마이크로 팬틸트용 모터 : 출선구 영상분석시스템용 (포항 2, 3, 4 고로 / 광양 1, 3, 4 고로용)

| 모델명 | MX-106R (포항 2,4고로) MX-28R (포항 3 / 광양 1,3,4고로) | | |
|-----------------------|--|-----|------|
| 크기 (mm) | 35.6 x 50.6 x 35.5 / 40.2 X 65.1 X 46.0 | | |
| 기어비 | 193 : 1 | | |
| Operation Voltage (V) | 11.1 | 12 | 14.8 |
| Stall Torque (N.m) | 2.3 | 2.5 | 3.1 |
| Stall Current (A) | 1.3 | 1.4 | 1.7 |
| No Load Speed (RPM) | 50 | 55 | 67 |
| | | | |
| Motor | Maxon Motor | | |
| 최소 제어각 | 약 0.088° x 4,096 | | |
| 동작 범위 | 관절모드 : 360° 바퀴모드 : Endless turn | | |
| 사용 전압 범위 | 10~14.8V (Recommended voltage : 12V) | | |
| 동작 온도 | -5°C ~ 80°C | | |
| 통신 방식 | Digital Packet | | |
| 프로토콜 | RS485 Asynchronous Serial Communication (8bit,1stop, No Parit y) | | |
| Link (physical) | RS485 Multi Drop Bus (daisy chain type connector) | | |
| ID | 254 ID (0~253) | | |
| 통신 속도 | 8000bps ~ 4.5Mbps | | |
| 피드백 기능 | Position, Temperature, Load, Input Voltage, etc. | | |
| 재질 | 케이스 : Engineering Plastic 기어 : Full Metal | | |
| 위치센서 | Contactless absolute encoder | | |

※ 기본 세팅 내용 : 모터 주소, 동작 방식, 조립, 0점 조정 작업

