Especificações técnicas

Operação padrão

O SRS, pronto para uso assim que sai da caixa, funciona como um servo padrão de 270°, respondendo a um pulso de servo RC de 500µs a 2500µs.

Características inteligentes

Desbloquear os recursos inteligentes é simples com o Programador REV SRS (vendido separadamente).

Modo Angular

Com o toque de um botão, o Programador SRS permite definir limites angulares personalizados sem remover o SRS do mecanismo. Esses limites personalizados eliminam a necessidade de mexer com os braços ou articulações dos servos.

Modo de Rotação Contínua

Com um simples toque em um interruptor no Programador SRS, o SRS pode alternar do modo angular para o modo de rotação contínua. O SRS economiza tempo e dinheiro, evitando a modificação permanente de servos padrão.

Especificações

- Dimensões: 40,2 mm x 20 mm x 38 mm (1,58 pol x 0,79 pol x 1,5 pol)
- Material da engrenagem: Aço
- Tensão nominal: 4,8 V – 7,4 V (6 V nominal)
- Faixa de pulso de entrada: 500 µs – 2500 µs
- Faixa angular padrão: 270°
- Faixa máxima programável no modo angular: 280°
- Comprimento do cabo: 300 mm (11,81 pol)
- Tipo de spline: 25T
- Rosca interna da spline: M3, 6 mm de profundidade (Não exceda esta profundidade para evitar danos ao servo)

Servo Smart Robot V2 - Balanceado

- Alimentação: 6 V
  - Velocidade: 0,14 s/60°
  - Torque de parada: 13,5 kg-cm / 187,8 oz-in
  - Corrente de parada: 2,1 A
- Alimentação: 7,4 V
  - Velocidade: 0,12 s/60°
  - Torque de parada: 16.7 kg-cm / 232.32 oz-in
  - Corrente de parada: 2.6A
- Peso: 62g (0.137lb)

Servo Robô Inteligente V2 - UltraSpeed

- Alimentação: 6V
  - Velocidade: 0,043 s/60°
  - Torque de parada: 5,6 kg-cm / 77,90 oz-in
  - Corrente de parada: 2,9A
- Alimentação: 7,4V
  - Velocidade: 0,035 s/60°
  - Torque de parada: 6,2 kg-cm / 86,25 oz-in
  - Corrente de parada: 3,7A
- Peso: 60g (0,132lb)

Conteúdos do kit

- Smart Robot Servo V2 - (Balanced ou UltraSpeed)
- Conjunto de braços de servo
- Acessórios de montagem para servo e braços de servo

Revisão #2
Criado 14 abril 2026 14:16:56 por João Vitor Loeblein
Atualizado 14 abril 2026 16:41:54 por João Vitor Loeblein