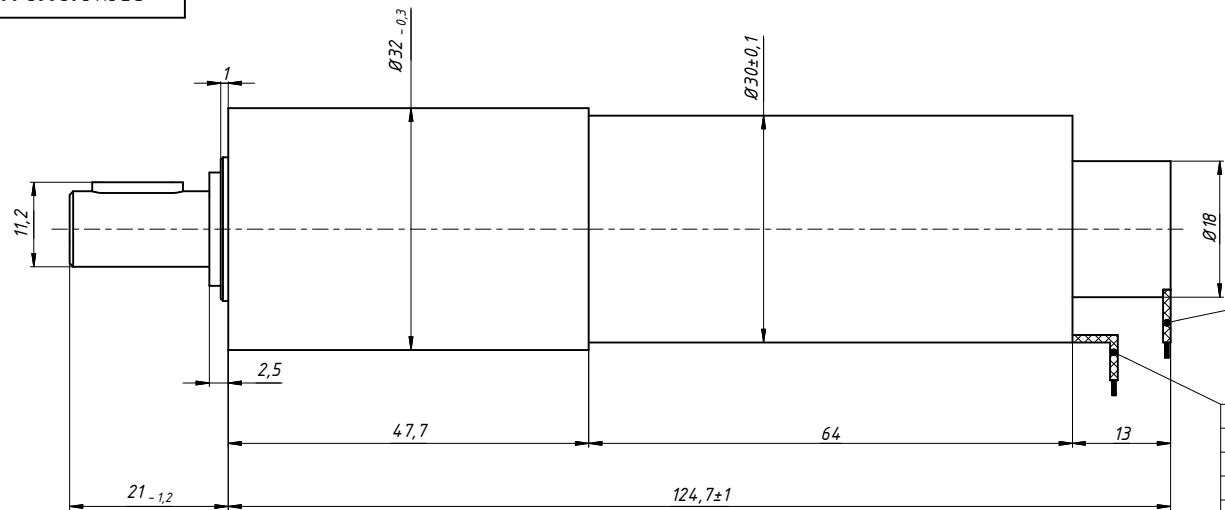
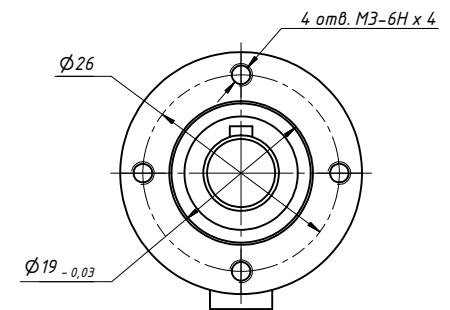


2



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



X1	Фаза А
X2	Фаза В
X3	Фаза С
X4	Н+
X5	Н-
X6	Нa
X7	Нb
X8	Нc

Назначение

Изделие предназначено для применения в качестве приводного узла робототехнических систем

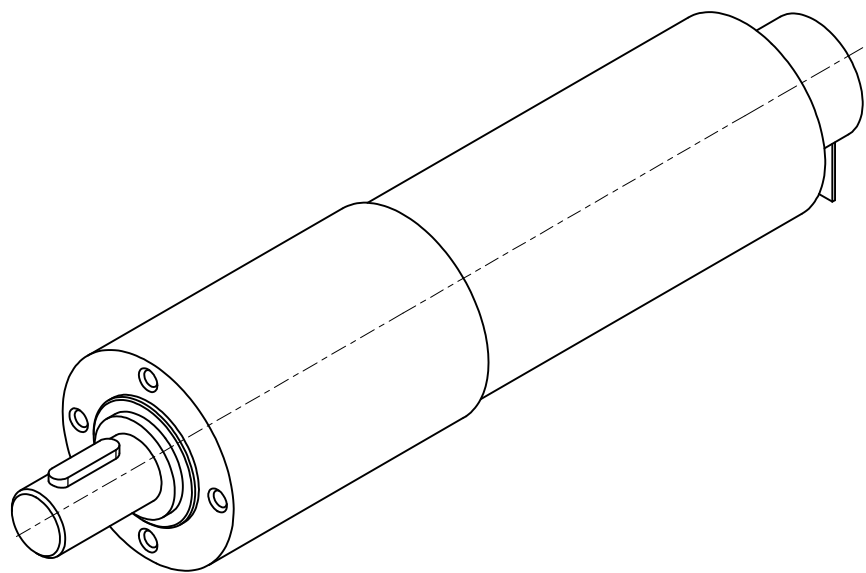
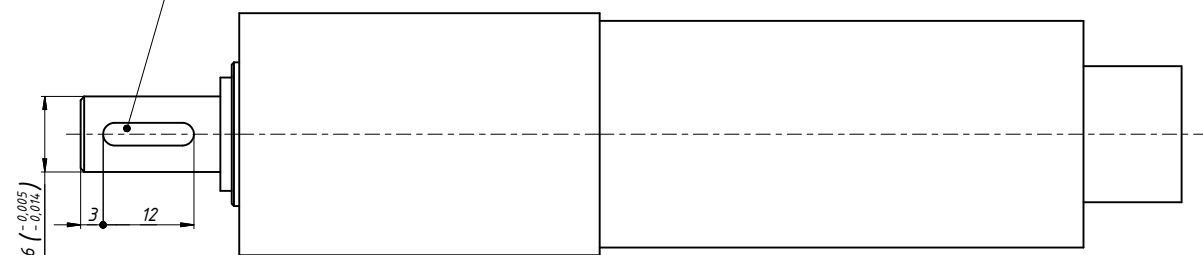
Техническая характеристика

Тип электродвигателя	бесколлекторный
Номинальное напряжение питания, В	24
Номинальная механическая мощность, Вт	110,1
Номинальный крутящий момент, Нм	2,38
Пиковый (кратковременный) крутящий момент, Нм	6
Номинальная частота вращения выходного вала, об/мин	442,42
Максимальная частота вращения выходного вала, об/мин	515,15
Допустимая радиальная сила на выходной вал, Н	30
Допустимая осевая сила на выходной вал, Н	30
Среднеквадратичная величина люфта, градусов	0,8
Ресурс, часов	10000
Номинальный ток электродвигателя в фазе, А	5,7
Пиковый ток в фазе электродвигателя, А	14,4
Пусковой ток, А	103,5
Сопротивление фаза-фаза, Ом	0,2
Индуктивность фаза-фаза, мГн	0,02
Диапазон температур эксплуатации, °С	от минус 20 до плюс 80
Степень защиты от ВВФ по ГОСТ 14254-2015	IP54
Датчик положения ротора 1	Холла
Датчик положения ротора 2	энкодер инкрементный
Число импульсов на оборот, шт	500
Тип разъема электродвигателя и энкодера	SM-8P

Технические требования

Размеры для справок.

Шпонка 3 x 3 x 12 ГОСТ 23360-78



2

1

Перв. прикв. РГЛН.303223.007
Справ. №
А
Подп. и дата
Инв. № эц.фл.
Инв. № д.д.п.
Взам. инв. №
Подп. и дата
Инв. № подл.

PS32-P110-24-R33-S2-223.007

РГЛН.303223.007 ГЧ

Изм.	Лист	№ докв.	Подп.	Дата	Привод электромеханический	Лит.	Масса	Масштаб
Разраб.	Панэ						0,7	2:1
Пров.	Ваганов				Габаритный чертеж	Лист	Листов	1
Т. контр.								
Н. контр.								
Утв.	Гурдашков							000 "ИнноДрайв"

Копировал

Формат А2