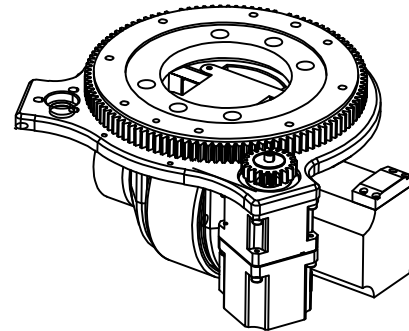
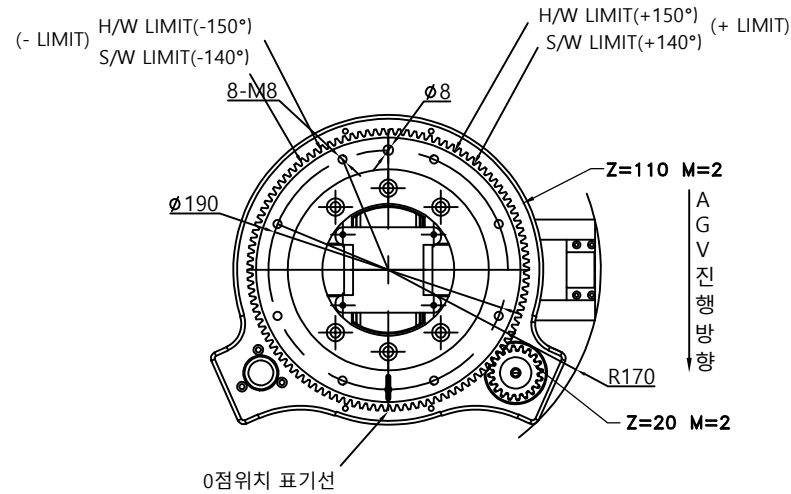
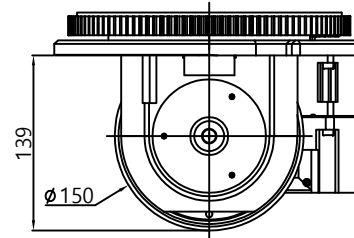
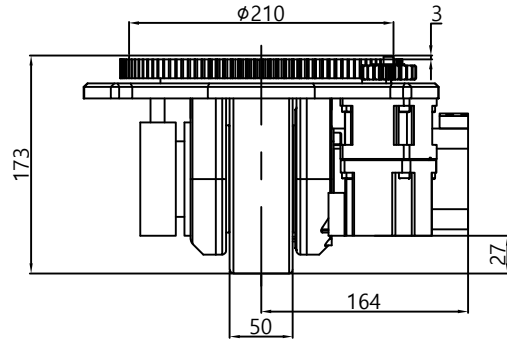


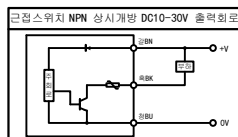
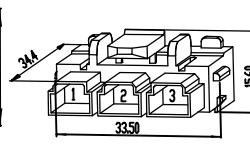
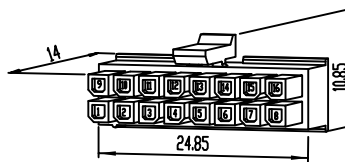
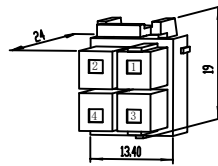
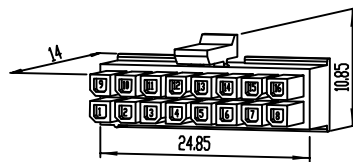


MOLEX 43025-1608

JST VLP-04V

MOLEX 43025-1608

MOLEX 42816-0312



조향모터 Connection

모터 권선 소켓	권선 리드	U	V	W
플러그 번호		1	2	3
신호핀 정의	A A- B B- Z Z- U U- V V- W W- +50V NC NC	1	2	3
신호배열번호		1	2	3

주행모터 Connection

모터 권선 소켓	권선 리드	U	V	W
플러그 번호		1	2	3
신호핀 정의	A A- B B- Z Z- U U- V V- W W- +50V NC NC	1	2	3
신호배열번호		1	2	3

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

TITLE EKD150-PM07530BI20-11020-PM010BI45		
DWG.NO	QTY	REV

주행부

모터 타입	영구자석 동기서보모터	
모터 정격파워	kW	0.75
모터 정격전압	V(DC)	48
모터 정격전류	A	25
모터 정격회전속도	rpm	3,000
모터 정격토크	N-m	2.4
구동휠 속도비	i	20
구동휠 직경	mm	150
구동휠 속도	m/min	70
구동휠 정격토크	N-m	41
구동휠 최대토크	N-m	82
구동휠 최대하중	kg	600
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	0.1
모터 정격전압	V(DC)	48
모터 정격전류	A	4
모터 정격회전속도	rpm	3,000
모터 정격토크	N-m	0.32
감속기 속도비	i	45
최종 회전방향속도비	i	247.5
최대 회전방향속도	°/sec	72
최대 회전방향각도	°	±140
모터 엔코더 타입	상대치(Incremental)	
엔코더 통신프로토콜	Differential	
엔코더 1회전 펄스수	2500P/R	
엔코더 회전수		

최대 회전반경	mm	R170
휠 중량	kg	35±3
브레이크 사양	DC48V, 20W	
브레이크 접선방식	+/- 없음	