

产品特点

- 支持标准 PWM 控制信号, 广泛兼容各类单片机、舵机控制器与机器人开发平台
- 内置高精度 电位器位置反馈, 实现平滑、稳定的闭环角度控制
- 提供 180° / 270° 多种物理转角规格可选, 适配差异化机构行程需求
- 支持 6.0V ~ 8.4V 宽幅电压输入, 契合 2S 锂电池及常规稳压供电架构
- 采用业界标准 25T 输出齿, 兼容通用舵盘、金属舵臂及结构配件
- 加厚全金属齿轮组, 耐磨损、抗冲击能力强支持
- 中壳铝合金 CNC 散热设计, 提升高负载下的散热效率



型号定义

R	P	8	—	U	45	H	—	M
外观	马达类型	尺寸		通讯协议	扭力范围	电压		位置编码器

外 观	R: 双轴 H: 单轴	
马达类型	X: 无刷 P: 空心杯 A/L: 铁芯	
尺 寸	6: 31.5×21×27.6mm 8: 40×20×40mm 18: 63×34×47mm	
通讯协议	U: UART/TTL R: RS-485 C: CAN P/A: PWM	
电 压	[-]: 7.4V H: 12V W: 24V	
位置传感器	[-]: 电位器 M: 绝对值位置编码器(磁编码)	

订购型号

- RA8-P26

目 录

- 1 产品参数 1
 - 1.1 基本参数 1
 - 1.2 特性参数 1
- 2 图纸及安装说明 2
 - 2.1 外观尺寸图 2
 - 2.2 接口定义 2
 - 2.3 连线说明 3
 - 2.4 安装说明 3

1 产品参数

1.1 基本参数

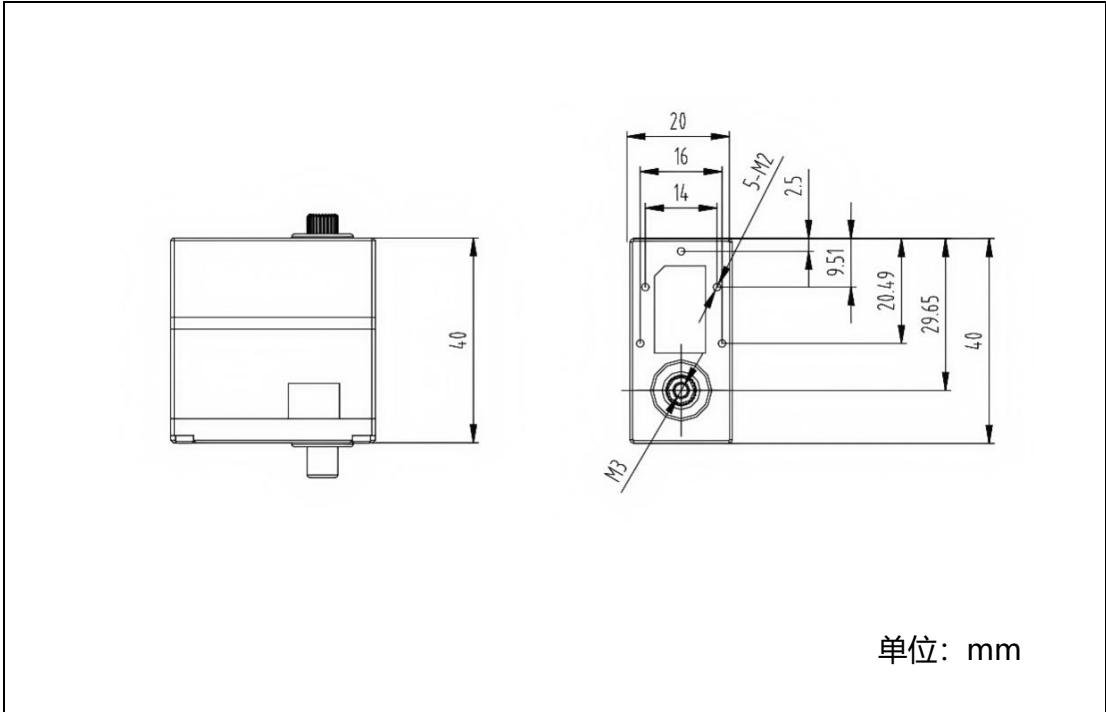
参数项	参数值
工作电压	6.0 ~ 8.4 V
马达类型	铁芯
位置传感器	电位器
有效角度	270° (@500→2500μsec)
旋转方向	逆时针(500→2500μsec)
控制信号	PWM
PWM 周期范围	3 ~ 40 ms
死区	2 μs
齿比	273:1
输出齿规格	铜 / 25T
输出齿支撑	双轴承
接口类型	PH2.0 x 2
外壳材料	铝合金中段 / 上下壳工程塑胶
尺寸	40 x 40 x 20 mm
重量	60 g

1.2 特性参数

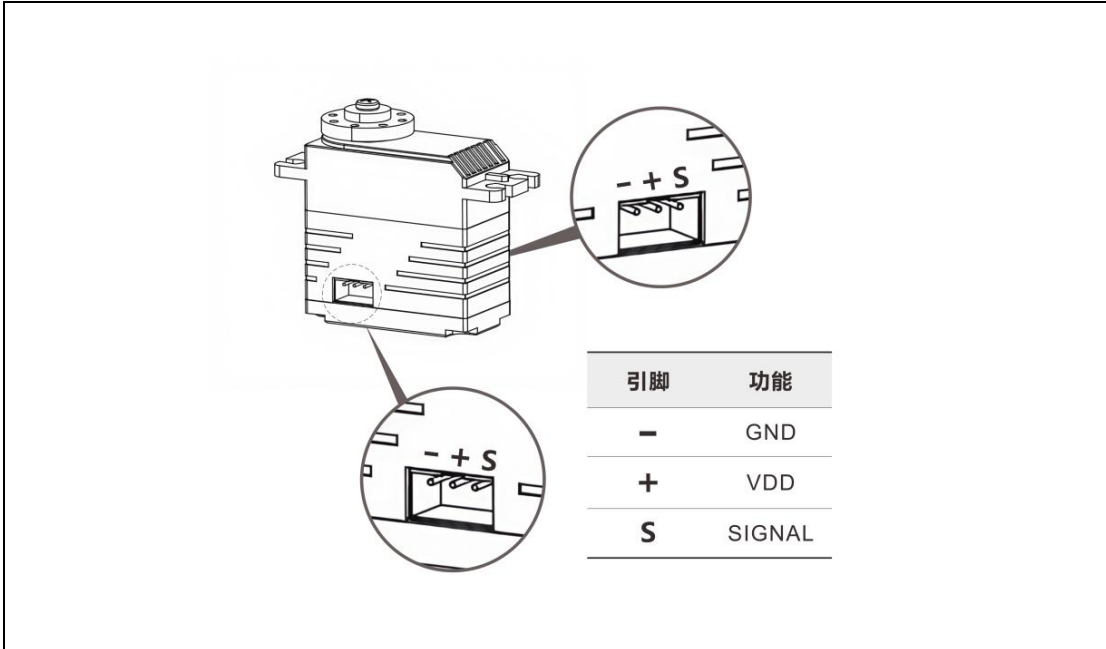
参数项	参数值
堵转扭矩	@8.4V: 30 kg-cm @7.4V: 25 kg-cm @6.0V: 20 kg-cm
空载速度	@8.4V: 0.139 sec / 60° @7.4V: 0.150 sec / 60° @6.0V: 0.171 sec / 60°
堵转电流	3 A
空载电流	300 mA
待机电流	50 mA

2 图纸及安装说明

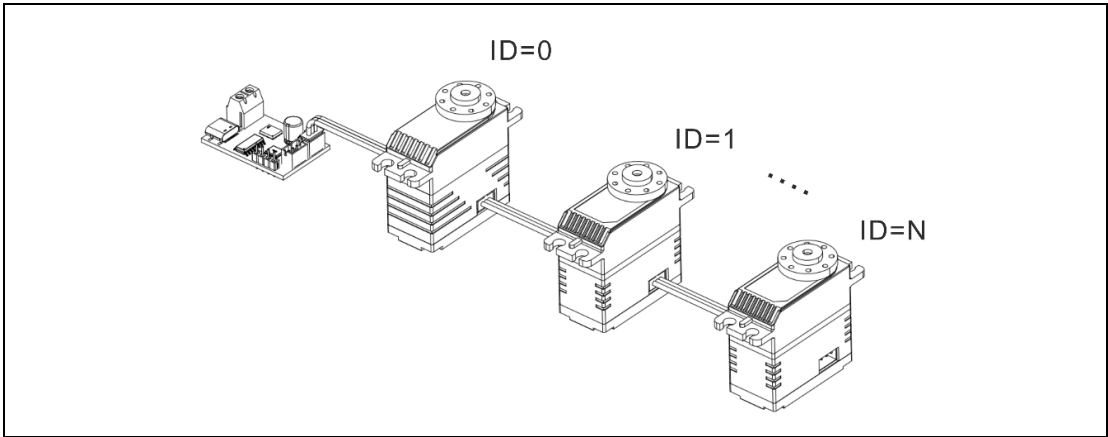
2.1 外观尺寸图



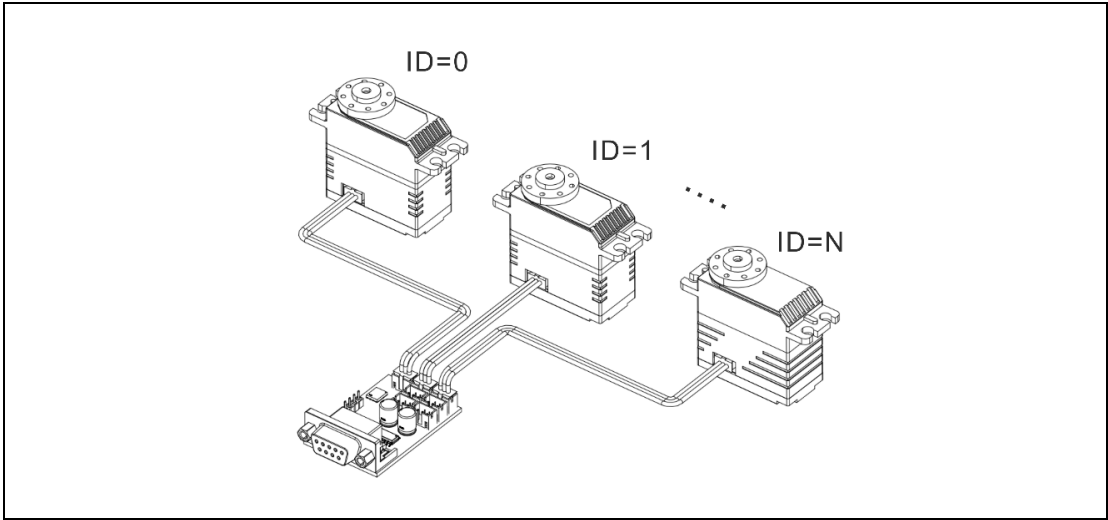
2.2 接口定义



2.3 连线说明



串联



并联

2.4 安装说明

