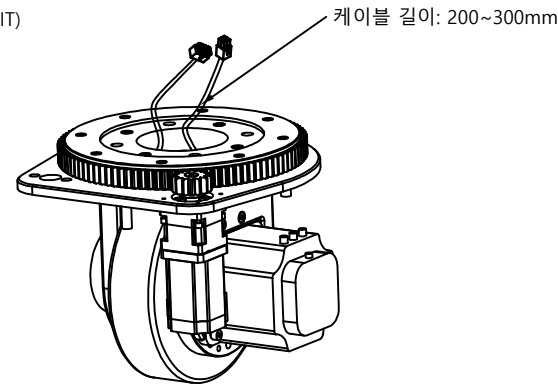
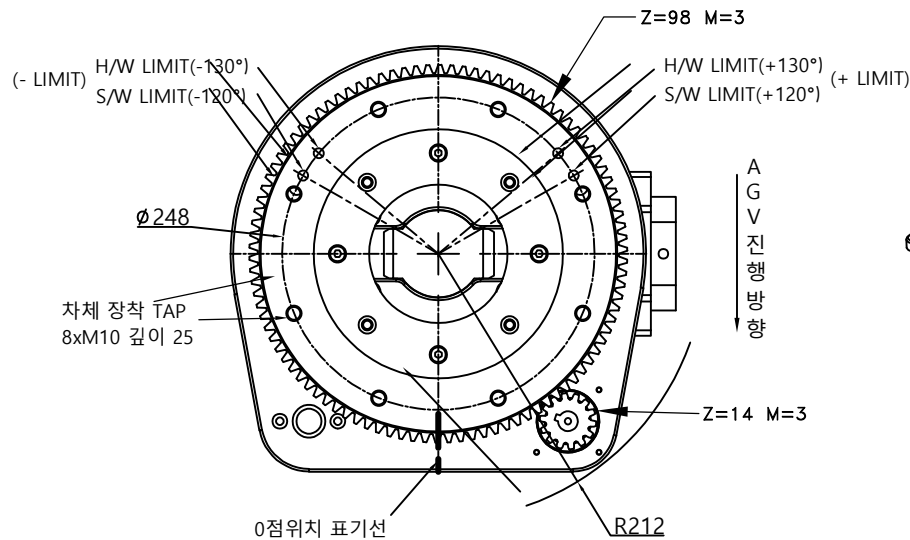
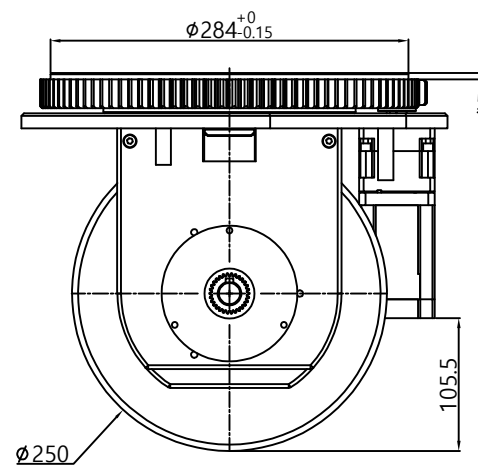
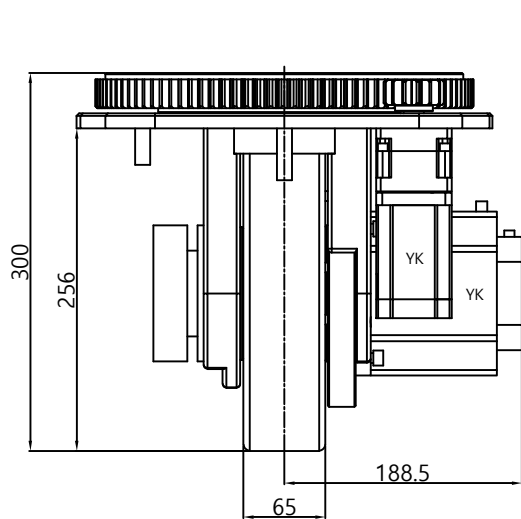


조향모터 Connection		권선 리드	U	V	W	
모터 권선 소켓	플러그 번호	1	2	3		
엔코더 컨넥터	신호핀 정의	A	B	Z	U	V
	신호배열번호	1	2	3	4	5

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

FIRST ANGLE PROJECTION	ALL DIMENSION ARE IN MM DO NOT SCALE DRAWING	서보모터 드라이버 선택	주행모터용	조향모터용
------------------------	---	--------------	-------	-------

TITLE EKD250-PM15030BI32-9814-PM040BI45		DWG.NO	QTY	REV
--	--	--------	-----	-----

주행부		
모터 타입	영구자석 동기서보모터	
모터 정격파워	kW	1.5
모터 정격전압	V(DC)	48
모터 정격전류	A	39
모터 정격회전속도	rpm	3,000
모터 정격토크	N-m	4.77
구동휠 속도비	i	32
구동휠 직경	mm	250
구동휠 속도	m/min	73
구동휠 정격토크	N-m	130
구동휠 최대토크	N-m	260
구동휠 최대하중	kg	1,500
제동토크	N-m	16
모터 엔코더 타입	상대치(Incremental)	
엔코더 통신프로토콜	Differential	
엔코더 1회전 펄스수	2500P/R	
엔코더 회전수		

조향부		
모터 타입	영구자석 동기서보모터	
모터 정격파워	kW	0.4
모터 정격전압	V(DC)	48
모터 정격전류	A	11
모터 정격회전속도	rpm	3,000
모터 정격토크	N-m	1.27
감속기 속도비	i	45
최종 회전방향속도비	i	315
최대 회전방향속도	°/sec	57
최대 회전방향각도	°	±120
모터 엔코더 타입	상대치(Incremental)	
엔코더 통신프로토콜	Differential	
엔코더 1회전 펄스수	2500P/R	
엔코더 회전수		

최대 회전반경	mm	212
휠 중량	kg	46±3
브레이크 사양	DC48V, 30W	
브레이크 접선방식	+/- 없음	