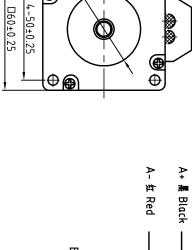


V1.0	版本 Rev.	
18.2.5	日期Date	
	版本 Rev. 日期Date 夾更文件号ECN NO.	
60机座、3.5NM	变更内容 Revisions	
王洪松	设计 By	

Motor Connetions



⊕

•



B+黄Yellow B-绿Green

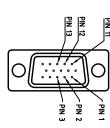
Encoder Signals

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)

Specification

Current/phase	5.0 A
Voltage	2.3 V
DC Resistance/phase ±10%	0.45 Q
Inductance/phase ±20%	2.0 mH
Holding torque	3.5 N•M
Inertia	0.69 kg • cm ²
Weight	1.3 kg
Encoder resolution	1000 cpr



效	颜色	PN	
A +	濉	1	
۷۲	五	2	
GND	111	3	
B+	ŧ	11	
В-	典	12	
Α-	les t	13	

18 T	≥		0		₽
T- No.	Approved	教雅	甲/汉 Checked	#	设计 Designed
	四人吐	# # E	秦军		王洪松
	10.2.5	10 2 [18.2.5		日期 18.2.5
# 1 		1 € Weigh	第一角配 First An		本 Material
关1张第1张 Sheet 1 of 1		重量Weight 比例 Scale N 根板记 Stage Mark	第一個数 First Angle projection		
ş		野袋布	-m		
eet 1		Sta Sta	Ш		
of 1		ge Mark	(
面号 DWG. NO.			Title	4	終業
関号 DWG. NO. LS-CM60-03-0010-01	טעכוובטטא	くしてME3EA	混合伺服电机		深圳市雷寨智能控制股份有限公司