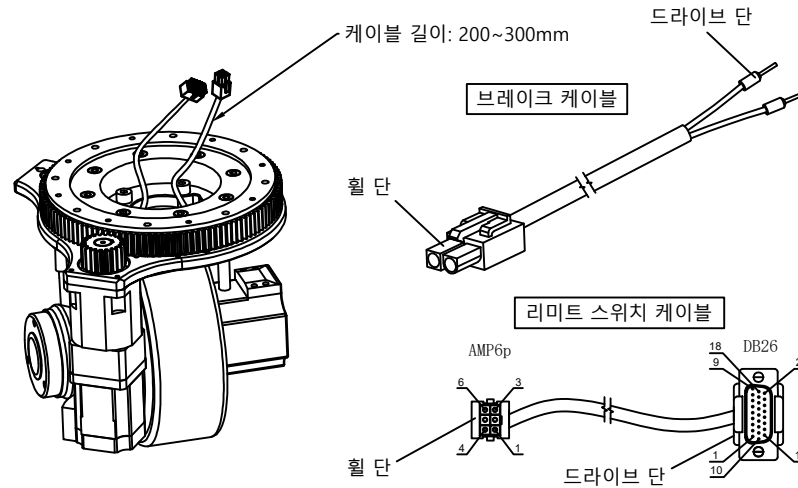
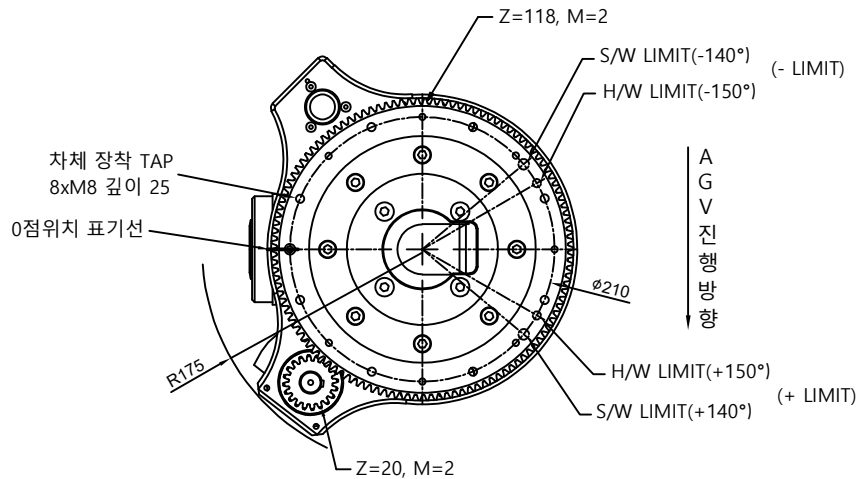
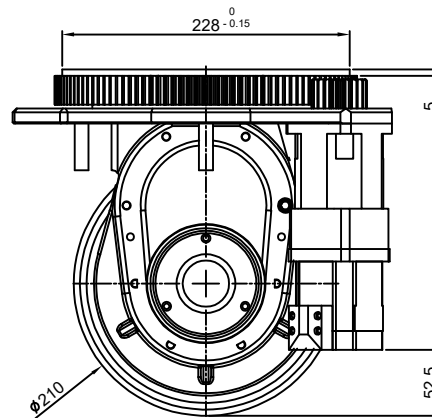
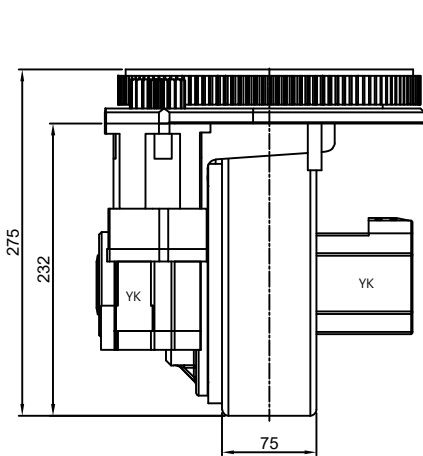


AMP6p와와플러그	엔코더 정의	DB26 4중반 (3중)
Pin	Function	Pin
1	전원+	22+1 플은 연결
2	전원-	20
3	+ 리미트 신호	14
4	- 리미트 신호	15
5	영점위치 신호	/

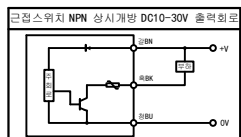
주행부

모터 타입	영구자석 동기서보모터	
모터 정격파워	kW	0.75
모터 정격전압	V(DC)	48
모터 정격전류	A	20
모터 정격회전속도	rpm	3,000
모터 정격토크	N-m	2.4
구동휠 속도비	i	44
구동휠 직경	mm	210
구동휠 속도	m/min	45
구동휠 정격토크	N-m	90
구동휠 최대토크	N-m	180
구동휠 최대하중	kg	800
제동토크	N-m	6
모터 엔코더 타입	상대치(Incremental)	
엔코더 통신프로토콜	Differential	
엔코더 1회전 펄스수	2500P/R	
엔코더 회전수		

조향부

모터 타입	영구자석 동기서보모터	
모터 정격파워	kW	0.2
모터 정격전압	V(DC)	48
모터 정격전류	A	5.5
모터 정격회전속도	rpm	3,000
모터 정격토크	N-m	0.64
감속기 속도비	i	50
최종 회전방향속도비	i	295
최대 회전방향속도	°/sec	61
최대 회전방향각도	°	±140
모터 엔코더 타입	상대치(Incremental)	
엔코더 통신프로토콜	Differential	
엔코더 1회전 펄스수	2500P/R	
엔코더 회전수		

최대 회전반경	mm	175
휠 중량	kg	45±3
브레이크 사양	DC48V, 20W	
브레이크 접선방식	+/- 없음	



조향모터 Connection		권선 리드	U	V	W	
모터 권선 소켓	플러그 번호	1	2	3		
엔코더 컨넥터	신호핀 정의	A	B	B	Z	Z
	신호배열번호	1	2	3	4	5

주행모터 Connection		권선 리드	U	V	W	
모터 권선 소켓	플러그 번호	1	2	3		
엔코더 컨넥터	신호핀 정의	A	A	B	B	Z
	신호배열번호	1	2	3	4	5

FIRST ANGLE PROJECTION	서보모터 드라이버 선택
주행모터용	IXL-II 30. 60. 48. C
조향모터용	IXL-II 20. 40. 48. C



TITLE	EKD210-PM07530BI44-11820-PM020BI50
DWG.NO	
QTY	
REV	