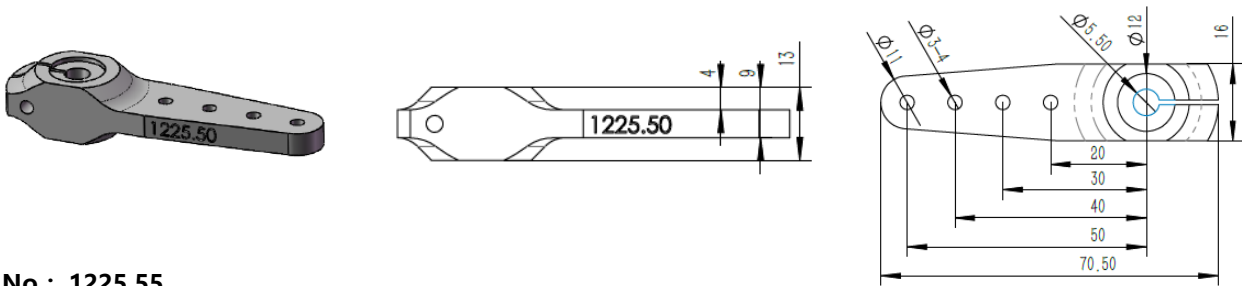


PWM 管脚定义		RS485 管脚定义		CAN 总线管脚定义		RS422 总线管脚定义	
1	DC + (直流电源正极)	1	DC + (直流电源正极)	1	DC + (直流电源正极)	1	DC + (直流电源正极)
2		2		2		2	
3		3		3		3	
4		4		4		4	
5	DC- (直流电源负极)	5	DC- (直流电源负极)	5	DC- (直流电源负极)	5	DC- (直流电源负极)
6		6		6		6	
7		7		7		7	
8		8		8		8	
9	NC (空)	9	NC (空)	9	NC (空)	9	NC (空)
10	PWM (PWM 信号)	10		10	Is GND 隔离地	10	
11	PWM 反馈信号	11	RS485A	11	CAN High	11	RX+
12		12		12		12	
13	信号地	13	RS485B	13	CAN Low	13	RX-
14		14		14		14	
15		15		15	15	15	

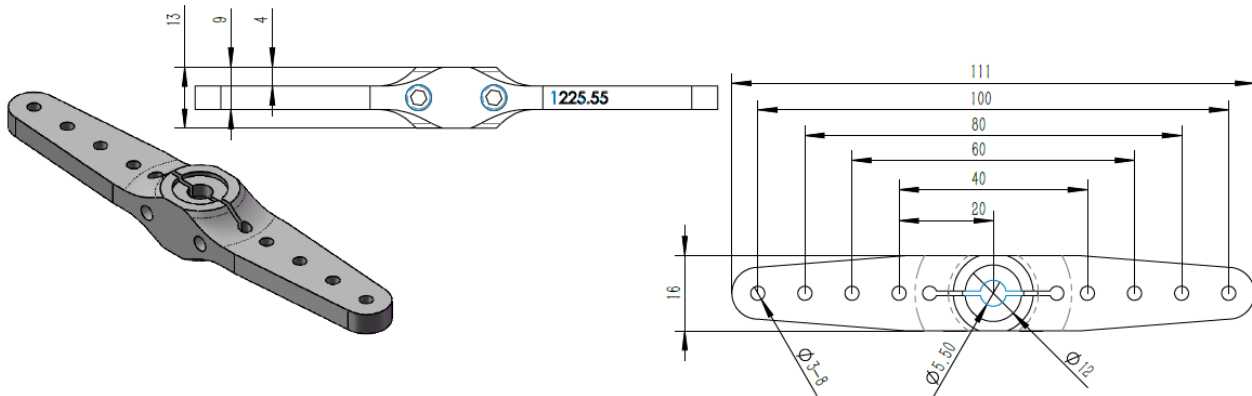
五、配件

舵机型号	输出轴花键	舵臂描述	舵臂编号
HS35-30-M-6055-x	25T 12mm	铝合金舵臂 (半臂)	1225.50
		铝合金舵臂 (一字臂)	1225.55
		铝合金舵盘 (圆盘)	1225.16.5

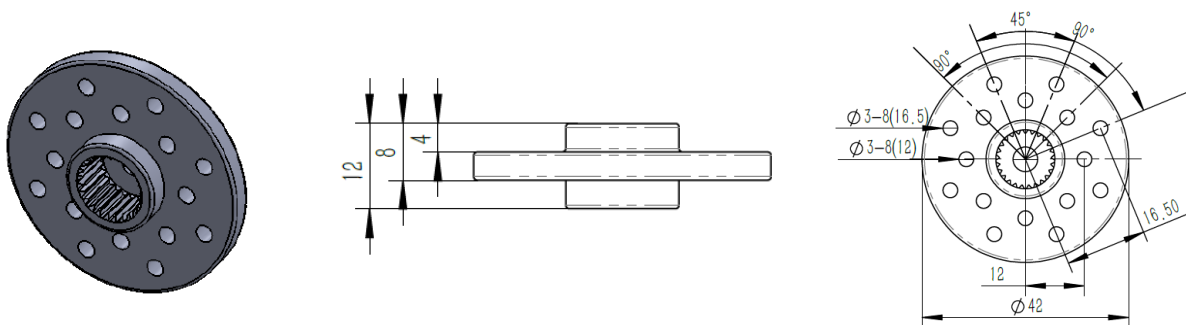
Item No.: 1225.50



Item No.: 1225.55



Item No.: 1225.16.5



六、编码规则

HS 35 - 30 - M - 6055 - x

舵机厚度
35mm

额定工作电压
30: DC30V

传感器类型

M: 非接触式传感器

性能参数
6055

控制指令

1: PWM (脉冲宽度调制)

2: RS485 (485 通讯)

3: CAN Bus (CAN 通讯)

3.1: CAN Open Standard Frame (CAN 标准帧)

3.2: CAN Open Extended Frame (CAN 扩展帧)

3.3: Drone CAN (UAVCAN)

3.5: Isolated CAN Bus(隔离CAN通讯)

3.51: CAN Open Standard Frame (CAN 标准帧)

3.52: CAN Open Extended Frame (CAN 扩展帧)

4: RS422 (RS 422 通讯)