

2025



# SERVOS

MULTIPLEX®

HiTEC



- **Piktogramme • Legende**
- **Download Servofinder**

**Seite 3**



**HiTEC/MULTIPLEX  
Servo-Serien**

**Seite 4-5**



**HiTEC/MULTIPLEX Analog-Servos**

- **HS • HRS • MS - Serie**

**Seite 6-11**



**HiTEC-Digital-Servos**

- **HS-5XXXX - Serie**

**Seite 12-15**



**HiTEC-Digital-Servos**

- **HS-7XXX • HSR - Serie**

**Seite 15-16**



**HiTEC-Digital-Servos**

- **HSR • HSB - Serie**

**Seite 16-18**



**HiTEC-Digital-Servos**

- **D • DB - Serie**

**Seite 19-22**



**HiTEC-Digital-Servos**

- **MD - Serie**

**Seite 22-23**



**HiTEC-Digital-Linear servos**

- **HLS12 - Serie**

**Seite 24-25**



**MULTIPLEX-Digital-Servos**

- **MS - Serie**

**Seite 26**



- **Servo-Sets**
  - **Servo-Zubehör**
  - **Servo-Ersatzteile**

**Seite 27**



**Downloads MULTIPLEX Prospekte**

- **Flugmodelle • RC-Elektronik**

**Seite 28**

• **Typenkennung**

**YY-XXXXZZ**

- HS** = HiTEC Servo
- HSB** = HiTEC Servo Brushless
- HSG** = HiTEC Servo Gyro
- HSR** = HiTEC Servo Robotic (Continuous Rotation)
- HLS** = HiTEC Servo Linear
- HS-M** = HiTEC Servo Magnetic Encoder
- D** = HiTEC Servo 32 bit digital
- DB** = HiTEC Servo 32 bit digital - Brushless
- MD** = HiTEC Servo Magnetic Encoder -32 bit digital
- MS** = MULTIPLEX Servo

**YY-XXXXZZ**

3-stellig = Analog-Servos  
 die 3. Stelle gibt grob die Servoklasse an  
 OXX (Sub)-Micro-Servos < 13 mm Breite  
 1XX Flächenservo  
 2XX Kompakt-Servos 13 - 18 mm  
 3XX 20 mm Baureihe preisgünstig  
 4XX 20 mm Standard  
 6XX 20 mm Premium

7XX Quarter-Scale (29 mm)  
 8XX Giant-Scale (30 mm)  
 4-stellig = Digital-Servos  
 5XXX sind Digital-Servos der 1. Generation  
 7XXX sind Digital-Servos der 2. Generation  
 mit erweiterten Programmiermöglichkeiten  
 M vor 7XXX Magnet-Encoder-Servos ohne Poti

• **Besondere Merkmale**

**YY-XXXXZZ**

- A** = (Advanced Gear) extrastarkes Getriebe
- BB** = Kugellager
- BH** = Kugellager, bis 8,4V\*
- CRH** = Continuous Rotaton
- H** = an der 2ten Stelle = High Voltage bis 8,4V\*
- HB** = Karbonite®-Getriebe mit Kugellager
- HD** = (Heavy Duty) Karbonite®-Getriebe
- HSB** = Brushless-Motor
- HSG** = (Gier) Kreiselservo
- HSR** = Robotik-Servo
- HW** = starkes Kunststoffgetriebe bis 8,4V\*
- M** = Magnetic Encoder
- MG** = Metall-Getriebe (immer mit Kugellager)
- MH** = Metallgetriebe, bis 8,4V\*
- MW** = Metallgetriebe, 6,0V bis 8,4V\*
- SG** = Stahl-Getriebe (immer mit Kugellager)
- SGT** = (Steel Gear Torque) Stahlgetriebe; für hohes Drehmoment
- SH** = Stahlgetriebe, bis 8,4V\*
- SHR** = (Steel HV Rudder) Seitenruderservo
- SHV** = Speed, bis 8,4V\*
- SW** = Stahlgetriebe, bis 8,4V\*
- TG** = Titan-Getriebe (immer mit Kugellager)
- TH** = Titangetriebe, 6,0V bis 8,4V\*
- TW** = Titangetriebe, bis 8,4V\*
- W** = Wide Voltage
- WP** = wasserdicht nach IP 67

\* Die max. Betriebsspannung 8,4V ist nur für kurzzeitigen Einsatz empfohlen



Magnetic Encoder



100% Wasserdicht

**4096**  
Resolution

4096 Schritte Auflösung



Wide voltage



Stromsparer

• **Programmieroptionen**

**Analog-Servos (HiTEC)**

- Nicht programmierbar
  - D-Serie\*\* und HSB-Serie
  - Einstellen der Mitten- und Endpunkte (180° Funktion)
  - Einstellen der Drehrichtung (im/gegen den Uhrzeigersinn)
  - Vergabe einer Servo Identifikationsnummer
  - Einstellen der Totzone (elektronisches „Spiel“)
  - Einstellen der Geschwindigkeit (Servo kann langsamer gemacht werden)
  - Einstellen des Soft Start (Servo läuft beim ersten Einschalten langsam in seine Neutralstellung)
  - Einstellen der Fail-Safe-Funktion
  - Einstellen der Smart-Sense Funktion (verhindert ein „Zittern“ der Servos in Ruheposition)
  - Einstellen des Überlastschutz (Servo wird bei zu langer Überlastung „weich“, das verhindert im schlimmsten Fall das Durchbrennen)
  - Rücksetzen auf Werkseinstellungen
- \*\*einige Funktionen sind nur bei neueren Servos der D-Serie verfügbar.

**5XXX und 7XXX Serie: (HiTEC)**

- Einstellen der Mitten- und Endpunkte (180° Funktion)
- Einstellen der Drehrichtung (im/gegen den Uhrzeigersinn)
- Einstellen der Totzone (elektronisches „Spiel“)
- Einstellen der Geschwindigkeit (Servo kann langsamer gemacht werden)
- Einstellen der Fail-Safe-Funktion
- Einstellen der Auflösung
- Einstellen des Überlastschutz (Servo wird bei zu langer Überlastung „weich“, das verhindert im schlimmsten Fall das Durchbrennen)
- Rücksetzen auf Werkseinstellungen

**YouTube MULTIPLEX TV**  
<http://www.youtube.com/multiplexmodellSPORT>

## Welches Servo passt zu welchem Modell?

Eine der wichtigsten Fragen, die sich sofort beim Aufbau eines neuen Modells stellt, ist sicherlich die Frage nach den passenden Servos.

Genügt ein „einfaches“ analoges Servo oder ist ein digitales notwendig. Welche Kräfte muß das Servo problemlos stemmen? usw. usw.

Als Orientierungshilfe haben erfahrene Modellpiloten den „Servo-Finder“ für Sie zusammengestellt!

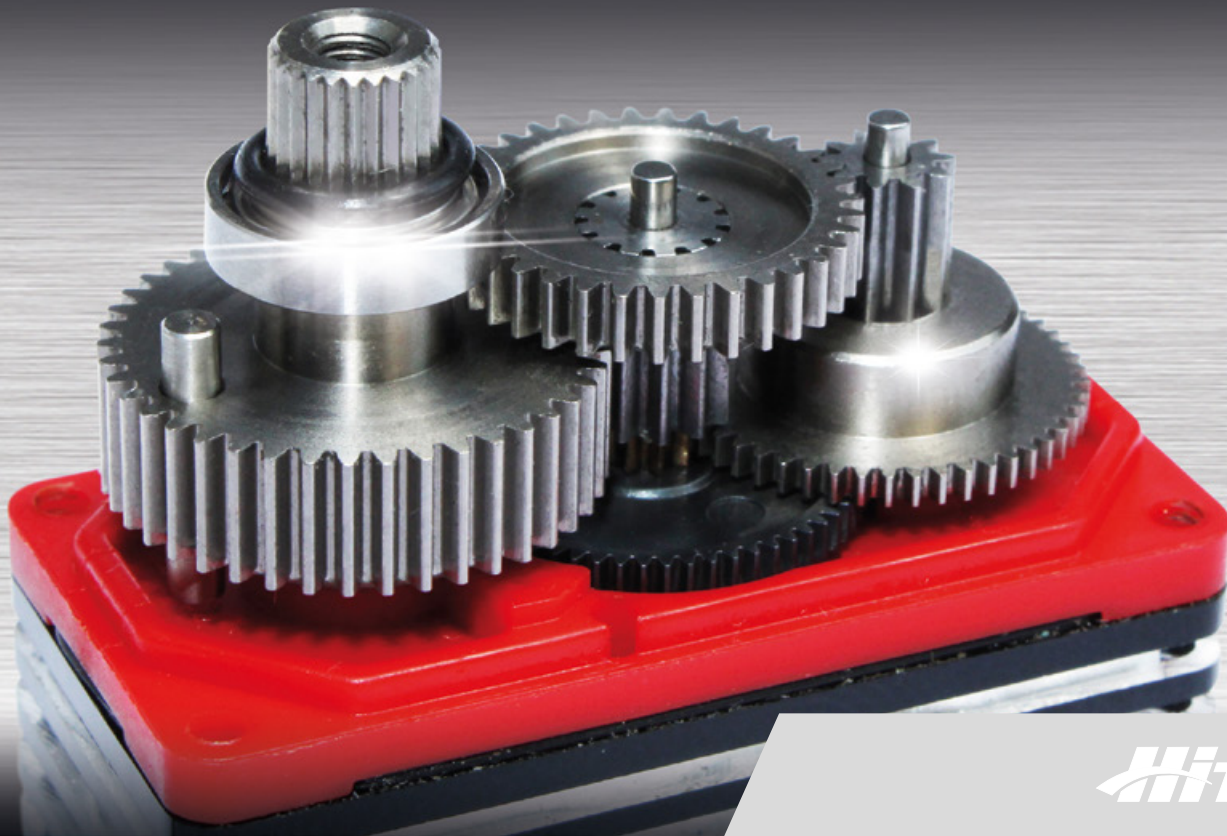
Diesen gibt's kostenlos auf unserer Homepage!

**Servo-Finder hier downloaden!**

[www.multiplex-rc.de](http://www.multiplex-rc.de)



Servo-Finder



**MULTIPLEX**<sup>®</sup>

## Servos - die „Muskeln“ Ihres Modells

Wie bei „richtigen“ Muskeln gibt es auch bei Servos Spezialisten für Kraft, Schnelligkeit oder Genauigkeit. HiTEC/MULTIPLEX stellt ein breites Programm vielfältigster Servotypen in unterschiedlichen Baugrößen, als Analog- oder Digitalservo, vom preiswerten Standard-servo bis hin zur „Kraftmeiermonstermaschine“ zur Verfügung. Eines haben sie jedoch gemeinsam. Alle bieten die höchste Qualität weltweit bekannter Markenhersteller.

MULTIPLEX produzierte ab 1992, als erster Hersteller weltweit, Digitalservos. Im Vergleich zu herkömmlichen Anlogservos wird der Motor bei einem Digitalservo mit einer schnelleren Regelung und einer veränderbaren Pulsweitenmodulation angesteuert.

Das Digitalservo erreicht dadurch genauere Stellpräzision bei höherer Stellgeschwindigkeit sowie mehr Haltekraft und damit kleinere Fehlwinkel.

Seit 2002 gehört die MULTIPLEX Modellsport GmbH & Co.KG mit Standort in Bretten, Deutschland zur südkoreanischen **HiTEC-Gruppe**.

Die Produkte der Hitec RCD Korea, Inc. werden weltweit eingesetzt und eignen sich aufgrund ihrer Diversität für die unterschiedlichsten Einsatzgebiete.

Neben höchsten Ansprüchen im Modellsport erfüllen HiTEC-Servos auch den Industriestandard für die verschiedensten Anwendungen. Mit einer Haltekraft von bis zu 160 kg, Wasserdichtigkeit nach IP67-Norm oder 360°-Drehweg sind HiTEC-Servos jeder Anforderung gewachsen. Die neueste 32-bit MCU-Technologie ermöglicht eine doppelt so hohe Auflösung der Servowege als bisher, wodurch noch feiner und präziser

gesteuert werden kann. Neben digitalen, programmierbaren sind ebenfalls analoge Servos erhältlich.

Unsere Wide Voltage-Serie hat eine Betriebsspannung zwischen 4,8 und 8,4 Volt. Nicht nur von außen überzeugen einige Servos durch hochwertige Alugehäuse. Auch im Innenleben wird Qualität und beste Verarbeitung ganz groß geschrieben.



**4096**  
Resolution

ISO zertifiziert:  
HiTEC RCD Korea Inc.



MULTIPLEX Modellsport  
GmbH & Co.KG







## Die HiTEC/MULTIPLEX Servo-Serien

### SERIEN Analogservos

#### HS-Serie

Analoge Servos der Niederpreisregion, ausgestattet mit Bürstenmotoren und einem Potentiometer zur Positionserfassung.

#### HRS-Serie

Analoge Robotik-Servos mit Continuous-Rotation Funktion.

**MS**-Analogservos von MULTIPLEX

### SERIEN Digitalservos

#### HSB-Serie (Brushless Servos)

mit leistungsstarken BLDC Motoren

#### HSR-Serie (Servos mit Multi-Turn)

mit Multi-Turn und teilweise Continuous-Rotation Funktion.

#### D-Serie (Digitale Servos)

mit Glockenanker- oder Bürstenmotor. Die Positionserfassung erfolgt mit Hilfe eines hochwertigen Potentiometers.

#### MD-Serie (Digitale Servos mit Hall-Sensor)

mit Glockenanker- oder Bürstenmotor. Positionserfassung mit Hall-Sensor

#### DB-Serie (Brushless Servos)

mit leistungsstarken BLDC-Motoren. Positionserfassung mit hochwertigem Potentiometer

#### MDB-Serie (Brushless Servos mit Hall-Sensor)

mit leistungsstarken BLDC-Motoren. Positionserfassung erfolgt mit Hall-Sensors

#### MDR-Serie (Digitale Servos mit Hall-Sensor und Multi-Turn)

mit Multi-Turn und teilweise Continuous-Rotation Funktion, mit Glockenanker- oder Bürstenmotor. Positionserfassung mit Hall-Sensor

#### HS-1XXX, HS-5XXX, HS-7XXX Serie (Digitale Servos)

mit Glockenanker- oder Bürstenmotoren und Potentiometer zur Positionserfassung.

**MS**-Digitalservos von MULTIPLEX

**Alle Servotypen, technische Daten und weitere Infos finden Sie unter [www.multiplex-rc.de](http://www.multiplex-rc.de)**



# ANALOGSERVOS

## Die preiswerte Wahl

HiTEC Analog-Servos sind die preiswerte Wahl, wenn es um die wirtschaftliche Ausrüstung von Modellen geht und man auf Qualität nicht verzichten will.

Diese Servos bieten dem Modellbauer keine Programmieroptionen und als Antriebsmotor von Analog-Servos kommen kostengünstige Gleichstrom-Bürstenmotoren zum Einsatz. Gehäuse und oftmals auch die Getriebe sind aus hochwertigem Kunststoff gefertigt, wobei Metallgehäuse

aus Kostengründen nicht zum Einsatz kommen. Durch eine niedrige Motor-Ansteuerfrequenz entwickeln Analog-Servos nur schwache „Laufgräusche.“ Ebenfalls von Vorteil ist die geringe Leistungsaufnahme, dadurch werden die RC/Antriebsakkus geschont.

**Alle Servotypen, technische Daten und weitere Infos finden Sie unter [www.multiplex-rc.de](http://www.multiplex-rc.de)**



**Analoge Servos der Niederpreisregion, ausgestattet mit Bürstenmotoren und einem Potentiometer zur Positionserfassung.**



Analoge HS-Servos



### HS-40

Angaben bei 4,8 V

# 112040

Breite mm	Gewicht gr	Stellzeit s/60 Grad	Stellkraft kg/cm	Drehgeber
8,60	4,80	0,09	0.60	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
6,00	Glockenanker	-	15T (Ø4,0)	PWM

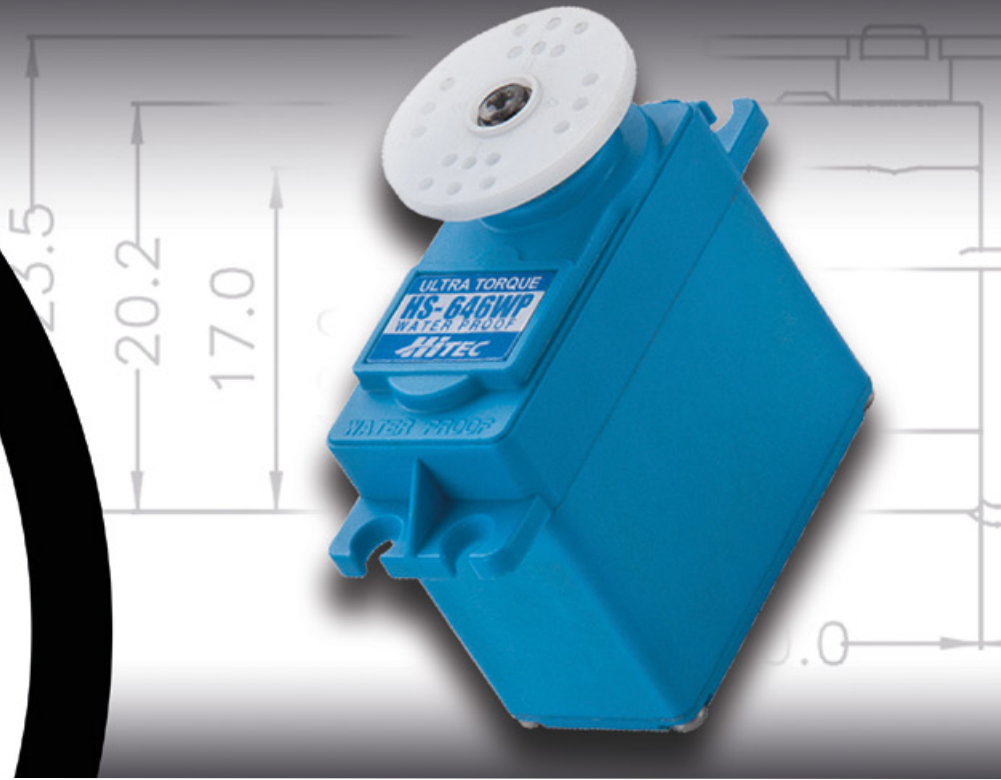


### HS-45HB

Angaben bei 4,8 V

# 112045

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
9,80	8,00	0,14	1,00	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
4,80	Bürstenmotor	-	15T (Ø4,0)	PWM



**HS-125MG**

Angaben bei 6,0 V

# 112125

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
10,00	24,00	0,13	3,50	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
6,00	Bürstenmotor	-	M25T (Ø5,0)	PWM



**HS-53**

Angaben bei 6,0 V

# 112053

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
11,60	8,00	0,11	1,90	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
6,00	Bürstenmotor	-	15T (Ø4,0)	PWM



**HS-55 / 55+**

Kabellänge 35 cm Angaben bei 6,0 V

55 # 112055  
55+ # 1-01205

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
11,60	8,00	0,14	1,50	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
6,00	Bürstenmotor	-	15T (Ø4,0)	PWM



**HS-65HB / M**

Kabellänge 35 cm Angaben bei 6,0 V

HB # 112065  
HBM # 1-02232

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
11,60	11,20	0,11	2,20	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
6,00	Bürstenmotor	-	M25T (Ø5,0)	PWM



<b>HS-65MG</b> <small>Angaben bei 6,0 V</small>				# 112066
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
11,60	12,50	0,11	2,20	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
6,00	Bürstenmotor	-	M25T (Ø5,0)	PWM



<b>HS-70MG</b> <small>Angaben bei 6,0 V</small>				# 112070
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
11,60	12,50	0,14	3,00	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
6,00	Bürstenmotor	-	M25T (Ø5,0)	PWM



<b>HS-81</b> <small>Angaben bei 6,0 V</small>				# 112081
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
12,00	16,60	0,09	3,00	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
6,00	Bürstenmotor	-	H24T (Ø6,0)	PWM



<b>HS-82MG</b> <small>Angaben bei 6,0 V</small>				# 112088
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
12,00	19,00	0,10	3,40	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
6,00	Bürstenmotor	-	H24T (Ø6,0)	PWM



<b>HS-85BB</b> <small>Angaben bei 6,0 V</small>				# 112085
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
13,00	19,20	0,14	3,50	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
6,00	Bürstenmotor	-	H24T (Ø6,0)	PWM



<b>HS-85MG</b> <small>Angaben bei 6,0 V</small>				# 112086
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
13,00	21,90	0,14	3,50	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
6,00	Bürstenmotor	-	H24T (Ø6,0)	PWM



<b>HS-225BB / MG</b> <small>Angaben bei 6,0 V</small>				BB # 112225 MG # 112226
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
16,80	27,70/31,00	0,13	4,40	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
6,00	Bürstenmotor	-	24T (Ø6,0)	PWM





<b>HS-422</b> <small>Angaben bei 6,0 V</small>				# 112422
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
19,80	45,50	0,16	3,90	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
6,00	Bürstenmotor	-	24T (Ø6,0)	PWM



<b>HS-430BH</b> <small>Angaben bei 7,4 V</small>				# 114430
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
19,80	45,50	0,14	5,00	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
7,40	Bürstenmotor	-	24T (Ø6,0)	PWM



<b>HS-485HB</b> <small>Angaben bei 6,0 V</small>				# 112485
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
20,00	45,00	0,18	6,00	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
6,00	Bürstenmotor	-	24T (Ø6,0)	PWM



<b>HS-625MG</b> <small>Angaben bei 6,0 V</small>				# 112625
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
20,00	55,20	0,15	6,80	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
6,00	Bürstenmotor	-	24T (Ø6,0)	PWM



<b>HS-645MG</b> <small>Angaben bei 6,0 V</small>				# 112645
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
20,00	55,20	0,20	9,60	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
6,00	Bürstenmotor	-	24T (Ø6,0)	PWM



<b>HS-311</b> <small>Angaben bei 6,0 V</small>				# 112311
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
20,00	43,00	0,15	3,70	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
6,00	Bürstenmotor	-	24T (Ø6,0)	PWM



<b>HS-322HD</b> <small>Angaben bei 6,0 V</small>				# 112325
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
20,00	43,00	0,15	3,70	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
6,00	Bürstenmotor	-	24T (Ø6,0)	PWM



<b>HS-325HB</b> <small>Angaben bei 6,0 V</small>				# 112325
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
20,00	43,00	0,15	3,70	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
6,00	Bürstenmotor	-	24T (Ø6,0)	PWM



<b>HS-646WP</b> <small>Angaben bei 7,4 V</small>				# 115646
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
21,00	60,00	0,17	11,60	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
7,40	Bürstenmotor	IP 67	24T (Ø6,0)	PWM



<b>HS-75BB</b> <small>Angaben bei 6,0 V</small>				# 112075
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
23,00	35,00	0,34	8,20	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
6,00	Bürstenmotor	-	24T (Ø6,0)	PWM



<b>HS-755HB</b> <small>Angaben bei 6,0 V</small>				# 112755
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
29,00	110,00	0,23	13,20	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
6,00	Bürstenmotor	-	24T (Ø6,0)	PWM



<b>HS-755MG</b> <small>Angaben bei 6,0 V</small>				# 112756
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
29,00	117,00	0,23	14,40	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
6,00	Bürstenmotor	-	24T (Ø6,0)	PWM



<b>HS-765HB</b> <small>Angaben bei 6,0 V</small>				# 112765
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
29,00	110,00	0,23	13,20	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
6,00	Bürstenmotor	-	24T (Ø6,0)	PWM



<b>HS-785HB</b> <small>Angaben bei 6,0 V</small>				# 112785
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/360 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
29,00	110,00	1,38	13,20	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
6,00	Bürstenmotor	-	24T (Ø6,0)	PWM



### HS-805BB

Angaben bei 6,0 V

# 112805

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
30,30	152,00	0,14	24,70	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
6,00	Bürstenmotor	-	15T (Ø8,0)	PWM



### HS-805MG

Angaben bei 6,0 V

# 112806

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
30,30	197,00	0,14	24,70	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
6,00	Bürstenmotor	-	15T (Ø8,0)	PWM

## HITEC HSR-Serie

Analoge Robotik-Servos mit Continuous-Rotation Funktion.



Analoge HSR-Servos



### HSR-1425CR Continuous Rotation

Angaben bei 4,8 V

# 138114

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit RPM	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
19,80	41,70	43,4	2,80	-
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Bürstenmotor	-	24T (Ø6,0)	PWM

## MULTIPLEX®

## MS-Analog-Servos



MS-Servos (analog/digi)



### MS-12020MG

Angaben bei 6,0 V

# 1-01654

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
11,50	14,40	0,10	2,00	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
6,00	Bürstenmotor	-	H24T (Ø6,0)	PWM



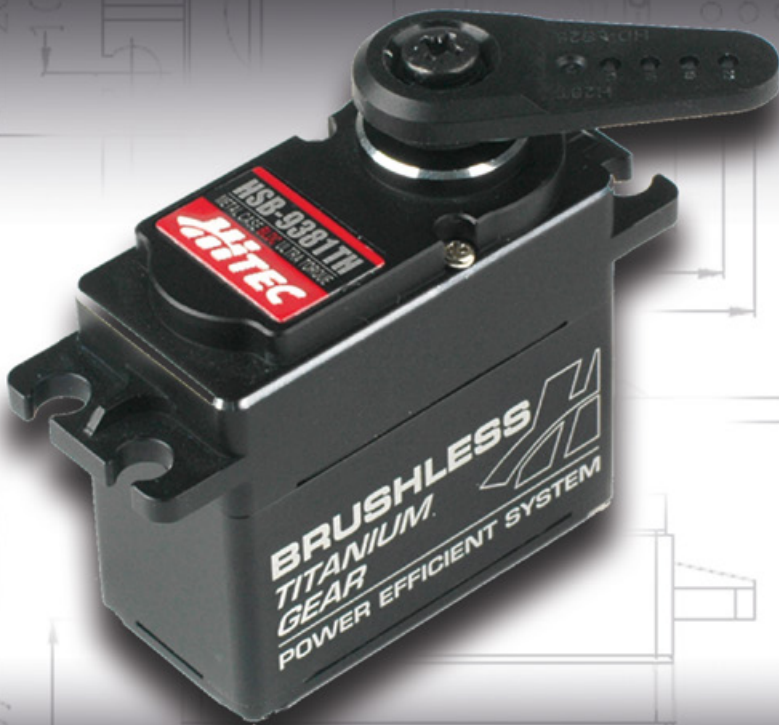
### MS-13020

Angaben bei 6,0 V

# 65114

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
13,20	14,20	0,17	3,00	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
6,00	Bürstenmotor	-	25T (Ø)5,9	PWM

\* Die max. Betriebsspannung ist nur für kurzzeitigen Einsatz empfohlen



## DIGITALSERVOS



Digitale Servos  
(alle Serien)

### Für höchste Ansprüche.

Digital-Servos sind in der gehobenen Nieder- bis Hochpreisregion angesiedelt. Je nach Modell kommen dabei sehr hochwertige Komponenten zum Einsatz, wie beispielsweise Hall-Sensoren zur Positionserfassung oder Bürstenlose-Gleichstrommotoren als Antriebe. Die Motoransteuerfrequenz ist unabhängig von der Ansteuerfrequenz der Servosteuerung und beträgt zumeist 300-500Hz. Hieraus ergeben sich sehr kleine mögliche Totzonen von bis zu 2ms. Digital-Servos bieten zudem vielseitige Programmier- und Schutzfunktionen und erlauben je nach Typ auch

eine Zwei-Wege-Kommunikation (Feedback). Digital-Servos bieten darüber hinaus eine ganze Reihe von Vorzügen. Zum Beispiel enorm hohe Haltekräfte, superschnelles Ansprechverhalten, extrem hohe Genauigkeit oder die Möglichkeit zum Hochvoltbetrieb (HV)

**Alle Servotypen, technische Daten und weitere Infos finden Sie unter [www.multiplex-rc.de](http://www.multiplex-rc.de)**

## HS-5XXX-Serie

Digitale Servos mit Glockenanker- oder Bürstenmotoren, Potentiometer zur Positionserfassung (teilweise mit Magnetic Encoder)



### HS-5125MG

Angaben bei 6,0 V

# 113125

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
10,00	24,00	0,14	3,30	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Bürstenmotor	-	M25T (Ø5,0)	PWM



### HS-5055MG

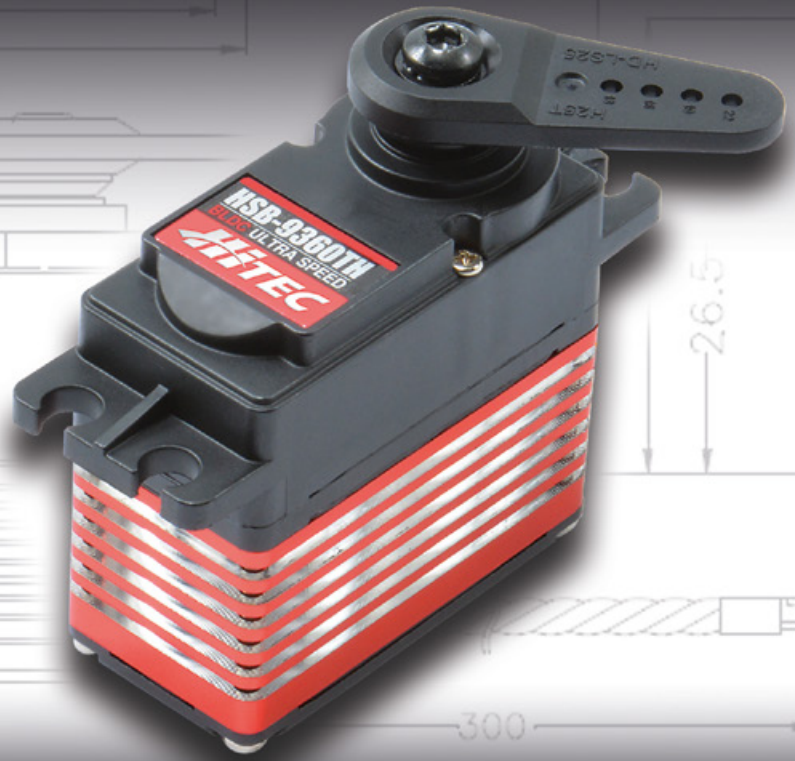
Angaben bei 6,0 V

# 113055

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
11,60	9,50	0,17	1,60	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Bürstenmotor	-	15T (Ø4,0)	PWM

\* Die max. Betriebsspannung ist nur für kurzzeitigen Einsatz empfohlen





### HS-5065MG

Angaben bei 6,0 V

# 113065



Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
11,6	11,90	0,11	2,20	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Bürstenmotor	-	M25T (Ø5,0)	PWM

### HS-5070MH

Angaben bei 7,4 V

# 113070



Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
11,60	12,70	0,12	3,80	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Bürstenmotor	-	M25T (Ø5,0)	PWM

### HS-5085MG

Angaben bei 6,0 V

# 113085



Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
13,00	21,90	0,13	4,30	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Bürstenmotor	-	24T (Ø6,0)	PWM

### HS-5087MH

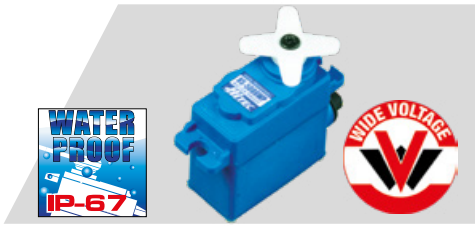
Angaben bei 7,4 V

# 114087



Breite mm	Gewicht gr	Stellzeit s/60 Grad	Stellkraft kg/cm	Drehgeber
13,00	21,90	0,13	4,30	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)*	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40	Bürstenmotor	-	24T (Ø6,0)	PWM

\* Die max. Betriebsspannung ist nur für kurzzeitigen Einsatz empfohlen



<b>HS-5086WP</b> <small>Angaben bei 6,0 V</small>				# 115086
Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
15,20	28,50	0,15	3,60	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Bürstenmotor	-	24T (Ø6,0)	PWM



<b>HS-5485HB</b> <small>Angaben bei 6,0 V</small>				# 113485
Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
20,00	45,00	0,17	6,40	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Bürstenmotor	-	24T (Ø6,0)	PWM



<b>HS-5495BH</b> <small>Angaben bei 7,4 V</small>				# 114495
Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
20,00	45,00	0,15	7,50	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Bürstenmotor	-	24T (Ø6,0)	PWM



<b>HS-5496MH</b> <small>Angaben bei 7,4 V</small>				# 114496
Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
20,00	52,00	0,15	7,20	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Bürstenmotor	-	24T (Ø6,0)	PWM



<b>HS-5585MH</b> <small>Angaben bei 7,4 V</small>				# 114585
Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
20,00	59,00	0,14	17,00	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Glockenankermotor	-	24T (Ø6,0)	PWM



<b>HS-5625MG</b> <small>Angaben bei 6,0 V</small>				# 113625
Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
20,00	60,00	0,14	9,40	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Bürstenmotor	-	24T (Ø6,0)	PWM



<b>HS-5645MG</b> <small>Angaben bei 6,0 V</small>				# 113645
Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
20,00	60,00	0,18	12,10	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Bürstenmotor	-	24T (Ø6,0)	PWM

\* Die max. Betriebsspannung ist nur für kurzzeitigen Einsatz empfohlen



### HS-5646WP

Angaben bei 7,4 V

# 115647

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
21,00	61,00	0,18	12,90	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Bürstenmotor	-	24T (Ø6,0)	PWM

## HS-7XXX-Serie

Digitale Servos mit Glockenanker- oder Bürstenmotoren, Potentiometer zur Positionserfassung



HS-7XXX Serie



### HS-7245MH

Angaben bei 7,4 V

# 114245

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
16,80	34,00	0,11	6,40	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Glockenankermotor	-	24T (Ø6,0)	PWM



### HS-7954SH

Angaben bei 7,4 V

# 114954

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
20,00	68,00	0,12	29,00	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Glockenankermotor	-	24T (Ø6,0)	PWM



### HSG-8315BH

Angaben bei 7,4 V

# 114315

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
20,00	60,00	0,04	5,30	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40	Glockenanker/ Bürste	-	25T (Ø6,0)	PWM

\* Die max. Betriebsspannung ist nur für kurzzeitigen Einsatz empfohlen



### HS-7985MG

Angaben bei 6,0 V

# 113987

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
20,00	62,00	0,13	12,40	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Glockenankermotor	-	24T (Ø6,0)	PWM



### HS-7980TH

Angaben bei 7,4 V

# 114980

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
22,40	78,20	0,17	44,00	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Glockenankermotor	-	24T (Ø6,0)	PWM



## HITEC HSR-Serie

Digitale Robotik-Servos mit mit Multi-Turn und teilweise Continuous-Rotation Funktion. Zumeist ausgestattet mit einem BLDC-Motor.



HSR Serie



### HSR-2645CRH

Angaben bei 7,4 V

# 138645

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit ORPM	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
20,00	53,00	72	12,00	-
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Bürstenmotor	-	24T (Ø6,0)	PWM

\* Die max. Betriebsspannung ist nur für kurzzeitigen Einsatz empfohlen





### HSR-5980SG

Angaben bei 7,4 V

# 138113

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
20,00	67,00	0,14	30,00	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
7,40	Bürstenmotor	-	24T (Ø5,76)	PWM



### HSR-M9382TH 360°

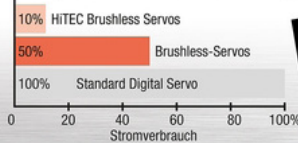
Angaben bei 7,4 V

# 1-01251

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
20,00	72,00	0,14	34,00	Magnetic Encoder
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	BLDC	-	H25T (Ø6,0)	PWM

## Brushless-Servos Sprit-Sparer!

Stromsparfunktion bei noch mehr Leistung



- 90% Energie-Ersparnis
- extreme Haltekräfte
- super Auflösung

**HITEC**  
HSB-Serie

Brushless Servos mit leistungsstarken BLDC Motoren



HSB Serie



### HSB-9360TH

Angaben bei 7,4 V

# 116360

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
20,00	68,00	0,06	17,00	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	BLDC	-	25T (Ø6,0)	PWM



### HSB-9370TH

Angaben bei 7,4 V

# 116370

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
20,00	68,00	0,10	25,00	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	BLDC	-	25T (Ø6,0)	PWM

\* Die max. Betriebsspannung ist nur für kurzzeitigen Einsatz empfohlen



### HSB-9380TH

Angaben bei 7,4 V

# 116380

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
20,00	68,00	0,14	34,00	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	BLDC	-	25T (Ø6,0)	PWM



### HSB-9381TH Full Metal Case

Angaben bei 7,4 V

# 1-00074

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
20,00	78,00	0,14	34,00	Magnetic Encoder
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	BLDC	-	25T (Ø6,0)	PWM



### HSB-M9381TH Magnetic Encoder

Angaben bei 7,4 V

# 1-01191

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
20,00	78,00	0,14	34,00	Magnetic Encoder
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	BLDC	-	25T (Ø6,0)	PWM



### HSB-9465SH

Angaben bei 7,4 V

# 116465

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
20,00	62,00	0,07	13,50	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	BLDC	-	25T (Ø6,0)	PWM



### HSB-9485SH

Angaben bei 7,4 V

# 116485

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
20,00	62,00	0,15	26,00	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	BLDC	-	25T (Ø6,0)	PWM

### PDA Power Adsorbing Device

Für HITEC HSB Brushless-Servos



# 116000

\* Die max. Betriebsspannung ist nur für kurzzeitigen Einsatz empfohlen

**HITEC**  
**D-Serie\***

Digitale Servos mit Glockenanker- oder Bürstenmotor. Die Positionserfassung erfolgt mit Hilfe eines hochwertigen Potentiometers.



D-Serie

**D-Serie**

**Präzisionswerkzeuge!**

**D-Serie**

- extrem feinfühlig
- super Haltekräfte
- höchste Auflösung

**HÖCHSTE AUFLÖSUNG**  
**32bit MCU/12bit ADC**

Realisieren Sie maximale Leistung mit unseren D-Serien-Servos! Ausgestattet mit 32-BIT MCU und 12-Bit-Technologie von HITEC, verfügen diese Servos über eine Auflösung von 4096 Schritten. Diese Servos bieten zudem vielseitige Programmier- und Schutzfunktionen und erlauben je nach Typ auch eine Zwei-Wege-Kommunikation (Feedback)\*



**4096**  
*Resolution*

\*einige Funktionen sind nur bei neueren Servos der D-Serie verfügbar.



<b>D131MW</b> <small>Angaben bei 7,4 V</small>				# 1-01494
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
8,50	9,80	0,11	2,90	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
8,40*	Glockenanker	-	M25T (Ø5,0)	PWM



<b>D141SH</b> <small>Angaben bei 7,4 V</small>				# 1-01496
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
10,00	26,00	0,10	7,00	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
8,40*	Glockenanker	-	M25T (Ø5,0)	PWM



<b>D145SW</b> <small>Angaben bei 7,4 V</small>				# 1-00064
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
10,00	24,00	0,14	7,00	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
8,40*	Bürstenmotor	-	M25T (Ø5,0)	PWM



<b>D71MH</b> <small>Angaben bei 7,4 V</small>				# 1-02660
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
11,60	12,50	0,13	4,50	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
8,40*	Bürstenmotor	-	M25T (Ø5,0)	PWM

\* Die max. Betriebsspannung ist nur für kurzzeitigen Einsatz empfohlen



<b>D85MG</b> <small>Angaben bei 6,0 V</small>				# 1-00068
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
13,00	24,00	0,13	4,30	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
8,40*	Bürstenmotor	-	24T (Ø6,0)	PWM



<b>D89MW</b> <small>Angaben bei 7,4 V</small>				# 1-00077
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
13,00	25,00	0,11	8,50	Magnetic Encoder
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
8,40*	Glockenankermotor	-	25T (Ø6,0)	PWM



<b>D485HW</b> <small>Angaben bei 7,4 V</small>				# 1-00066
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
19,80	45,00	0,15	7,50	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
8,40*	Bürstenmotor	-	25T (Ø6,0)	PWM



<b>D625MW</b> <small>Angaben bei 7,4 V</small>				# 116625
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
20,00	60,00	0,13	10,00	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
8,40*	Bürstenmotor	-	25T (Ø6,0)	PWM



<b>D645MW</b> <small>Angaben bei 7,4 V</small>				# 116645
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
20,00	60,00	0,17	12,90	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
8,40*	Bürstenmotor	-	25T (Ø6,0)	PWM



<b>D955CR</b> <small>Angaben bei 7,4 V</small>				# 1-00705
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
20,00	63,90	0,12	24,50	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
8,40*	Glockenankermotor	-	25T (Ø6,0)	PWM



<b>D956WP</b> <small>Angaben bei 7,4 V</small>				# 1-01323
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
20,00	72,40	0,12	29,00	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
8,40*	Glockenankermotor	IP67	25T (Ø6,0)	PWM

\* Die max. Betriebsspannung ist nur für kurzzeitigen Einsatz empfohlen





### D940TW

Angaben bei 7,4 V

# 116940

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
20,00	68,00	0,07	16,50	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
7,40	Glockenankermotor	-	25T (Ø6,0)	PWM



### D941TW Full Metal Case

Angaben bei 7,4 V

# 116941

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
20,00	80,00	0,07	16,50	Magnetic Encoder
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Glockenankermotor	-	25T (Ø6,0)	PWM



### D946TW Full Metal Case

Angaben bei 7,4 V

# 116946

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
20,00	80,00	0,10	23,00	Magnetic Encoder
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Glockenankermotor	-	25T (Ø6,0)	PWM



### D951TW Full Metal Case

Angaben bei 7,4 V

# 116951

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
20,00	80,00	0,14	35,00	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Glockenankermotor	-	25T (Ø6,0)	PWM



### D954SW

Angaben bei 7,4 V

# 116954

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
20,00	66,00	0,12	29,00	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Glockenankermotor	-	25T (Ø6,0)	PWM



### D955TW

Angaben bei 7,4 V

# 116955

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
20,00	66,00	0,12	29,00	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Glockenankermotor	-	25T (Ø6,0)	PWM



### D646WP

Angaben bei 7,4 V

# 1-00072

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
21,00	61,00	0,16	11,60	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Bürstenmotor	IP67	25T (Ø6,0)	PWM

\* Die max. Betriebsspannung ist nur für kurzzeitigen Einsatz empfohlen



### D980TW

Angaben bei 7,4 V

# 116980

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
22,40	78,20	0,17	44,00	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Glockenankermotor	-	25T (Ø6,0)	PWM



### D845WP

Angaben bei 7,4 V

# 116845

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
32,00	227,00	0,17	50,00	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Bürstenmotor	IP67	15T (Ø8,0)	PWM

## HITEC DB-Serie

Digitale Servos mit leistungsstarken BLDC-Motoren. Die Positionserfassung erfolgt mit Hilfe eines hochwertigen Potentiometers.



DB-Serie



### DB777WP

Angaben bei 7,4 V

# 1-01538

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
21,00	68,00	0,06	11,00	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	BLDC	IP67	25T (Ø6,0)	PWM

## HITEC MD-Serie

Digitale Servos mit Glockenanker- oder Bürstenmotoren Die Positionserfassung erfolgt überwiegend mit Hilfe eines Hall-Sensors. (Magnetic Encoder)



MD-B/R-Serie



### MD141SH

Angaben bei 7,4 V

# 1-02852

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
10,00	26,70	0,10	7,00	Magnetic Encoder
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Glockenankermotor	-	25T (Ø5,0)	PWM

\* Die max. Betriebsspannung ist nur für kurzzeitigen Einsatz empfohlen



<b>MD145SW</b> <small>Angaben bei 7,4 V</small>				# 1-01598
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
10	26,50	0,14	7,00	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
8,40*	Bürstenmotor	-	M25T (Ø5,0)	PWM



<b>MD65MG</b> <small>Angaben bei 6,0 V</small>				# 1-01600
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
11,60	11,50	0,11	2,20	Magnetic Encoder
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
8,40*	Bürstenmotor	-	25T (Ø5,0)	PWM



<b>MD89MW</b> <small>Angaben bei 7,4 V</small>				# 1-01237
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
13,00	25,50	0,11	8,50	Magnetic Encoder
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
8,40*	Glockenankermotor	-	25T (Ø6,0)	PWM



<b>MD250MW</b> <small>Angaben bei 7,4 V</small>				# 1-00707
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
14,80	38,30	0,13	7,50	Magnetic Encoder
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
8,40*	Bürstenmotor	-	25T (Ø6,0)	PWM



<b>MD245MW</b> <small>Angaben bei 7,4V</small>				# 1-01247
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
16,80	32,60	0,11	6,40	Magnetic Encoder
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
8,40*	Glockenankermotor	-	25T (Ø6,0)	PWM



<b>MD485HW</b> <small>Angaben bei 7,4V</small>				# 1-01924
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
20,00	43,30	0,15	7,40	Potentiometer
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
8,40*	Bürstenmotor	-	25T (Ø6,0)	PWM



<b>MD981TW</b> <small>Angaben bei 7,4 V</small>				# 1-01640
<b>Breite mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>max. Stellzeit s/60 Grad</b>	<b>max. Stellkraft kg/cm</b>	<b>Drehgeber</b>
22,40	94,20	0,17	44,00	Magnetic Encoder
<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Verzahnung</b>	<b>Kommunikation</b>
8,40*	Glockenankermotor	-	25T (Ø6,0)	PWM

\* Die max. Betriebsspannung ist nur für kurzzeitigen Einsatz empfohlen





**Digitale Linearservos.  
Ideal für den Funktions-Modellbau.**

Linear-Servos sind eine Besonderheit unter den Digital-Servos. Sie sind hervorragend für den Funktionsmodellbau geeignet. HiTEC Linear-Servos stammen ursprünglich aus unserer industriellen Sparte und erfüllen hier diverse Aufgaben in der Automatisierung und Robotik. Die Aktuatoren kommen in drei unterschiedlichen Längen (30, 50 und 100mm Hublänge) sowie jeweils in drei unterschiedlichen Steigungen der Spindel (1:50, 1:210, 1:380). Linearaktuatoren mit kurzer Übersetzung 1:50 sind sehr schnell wobei solche mit einer langen Übersetzung (1:380) extrem kräftig sind.

Im Modellbau, insbesondere im Funktionsmodellbau, lassen sich die Servos für viele Anwendungen verwenden, da diese im Gegenzug zu anderen Linearantrieben auf dem Markt ein integriertes Wegmesssystem besitzen. Daher lässt sich die Ausfahrlänge sehr genau anfahren. Dies geschieht analog zu herkömmlichen Servos über das PWM-Signal. 900us = ganz eingefahren und 2100us = ganz ausgefahren.

**HLS12  
Linearservos**



HLS12-Servos



Dazwischen lässt sich jede Position gezielt einstellen. Die Betriebsspannung beträgt 4,8-7,4V und auch hier bewegen wir uns in der üblichen Modellbau-Bandbreite. Typische Anwendungen im Modellbau: Stempel

von LKW und Kranmodellen, Kippbewegungen von Mulden oder Leitern, Ausfahren von Leitern, Betätigen von Gangschaltungen, Lenkbewegungen, Schiebewegungen von Schildern etc.

**Alle Servotypen, technische Daten und weitere Infos finden Sie unter [www.multiplex-rc.de](http://www.multiplex-rc.de)**



<b>HLS12-3050</b> <small>Angaben bei 7,4 V</small>				# 1-02453
<b>Ausfuhrlänge mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>Geschwindigkeit ohne Last mm/s</b>	<b>max. Stellkraft kg</b>	<b>Breite mm</b>
30	34,00	30,90	3,10	18,00
<b>Übersetzung</b>	<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Kommunikation</b>
50:1	8,40*	Bürstenmotor	-	PWM



<b>HLS12-30210</b> <small>Angaben bei 7,4 V</small>				# 1-02454
<b>Ausfuhrlänge mm</b>	<b>Gewicht gr</b>	<b>Geschwindigkeit ohne Last mm/s</b>	<b>max. Stellkraft kg</b>	<b>Breite mm</b>
30	34,00	7,50	12,40	18,00
<b>Übersetzung</b>	<b>max. Betriebsspannung (V)</b>	<b>Motortyp</b>	<b>Wasserdicht</b>	<b>Kommunikation</b>
210:1	8,40*	Bürstenmotor	-	PWM

\* Die max. Betriebsspannung ist nur für kurzzeitigen Einsatz empfohlen





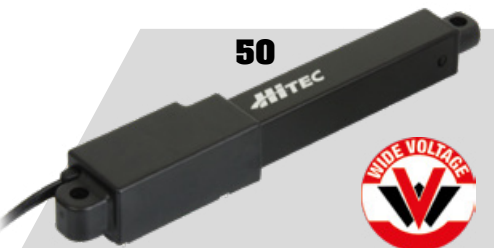
<b>HLS12-30380</b> <small>Angaben bei 7,4 V</small>				# 1-02455
Ausföhrlänge mm	Gewicht gr	Geschwindigkeit ohne Last mm/s	max. Stellkraft kg	Breite mm
30	34,00	4,10	22,00	18,00
Übersetzung	max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Kommunikation
380:1	8,40*	Bürstenmotor	-	PWM



<b>HLS12-5050</b> <small>Angaben bei 7,4 V</small>				# 1-02456
Ausföhrlänge mm	Gewicht gr	Geschwindigkeit ohne Last mm/s	max. Stellkraft kg	Breite mm
50	40,00	30,90	3,10	18,00
Übersetzung	max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Kommunikation
50:1	8,40*	Bürstenmotor	-	PWM



<b>HLS12-50210</b> <small>Angaben bei 7,4 V</small>				# 1-02457
Ausföhrlänge mm	Gewicht gr	Geschwindigkeit ohne Last mm/s	max. Stellkraft kg	Breite mm
50	40,00	7,50	12,40	18,00
Übersetzung	max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Kommunikation
210:1	8,40*	Bürstenmotor	-	PWM



<b>HLS12-50380</b> <small>Angaben bei 7,4 V</small>				# 1-02458
Ausföhrlänge mm	Gewicht gr	Geschwindigkeit ohne Last mm/s	max. Stellkraft kg	Breite mm
50	40,00	4,10	22,20	18,00
Übersetzung	max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Kommunikation
380:1	8,40*	Bürstenmotor	-	PWM



<b>HLS12-10050</b> <small>Angaben bei 7,4 V</small>				# 1-02459
Ausföhrlänge mm	Gewicht gr	Geschwindigkeit ohne Last mm/s	max. Stellkraft kg	Breite mm
100	56,00	30,90	3,10	18,00
Übersetzung	max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Kommunikation
50:1	8,40*	Bürstenmotor	-	PWM



<b>HLS12-100210</b> <small>Angaben bei 7,4 V</small>				# 1-02460
Ausföhrlänge mm	Gewicht gr	Geschwindigkeit ohne Last mm/s	max. Stellkraft kg	Breite mm
100	56,00	7,50	12,40	18,00
Übersetzung	max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Kommunikation
210:1	8,40*	Bürstenmotor	-	PWM



<b>HLS12-100380</b> <small>Angaben bei 7,4 V</small>				# 1-02461
Ausföhrlänge mm	Gewicht gr	Geschwindigkeit ohne Last mm/s	max. Stellkraft kg	Breite mm
100	56,00	4,10	22,20	18,00
Übersetzung	max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Kommunikation
380:1	8,40*	Bürstenmotor	-	PWM

\* Die max. Betriebsspannung ist nur für kurzzeitigen Einsatz empfohlen

# MULTIPLEX® MS-Digital-Servos



MS-Servos (analog/digi)



## MS-8510 MG DIGI

Angaben bei 6,0 V

# 1-01724

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
8,00	6,20	0,06	1,00	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
6,00	Bürstenmotor	-	H24T (Ø6,0)	PWM



## MS-12014 DIGI

Angaben bei 6,0 V

# 1-02984

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
12,00	10,00	0,12	1,50	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
6,00	Bürstenmotor	-	H40T (Ø4,85)	PWM



## MS-12015 DIGI

Angaben bei 6,0 V

# 1-02511

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
12,00	12,00	0,11	1,50	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
6,00	Bürstenmotor	-	H24T (Ø6,0)	PWM



## MS-12016 MG DIGI

Angaben bei 6,0 V

# 1-00605

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
12,00	15,35	0,10	1,00	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
6,00	Bürstenmotor	-	H24T (Ø6,0)	PWM



## MS-12022 MG DIGI

Angaben bei 6,0 V

# 1-02510

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
12,00	13,50	0,15	2,20	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
6,00	Bürstenmotor	-	H24T (Ø6,0)	PWM



## Nano Pro MG

Angaben bei 6,0 V

# 65119

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
12,00	12,20	0,10	2,00	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
6,00	Bürstenmotor	-	Micro	PWM



## RHINO pro SHV digi 4

Angaben bei 6,0 V

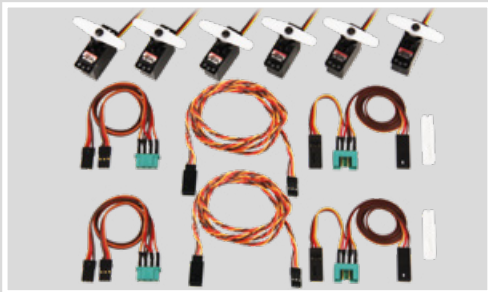
# 65154

Breite mm	Gewicht gr	max. Stellzeit s/60 Grad	max. Stellkraft kg/cm	Drehgeber
29,00	163,00	0,15	25,00	Potentiometer
max. Betriebsspannung (V)	Motortyp	Wasserdicht	Verzahnung	Kommunikation
8,40*	Bürstenmotor	-	15T (Ø8,0)	PWM

\* Die max. Betriebsspannung ist nur für kurzzeitigen Einsatz empfohlen



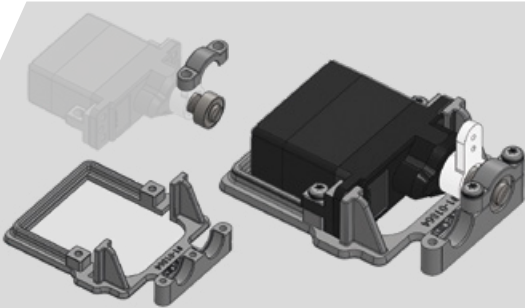
Perfekt konfigurierte Servo-Sets für unsere und ähnlich Modelle; Programmiergeräte und natürlich Ersatzteile - im Fachhandel oder hier bei uns vorrätig!



Servo-Sets



Zu den Servo-Sets



Servo-Zubehör



Zum Servo-Zubehör



Servo-Ersatzteile



Zu den Servo-Ersatzteilen



SERVOS 2025



Prospekt  
RC-Elektronik  
Hier downloaden!

[www.multiplex-rc.de](http://www.multiplex-rc.de)



Prospekt Modelle  
Hier downloaden!

[www.multiplex-rc.de](http://www.multiplex-rc.de)



Die TOP-NEUIGKEITEN nie  
mehr verpassen!  
Hier zur NEWSLETTER-Anmeldung.

[www.multiplex-rc.de](http://www.multiplex-rc.de)



MULTIPLEX Produkte sind im Fachhandel oder direkt bei MULTIPLEX im Online-Shop erhältlich!  
MULTIPLEX EXCLUSIV Produkte sind nur bei uns im Online-Shop erhältlich!

