

# 深圳飞特模型有限公司

### SHENZHEN FEETECH RC MODEL CO.,LTD.

# 产品规格书

#### PRODUCT SPECIFICATION

客 户(CUSTOMER) :

型 号(MODEL) : SM40BL

名 称 (PRODUCT NAME): 12V 40KG金属壳钢齿无刷360度磁编码双轴RS485串口舵机

版 本(EDITION) : A/0

#### 在您下单采购本产品之前,请阅读本规格书并在下列确认栏内签字回传。

Sign back before you place an order to purchase this product, please read this specification and in the following admit column.

### 飞特确认/FEETECH APPROVED

编写	审核	确认
EDIT	CHECKED	APPROVED
李永传	巫耿炎	冯潭新

## 客户确认/CUSTOMER APPROVED

审阅	审核	确认
REVIEW	CHECKED	APPROVED

地址:广东省深圳市龙岗区横岗镇六约埔厦路60号2楼

ADD:Floor 2, No 60, PuXia Road, LiuYueHengGang Town, Long Gang District,

ShenZhen, 518173, China

电话/Tel: 0755-89335266 网址/Website: www.feetech.cn



版本EDITION: A/0

型号/MODEL: SM40BL

### 产品规格书 PRODUCT SPECIFICATION

日期/Date: 2021-01-11

页 码 Page: 2/8

本规格书包含以下内容	CONTENT	0F	<b>PRODUCT</b>

内容 Content	页 码 Page	备 注 Remark
1. 使用环境条件	页 码 Page: 3/8	
2. 测试环境	页 码 Page: 3/8	
3. 安全特性与认证	页 码 Page: 3/8	
4. 外观检查	页 码 Page: 3/8	
5. 电气特性	页 码 Page: 3/8	
6. 机械特性	页 码 Page: 4/8	
7-1. 控制特性	页 码 Page: 4/8	
7-2. 控制特性	页 码 Page: 5/8	
8. 可靠性测试	页 码 Page: 6/8	
9. 外观尺寸	页 码 Page: 6/8	
10. 配件	页 码 Page: 7/8	
11 运动特性图	页 码 Page: 7/8	
12. 接口定义	页 码 Page: 8/8	
13. 包装出货简图	页 码 Page: 8/8	

	Revise Record变更记录表			
序号 No.	变更内容Content Of Change	版本Edition	更变日期Date	备注Remark
1	更新规格书发行	A/0	20210111	



版本EDITION: A/0

型号/MODEL: SM40BL

### 产品规格书 PRODUCT SPECIFICATION

日期/Date: 2021-01-11

页 码 Page: 3/8

1.	使用环境条件	Apply	Environmental	Condition:
----	--------	-------	---------------	------------

No.	项目(Item)	规格(Specification)
1-1	保存温度Storage Temperature Range	-30°C∼80°C
1-2	运行温度Operating Temperature Range	-20°C ~60°C

#### 2.测试环境 Standard Test Environment:

No.	项目(Item)	规格(Specification)
2-1	温度 Temperature Range	25℃ ±5℃
2-2	湿度 Humidity Range	$65\% \pm 10\%$

### 3. 安全特性与认证 Secure Performance and Certificate

No.	项目/Item	认证Certificate	备注(remarks)
3-1	ASTM F963	No	美国玩具检测标准
3-2	EN71	No	欧盟市场玩具类产品的规范标准
3-3	FCC	No	对电子、电器中的电磁干扰,管理和控制无线电频率范 围,保护电信网络、电器产品的正常工作。
3-4	EMC	Yes	对任何的物质而言,不给其无法容许的电磁干扰波,且在 电磁环境中还需能具有满足其功能的机器,装置或系统的 能力。
3-5	ROHS	Yes	电子,电器设备中对人体有害物质的含量。
3-6	REACH	NO	欧盟法规《化学品的注册、评估、授权和限制》

### 4. 外观检查 Appearance Inspection:

	No.	项目(Item)	规格(Specification)
I	4-1	外观尺寸OutlineDrawing	尺寸见附件(第12项) See the appendix
	4-2	Mh IIII Annoaranco	无损坏,不允许影响功能 No damage and mustn't affect functions.

#### 5. 电气特性 Electrical Specification

No.	项目(Item)	规格(Specification)	规格(Specification)	备注Remark
5-1	典型工作电压 Operating Voltage	12V		
5-2	空载速度 No Load Speed	0.153sec/60° (65RPM)		
5-3	空载电流Running Current ( no load)	280mA		
- A	堵转扭力 Stall Torque (at locked)	40kg.cm		
5-4		556.5oz.in		
5-5	堵转电流 Stall Current (at locked)	2. 5A		
5-6	静态电流 Idle Current (at stopped)	40mA		
5-7	工作电压 Input Voltage	9V-24V		
5-8	额定负载 Rated Torgue	12kg. cm≤		
5-9	额定电流 Rated Current	800mA≤		
5-10	电机内阻 Terminal resistance	2. 2 Ω		
5-11	Kt常数	14.5kg.cm/A		



版本EDITION: A/0

型号/MODEL: SM40BL

### 产品规格书 PRODUCT SPECIFICATION

日期/Date: 2021-01-11

页 码 Page: 4/8

6	机械规格	Mechanical	Specification:
---	------	------------	----------------

No.	项目(Item)	规格(Specification)		tion)	备注(remarks)
6-1	外观尺寸 Size	46. 5X28. 5X34			见图纸See drawings
6-2	机构极限角度 Limit Angle	No limit			
6-3	外壳材质 Case material	Aluminium			
6-4	齿轮材质 Gear material	钢 Steel			
6-5	轴承类型 Bearing type	滚珠轴承 Ball bearings			
	角度传感器 Angle Sansor	类型Type	12Bits Magnetic Coding		
6-6		角度 Angle	e 360°		
		寿命 Life	No limite		
	连接器和电缆 Connector and Cable	类型 Type	5264-4P		
		Material材 质	1材 PP		1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1
6-7		线长度 Length	40CM		
0 1		引脚定义 Pin Definition	1	GND	2 ***
			2	Vcc	4-0
			3	Signal/B	- 16. Y
			4	Signal/A	
6-8	重量The Weight	100± 1g			
6-9	出力轴 Horn Type	25T/OD5. 9mm			
6-10	减速比Gear Ratio	1/353			
6-11	齿轮虚位Back Lash	≦0.5°			
6-12	摇臂虚位 The rocker phantom	0°			
6-13	出力轴螺丝 The rocker screw	M3X6			
6-14	马达 Motor	Brushless Motor			

## 7-1 控制特性Control Specification:

No.	项目(Item)	规格(Specification)	备注(remarks)
7-1	控制信号 Command Signal	Digital Packet	
7-2	协议类型 Protocol Type	Half Duplex Asynchronous Serial Communication	8bit, 1stop, No Parity
7-3	ID范围 ID range	0-253	Customizable
7-4	通讯波特率 Communication Baud Rate	$38400$ bps $^{\sim}$ 1 Mbps	Customizable (出厂默 认115200bps)
7-5	控制算法 Control Algorithm	PID	Customizable (支持修 改)
7-6	中位 Neutral Position	180° (2048)	
7-7	旋转角度 Running degree	$360^{\circ}$ (when $0{\sim}4096$ )	
7-8	电子分辨率 Resolution [deg/pulse]	0.088° (360° /4096)	
7-9	旋转方向 Rotating Direction	Clockwise(0→4096)	Customizable
7-10	反馈 Feedback	Load (负载), Position (位 置),Speed (工作速度), Input Voltage (输入电压), Current (工作 电流),Temperature (工作温度)	



版本EDITION: A/0

型号/MODEL: SM40BL 产品规格书 PRODUCT SPECIFICATION

日期/Date: 2021-01-11

页 码 Page: 5/8

### 7-2. 控制特性Control Specification:

No.	项目(Item)	规格(Specification)	备注 (remarks)
		过载 Over Load	堵在大于堵转的80%并持续 25后进入保护,重新 发位置指令,会清除过载 保护标志,可自定义设定堵 转的百分比和持续时间 运行中电流入于2.74开持
7-11	电子保护 Electronic Protection	过流 Over Current	续2s后,关闭输出并进入 过流保护,重新发位置指 令,会清除过流保护标志, 可自定义设定电流值和持
		过压 Over Voltage	大学25V或者小于7V进入保护,电压恢复正常范围后,自动解除保护,可自定义设定电压值范围
		过热 Over Hot	大于70℃关闭扭矩输出
7–12	运行模式 Operating Modes	模式0:角度伺服模式	默认此模式,0-360度绝对 位置可控
		模式1: 速度闭环电机模式	电机模式,随负载增加, 速度智能维持不减速。
		模式2: 速度开环电机模式	电机模式,随负载增加, 速度会持续减慢
		模式3:步进模式	相对当前位置进行步进运 动
7-13	多圈模式 Multi-Loop Mode	最高精度下可以正负7圈绝对位置控 制,但掉电圈数不保存	扩大分辨率,圈数可翻倍
7-14	置中功能 Step Middle Position	一键较准,360度角度任意位置安 装,一键较正当前位置为中位	40号地址输入128



版本EDITION: A/0

型号/MODEL: SM40BL

产品规格书 PRODUCT SPECIFICATION

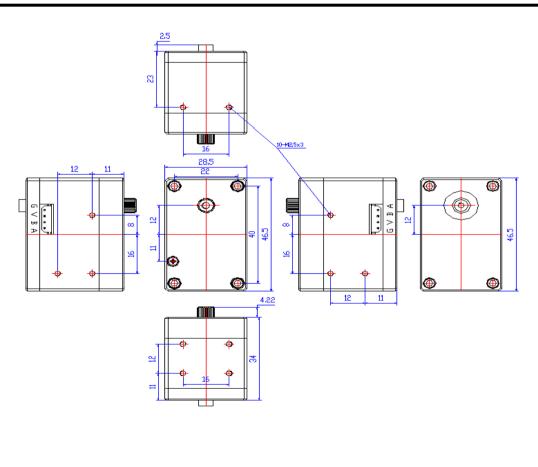
日期/Date: 2021-01-11

页 码 Page: 6/8

### 8 可靠性测试 Reliability Testing

No.	项目(Item)	规格(Specification)	备注(remarks)
8-1	负载寿命测试Life test	>300000次	正转60度0.25S, 停0.5S, 反转60度0.25S, 停0.5S为一次, 持续循环工作,负载1/5堵转扭矩/1/2的空载速度,测试工 作电压12V。
8-2	马达噪音The motor noises	45±5dB	环境噪音40-45 dB 距离噪音仪30cm处测试
8-3	舵机噪音Steering gear noises	65±5dB	环境噪音40-45 dB 距离噪音仪30cm处测试/测试电压12V-1/3空载速度
8-4	防水性能Waterproof performance	No	

### 9 外观尺寸 Outside Dimension(单位Unit: mm)





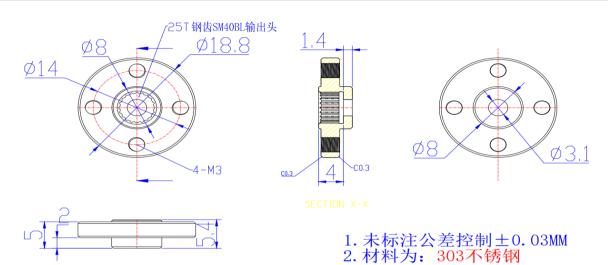
版本EDITION: A/0

型号/MODEL: SM40BL 产品规格书 PRODUCT SPECIFICATION

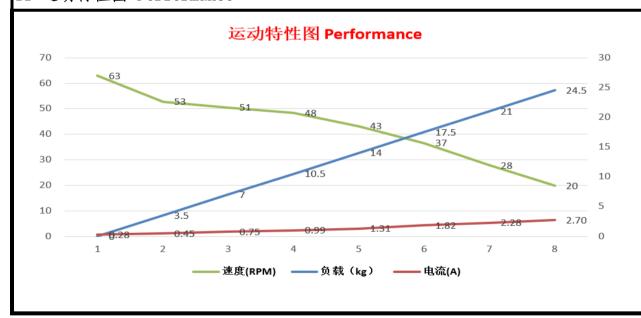
日期/Date: 2021-01-11

页 码 Page: 7/8

#### 10 配件 Accessories



### 11 运动特性图 Performance





版本EDITION: A/0

型号/MODEL: SM40BL 产品规格书 PRODUCT SPECIFICATION

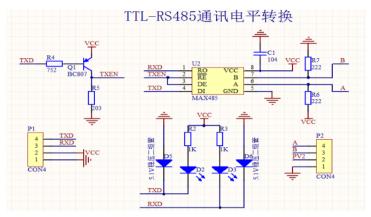
日期/Date: 2021-01-11

页 码 Page: 8/8

### 12 接口定义 Interface Definition

控制信号参数	(Control	signal	parameter)

最大位置更新率 Max Position Update Rate	1KHz	
信号高电平电压 Signal high Voltage	+13V	
信号低电平电压 Signal Low Voltage	-8V	



VCC 电平取决于控制器MCU 串口电平

### 13包装出货简图 The Packaging Detail/产品清单

