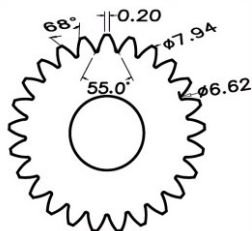
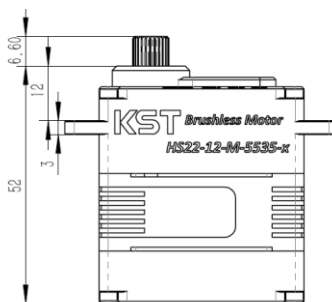
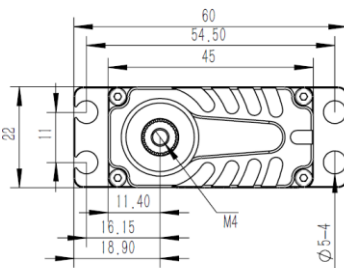


HS22-xx-M-5535-x 技术规格书



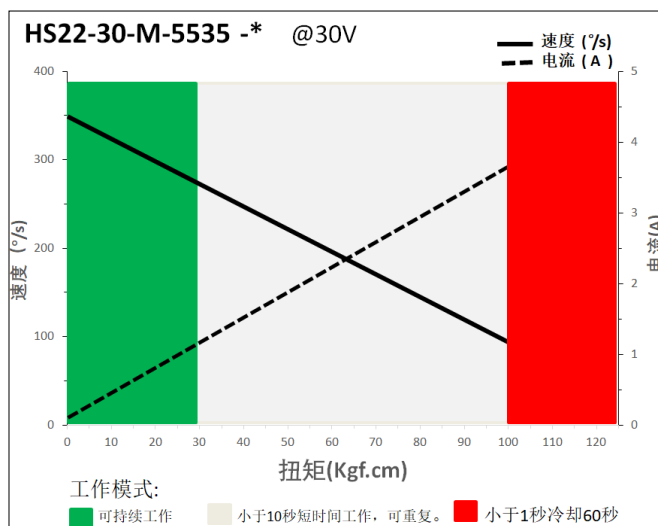
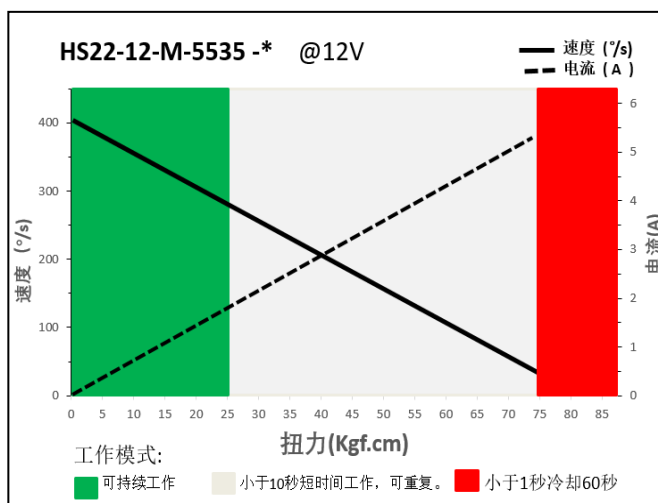
8mm 25T Output Shaft Spline



一、舵机参数

	HS22-12-M-5535-	HS22-30-M-5535-*
额定电压	DC12.0V	DC30V
电压范围	DC9.0V-13.0V	DC24V-32V
堵转扭矩	75kgf.cm@12.0V	100kgf.cm@30V
额定扭矩	25kgf.cm@12.0V	30kgf.cm@30V
堵转电流	6.00A	4.5A
额定电流	1.68A	1.15A
空载速度	0.14sec/60°@12V	0.18sec/60°@30V
额定速度	0.20sec/60°@12V	0.24sec/60°@30V
工作频率	1520us/333Hz	
默认角度	±100°=200°总行程	
工作温度范	-40℃.....+65℃	
壳体材料	铝合金	
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	
防水等级	IP67	
外形尺寸	45mm*22mm*52mm±0.2mm	
重量	130g±10%	

二、性能曲线



三、指令信号 3.1.PWM 指令信号

信号电压	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 对应 -100°/0°/+100°

3.2.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	6	Data
2	Version(0xCA)	7	Data
3	Address	8	Data
4	Command	9	Check Sum
5	Data	10	(0A) Frame End

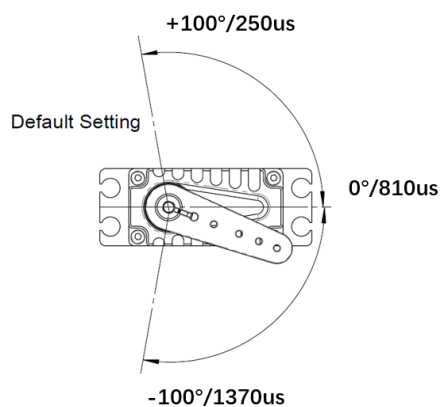
3.3. CAN Bus 接口指令

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

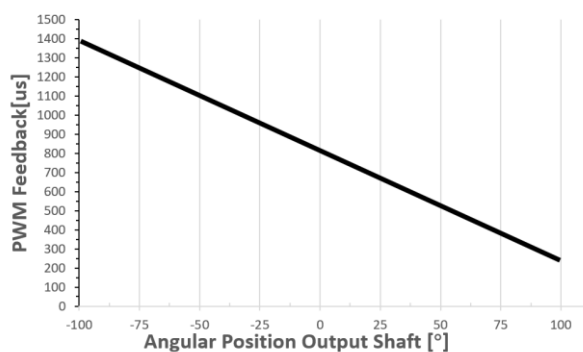
3.4. 反馈信号

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：



Position Feedback



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

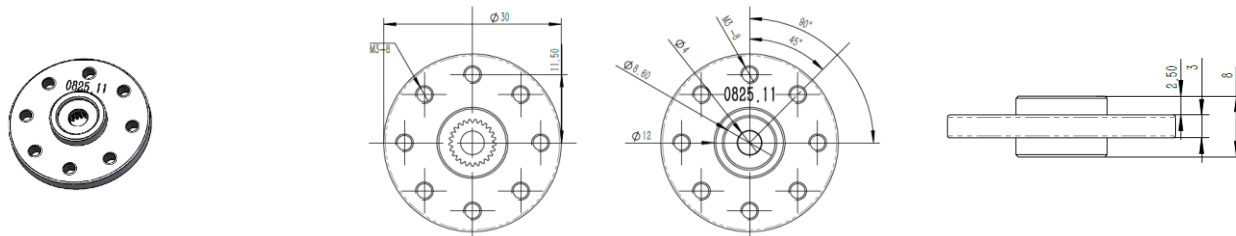
屏蔽电缆，不带插头，线长可定制，默认 330mm。(KFVP 2*0.14+2*0.3 AFR250，线径 ≤ ϕ 4.3mm)。

	PWM 引脚定义				RS485 引脚定义				CAN 总线引脚定义			
	1	红色	DC+	电源+极	1	红色	DC+	电源+极	1	红色	DC+	电源+极
	2	黑色	DC-	电源-极	2	黑色	DC-	电源-极	2	黑色	DC-	电源-极
	3	白色	Signal	PWM 信号	3	白色	RS485B	RS485B	3	白色	CAN_L	CAN_L
	4	蓝色	NC	空闲	4	蓝色	RS485A	RS485A	4	蓝色	CAN_H	CAN_H

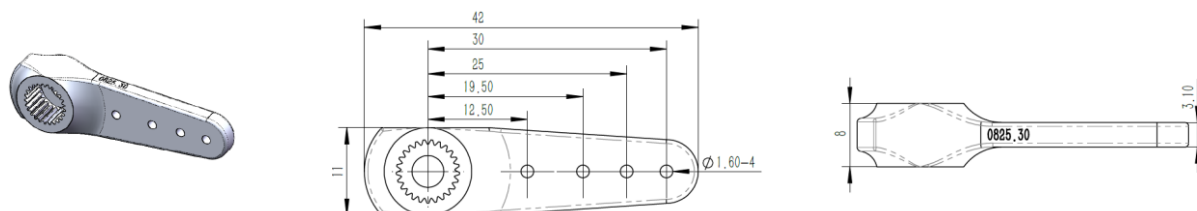
五、配件列表

舵机型号	输出轴花键	舵臂名称	舵臂编号
HS22-12-M-5535-X	25T 8mm	铝合金舵盘	0825.11
		铝合金舵臂 (半臂)	0825.30

Item No.: 0825.11



Item No.: 0825.30



6. 编码规则

