

Servo motore 13.5kg/cm ingranaggi metallo 270° Feedback

Prezzo: 21.72 €

Tasse: 4.78 €

Prezzo totale (con tasse): 26.50 €

**FEEDBACK E
INGRANAGGI IN METALLO**



Servo motore con feedback, ingranaggi in metallo e accessori. Grazie al feedback è possibile conoscere la posizione attuale del motore. È possibile leggere il valore della posizione dalla libreria "Arduino Servo" e leggerne il valore (una tensione da 0 a 3,3 volt). Per convertire la tensione in un angolo, è possibile utilizzare la seguente formula: $\text{Angolo} = \text{Valore analogico} \times m$. Il feedback per ottenere la posizione intermedia. Peso: 68 grammi, alimentazione: da 4,8 VDC a 7,2 VDC, con carico.



Metodo di calibrazione a tre punti: 1. Portare il servo a 90 gradi (1500 μ s), registrare l'angolo effettivo come angolo di riferimento **B** e registrare il corrispondente valore analogico di retroazione **b**: 3. Portare il servo a 0 e 180 gradi e registrare i corrispondenti valori analogici **a** e **c**. La seguente formula fornisce la relazione tra valore analogico e angolo: $\text{Angolo effettivo} = m \cdot \text{Valore analogico} + n$. I coefficienti **m** e **n** sono calcolati direttamente **m = 0.47**; **n = -33.4**.

- **Alimentazione:** da 4,8 a 7,2 VDC
- **Caratteristiche con alimentazione a 6 volt:** - Velocità di rotazione (senza carico): 0,18 s /60°
13,5 kg•cm - Corrente di stallo: 1,8 A - Corrente in Standby: 4 mA
- **Caratteristiche con alimentazione a 7 volt:** - Velocità di rotazione (senza carico): 0,16 s /60°
15 kg•cm - Corrente di stallo: 2 A - Corrente in Standby: 5 mA

- **Materiale ingranaggi:** metallo
- **Rotazione:** 270°
- **Gear bracket spline:** 25T/5.80
- **Rapporto di riduzione:** 310:1
- **Segnale di Feedback:** 0-3,3 volt
- **Segnale di controllo:** RC PWM
- **Range impulsi:** 500-2500 μ s
- **Frequenza di controllo:** 50-330 Hz
- **Lunghezza cavi (compreso connettore):** 30 cm
- **Dimensioni (mm):** 53,6x39,9x49,5
- **Peso:** 68 grammi

- [Product wiki](#)