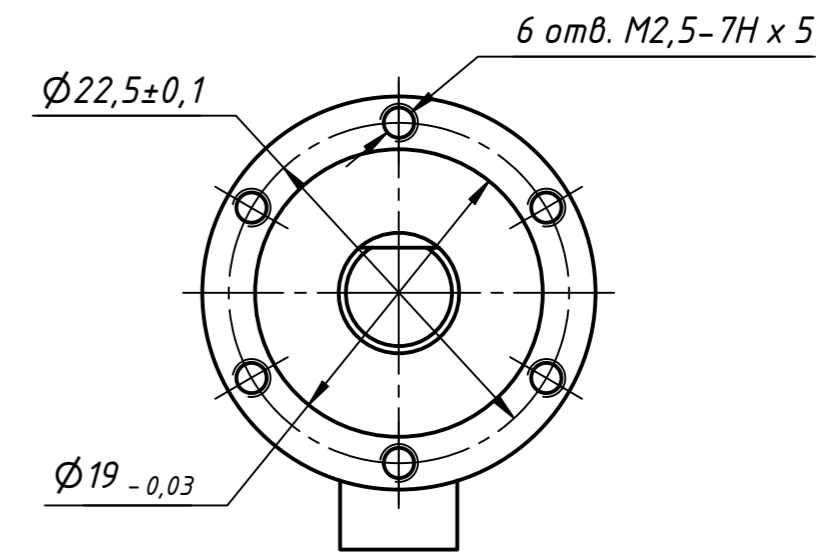
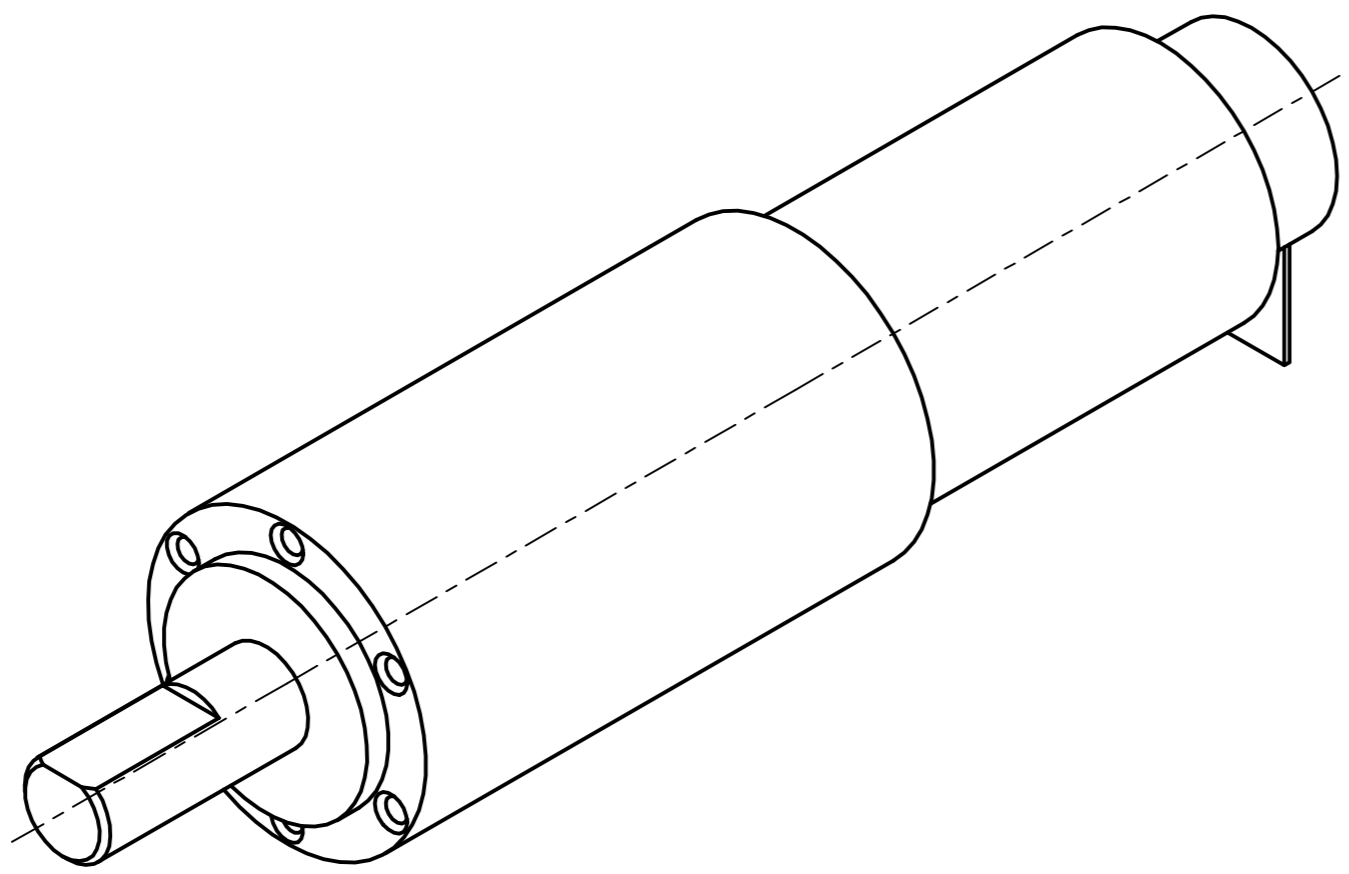
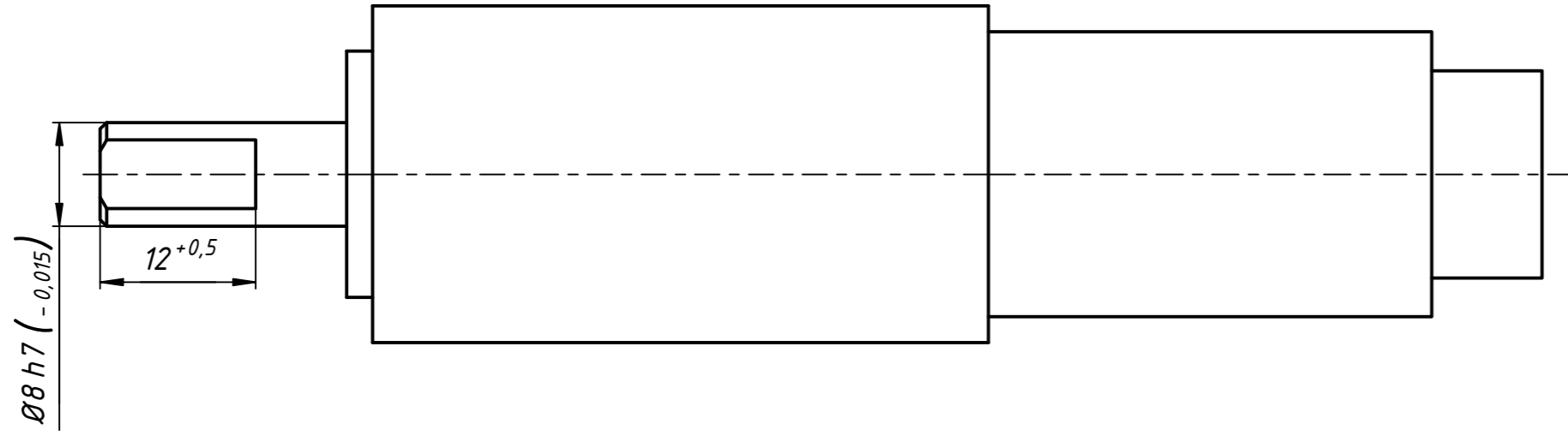


X1	VCC (+5 В)
X2	GND
X3	A+
X4	B+
X5	Z+
X6	A-
X7	B-
X8	Z-



Назначение

Изделие предназначено для применения в качестве приводного узла робототехнических систем

Техническая характеристика

Тип электродвигателя	бесколлекторный
Номинальное напряжение питания, В	24
Номинальная механическая мощность, Вт	9,68
Номинальный крутящий момент, Нм	6,3
Пиковый (кратковременный) крутящий момент, Нм	8
Номинальная частота вращения выходного вала, об/мин	14,68
Максимальная частота вращения выходного вала, об/мин	17
Допустимая радиальная сила на выходной вал, Н	15
Допустимая осевая сила на выходной вал, Н	15
Среднеквадратичная величина люфта, градусов	1,8
Ресурс, часов	10000
Номинальный ток электродвигателя в фазе, А	0,85
Пиковый ток в фазе электродвигателя, А	1,07
Диапазон температур эксплуатации, °С	от минус 40 до плюс 80
Датчик положения ротора.....	энкодер инкрементный
Число импульсов на оборот, шт	1024

Технические требования

Размеры для справок.

Перв. примен. РГЛН.303225.010
Справ. №
Инв. № подл.
Взам. инв. №
Инв. № дубл.
Подп. и дата
Подп. и дата
Инв. № подл.

PS26-P10-24-R728.86-S3-225.010

РГЛН.303225.010 ГЧ

Привод
электромеханический
Габаритный чертёж

Лит.	Масса	Масштаб
	0,3	2:1
Лист	Листов	1

ООО "ИнноДрайв"

Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата
Разраб.	Панэ			
Пров.	Ваганов			
Т. контр.				
Нач. отд.				
Н. контр.				
Чтв.	Гурбашков			