

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	24
구동휠 직경	mm	200
구동휠 속도	m/min	78.5
구동휠 정격토크	N-m	97
구동휠 최대토크	N-m	194
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

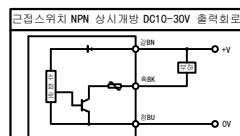
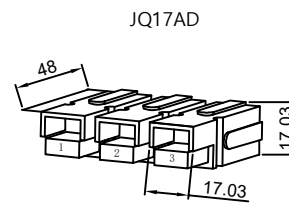
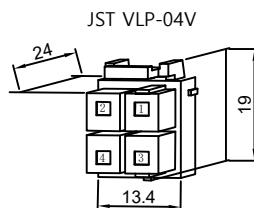
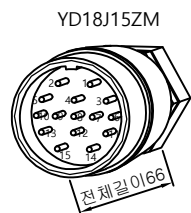
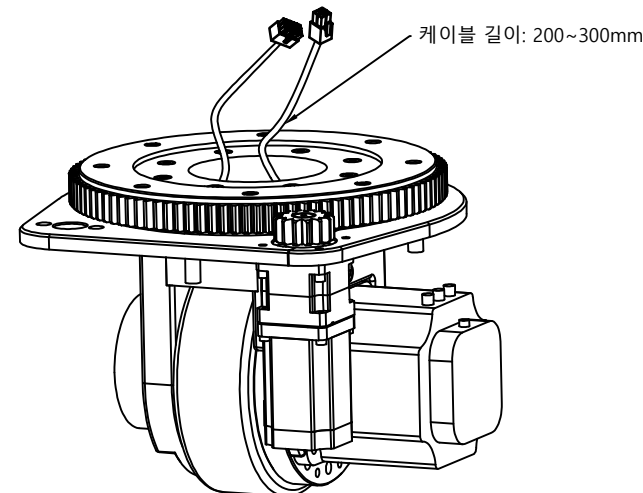
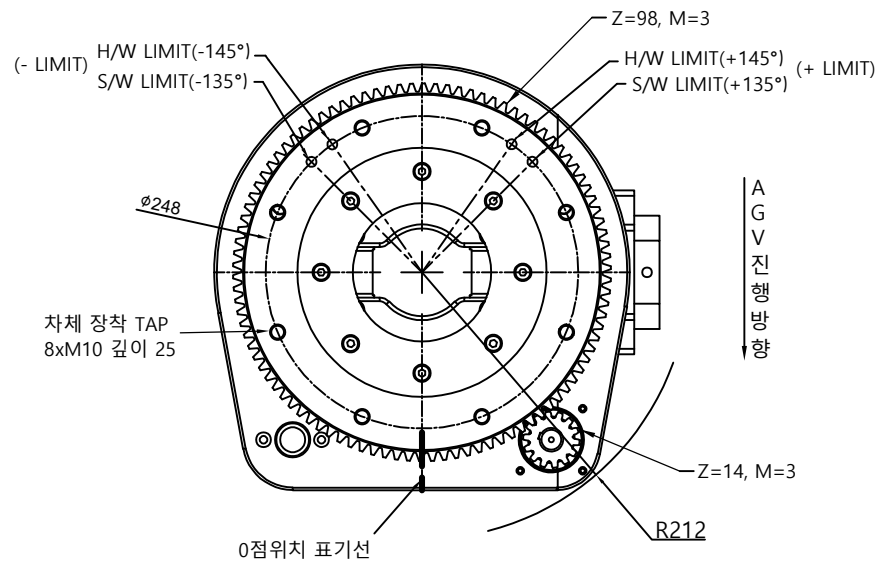
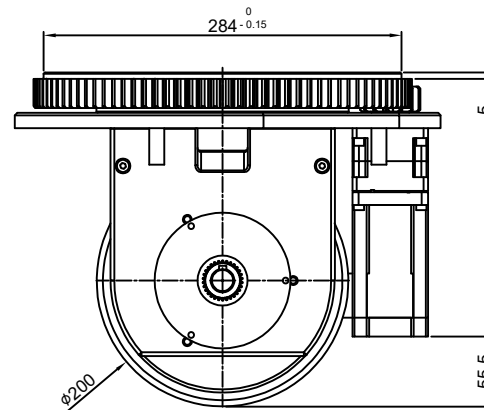
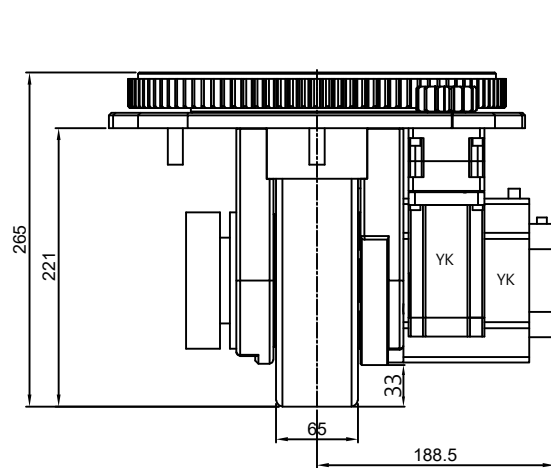
모터 타입	영구자석 동기서보모터	
모터 정격파워	kW	0.4
모터 정격전압	V(DC)	48
모터 정격전류	A	11
모터 정격회전속도	rpm	3,000
모터 정격토크	N-m	1.27
감속기 속도비	i	45
최종 회전방향속도비	i	315
최대 회전방향속도	°/sec	57
최대 회전방향각도	°	±135
모터 엔코더 타입	상대치(Incremental)	
엔코더 통신프로토콜	Differential	
엔코더 1회전 펄스수	2500P/R	
엔코더 회전수		

최대 회전반경	mm	212
휠 중량	kg	43±3
브레이크 사양	DC48V, 30W	
브레이크 접선방식	+/- 없음	



TITLE
EKD200-PM15030BI24-9814-PM040BI45

DWG.NO. QTY REV



조향모터 Connection		권선 리드	U	V	W
모터 권선 소켓	플러그 번호	1	2	3	
엔코더 컨넥터	신호핀 정의	PE 5V 0V A+ B+ Z+ A- B- Z- U+ V+ W+ U- V- W-	1	2	3
	신호배열번호	1	2	3	4

주행모터 Connection		권선 리드	U	V	W
모터 권선 소켓	플러그 번호	1	2	3	
엔코더 컨넥터	신호핀 정의	PE 5V 0V A+ B+ Z+ A- B- Z- U+ V+ W+ U- V- W-	1	2	3
	신호배열번호	1	2	3	4

FIRST ANGLE PROJECTION	서보모터 드라이버 선택
주행모터용	
조향모터용	