

北京科宇通博科技有限公司

产品规格书

产品型号： L 型

规格书编号：

产品描述： 四驱越野模型车

日 期：

制定	审核	核准

地址：北京经济技术开发区经海四路 2 号

电话：010-59753189 电子邮箱：kytbkj@163.com

网址：http://www.kytbkj.com

一、性能特点

- 1、马达型号 LS-540SM、动力强；四轮驱动，采用采用仿真车结构差速设计、操控性更强；
- 2、车底为塑胶材料，面积较大，可以自由固定控制板等元器件，发挥使用者的调控和创造能力；
- 3、前轮采用中置 4 驱结构，舵机转向控制方式，舵机为 S-D5 模拟升级款，力矩 7.5 公斤，动作速度 $\leq 0.10 \pm 0.02 \text{sec}/60^\circ$ ，控制车模转向更精确、更轻松、更快捷。
- 4、前、后轮支架由 4 个减震弹簧组成减震结构，使车模运动更平稳；
- 5、静态时车底距离地面最小高度 30mm，通过性更强，运行更稳定；
- 6、易拆卸、可调节式独立马达座，能随心所欲改装不同型号的马达。



二、车模参数

- 1、驱动马达：LS540SM
电压：6V-12V
空载电流：1.55A（最大）
空载转速：17500±10% rpm
- 2、齿轮：
马达齿数为 13T；
传动机齿比：11.36；
- 3、前轮：
直径：88 mm；
轮宽：32mm；
后轮：
直径：88 mm；
轮宽：40mm；
- 4、前后轮中心距：280mm

- 5、车模尺寸：
车长：380mm；
车宽：255mm ；
静态时最小离地高度：30mm；
- 6、转向舵机：
型号：S-D5 模拟升级款
力矩：0.12±0.02 sec/60°（4.8V） 0.10±0.02 sec/60°(6V)
频率：50Hz
电压：4.8V-6V 最小启动电压：1.8V
空转转速：25000±10% rpm 空转电流：<180mA
堵转电流：>2.2±0.3A

三、车模原理

- 1：驱动采用中置四轮齿轮差速驱动系统，驱动力按需分别分配各车轮。
- 2：前轮转弯采用伺服舵机控制方式，操控更精确。
- 3：车模四轮支架共有 4 个减震弹簧，可以很好的起到减震效果，让车模能够在多种路况下极速前进。

四、其他

- 1、 纸盒包装
- 2、说明书 x 1

备注：车模生产时只进行了配件的组装，使用者需要根据实际情况进行各配件间的精准调整。