

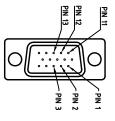
设计 By 王洪樹

Motor Connetions:



B+ 黄 Yellow B- 绿 Green

Encoder Signals



Specification

Current/phase	5.0 A
Voltage	V 5.2
DC Resistance/phase ±10% 0.45 @	o 24.0
Inductance/phase ±20%	2.0 mH
Holding torque	3.0 N•M
Inertia	0.69 kg•cm²
Weight	1.3 kg
Encoder resolution	1000 cpr

浴	顏色	PIN	
A +	撫	1	
۸сс	耳	2	
GND	Ħ	3	
₽	ŧ	11	
Β-	乗	12	
Α-	lest	13	

8	设计 Designed	王洪松	日期 17.5.24	本本 Material				ZNaHS 	深圳市雷寨智能控制股份有限公司
. 1	‡							2112112	HEN EEMBSHINE TECHNOLOGY CO., LIB.
_	東京	坐 秦	17 5 24	第一角面法	第一角版 上	Д	₽	常字	混 人信服由机
_	Checked	/\ \pru-\+	17.5.64	First Ang	le projection		•	Tiftle	海宁 医灰毛心
	単集	E H E	70 1 67	重量Weight	重量Weight 比例 Scale 阶级标记 Stage Mark	阶级标记 St	age Mark		A AUCAMOUS
≱ .	Approved	田入胜	17.5.24						000111100
2*	T¥ No.			共1张	关1张第1张 Sheet 1 of 1	Sheet 1	of 1	DWG. NO. 骨層	関号 NO. LS-CM60-02-0010-05

Common Rating

Step angle	1.8°
Position accuracy	1.8±0.09°
Dielectric strength	500VAC 1min
Insulation resistance	100M0hm(500VDC)
Insulation class	В
Temp rise(Max)	80K
Radial play	Max.0.02mm(Load 450g)
Axial play	Max.0.08mm(Load 900g)